SRVO-062 排除
+
零點復歸執行

編撰紀錄

版次	編撰日期	編撰者	更新內容
V 1.0	2026/04/17	謝宗恩	

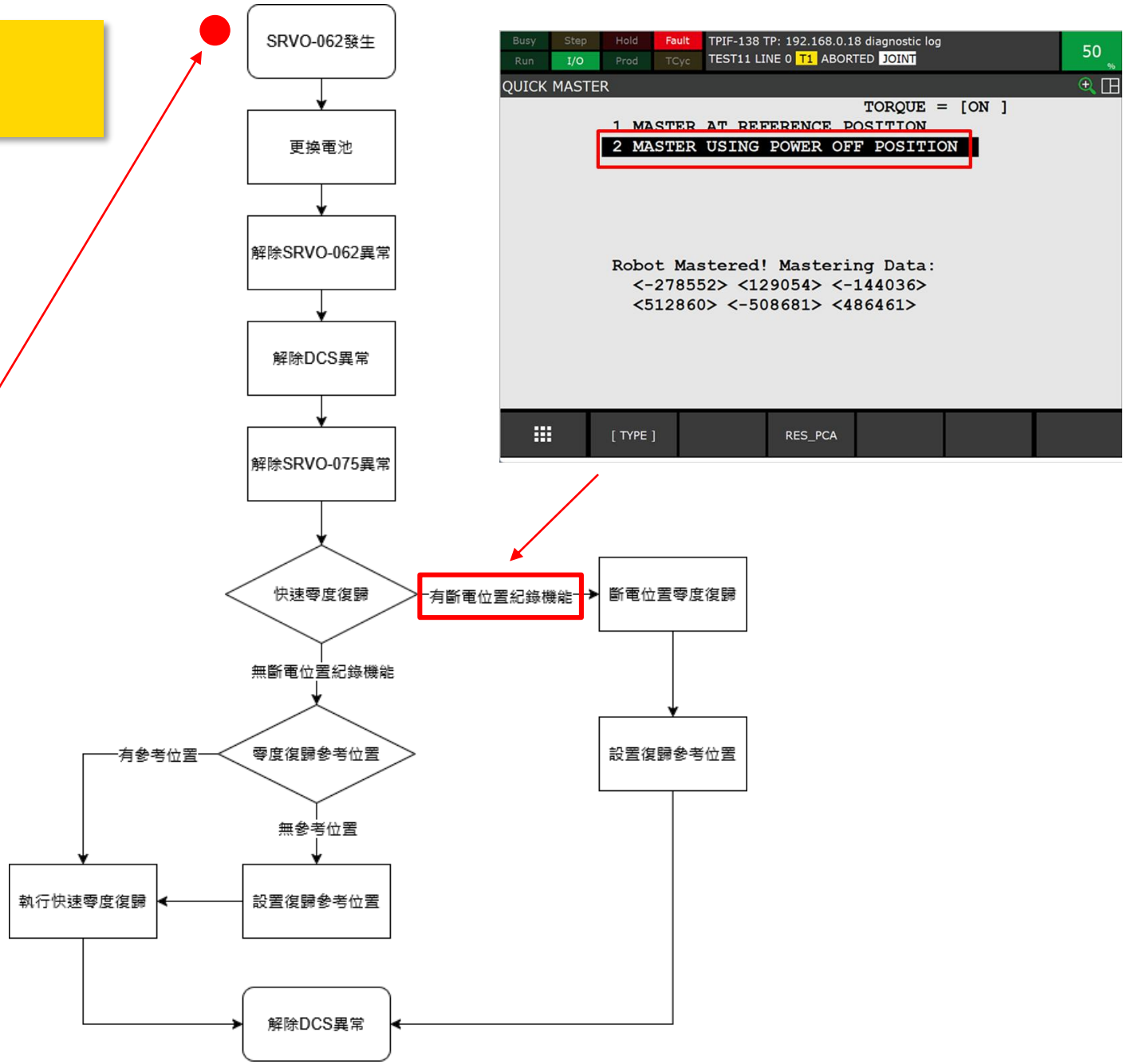
注意事項

- 請優先參考FANUC官網「售後服務」->「常見問題」->「ROBOT」內的SRVO-062異常排除方法操作 。
- 於快速零度復歸操作階段，若出現參考斷電前編碼器數值的選項，請優先選擇該項目操作。
- 建議於新機階段，即完成「快速零度復歸參考設置」項目操作。
- 此說明書過程略有簡化，因此可參考FANUC官網，SRVO-062異常排除方法同時操作。

