

# ABB机器人 IRB1600伺服电机维修 3HAC023557-001 议价

产品名称	ABB机器人 IRB1600伺服电机维修 3HAC023557-001 议价
公司名称	上海益牛数控自动化设备有限公司
价格	6500.00/台
规格参数	型号:3HAC023557 品牌:ABB 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

ABB伺服电机常见故障及维修的方法引发ABB伺服电机毛病的常见原因有:

一. 脉冲编码器呈现毛病。此刻应查看伺服体系是否稳定, ABB伺服电机维修, 电路板修理检测电流是否稳定, ABB机器人维修速度检测单元反应线端子上的电压是否在某几点电压下降, 如有下降标明脉冲编码器不良, 机器人伺服电机维修, 史陶比尔机器人保养, 机器人保养, 机器人伺服电机维修, 替换编码器; 脉冲编码器十字联轴节可能损坏, 导致轴转速与检测到的速度不同步, 替换联轴节; 测速发电机呈现毛病。修正, 发那科机器人保养, 替换测速机。修理实践中, 测速机电刷磨损、卡阻毛病较多, 此刻应拆下测速机的电刷, 用纲砂纸打磨几下, 一起清扫换向器的污垢, 再从头装好。第二. ABB伺服电机, 机械运动反常快速呈现这种伺服整机体系毛病, 应在查看方位操控单元和速度操控单元的一起, 还应查看: 脉冲编码器接线是否过错; 脉冲编码器联轴节是否损坏; 查看测速发电机端子是否接反和励磁信号线是否接错。ABB机器人维修, 一般这类现象应由修理技术人员处理, 担任可能会形成更严重的结果。第三. ABB伺服电机主轴不能定向移动或定向移动不到位ABB伺服电机维修呈现这种伺服整机体系毛病, 应在查看定向操控电路的设置调整、查看定向板、主轴操控印刷电路板调整的一起, 还应查看方位检测器(编码器)的输出波形是否正常来判断编码器的好坏(应注意在设备正常时测录编码器的正常输出波形, 以便毛病时查对)。

四. 坐标轴进给时振动应查看电机线圈、机械进给丝杠同电机的衔接、伺服体系脉冲编码器、联轴节、测速机。五. 呈现NC过错报警ABB伺服电机维修NC报警中因程序过错, 操作过错弓|起的报警。如FANUC6ME体系的Nc呈现090.091报警, 原因可能是: 主电路毛病和进给速度太低引起; 脉冲编码器不良; 脉冲编码器电源电压太低(此刻调整电源15V电压, 安川机器人维修, 使主电路板的+ 5V端子上的电压值在4.95-5.10V内); 没有输入脉冲编码器的一-转信号而不能正常履行参考点回来。

第六. ABB伺服电机伺服体系报警伺服体系毛病经常呈现如下的报警号 如FANUC6ME体系的416、426、436、446、456伺服报警; STEMENS880体系的1364伺服报警; STEEMENS8体系的114、104等伺服报警, 此刻应查看:

轴脉冲编码器反应信号断线、短路和信号丢掉, 脉渡器测A、B相一-转信号, 看其是否正常; 编码器内部毛病, 形成信号无法正确接纳, 查看其遭到污染、太脏、变形等。

## ABB伺服电机常见故障维修方法分析

1. 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ABB伺服电机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
2. ABB伺服电机的增益设置太大，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，在差错大于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（如同服电机和设备体系间的联轴器部发作偏移等）。
3. 查看ABB伺服电机动力电缆和编码器电缆的配线是否正确，有无破损。输入脉冲指令后在高速运转时发作：操控器输出的脉冲频率过大，修正程序调整脉冲输出的频率；电子齿轮比设置过大；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
4. 维修ABB伺服电机呈现这种伺服整机体系毛病，应在查看定向操控电路的设置调整、查看定向板、主轴操控印刷电路板调整的一起，还应查看方位检测器(编码器)的输出波形是否正常来判断编码器的好坏(应注意在设备正常时测录编码器的正常输出波形，以便毛病时查对)。
5. 查看ABB伺服电机的端子是否接反和励磁信号线是否接错。ABB机器人维修,一般这类现象应由修理技术人员处理，担任可能会形成更严重的结果。