

三菱机器人操作手柄故障 MITSUBISHI机械手示教器专业维修

产品名称	三菱机器人操作手柄故障 MITSUBISHI机械手示教器专业维修
公司名称	佛山市捷德宝科技有限公司
价格	.00/个
规格参数	
公司地址	佛山市南海区狮山镇小塘长安路玉兰楼1-2号铺
联系电话	13726603456 13726603456

产品详情

三菱机器人操作手柄故障 MITSUBISHI机械手示教器专业维修 三菱机械手教导盒热键失灵修理 MIT
SUBISHI机器人显示器黑屏维修 MITSUBISHI机械手控制手柄维修

没有带负载报过载，怎么处理？

假如是伺服Run（运转）信号一接入而且没有发脉冲的情况下发作：

查看伺服电机电力电缆配线，查看是否有接触不良或电缆破损；假如是带制动器的伺服电机则必须将制动器翻开；速度回路增益是否设置过大

；速度回路的积分时间常数是否设置过小。

假如伺服只是在运转过程中发作：

方位回路增益是否设置过大；定位完成幅值是否设置过小；查看伺服电机轴上没有堵转，并从头调整机械。

运转时出现反常声音或颤动现象，怎么处理？

伺服配线：

运用规范动力电缆，编码器电缆，操控电缆，电缆有无破损；查看操控线附近是否存在干扰源，是否与附近的大电流动力电缆互相平行或相隔太近；查看接地端子电位是否有发作变化，实在确保接地杰出。

伺服参数：

伺服增益设置太大，主张用手动或主动方法从头调整伺服参数；承认速度反应滤波器时间常数的设置，

初始值为0，可测验增大设置值；电子齿

轮比设置太大，主张恢复到出厂设置；伺服体系和机械体系的共振，测验调整陷波滤波器频率以及幅值。

机械体系：

衔接电机轴和设备体系的联轴器发作偏移，安装螺钉未拧紧；滑轮或齿轮的咬合不良也会导致负载转矩变化，测验空载运转，假如空载运转时

正常则查看机械体系的结合部分是否有反常；承认负载惯量，力矩以及转速是否过大，测验空载运转，假如空载运转正常，则减轻负载或替换

更大容量的驱动器和电机。

三菱机器人伺服电机修理做方位操控定位不准，怎么处理？

首要承认操控器实际宣布的脉冲当时值是否和料想的共同，如不共同则查看并修正程序；

监督伺服驱动器接收到的脉冲指令个数是否和操控器宣布的共同，如不共同则查看操控线电缆；查看伺服指令脉冲形式的设置是否和操控器设

置得共同，如CW/CCW还是脉冲+方向；

伺服增益设置太大，测验从头用手动或主动方法调整伺服增益；伺服电机在进行往复运动时易产生累积差错，主张在工艺答应的前提下设置一

个机械原点信号，在差错超出答应规模之前进行原点查找操作；机械体系本身精度不高或传动组织有反常（如伺服电机和设备体系间的联轴器

部发作偏移等）。