

# REXROTH TDM4.1系列驱动维修伺服驱动器

产品名称	REXROTH TDM4.1系列驱动维修伺服驱动器
公司名称	常州凌肯自动化科技有限公司
价格	300.00/台
规格参数	
公司地址	江苏省常州市武进经济开发区政大路1号力达工业园4楼
联系电话	13961122002 13961122002

## 产品详情

REXROTH TDM4.1系列驱动维修伺服驱动器磁原因导致的振动。对振动影响大的高次谐波主要是较低次的谐波分量，在PAM方式和方波PWM方式时有较大的影响。但采用正弦波PWM方式时，低次的谐波分量小，影响变小。减弱或消除振动的方法，可以在变频器输出侧接入交流电抗器以吸收变频器输出电流中。

常州凌科自动化科技有限公司主要从事变频器维修，伺服驱动器维修，数控系统维修，触摸屏维修，直流调速器维修，电源模块维修，印刷电路板维修，射频电源维修，软启动器维修，各种仪器仪表维修，等工控产品维修业务。凌科公司拥有拥有22名高级维修工程师，凭着高科技和先进的测试维修设备、良好的服务保障在消费者心目中竖立了良好的企业形象。

凌科自动化特点：诚信为本，收费合理，技术精湛，维修速度快，有能力承诺，有实力担当。

凌科自动化目标：做国内值得信赖的自动化设备维修公司。

REXROTH TDM4.1系列驱动维修伺服驱动器用斜坡输出信号来替代跳跃输入，这样就可以对电机的正转和反转进行有效的控制。通过实践得知，在整个电机拖动系统运行过程中，利用正负电压来有效划分速度给定以及给定的积分器输出。因为正值信号电压是控制电流器的输出电压和逆变器的输出频率，那么设置的变换器在绝对值方面没有较大的差异。通过大量的实践研究表明，变频器系统具有较为广泛的调速范围，并且有着较好的调速平滑性，可以对电机启动时性能进行有效的改善，因此可以有效适用于电机拖动中，此外，也可以广泛应用于船舶电力拖动中。采用的控制信号是一样的，只需要协调输出电压和输出频率，更加理性的认知变频调速技术，就可以在电机拖动中更好的应用变频调速技术。一是无功补偿原理的作用：无功补偿装置装设的目的是对供电效率进行提高。用户反映曾对此板维修过，更换过两只IRF640，但使用不久又出现故障，详细地检查一下。对比用户更换的IRF640的电路板上原装的IRF640，发现顶端金属部位的色泽有较大差别，原装的呈黄铜色，而更换的是银白色，估计用户买了市面上的。如今市面上横行，尤其以电容与功率器件多。为保万无一失，又检查了前级驱动部分的元件，没有发现异常，将损坏的及用户以前更换的IRF640用好的代替，试机，工作一直正常。3.FANUC电脑锣床主轴伺服单元A06B-6044-H008控制板上4和8灯亮。对应的解释是“thecurrentofDClinksectionicessive”，将故障机器的伺服单元拆下接入相同型的好机器试机。

恢复出厂或格码片（最后1M校的时候故意偏校换触屏开机就出校正画面，可以校，但无法完成，一直让校准：换触屏格码片写全字库植CPU焊或换触控IC检查触控IC周围组容元件有无开路划盖。翻盖机换排线触摸失灵拆机就正常。

由此确定详细触摸点的坐标位置，其中控制器通过对声波能量吸收的多少，可以测到触摸屏压力的大小，同时返回反应触摸压力大小的坐标值。在表面声波触摸屏的表面，粘贴了X方向和Y方向的声波发射器和声波，在玻璃屏幕的周围，刻有45度的反射声波的条纹。控制器产5.53MHZ信号，通过电缆传输给发射换能器，压电发射换能器将它转换为超声波能量发出。经由反射条纹的两次反射，传播到接收换能器，并转为电信号传给控制器。因为表面声波触摸屏是由触摸屏、声波发生器、反射器和声波接受器组成，特别是声波传感器不受温度、湿度等环境因素影响，分辨率极高，有极好的防刮性，寿命长；透光率高，能保持清楚透亮的图像质量；没有漂移，只需安装时一次校正；有第三轴（即压力轴）响应。

