

DSQC639-湖北医药公司-ABB机器人驱动器维修-ABB机器人改造

产品名称	DSQC639-湖北医药公司-ABB机器人驱动器维修-ABB机器人改造
公司名称	上海施承电气自动化有限公司
价格	.00/件
规格参数	
公司地址	上海市金山区枫泾镇经商路99弄3221-3222
联系电话	18930871595 17821060331

产品详情

一、故障：ABB机器人在有脉冲输出时不工作解决方案：

监督操控器的脉冲输出当时值以及脉冲输出灯是否闪烁，承认指令脉冲现已履行并现已正常输出脉冲； 查看操控器到驱动器的操控电缆，动力电缆，编码器电缆是否配线过错，破损或许接触不良； 查看带制动器的伺服电机其制动器是否现已翻开； 监督伺服驱动器的面板承认脉冲指令是否输入； Run运转指令正常； 操控形式必须挑选方位操控形式； 伺服驱动器设置的输入脉冲类型和指令脉冲的设置是否共同； 确保正转侧驱动制止，回转侧驱动制止信号以及差错计数器复位信号没有被输入，脱开负载而且空载运转正常，查看机械体系。

二、故障：没有带负载报过载

解决方案：

查看伺服电机动力电缆配线，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。

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。

三、故障：运转时出现反常声音或颤动现象

解决方案：

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。

四、故障：ABB机器人伺服电机修理做方位操控运转报超速故障

解决方案：

查看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

五、故障：高速旋转时出现电机差错计数器溢出过错

解决方案：

高速旋转时发作电机差错计数器溢出过错：查看电机动力电缆和编码器电缆的配线是否正确，电缆是否有破损。

输入较长指令脉冲时发作电机差错计数器溢出过错，运转过程中发作电机差错计数器溢出过错：增大差错计数器溢出水平设定值；减慢旋转速度；延长加减速时间；负载过重，需求从头选定更大容量的电机或减轻负载，加装减速机等传动组织提高负载才能。

六、故障：机器人50204动作监控报警

解决方案：

修改机器人动作监控参数（控制面板—动作监控菜单中）以匹配实际的情况。 用AccSet指令降低机器人加速度。 减小速度数据中的v_rot选项。

七、故障：机器人在开机时进入了系统故障状态

解决方案：

重新启动一次机器人。 如果不行，在示教器查看是否有更详细的报警提示，并进行处理。 重启。

如果还不能解除则尝试B启动。 如果还不行，请尝试P启动。 如果还不行请尝试I启动（这将机器人回到出厂设置状态，小心）

上海施承——深耕维修十

上海施承电气自动化有限公司是一家工业机器人专业服务公司，从事国内外常用机器人本体和柜体的销售、回收、维护、调试保养、改造等，主要品牌有库卡KUKA、ABB、安川Yaskawa、FANUC发那科、STAUBCI史陶比尔、OTC、COMAU柯马、那智等。同时还拥有一批经验丰富的zishen工程师，除了快速修复工业机器人各种故障外，还能够高效地解决各dapinpa i主板、PLC、变频器、触摸屏、伺服驱动器、工控机以及PCB电路板，UPS电路板，工业电源，仪器仪表数控控制单元、模块等工控产品故障。随着社会的进步我们也不断更新设备与技术，力争成为机器人服务行业的领跑者。