操作流程圖

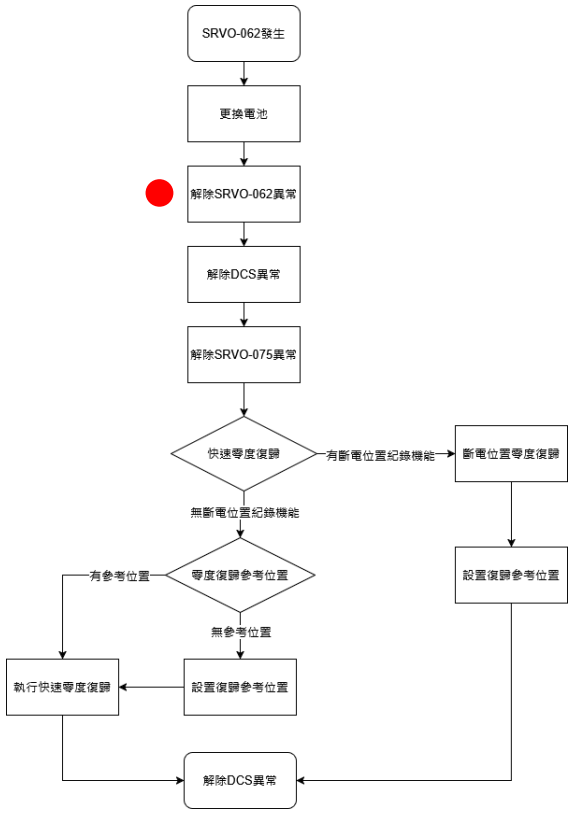
後續將以紅點配合流程圖

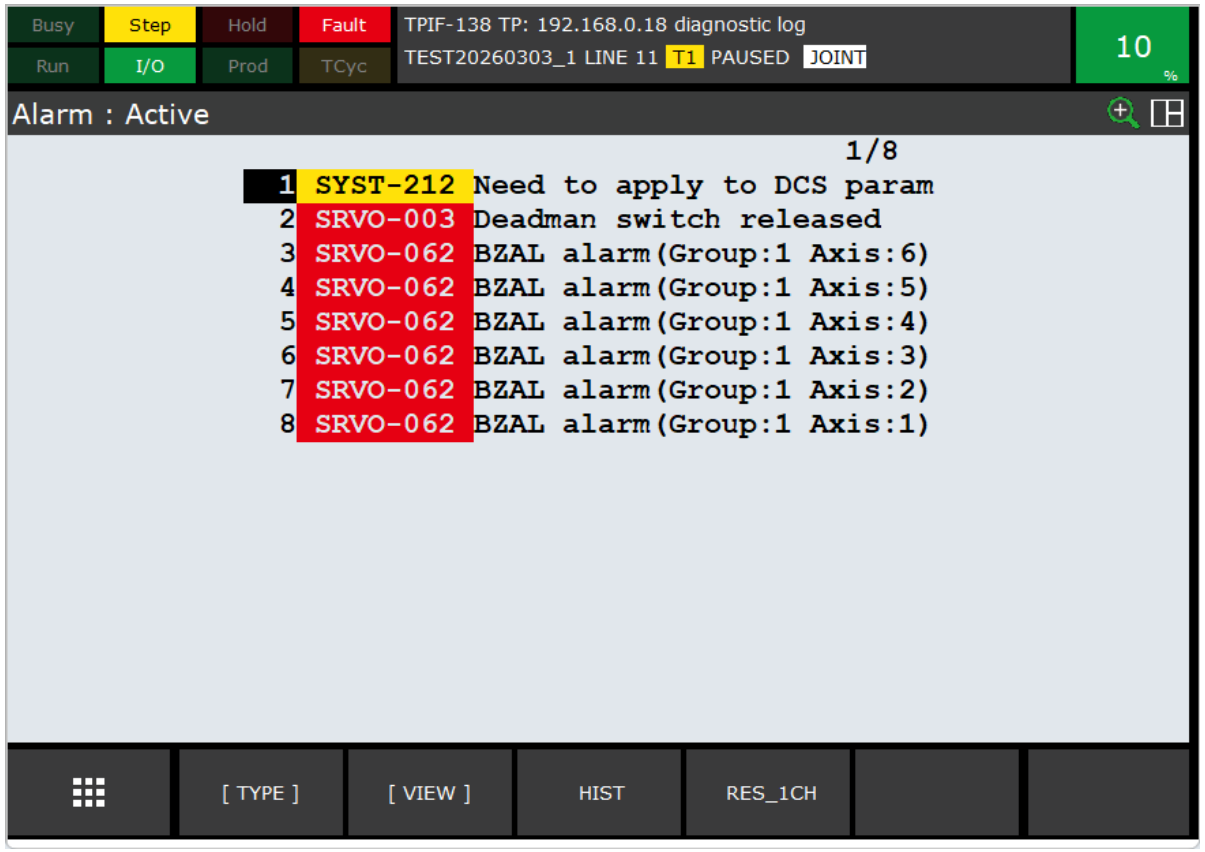
做為操作引導。



SRVO-062解除

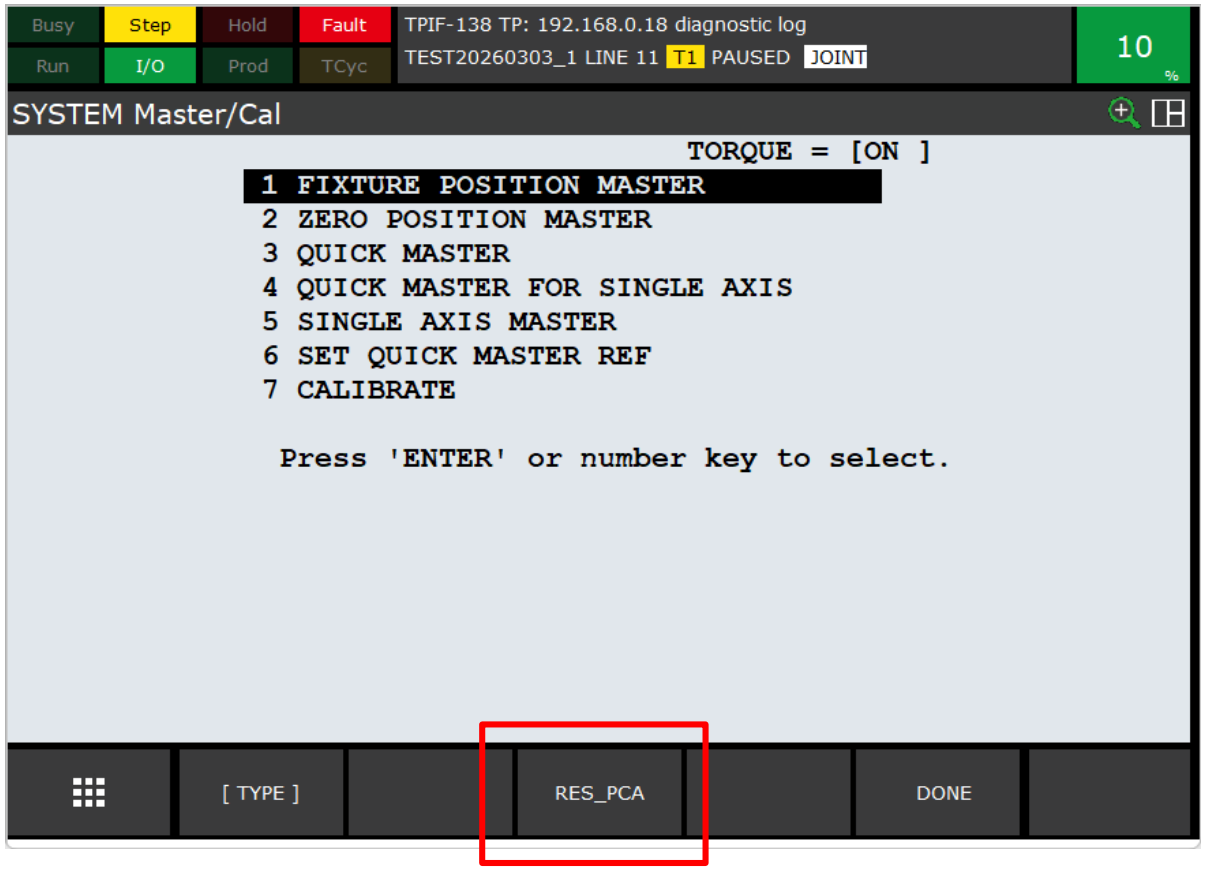
當發生SRVO-062，請先進行電池更換。





SRVO-062解除