REXROTH TDM4.1系列驱动维修伺服驱动器1，故障报警代码:C0270故障描述:电机编码器数据读取错误  
对策:电机编码器回路故障，检查可能出现的三个地方：电机编码器，反馈线及CSB的编码器反馈口。2，  
故障报警代码:C0285故障描述:电机的型号参数P有误。检查测量系统电缆连接正确、可靠，排除了电缆连接的问题。利用示波器检查位置测量系统的前置放大器EXE601/5-F的Ua1和Ua\*Ua1和Ua2输出波形，发现Ua1相无输出。进一步检查光栅输出(前置放大器EXE601/5-F的输入)信号波形。发现Ie1无信号输入。检查本机光栅安装正确，确认故障是由于光栅不良引起的：更换光栅LS903后，机床恢复正常工作。例7.故障现象：某配套SIEMENS PRIMOS系统、6RA26\*\*系列直流伺服驱动系统的数控滚齿机。开机后发生“ER R21，X轴测量系统错误”报警。分析与处理过程：故障分析过程同前例，但在本例中，利用示波器检查位置测量系统的前置放大器EXE601/5-F的Ua1和Ua\*Ua1和\*Ua2输出波形。

多台变频器共用一个网侧变流器，所有的逆变部并接在一条共用直流母线上。这种系统中往往有一台或数台电机正常工作于制动状态，处于制动状态的电机被其它电动机拖动，产生再生能量，这些能量再通过并联直流母线被处于电动状态的电机所吸收。在不能完全吸收的情况下，则通过共用的制动电阻消耗掉。这里的再生能量部分被吸收利用，但没有回馈到电网中。3. 能量回馈型：能量回馈型的变频器网侧变流器是可逆的，当有再生能量产生时，可逆变流器将再生能量回馈给电网，使再生能量得到完全利用。但这种方法对电源的稳定性要求较高，一旦突然停电，将发生逆变颠覆。问：变频器在使用当出现过电压怎么办？答：1. 过电压现象是最为常见的。过电压产生后。

REXROTH TDM4.1系列驱动维修伺服驱动器其消耗的电功率为： $P_b=371\text{kW}/0.80\times 0.90^3/0.96=352\text{kW}$ ；节省电功率： $P=P_d-P_b=371\text{kW}-352\text{kW}=19\text{kW}$ 节电率为： $P/P_d=5.12\%$ (b)80%负荷时风门开度为55%，风机在80%负荷时的运行电流为40A，电动机的功率为： $P_d=1.732\times 6000\times 40\times 0.85=353\text{kW}$ ；当风机在87%转速运行时，其消耗的电功率为： $P_b=353\text{kW}/0.73\times 0.83^3/0.96=288\text{kW}$ ；节省电功率： $P=P_d-P_b=353\text{kW}-288\text{kW}=65\text{kW}$ ；节电率为： $65\text{kW}/353\text{kW}=18.4\%$ 。(a)满负荷时风门开度为70%，风量约为90%，变频调节时可在90%转速下(45Hz)运行。变频器液晶显示屏上出现“ALARM14”报警，变频器不能工作，重新送电后按RESET键能复位，再启动时再次报警，查看变频器维修操作手册为接地报警，检查电机和相关电缆并无接地故障，说明故障在变频器。变频器维修检测部分霍尔传感器正常，测集成电阻R501时，其中的一路阻值因开路已变无穷大，致使接地不良，引起报警，无原件更换，在上面跨接同阻值大功率电阻，重新启动后运行正常。变频器维修分析：接地故障是经常遇到的故障，在排除电机接地存在问题的原因外，最可能发生故障的部分就是霍尔传感器和信号传输电阻，由于它们受温度、湿度、腐蚀气体等环境因素的影响较大，工作点很容易发生飘移，导致接地报警。OH2外部报警当控制电路端子连接制动单元制动电阻、外部热继电器等外部设备的常闭接点时。