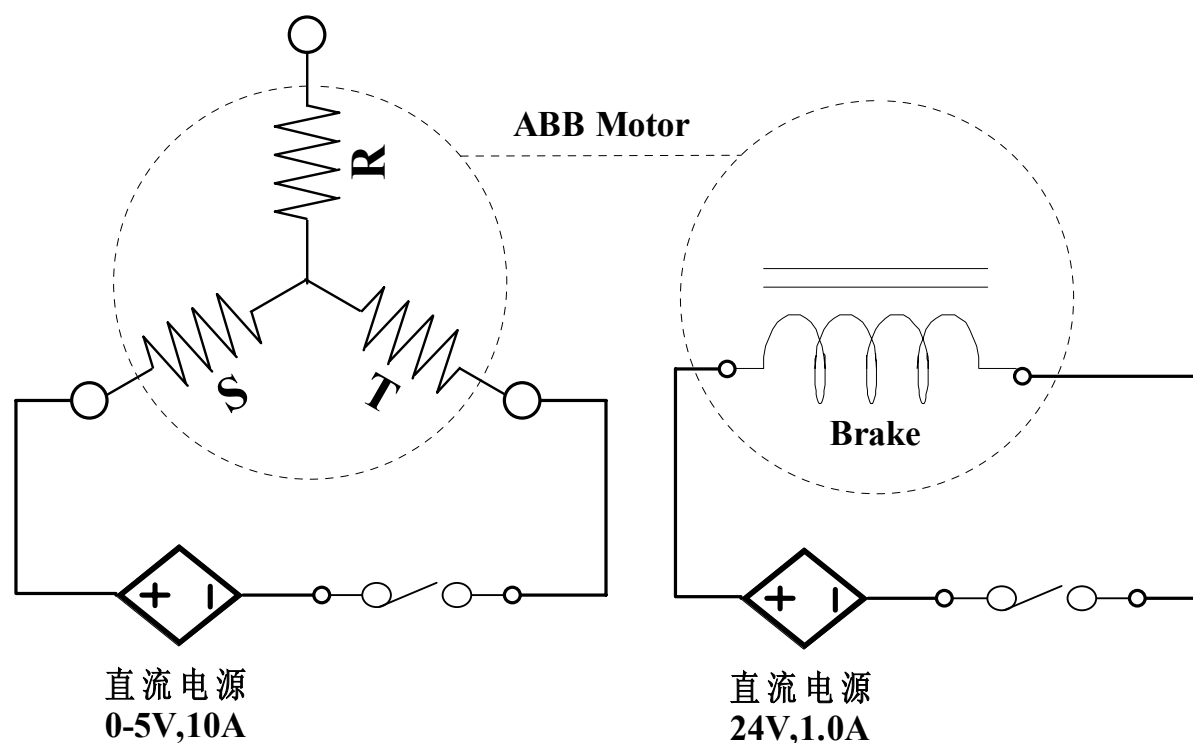

ABB 电机校准方法

1. 将电机与输出轴的负载完全脱离；
2. 参考机器人产品手册(例如：《IRB4400 Product Manual》)，查找出电机的三个接线端子 S、T、R；
3. 关闭直流电源，按下图与伺服电机连接；



4. 接通连接刹车电磁铁的直流电源，完全释放伺服电机的刹车，确保手动可旋转电机转子；
 5. 调节连接电机转子的直流电源输出电压为 0V；
 6. 打开连接电机转子的直流电源，缓慢地提高输出电压，使电机的转子缓慢转动并停止于某一位置(此时电流约为 3A)；
 7. 手动旋转电机转子，确定其已停止于一个固定位置上；
 8. 关闭连接刹车电磁铁的直流电源，使刹车吸合，禁止转子转动；
 9. 关闭连接电机转子的直流电源；
-

-
10. 选择一台正常运行的空闲机器人，在关闭控制柜电源后连接某个单轴电机的 Resolver 连接线至此电机(例：1 轴电机)；
 11. 重新打开机器人控制柜电源，在系统参数窗口中读出 1 轴电机的 Commutator 参数，做好记录；
 11. 给选定轴的电机做 Commutator；
(Misc/Service/View/Calibration/Commutator/选 1 轴/OK)
 12. 在系统参数窗口中读出 1 轴电机的 Commutator 参数，抄写于标签上，悬挂于此电机上；此参数即为该电机的 Resolver 校准参数；
 13. 在此项参数中输入原始的电机参数；
 14. 关闭机器人控制柜电源；
 15. 恢复此机器人的连线；
 16. 在使用此电机时，需要在相应机器人的系统参数中输入此 Resolver 值。
-