進入零度設置介面，進行異常解除。

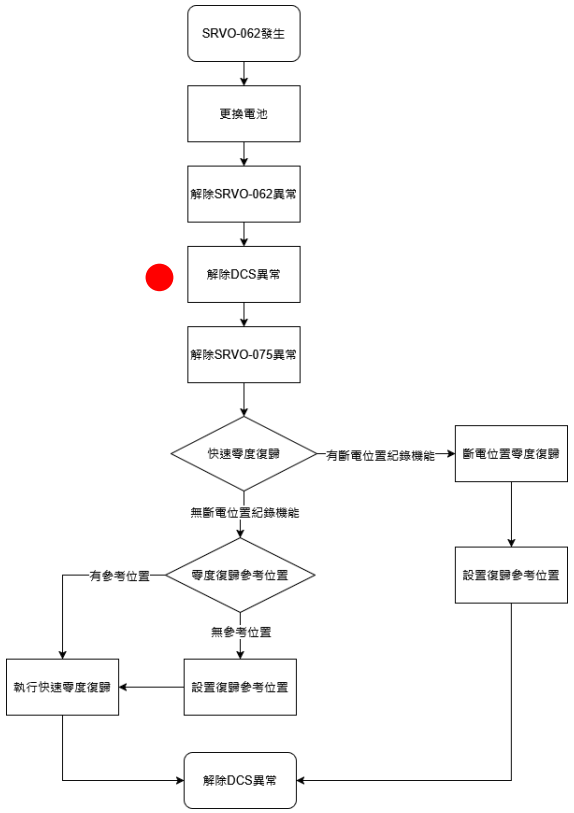


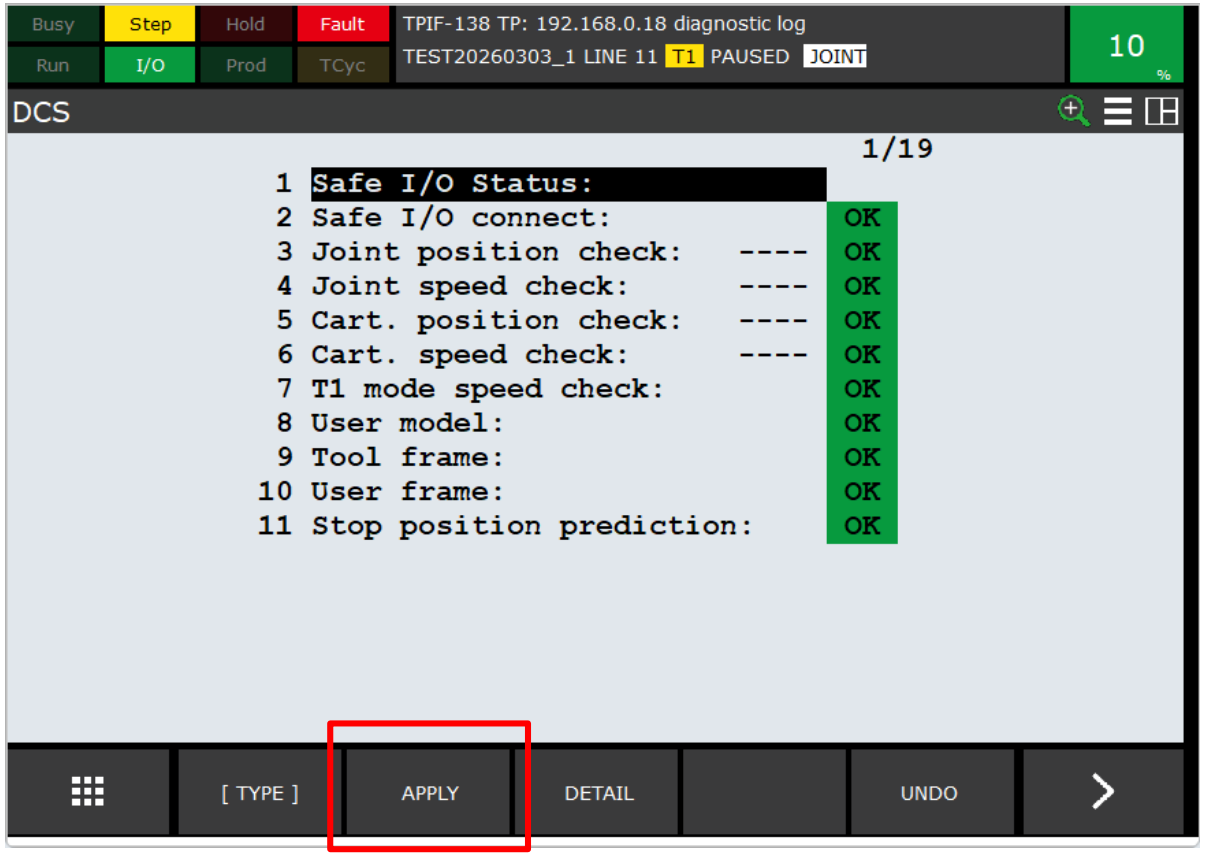
SRVO-062解除

異常解除後，進行後續DCS應用步驟。

SRVO-062解除

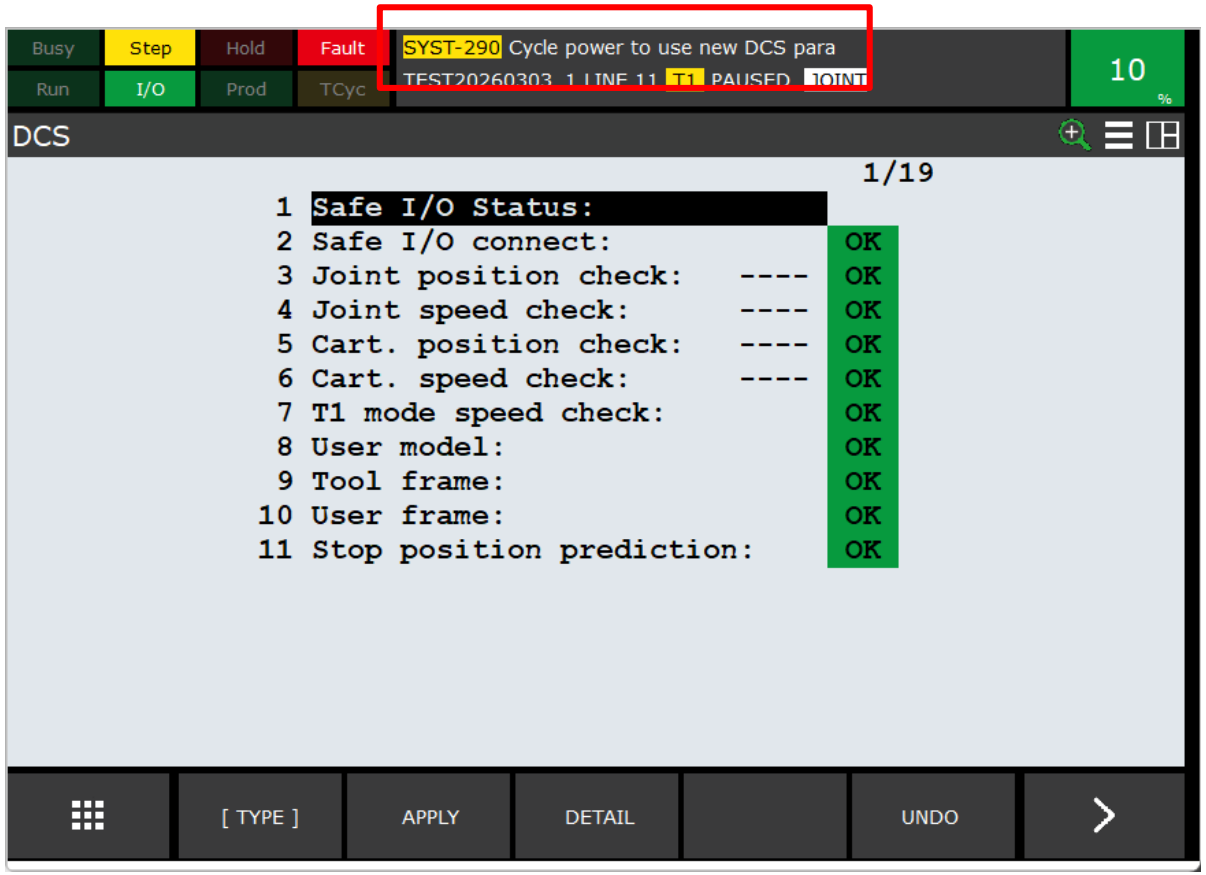
進入DCS介面，進行DCS應用步驟。





