

# ABB机器人液晶屏人机界面维修

产品名称	ABB机器人液晶屏人机界面维修
公司名称	常州凌肯自动化科技有限公司
价格	.00/个
规格参数	凌科自动化:诚信为本，快速修复 凌科自动化:技术精湛，收费合理 凌科自动化:为你降低成本，创造价值
公司地址	江苏省常州市武进区力达工业园4楼
联系电话	13961122002

## 产品详情

冷却液渗漏。可能的原因：大多数风扇故障的罪魁祸首都是灰尘。这是因为灰尘随着时间的推移，会积累在风扇的叶片上。风叶负荷的增加会导致振动继而损坏。大多数的冷却液渗漏都发生在连接处，密封失效通常是问题的关键。意外撞击造成的物理损伤。对策：为风扇增加滤网并定期更换；定期检查冷却装置；电气连接装置；这里包括接线端子盒和插座。故障现象及原因：作为非磨损件，连接装置的故障多为机械损坏。对策：使用时应多加小心，尽量避免意外。联轴器和皮带轮：连接电机轴需要抗扭刚性联轴器或加固型的皮带。电机工作一段时间后，频繁的加减速可导致联轴器或皮带变松或滑动，这时候应该再次检查。故障现象及原因：在安装联轴器和皮带轮过程中，如果轴受到剧烈冲击。

则可能对电机轴承和/或编码器造成致命的损坏。对策：因此在安装或拆卸过程中，严禁使用工具敲击轴、联轴器或滑轮。尝试从电机轴上拆下任何设备时，应使用液压装置从轴端顶出。大家都知道伺服驱动器是控制伺服电机的常见控制器，但使用久了，各种报警故障常常另使用人员困惑，汕头罗克自动化伺服器维修中心指出，只要掌握了七个伺服驱动器检修技巧，很多问题都会迎刃而解。伺服驱动器维修技巧示波器检查驱动器的电流监控输出端时，发现它全为噪声，无法读出故障原因：电流监控输出端没有与交流电源相隔离（变压器）处理方法：可以用直流电压表检测观察。伺服驱动器维修技巧电机在一个方向上比另一个方向跑得快A.故障原因：无刷电机的相位搞错。处理方法：检测或查出正确的相位。

B.故障原因：在不用于测试时，测试/偏差开关打在测试位置。处理方法：将测试/偏差开关打在偏差位置。C.故障原因：偏差电位器位置不正确。处理方法：重新设定。伺服驱动器维修技巧电机失速A.故障原因：速度反馈的极性搞错。处理方法：a.如果可能，将位置反馈极性开关打到另一位置。（某些驱动器上可以）b.如使用测速机，将驱动器上的TACH+和TACH-对调接入。c.如使用编码器，将驱动器上的ENCA和ENCB对调接入。d.如在HALL速度模式下，将驱动器上的HALL-1和HALL-3对调，再将Motor-A和Motor-B对调接好。B.故障原因：编码器速度反馈时，编码器电源失电。处理方法：检查连接5V编码器电源。

确保该电源能提供足够的电流。如使用外部电源，确保该电压是对驱动器信号地的。伺服驱动器维修技巧LED灯是绿的，但是电机不动A.故障原因：一个或多个方向的电机禁止动作。处理方法：检查+INHIBI

T和 -INHIBIT端口。B.故障原因：命令信号不是对驱动器信号地的。处理方法：将命令信号地和驱动器信号地相连。伺服驱动器维修技巧上电后，驱动器的LED灯不亮故障原因：供电电压太低，小于最小电压值要求。处理方法：检查并提高供电电压。伺服驱动器维修技巧当电机转动时，LED灯闪烁A.故障原因：HALL相位错误。处理方法：检查电机相位设定开关（60°/120°）是否正确。多数无刷电机都是120°相差。B.故障原因：HALL传感器故障处理方法：当电机转动时检测HallA,HallB,HallC的电压。