

安川机器人伺服驱动器维修 SRDA-SDA14A01A-E 议价

产品名称	安川机器人伺服驱动器维修 SRDA-SDA14A01A-E 议价
公司名称	上海益牛数控自动化设备有限公司
价格	6580.00/个
规格参数	型号:SDA14A01A-E 品牌:安川 可售卖地:全国
公司地址	上海市嘉定区安亭镇新源路155弄16号1313室
联系电话	021-59570059 17701866377

产品详情

以下是常见机器人伺服驱动器故障和维修方法。

1、机器人数字式交流伺服系统MHMA

2KW，试机时一上电，电机就振动并有很大的噪声，然后驱动器出现16号报警，该怎么解决？

这种现象一般是由于驱动器的增益设置过高，产生了自激震荡。请调整参数N.10、N.11、N.12，适当降低系统增益。

2、机器人交流伺服驱动器上电就出现22号报警，为什么？

22号报警是编码器故障报警，产生的原因一般有：

A.编码器接线有问题：断线、短路、接错等等，请仔细查对；

B.电机上的编码器电路板有问题：错位、损坏等，请送修。

3、机器人伺服电机在很低的速度运行时，时快时慢，象爬行一样，怎么办？

伺服电机出现低速爬行现象一般是由于系统增益太低引起的，请调整参数N.10、N.11、N.12，适当调整系统增益，或运行驱动器自动增益调整功能。

4、机器人交流伺服系统在位置控制方式下，控制系统输出的是脉冲和方向信号，但不管是正转指令还是反转指令，电机只朝一个方向转，为什么？

机器人交流伺服系统在位置控制方式下，可以接收三种控制信号：脉冲/方向、正/反脉冲、A/B正交脉冲。驱动器的出厂设置为A/B正交脉冲（No42为0），请将No42改为3（脉冲/方向信号）。

5、机器人交流伺服系统的使用中，能否用伺服-ON作为控制电机脱机的信号，以便直接转动电机轴？

尽管在SRV-ON信号断开时电机能够脱机（处于自由状态），但不要用它来启动或停止电机，频繁使用它开关电机可能会损坏驱动器。如果需要实现脱机功能时，可以采用控制方式的切换来实现：假设伺服系统需要位置控制，可以将控制方式选择参数No02设置为4，即方式为位置控制，第二方式为转矩控制。然后用C-MODE来切换控制方式：在进行位置控制时，使信号C-MODE打开，使驱动器工作在一方式（即位置控制）下；在需要脱机时，使信号C-MODE闭合，使驱动器工作在第二方式（即转矩控制）下，由于转矩指令输入TRQR未接线，因此电机输出转矩为零，从而实现脱机。

6、在我们开发的数控铣床中使用的机器人交流伺服工作在模拟控制方式下，位置信号由驱动器的脉冲输出反馈到计算机处理，在装机后调试时，发出运动指令，电机就飞车，什么原因？

这种现象是由于驱动器脉冲输出反馈到计算机的A/B正交信号相序错误、形成正反馈而造成，可以采用以下方法处理：

A.修改采样程序或算法；

B.将驱动器脉冲输出信号的A+和A-（或者B+和B-）对调，以改变相序；

C.修改驱动器参数No45，改变其脉冲输出信号的相序。

以上是安川机器人伺服驱动器常见故障和维修方法，安川机器人驱动器维修，安川机器人示教器维修，安川机器人伺服电机维修等，可以咨询上海益牛数控自动化设备有限公司