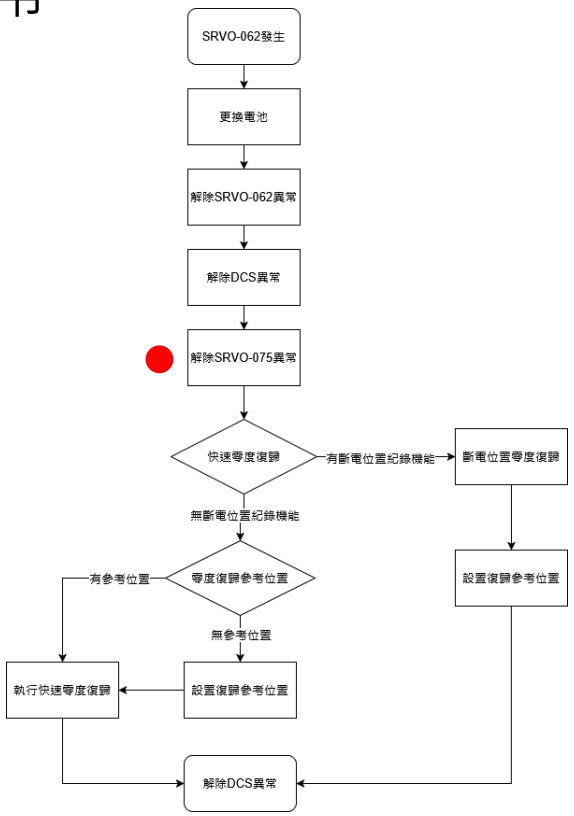
SRVO-062解除

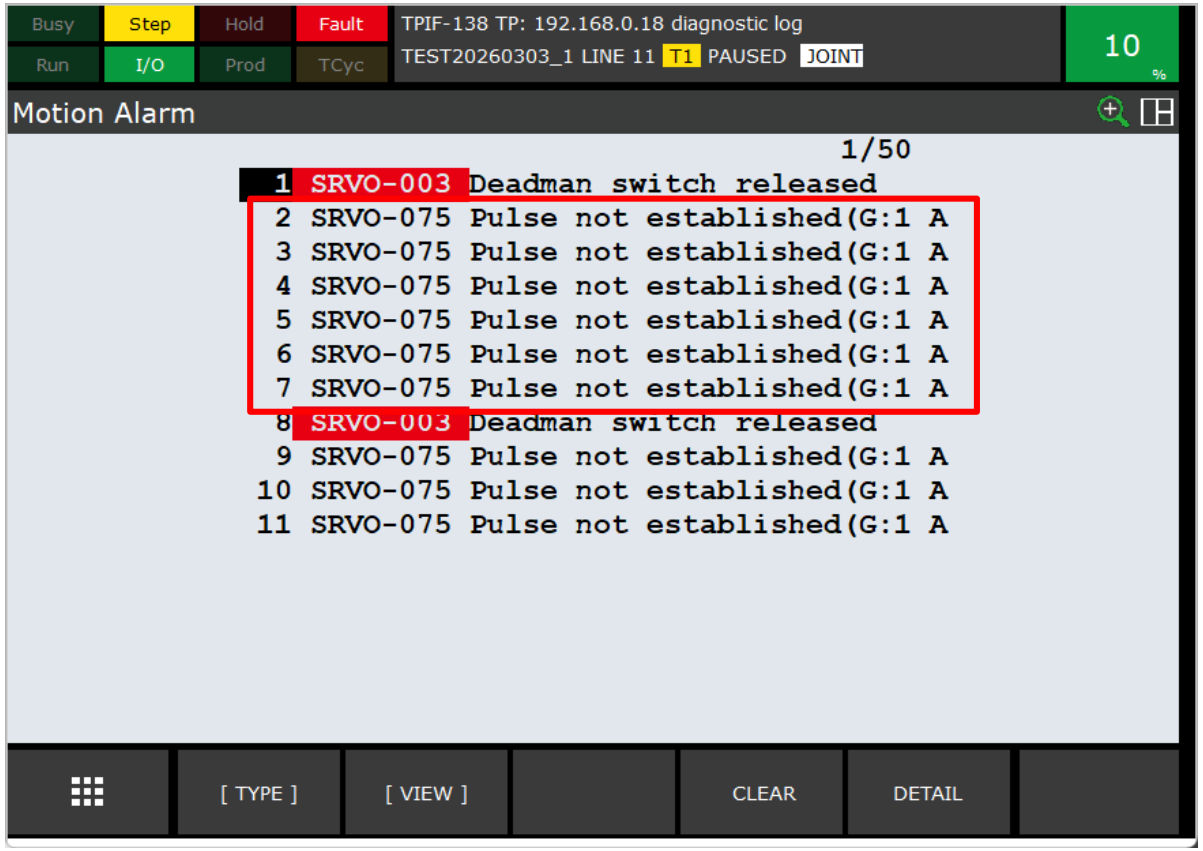
應用後，進行斷電重新啟動。



SRVO-075解除

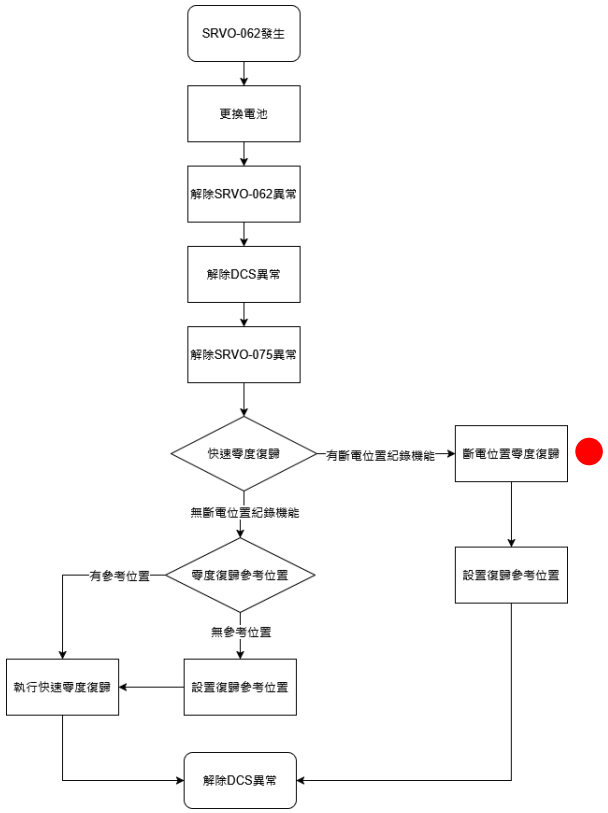
SRVO-062成功解除後，即顯示SRVO-075異常，將各軸旋轉約15度後，即可解除異常。

