

# 安川驱动器开机报警A.CA0维修经验总结

产品名称	安川驱动器开机报警A.CA0维修经验总结
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

A.CA0 A.CA 编码器参数异常 编码器的参数被破坏

安川驱动器开机报警A.CA0维修经验总结

YASKAWA伺服电机故障修理

安川伺服驱动器上电无显示故障中元件的检测：LUST伺服驱动器元器件测试详解的特点,即比较同相输入电压大于反相输入电压,则输出电压接近电源电压值,同相输入电压小于反相输入电压,则输出电压接近电源电压值。所以如果YASKAWA伺服驱动器电路板上有机,那么不要轻易拆装电路板上的RAM。

安川伺服电机部分编程器提供一些低容量的RAM的测试程序,但是大容量的SRAM芯片,目前市面上没有合适的测试仪器,只能采用代换法来维修非易失性存储器芯片是可以复制程序的,OTP-ROM、EPROM,FLASH-ROMEEPROM和内部带电池的SRAM芯片,这些都是可以使用编程器复制程序的。

这些RAM或者存储了日期时间数据,或者存储了用户设置的参数,除非你非常清楚能够重新安装或者输入用户机器的参数。如果怀疑损坏,可以找相同的电路板,从上面取下相同芯片,使用编程器读取程序,然后将程序写入到新的YASKAWA伺服驱动器芯片里面这样可以芯片的故障排除。

安川伺服驱动器使用环境温度与条件2、环境条件(1)标准高度:海拔2000m以下(2000m以上,每上升1000m降容20%);(2)工作制:连续工作制S1;短时工作制S2,30min;连续周期工作制S6,40%;(3)功率电路控制方式:三相/单相全波整。

1、YASKAWA伺服驱动器环境温度(1)使用温度:-10 ~+40 ;(2)保存温度:-25 ~+65 ;(3)环境湿度:5%~90%,不出现凝露;(4)振动/冲击:振动为0.5g(4.9m/s<sup>2</sup>),冲击为2g(19.6m/s<sup>2</sup>)。3、安装方式如无特殊规定,试验时电动机应轴向水平安装在GB/T7345规定的标准试验支架上。

安川驱动器上显示正常，接收启动信号，即跳A.CA0故障代码。

说明逆变输出模块基本上是好的，可以带些负载试验了。4) 上电后，灯泡不亮，起动YASKAWA放大器后，灯泡仍不亮。但测量三相输出电压，不平衡，严重偏相。故障原因：某一臂IGBT内部已呈开路性损坏；某一臂IGBT导通内阻变大，接近开路状态。

换句话说，此时指针式万用表的直流500V档所测得的直流电压值为0。当输出偏相时，实质是逆变输出电路的某一臂IGBT导通不良或呈开路状态，致使该相输出为正或负的半波输出，或者该相输出的正、负半波不对称，输出电出现了直流分量。

纺机驱动器、纺机伺服电机、印刷机驱动器、玻璃机械驱动器、玻璃机械伺服电机、印刷机伺服电机、数控机床驱动器、数控机床伺服电机、加工中心驱动器、加工中心伺服电机、CNC驱动器、CNC伺服电机、弹簧机驱动器、弹簧机伺服电机、精雕机驱动器、精雕机伺服电机、木工机械驱动器、木工机械伺服电机、工业机器人驱动器、工业机器人伺服电机、机械手驱动器、机械手伺服电机、注塑机驱动器、注塑机伺服电机、贴片机驱动器、贴片机伺服电机、电机失速、过压、欠压、短路、过热、过流、过载、驱动器禁止、HALL无效、HALL相位错误、线圈维修、轴承维修、编码器故障、电机失磁、进油、进水、主轴伺服电机、主轴驱动器、主轴伺服器、主轴伺服驱动器、电机无力、电机不动、缺相、无输出、输出不平衡、无显示、发热、发烫、卡死不转、刹车失灵、刹车盘磨损、磁铁转子维修、噪音过大、一通电就报警跳闸维修、位置不准、抱闸、原点错乱、电机偏位、运行抖动、无法启动、伺服放大器维修、

A.E40 MECHATROLINK-II传送周期设定异常 MECHATROLINK-II 通信的传送周期设定出错

A.E50 MECHATROLINK-II同步异常 MECHATROLINK-II 通信时发生同步异常

A.E51 MECHATROLINK-II同步失败 MECHATROLINK-II 通信时发生同步失败

A.E60 MECHATROLINK-II通信异常 MECHATROLINK-II 通信时连续发生通信错误

A.E61 MECHATROLINK-II传送周期异常 MECHATROLINK-II 通信时发生传送周期异常

A.EA0 DRV 0 发生了伺服单元DRV 异常0

A.EA1 DRV 1 发生了伺服单元DRV 异常1

A.EA2 DRV 2 发生了伺服单元DRV 异常2

A.ED0 内部命令错误 伺服单元内部发生指令错误

A.F10 电源线缺相 三相主电路电源中的一相未连接

CPF00 数字操作器通信错误无法进行数字操作器(JUSP-OP05A)与伺服单元间的通信(CPU 异常等)

A.E08 COM 8 发生了伺服单元COM 异常8

A.E09 COM 9 发生了伺服单元COM 异常9

A.02 使用者参数失效服务器 EEPROM 资料异常

A.03 主电路译码器异常电源电路侦测异常

A.04 使用者参数异常使用者参数设定超出许可范围

A.05 组合错误伺服马达与伺服驱动器容量不匹配

A.10 过电流或散热器过热有一过电流流过 IGBT散热器过热

A.30 回生异常回生电路故障或回生电阻故障

A.32 回生过载回生电能超过回生电阻容量

A.40 DC 过电压主回路 DC 过电压

A.41 DC 低电压主回路 DC 低电压

A.51 超速马达转速过高

A.71 过载高负载马达大量超过额定转矩下操作数秒或数十秒

A.72 过载低负载马达大量超过额定转矩下连续操作

A.73 动态制动器过载当动态制动器作用时旋转的能量超过动态制动器电阻容量

A.74 突波电流限制器过载主电路电源在 ON 与 OFF 间频频转变

A.7A 散热器过热服务器的散热器过热

A.81 编码器备用电池错误 所有的编码器电源均已失效且 位置数据已被消除

100W:SGMJV-01ADD6S+SGDV-R90A11A SGMJV-01ADE6S

SGMJV-01ADD6E+SGDV-R90A11A

200W:SGMJV-02ADD6S+SGDV-2R8A11A

SGMJV-02ADE6S SGDV-1R6A01B SGDV-2R8A01B SGDV-1R9A01B

SGMJV-02ADD6E+SGDV-2R8A11A

400W:SGMJV-04AAA61/C+SGDV-2R8A11A

SGMJV-04ADD6E/S

750W:SGMJV-08AAA61/C+SGDV-5R5A11A

SGMJV-08ADD6E/S

850W:SGMGV-09ADC61/C+SGDV-7R6A01A

1.3KW:SGMGV-13ADC61/C+SGDV-120A01A

2KW:SGMGV-20ADC61/C+SGDV-180A01A

3KW:SGMGV-30ADC61/C+SGDV-200A01A

4.4KW:SGMGV-44ADC61/C+SGDV-330A01A

5.5KW:SGMGV-55ADA61/C+SGDV-470A01A

7.5KW:SGMGV-75ADA61/C+SGDV-550A01A

11KW:SGMGV-1AADA61/C+SGDV-590A01A

15KW:SGMGV-1EADA61/C+SGDV-780A01A