

发那科伺服控制器常见报警维修及解决方法

产品名称	发那科伺服控制器常见报警维修及解决方法
公司名称	上海斯裕自动化设备有限公司
价格	600.00/台
规格参数	发那科:伺服维修 发那科:伺服控制维修 日本:伺服驱动维修
公司地址	上海市嘉定区曹安公路2300弄54号
联系电话	021-56313356 15000489650

产品详情

SV0301：APC报警：通信错误1、检查反馈线，是否存在接触不良情况。更换反馈线；2、检查伺服驱动器控制侧板，更换控制侧板；3、更换脉冲编码器。SV0306：APC报警：溢出报警1、确认参数No.2084、No.2085是否正常；2、更换脉冲编码器。SV0307：APC报警：轴移动超差报警1、检查反馈线是否正常；2、更换反馈线。SV0360：脉冲编码器代码检查和错误（内装）1、检查脉冲编码器是否正常；2、更换脉冲编码器。SV0364：软相位报警（内装）1、检查脉冲编码器是否正常；2、更换脉冲编码器。3、检查是否有干扰，确认反馈线屏蔽是否良好。SV0366：脉冲丢失（内装）报警1、检查反馈线屏蔽是否良好，是否有干扰；2、更换脉冲编码器。SV0367：计数丢失（内装）报警1、检查反馈线屏蔽是否良好，是否有干扰；2、更换脉冲编码器。SV0368：串行数据错误（内装）报警1、检查反馈线屏蔽是否良好；2、更换反馈线；3、更换脉冲编码器。SV0369：串行数据传送错误（内装）报警1、检查反馈线屏蔽是否良好，是否有干扰源；2、更换反馈线；3、更换脉冲编码器。SV0380：分离型检查器LED异常（外置）报警1、检查分离型接口单元SDU是否正常上电；2、更换分离型接口单元SDU。发那科机器人SV0385：串行数据错误（外置）报警1、检查分离型接口单元SDU是否正常；2、检查光栅至SDU之间的反馈线；3、检查光栅尺。SV0386:数据传送错误(外置)1、检查分离型接口单元SDU是否正常；2、检查光栅至SDU之间的反馈线；3、检查光栅尺。SV0401:伺服准备就绪信号断开1、查看诊断No.358，根据No.358的内容转换成二进制数值，进一步确认401报警的故障点。2、检查MCC回路；3、检查EMG急停回路；4、检查驱动器之间的信号电缆接插是否正常；5、更电源单元。同步控制中SV0407:误差过大报警1、检查同步控制位置偏差值；2、检查同步控制是否正常。移动轴时SV0409报警1、检查移动时该轴的负载情况；2、确认机械是否卡死；3、确认伺服参数设定是否正常；4、更换伺服电机；5、更换伺服驱动器。SV0410：停止时误差过大报警1、检查机械是否卡死；2、对于重力轴，抱闸的24VDC供电是否正常，检查抱闸是否正常松开；3、脱开丝杆等相关机械部分的连接，单独驱动电机，若正常，找MTB检查机械部分；若故障依旧，更换电机或伺服驱动器。SV0411：移动时误差过大报警1、查看负载情况，若负载过大。2、检查机械是否卡死；3、对于重力轴，抱闸的24VDC供电是否正常，检查抱闸是否正常松开；4、脱开丝杆等相关机械部分的连接，单独驱动电机，若正常，找MTB检查机械部分；若故障依旧，伺服驱动器。SV0417：伺服非法DGTL参数报警1、检查数字伺服参数设定是否正确；2、查看诊断No.0203#4的值，当No.0203#4=1时