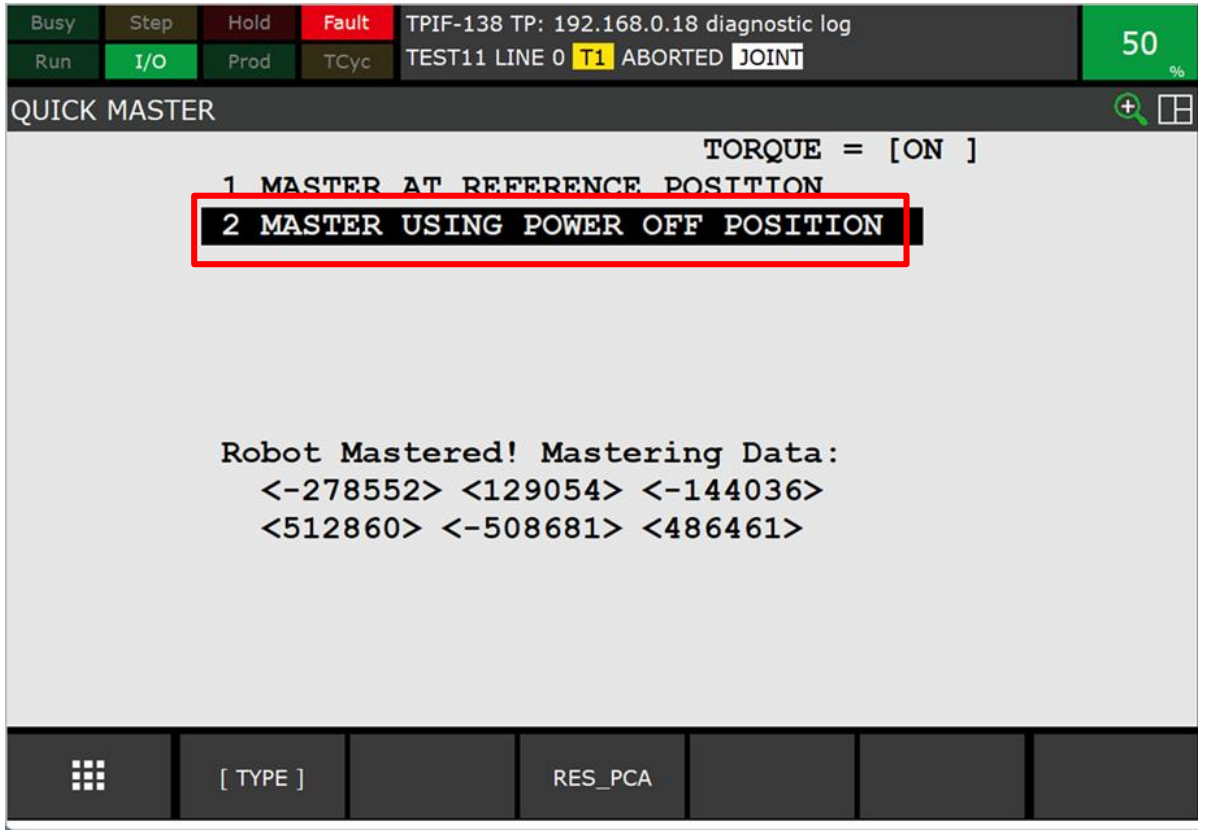




快速零度復歸

若該機台快速零度復歸，附有斷電位置紀錄機能，則選擇其零度復歸選項。

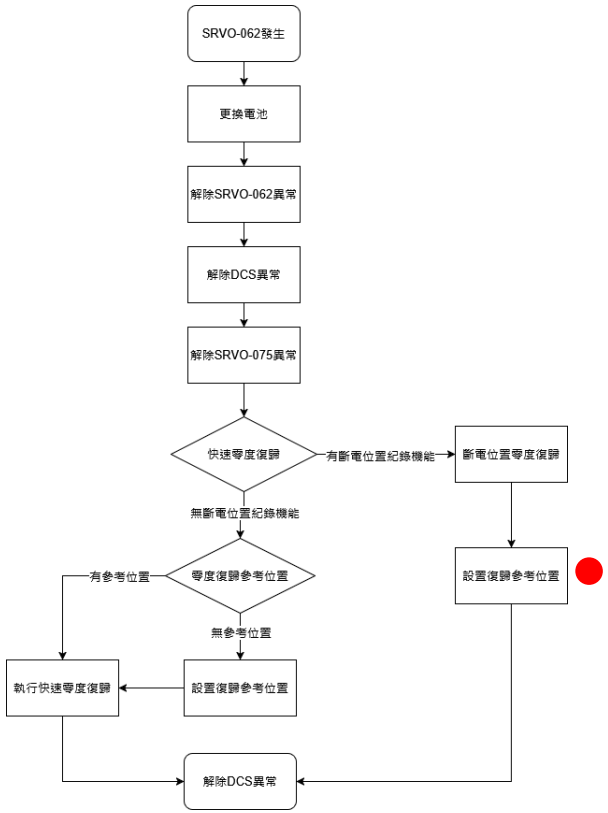


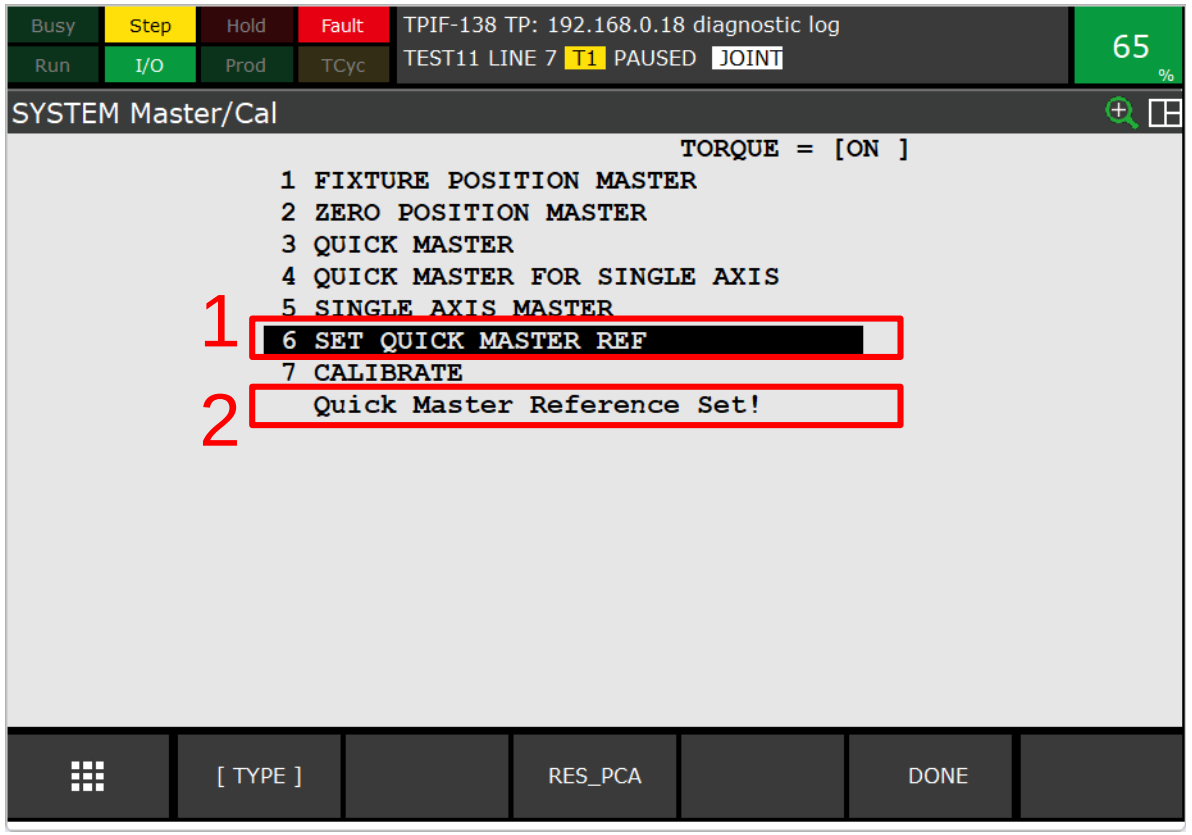


零度參考位置設置

備註：若該系統配置擁有其他參考位置要求，則依需求進行設置，並自行設置實體對位依據。

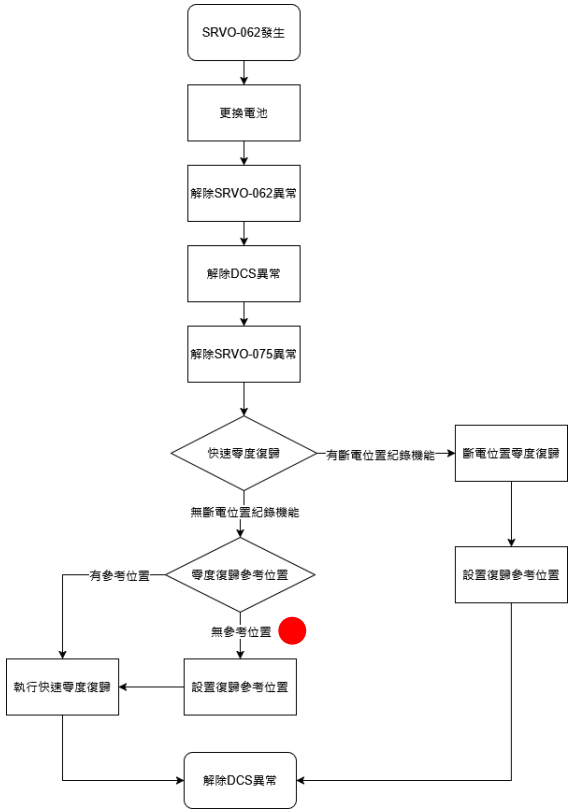
若先前無設置零度復歸參考位置，則可於完成快速零度復歸後，以程式點位執行將各軸移至零度，並進行零度復歸參考位置設置。

