

辽宁通用驱动器

生成日期: 2025-10-06

交流伺服驱动器借鉴并应用了变频的技术，在直流电机的伺服控制的基础上通过变频PWM方式模仿直流电机的控制方式来实现的，也就是说交流伺服驱动器必然有变频的这一环节。与变频器一样，也是将工频交流电先整流成直流电，然后通过可控制门极的各类晶体管(IGBT·IGCT等)通过载波频率和PWM调节逆变为频率可调的交流电，波形类似于正余弦的脉动电。伺服驱动器发展了变频技术，在驱动器内部的电流环，速度环和位置环(变频器没有该环)都进行了比一般变频更精确的控制技术和算法运算，主要的一点可以进行精确的位置控制。在自动化设备中，经常用到伺服驱动器，特别是位置控制。辽宁通用驱动器

伺服驱动器维修检测方法：1、示波器检查驱动器的电流监控输出端时，发现它全为噪声，无法读出。故障原因：电流监控输出端没有与交流电源相隔离(变压器)。处理方法：可以用直流电压表检测观察。2、电机在一个方向上比另一个方向跑得快。故障原因：无刷电机的相位搞错。处理方法：检测或查出正确的相位。故障原因：在不用于测试时，测试/偏差开关打在测试位置。处理方法：将测试/偏差开关打在偏差位置。故障原因：偏差电位器位置不正确。处理方法：重新设定。辽宁通用驱动器伺服系统包括伺服驱动器和伺服驱动器，驱动器利用精密的反馈结合高速数字信号处理器DSP·

日常生活中遇到伺服驱动器故障维修需注意哪几点？1、先想后做。先想好怎么做，再实际动手。先分析判断，再进行伺服器维修。2、不懂要问。不确定的情况，要查资料，咨询同事·TSL2·TAM后，才动手。3、先外后内。先观察使用周围环境。设备位置、电源、连接、其它设备、温度与湿度是否正常。之后看设备故障的现象。显示的内容，及它们与正常情况下的异同。再看设备内部情况。灰尘、是否腐蚀、连接、器件的颜色、部件的形状、指示灯的状态等。看设备的软硬件配置安装了何种硬件，资源的使用情况。使用的是哪种操作系统，其上又安装了何种应用软件。硬件的设置驱动程序版本等。4、先软后硬。先检查软件问题，当可判软件环境是正常时，如果故障不能消失，再从硬件方面着手检查。5、分清主次。在复现故障现象时，有时可能会看到一台故障机不止有一个故障现象，而是有两个或两个以上的故障现象(如：启动过程中无显，但机器也在启动，同时启动完后，有死机的现象等)，为时，应该先判断、维修主要的故障现象，伺服器维修次要故障现象，有时可能次要故障现象已不需要维修了。

伺服驱动器高速旋转时出现电机偏差计数器溢出错误，如何处理?①高速旋转时发生电机偏差计数器溢出错误。对策：检查电机动力电缆和编码器电缆的配线是否正确，电缆是否有破损。②输入较长指令脉冲时发生电机偏差计数器溢出错误。对策·a.增益设置太大，重新手动调整增益或使用自动调整增益功能·b.延长加减速时间·c.负载过重，需要重新选定更大容量的电机或减轻负载，加装减速机等传动机构提高负荷能力。③运行过程中发生电机偏差计数器溢出错误。对策·a.增大偏差计数器溢出水平设定值·b.减慢旋转速度·c.延长加减速时间·d.负载过重，需要重新选定更大容量的电机或减轻负载，加装减速机等传动机构提高负荷能力。伺服驱动器的价格是根据伺服驱动器的型号去决定的。

伺服驱动器电子齿轮比的计算与设置方法：先我们来了解一下伺服驱动器的分辨率，伺服驱动器有个重要的参数就是电机的分辨率，比如有增量式的2500P/r·增量电机可以AB相倍频相当于10000P/r·有些用一定值的方法来做分辨率，是2的倍数，比如17位就是2的17次方，分辨率就是131072，20位编码器就是2的20次方等于1048576，分辨率的意思是马达转动一圈可以分辨的极小单位，如果用位置控制的话简单的理解就是马达转动

一圈需要的脉冲数。如果是2500P/r分辨率加上4倍频就是10000个脉冲，马达走一圈需要伺服驱动器接收10000个脉冲。伺服驱动器是现代运动控制的重要组成部分，被广泛应用于工业机器人及数控加工中心等自动化设备中。辽宁通用驱动器

伺服驱动器的性价比非常高，受到各大生产商的青睐。辽宁通用驱动器

伺服驱动器没有带负载报过载，如何处理?①如果是伺服Run(运行)信号一接入并且没有发脉冲的情况下发生①a.检查伺服驱动器动力电缆配线，检查是否有接触不良或电缆破损②b.如果是带制动器的伺服驱动器则务必
将制动器打开③c.速度回路增益是否设置过大④d.速度回路的积分时间常数是否设置过小。②如果伺服只是在运行过程中发生①a.位置回路增益是否设置过大②b.定位完成幅值是否设置过小③c.检查伺服驱动器轴上没有堵转，并重新调整机械。辽宁通用驱动器