，通过No.0352的值进一步判断故障点；当No.0203#4=0时，通过No.0280的值进一步判断具体故障。SV0421：超差（半闭环）1、查看半闭环和全闭环的位置反馈误差，对比参数No.2118设定值是否正常；2、分别检查半闭环和全闭环位置反馈误差是否正常。3、检查或屏蔽光栅尺；SV0430：伺服电机过热报警1、故障时检查诊断No.308伺服电机温度值，并对比电机实际温度。若显示值过热，而电机实际温度正常。更换电机；2、检查电机负载是否过大，查看电机与丝杆连接部件是否过紧，或卡死。若机械方面正常，更换电机。SV0432：变频器控制电压低报警1、检查外部输入控制电压电压是否正常，包括变压器，电磁接触器等；2、更换电源单元。偶尔SV0433：变频器DC链路电压低报警1、检查外围线路是否正常；2、确认机床振动是否过大，保证伺服驱动器在使用过程中不受振动影响。3、更换电源单元。偶尔SV0434：逆变器控制电压低报警 检查输入电源电源是否正常，电压是否稳定，功率是否足够；偶尔SV0435：逆变器DC链路电压低报警1、确认DC LINK母线接线端子螺丝是否锁紧；2、如果发生全轴或多轴报警时，请参考PSM：04报警方法排查故障；3、若报警发生在单轴时，请更换该轴驱动器控制侧板或驱动器。SV0436：软过热报警1、查看电机负载是否过大；2、若是重力轴，请确认抱闸24VDC是否正常，抱闸是否正常打开。3、脱械部分，盘动电机轴是否卡死，若卡死或试机故障依旧，请更换电机；若不卡死，试机正常，请联系机床厂家检查机械部分。SV0438：逆变器电流异常报警1、检查动力线是否有破损、对地短路，更换动力线；2、测量电机三相对地是否绝缘，否，则更换电机；3、更换伺服驱动器。SV0439：DC链路电压过高报警1、检查外部输入电压是否稳定；2、更换电源单元；3、更换对应的伺服驱动器。SV0441：异常电流偏移报警1、检查电机动力线是否正常；2、更换伺服驱动器SV0442：DC链路充电异常报警1、检查PSM进线与CX48端子相序是否一致；2、检查三相电压是否平衡；3、检查MCC回路是否正常；4、更换电源单元。SV0443：变频器冷却风扇停止报警1、检测电源单元侧板的风扇是否正常；2、更换电源单元侧板或电源单元。SV0444：逆变器内部冷却风扇停止报警1、检测伺服驱动器上方的散热风扇是否正常，更换散热风扇；2、若更换风扇无效，请更换伺服驱动器。SV0445：软件断线报警（全闭环）1、检查光栅尺反馈线是否正常；2、屏蔽光栅尺改全闭环为半闭环试机，若无故障，请联系MTB检查光栅尺；3、检查工作台丝杆与电机连接是否存在间隙。SV0449：逆变器IPM报警1、检查动力线是否正常；2、从驱动器端脱开电机动力线，上电若还出现该报警，请更换驱动器。（对于重力轴，请确保重力轴安全的情况下操作。）SV0453：脉冲编码器软件断线报警1、检查反馈线是否正常；2、在NC电源OFF状态下，拔插反馈线后试机，若再该报警，请更换脉冲编码器。SV0465：读ID信息失败报警 检查驱动器侧板是否插紧，接线是否牢固。SV0466：电机/放大器组合不对报警1、检查轴与放大器连接是否正常；2、检查参数NO.2165设置值是否正确；3、更换伺服驱动器；4、若新更换了伺服驱动器出现该报警，请把No.2165值修改为0。SV0601：散热冷却风扇故障报警1、检查伺服驱动器散热片上的风扇是否停止旋转，若停止或者转速异常，请更换风扇；2、若更换风扇无效，请更换伺服驱动器。SV0602：伺服放大器过热报警1、检查伺服驱动器所带轴负载是否正常；2、更换控制侧板或伺服驱动器。SV0603：逆变器IPM检测到过热报警1、检查伺服驱动器所带轴负载是否过大；2、更换伺服驱动器。SV0604：放大器通讯错误报警1、检查伺服驱动器之间的信号电缆连接是否正常；2、更换驱动器控制侧板。SV0606：外部冷却散热片冷却风扇报警1、检测电源单元散热片上的风扇是否停止旋转或转速异常，更换风扇；2、检查控制侧板是否插牢；3、更换电源单元。SV0607：主电源缺相报警1、检查输入电源是否正常，是否缺相；2、更换PSM单元。

您好，欢迎关注上海斯裕自动化设备有限公司。今天我们为大家介绍一款常见报警维修及解决方法的发那科伺服控制器。

发那科伺服控制器是一种高性能的电气传动装置，广泛应用于各种自动化设备中。然而，在使用过程中，由于各种原因，可能会出现一些常见的报警问题，影响设备的正常运行。下面我们将为大家介绍几种常见的发那科伺服控制器报警及相应的维修解决方法。

1. 发那科伺服模块报警

发那科伺服模块是伺服控制器的核心组成部分之一，如果出现报警，可能会导致设备无法正常工作。常见的伺服模块报警原因有：

电源异常：检查电源线路是否接触良好，电压是否稳定。

通信故障：检查伺服模块与控制器之间的通信线路是否连接正确，是否存在干扰。

过载保护：检查负载是否超过伺服模块的额定值，如果超过，及时调整负载。

2. 发那科控制器报警

除了伺服模块报警外，发那科控制器本身也可能出现报警问题。常见的控制器报警及解决方法如下：

程序错误：检查控制器编程是否正确，是否存在语法错误或逻辑错误。

输入输出异常：检查输入输出模块是否正常连接，信号线路是否受损。

控制器与伺服模块通信故障：检查通信线路是否连接正确，是否存在干扰。

3. 发那科伺服电源报警

伺服电源是发那科伺服控制系统的重要组成部分，也可能出现一些报警问题。常见的伺服电源报警原因有：

电源过载：检查负载是否超过伺服电源的额定值，如果超过，及时调整负载。

电源故障：检查电源线路是否接触良好，电压是否稳定。

过热保护：检查散热是否良好，清理散热风扇等部件。

通过以上对发那科伺服控制器常见报警的维修及解决方法的介绍，我们可以看出，在使用发那科伺服控制器时，我们需要注意电源线路的接触性、电压稳定性，以及控制器与伺服模块之间的通信线路，这些都是确保设备正常运行的重要因素。

作为上海斯裕自动化设备有限公司，我们拥有丰富的发那科伺服控制器维修经验和专业的技术团队，能够及时有效地解决您在使用过程中遇到的问题。我们提供发那科伺服控制器维修、发那科控制器维修和日本伺服驱动维修等服务，价格为600.00元/台。

如果您在使用发那科伺服控制器时遇到报警问题，或者对发那科伺服控制器的维修有任何疑问，欢迎随时咨询我们的专业技术团队，我们将竭诚为您提供技术支持和解决方案。