

105	SIM_ERR_CMD_X	▼
106	SIM_ERR_CMD_Y	▼
107	SIM_BATTERY_ERROR	▼
108	CRITICALLY_LOW_BCRT	▼
109	PROG_ERROR	▼
110	LOW_BATTERY_ON_CHARGER	▼
115	MAIN_TIMER_OVERRUN	▼
116	CONFIG_NOT_READABLE	▼
117	COMMAND_STATE_ERROR	▼
118	STARTUP_ERROR	▼
119	BCRT_REJECT	▼
120	MISSING_DIRECTION	▼
121	MISSING_POSITION	▼
122	MOTOR_OVERLOAD	▼
123	TRANSISTOR_OVERLOAD_LIFT	▼
124	BATTERY_TOO_LOW	▼
125	MISSING_MOTOR_POWER	▼
126	MOTOR_OVERLOAD_LIFT	▼
127	MOTOR_OVERLOAD_TRACK	▼
128	MOTOR_OVERLOAD_X	▼
129	MOTOR_OVERLOAD_Y	▼

Última actualización: 27/8/2024, 18:31:16 ▲

Error de movimiento

Explicación

El controlador move-Y supone que el motor Y se está sobrecargando. La temperatura se estima que es demasiado alto.

Causa

La batería no puede suministrar suficiente corriente.

Acción

Reemplace o recargue si la batería no puede suministrar suficiente actual.

Consulte el error: [I24] Batería demasiado baja.

Conecciones sueltas.

Repare las conexiones sueltas.

Mal funcionamiento de los rodamientos.

Inspeccione los rodamientos, si no tienen holguras y rueden sin Resistencia o ruido excesivo (sonido de golpeteo característico).

Para probar el rodamiento - gire manualmente el eje (o el cubo, el engranaje de la polea - dependiendo del rodamiento que desee probar) varias veces. Necesitas tomar correas de transmisión que están unidas a engranajes de polea. Las instrucciones se encuentran en los procedimientos de reemplazo, que se mencionan a continuación.

Si aparece un error durante la dirección de movimiento Y:

- AS-35034 (conjunto de engranaje Y)
- AS-35041 (Rueda de polea Y)
- AS-35037 (Conjunto de bastidor de rodillos)

También vale la pena probar los rodamientos en el interior:

- AS-35019 (Conjunto de rueda y llanta)
- AS-35043 (Casa de cojinetes de rueda)

El codificador del motor de accionamiento está dañado.

Si el problema es recurrente y el robot también tiene otros errores relacionados con el movimiento, es posible que tenga un codificador defectuoso.

Si el motor tiene un codificador magnético más nuevo, verifique que esté montado correctamente. Si el montaje es correcto, o si ajustarlo no resuelve el problema, reemplace el codificador por uno nuevo.

Si el motor tiene un codificador óptico más antiguo; Reemplácelo con un nuevo codificador magnético.

El motor Move-Y está dañado.

Pruebe el motor, de la misma manera que para los rodamientos (instrucciones anteriores).

También necesita quitar la correa de transmisión y girar el eje del motor.

A veces, si el motor está muy dañado, es posible notarlo ruido de golpeteo, cuando el robot se está moviendo. Compruebe si el motor está muy caliente (después de un tiempo de trabajo constante). Esto significa que algo es Incorrecto con el motor o con otra parte del sistema de

transmisión. Alguno El rodamiento puede dañarse seriamente o algunos engranajes de la polea pueden rozar (posibles restos metálicos debajo de él).

130	TRANSISTOR_OVERLOAD_TRACK	▼
131	TRANSISTOR_OVERLOAD_X	▼
132	TRANSISTOR_OVERLOAD_Y	▼
134	ILLEGAL_MOVE_MOTOR	▼
135	SF_ERROR	▼
136	LOG_ERROR	▼
137	LOG_OVERFLOW	▼
139	CBUS_FAILURE	▼
140	UCAP_CHARGE_FAILURE	▼
141	MISSING_UCAP	▼
142	MISSING_BATTERY	▼
143	BATTERY_HOOK_STATE	▼
144	UNEXPECTED_BATTERY	▼
146	EARLY_STOP_TO_CHARGER	▼
147	SHUTDOWN_VOLTAGE	▼
148	DIODE_BLOCKED	▼
149	TIMED_SHUTDOWN	▼
150	COMMAND_OUT_OF_GRID	▼
151	COMMANDPOS_MISSMATCH	▼
152	NO_STOPPOS	▼
153	NO_MIDPOS	▼
154	EARLY_STOP_TO_X	▼
155	EARLY_STOP_TO_Y	▼
156	ILLEGAL_TRACK	▼