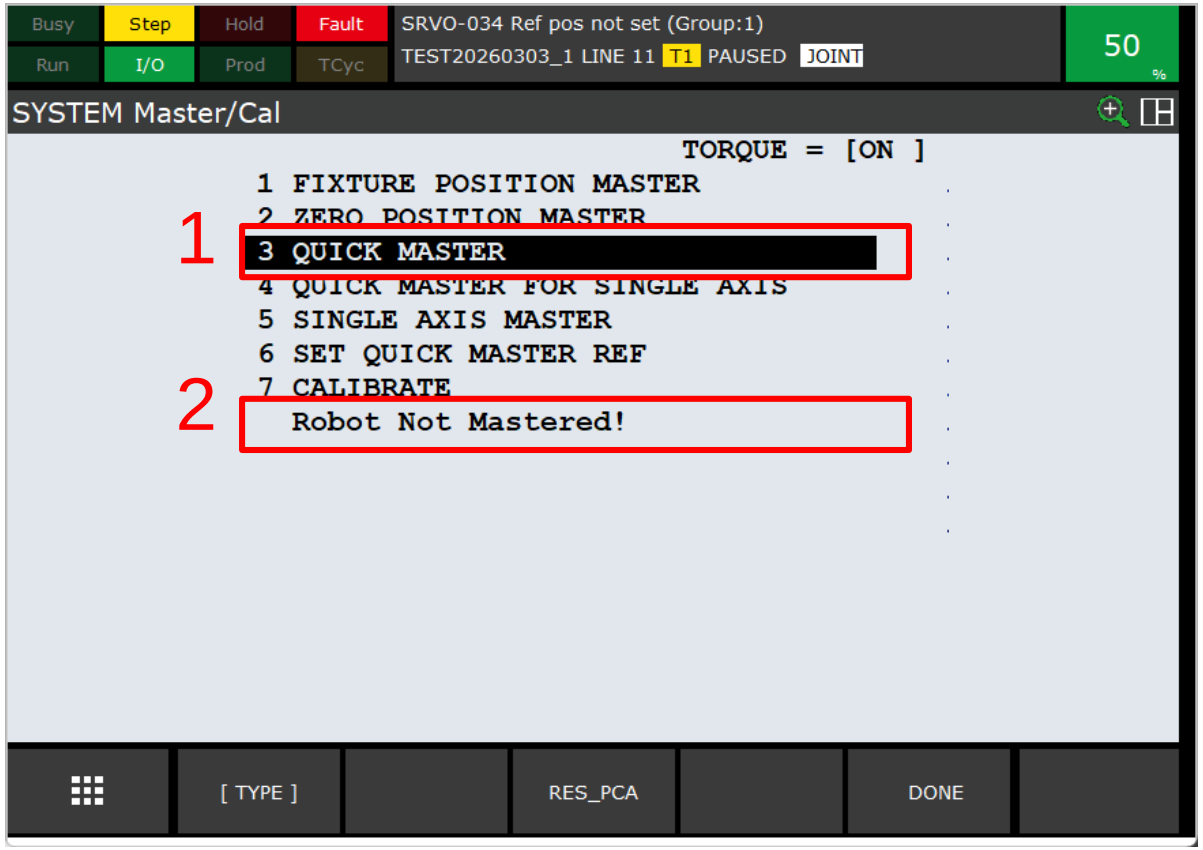




快速零度復歸-失敗

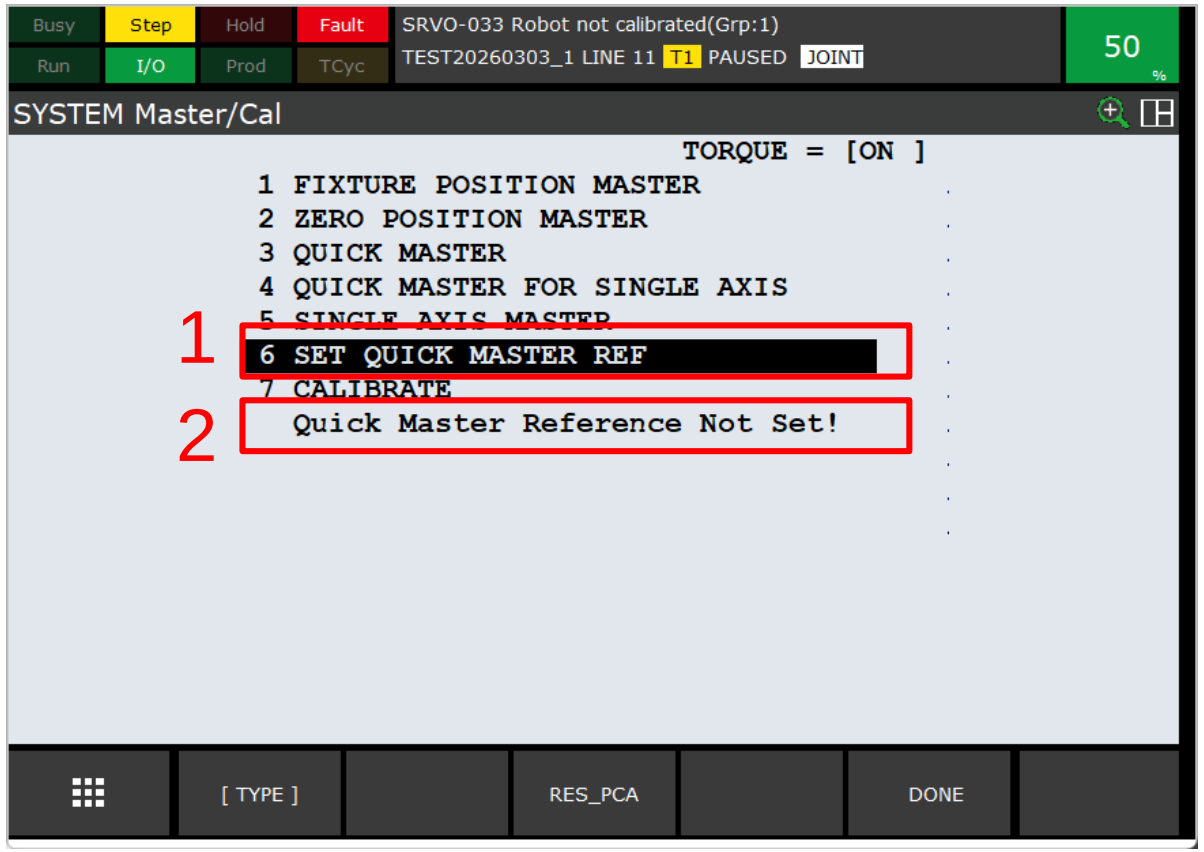
將各軸對準標籤後，進入零度設置介面，進行快速零度復歸。若發生下述狀態，請接續後續步驟。





參考位置設置-失敗

進行零度位置參考設置，若發生下述狀態，請接續後續步驟。

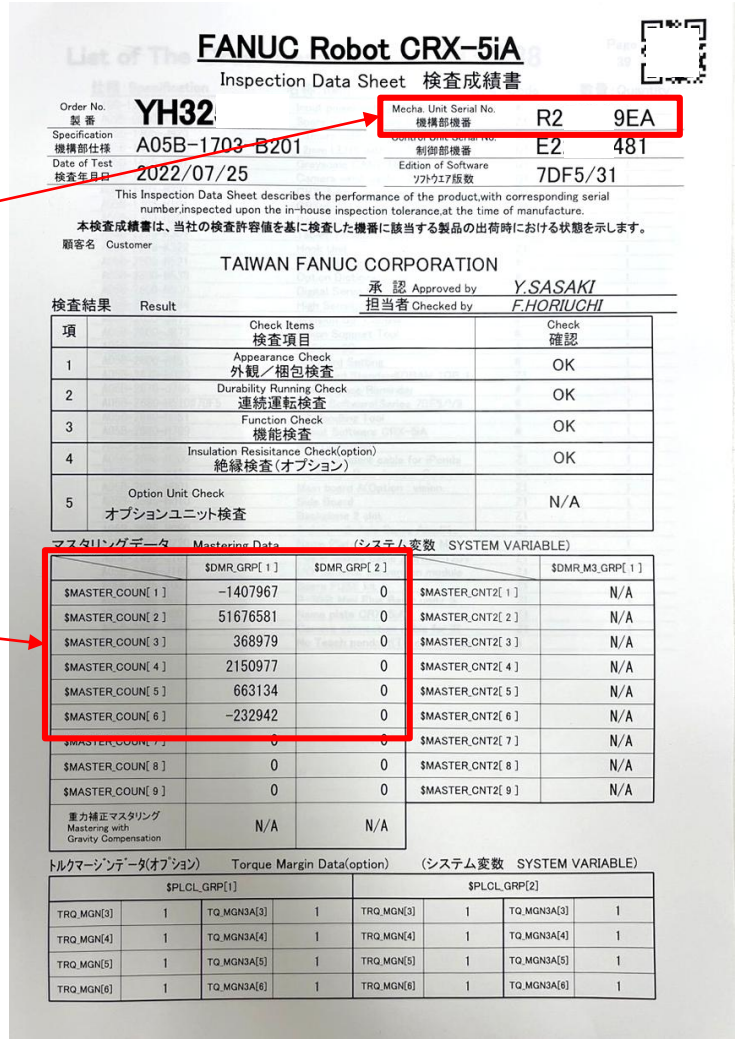


零度參考位置設置

準備購買該機台取得的「檢查成績書」。

確認機台號碼

零度參考位置參數



FANUC Robot CRX-5iA

Inspection Data Sheet 検査成績書

Order No. 製番	YH32
Specification 機構部仕様	A05B-1703-B201
Date of Test 検査年月日	2022/07/25
Mecha. Unit Serial No. 機構部機番	R2 9EA
制御部機番	E2 481
Edition of Software ソフトウエア版数	7DF5/31

This Inspection Data Sheet describes the performance of the product,with corresponding serial number,inspected upon the in-house inspection tolerance,at the time of manufacture.

本検査成績書は、当社の検査許容値を基に検査した機番に該当する製品の出荷時における状態を示します。

顧客名 Customer

TAIWAN FANUC CORPORATION

承 認 Approved by Y.SASAKI

担当者 Checked by F.HORIUCHI

検査結果 Result

項	Check Items 検査項目	Check 確認
1	Appearance Check 外観／梱包検査	OK
2	Durability Running Check 連続運転検査	OK
3	Function Check 機能検査	OK
4	Insulation Resisitance Check(option) 絶縁検査(オプション)	OK
5	Option Unit Check オプションユニット検査	N/A

マスタリングデータ Mastering Data (システム変数 SYSTEM VARIABLE)

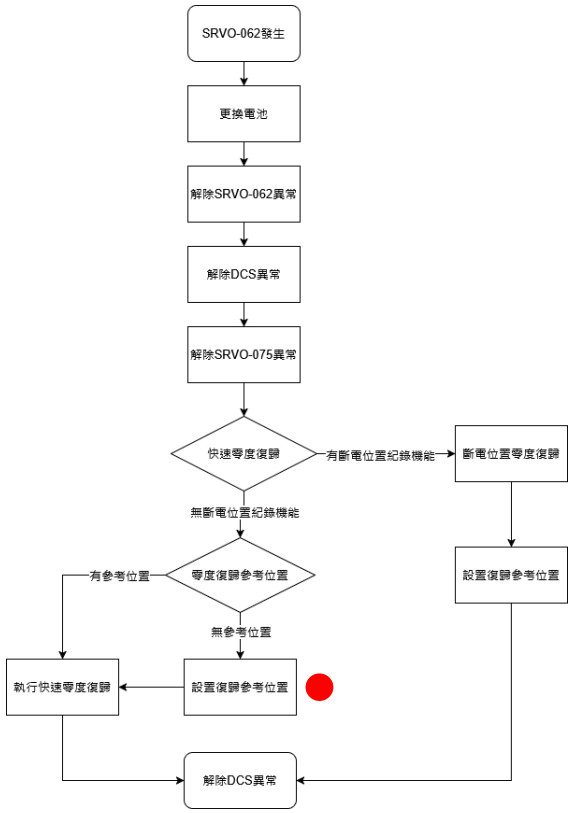
	$DMR_GRP[1]	$DMR_GRP[2]		$DMR_M3_GRP[1]
$MASTER_COUN[1]	-1407967	0	$MASTER_CNT2[1]	N/A
$MASTER_COUN[2]	51676581	0	$MASTER_CNT2[2]	N/A
$MASTER_COUN[3]	368979	0	$MASTER_CNT2[3]	N/A
$MASTER_COUN[4]	2150977	0	$MASTER_CNT2[4]	N/A
$MASTER_COUN[5]	663134	0	$MASTER_CNT2[5]	N/A
$MASTER_COUN[6]	-232942	0	$MASTER_CNT2[6]	N/A
$MASTER_COUN[7]	0	0	$MASTER_CNT2[7]	N/A
$MASTER_COUN[8]	0	0	$MASTER_CNT2[8]	N/A
$MASTER_COUN[9]	0	0	$MASTER_CNT2[9]	N/A
重力補正マスタリング Mastering with Gravity Compensation	N/A	N/A		

