

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。使用的是何种操作系统,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载能力。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: 我们先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，被大范围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□a.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□b.如果是带制动器的伺服驱动器则务必将制动器打开□c.速度回路增益是否设置过大□d.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□a.位置回路增益是否设置过大□b.定位完成幅值是否设置过小□c.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