

# UR3/UR5/UR10/UR16关节主板维修-UR维修常见故障维修方法

产品名称	UR3/UR5/UR10/UR16关节主板维修-UR维修常见故障维修方法
公司名称	昆山茨控自动化设备有限公司
价格	300.00/台
规格参数	
公司地址	昆山市花桥镇花安路183号288室
联系电话	15900939601

## 产品详情

维修各系列UR机器人:

UR3系列维修 UR5系列维修 UR10系列维修 UR16系列维修

UR3E系列维修 UR5E系列维修 UR10E系列维修 UR16E系列维修 维修UR故障：示教器无显示、编码器报警、过流、过压、过热、过载、接地、参数错误、有显示无输出、模块损坏、报错等

UR伺服驱动器故障维修案例总结：

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；UR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；