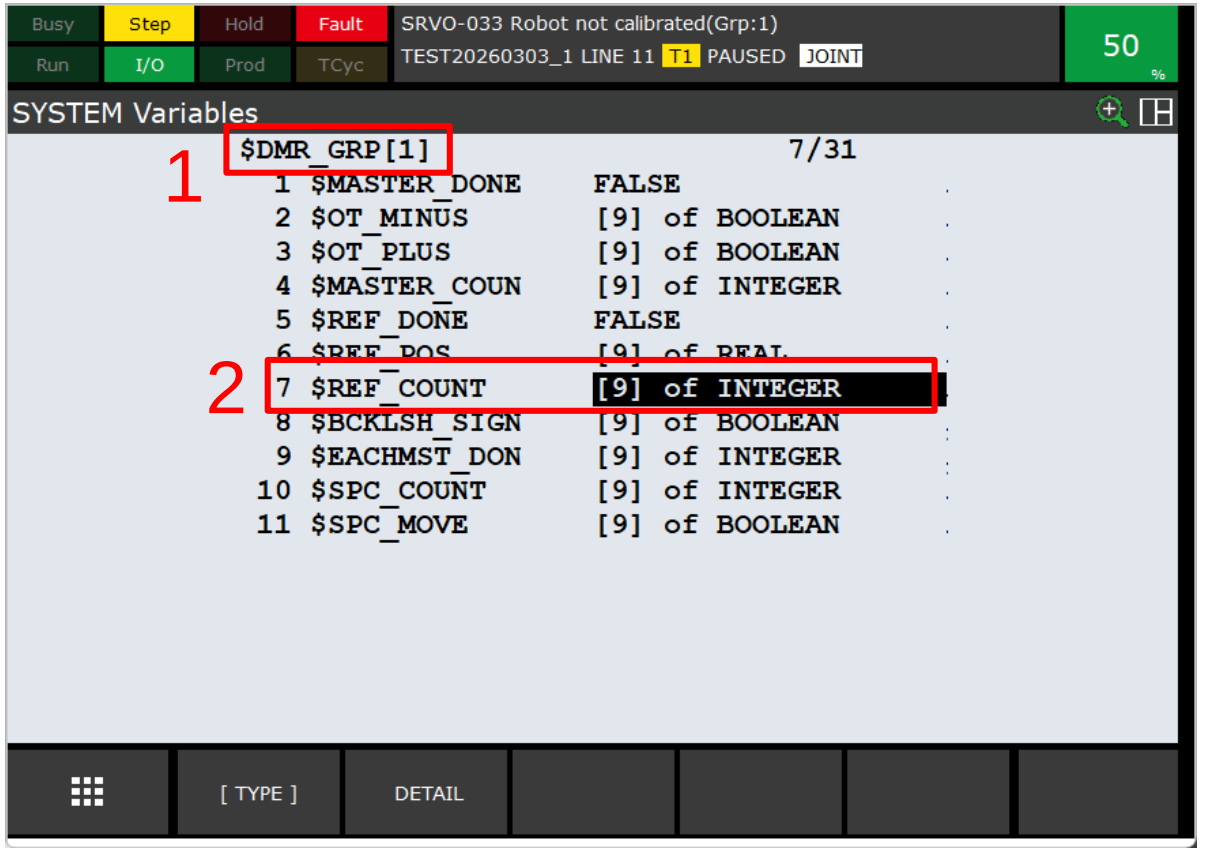
トルクマージンデータ(オプション) Torque Margin Data(option) (システム変数 SYSTEM VARIABLE)

$PLCL_GRP[1]				$PLCL_GRP[2]			
TRQ_MGN[3]	1	TQ_MGN3A[3]	1	TRQ_MGN[3]	1	TQ_MGN3A[3]	1
TRQ_MGN[4]	1	TQ_MGN3A[4]	1	TRQ_MGN[4]	1	TQ_MGN3A[4]	1
TRQ_MGN[5]	1	TQ_MGN3A[5]	1	TRQ_MGN[5]	1	TQ_MGN3A[5]	1
TRQ_MGN[6]	1	TQ_MGN3A[6]	1	TRQ_MGN[6]	1	TQ_MGN3A[6]	1

