

鹤壁安川伺服驱动器B32、B33报警维修，伺服驱动器免费检测

产品名称	鹤壁安川伺服驱动器B32、B33报警维修，伺服驱动器免费检测
公司名称	郑州昇顺电气设备有限公司
价格	.00/个
规格参数	安川:sgdv
公司地址	金水区银河路
联系电话	19903882617 18437828521

产品详情

安川伺服驱动器（servo drives）又称为“安川伺服控制器”、“安川伺服放大器”，是用来控制伺服电机的一种控制器，其作用类似于变频器作用于普通交流马达，属于伺服系统的一部分，主要应用于高精度的定位系统。一般是通过位置、速度和力矩三种方式对伺服马达进行控制，实现高精度的传动系统定位，目前是传动技术的高端产品。安川机器人系统集成维修保养安川伺服驱动器维修方案。

1、电机在一个方向上比另一个方向跑得快；

(1) 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。

(2) 故障原因：在不用于测试时，测试/偏差开关打在测试位置。

机器人驱动器维修处理方法：将测试/偏差开关打在偏差位置。

(3) 故障原因：偏差电位器位置不正确。

安川驱动器维修处理方法：重新设定。

2、电机失速；安川伺服驱动器维修方案

(1) 故障原因：速度反馈的极性搞错。

处理方法：可以尝试以下方法。

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ENC A和ENC B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。

(2) 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。

3、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。

4、LED灯是绿的，但是电机不动；

(1) 故障原因：一个或多个方向的电机禁止动作。

处理方法：检查+INHIBIT 和 - INHIBIT 端口。

(2) 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。

安川机器人伺服驱动器维修方案

5、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。

6、当电机转动时，LED灯闪烁；

(1) 故障原因：HALL相位错误。

处理方法：检查电机相位设定开关($60^\circ/120^\circ$)是否正确。多数无刷电机都是 120° 相差。

(2) 故障原因：HALL传感器故障

处理方法：当电机转动时检测Hall A，Hall B，Hall C的电压。电压值应该在5VDC和0之间。

7、LED灯始终保持红色；