零度參考位置設置

進入「REF_COUNT」變數頁面。





零度參考位置設置

將檢查成績書標示之「MASTER_COUN」，輸入對應項目。

零度參考位置設置

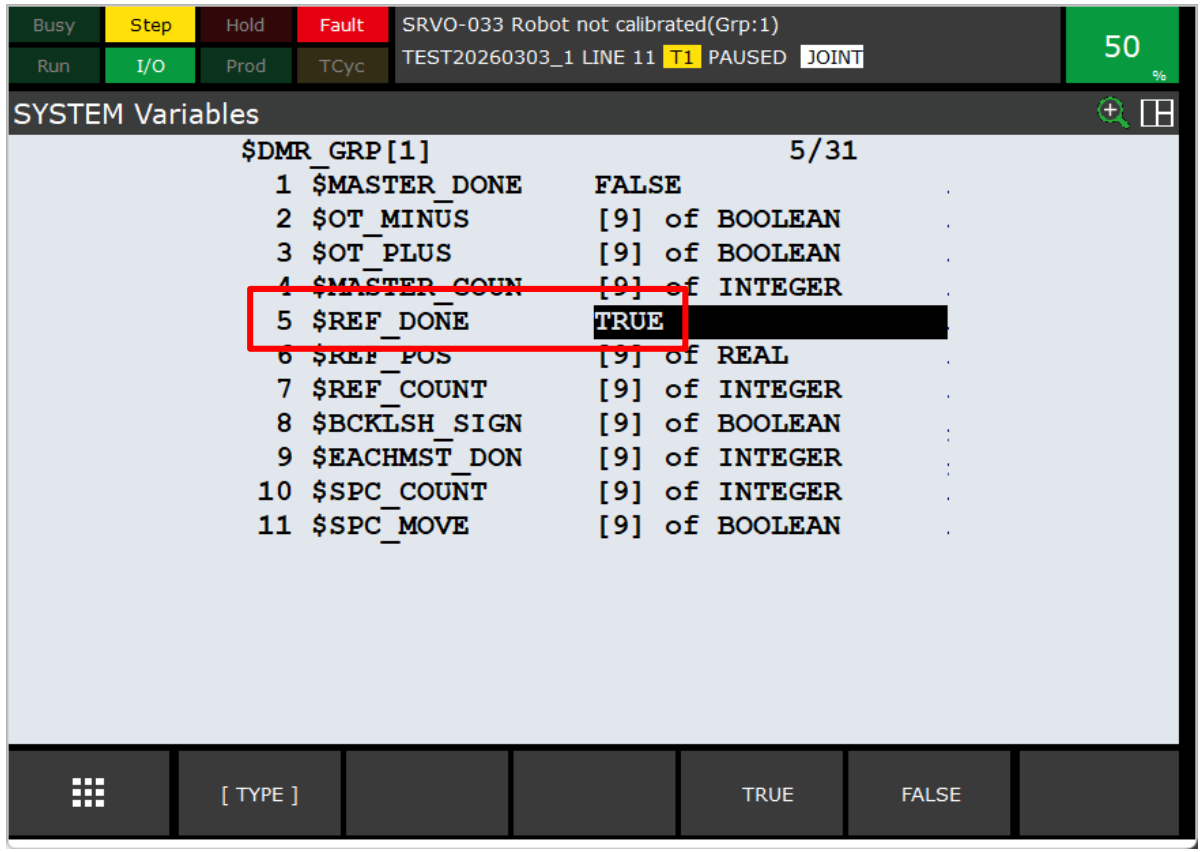
輸入「REF_COUNT」完畢後，返回進入「REF_POS」介面。

零度參考位置設置

將1至6軸數值設定為0。

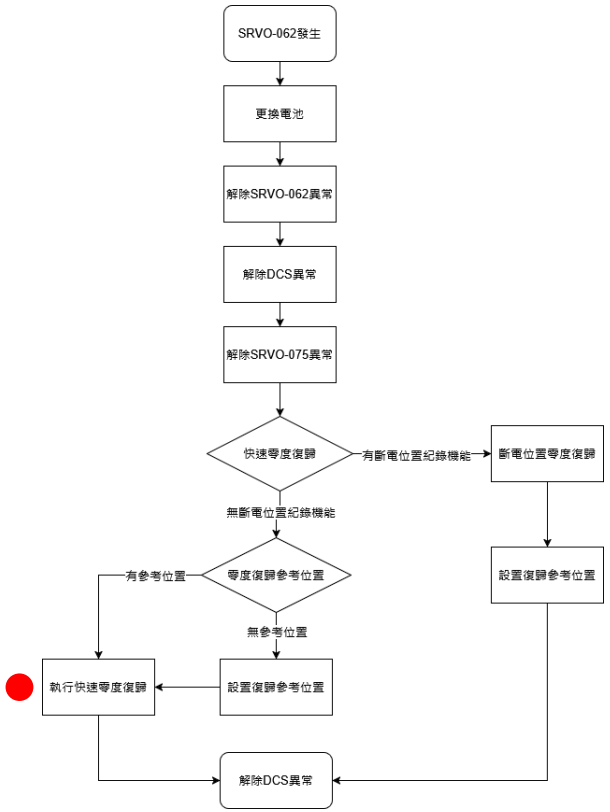
零度參考位置設置

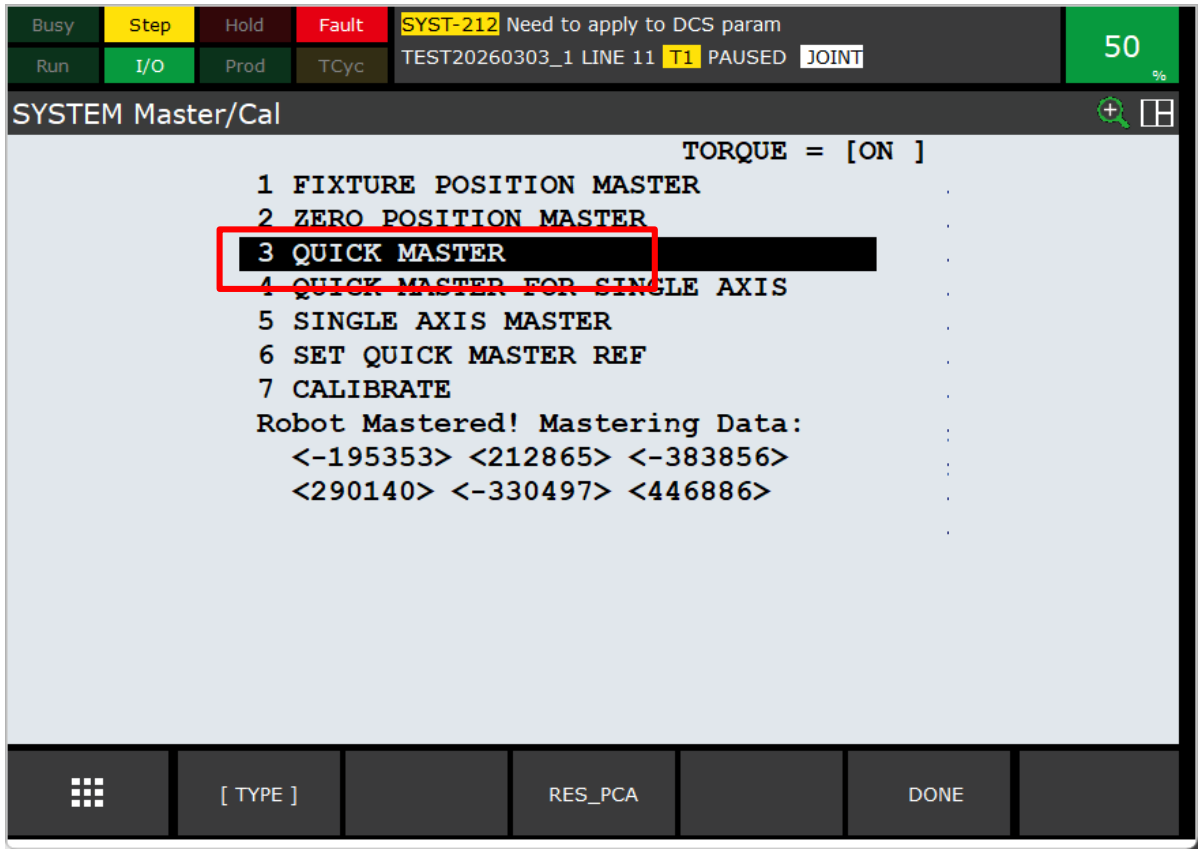
將「REF_DONE」改為「TRUE」。



零度復歸

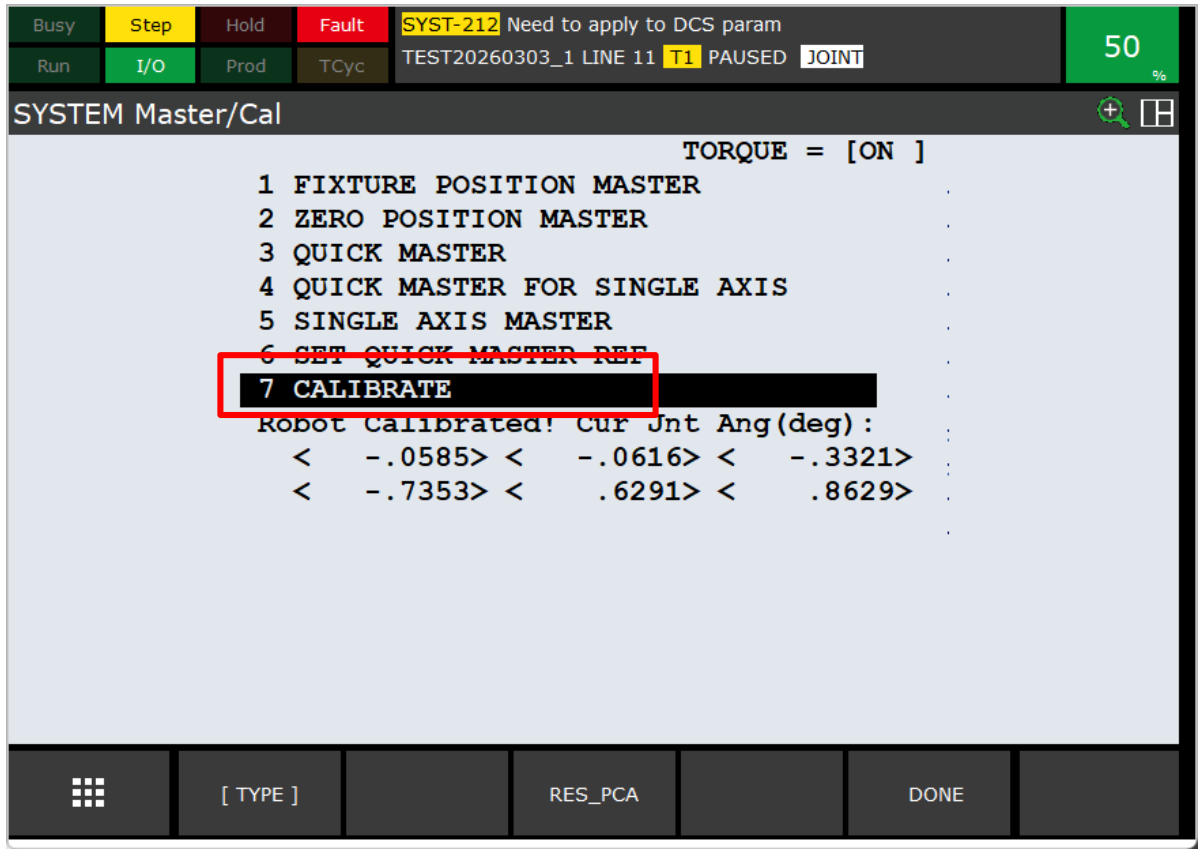
返回零度復歸介面，進行快速零度復歸。





零度復歸

進行各軸角度計算，各軸小於1度即可。



DCS參數應用

最終進行DCS應用後，重新開機，即完成零度復歸。