

| | | |
|-----|--------------------------|---|
| 162 | STOP_TO_CHARGEPOS | ▼ |
| 163 | STOP_FROM_CHARGEPOS | ▼ |
| 164 | MOVING_STOPPED | ▼ |
| 165 | TRACKSHIFT_AT_STOP | ▼ |
| 166 | TRACKSHIFT_AT_STOP_B | ▼ |
| 167 | TRACKSHIFT_AT_STOP_L | ▼ |
| 168 | TRACKSHIFT_AT_STOP_R | ▼ |
| 170 | POSITION_ERROR_AT_CHARGE | ▼ |
| 171 | POSITION_OFFSET_ERROR | ▼ |
| 172 | UNSTABLE_MOVE_X | Última actualización: 27/8/2024, 18:31:18 ▲ |

Error de movimiento

| Explicación | Causa | Acción |
|---|---|--|
| <p>Para R5</p> <p>El robot ha detectado que su velocidad se desvía demasiado de la referencia velocidad, y tiene una parada de emergencia para asegurarse de que no conduzca demasiado lejos. La mayoría de los casos habrían dado lugar a un error [165] Trackshift at stop si el robot hubiera continuado.</p> <p>Cabe señalar que también habrá algunos falsos positivos, en particular cuando el robot conduce lentamente.</p> | <p>Las correas de transmisión de goma están flojas o su tensión no es suficiente.</p> <p>Después de un largo período de trabajo, las correas de goma pueden estirarse.</p> <p>La llanta de goma de la rueda del robot está dañada o separada de la llanta de aluminio.</p> <p>Ejemplo:</p> <p>Compruebe que la llanta de goma esté correctamente sujeta a la rueda.</p> | <p>Apriételos para obtener la tensión adecuada.</p> <p>Ambas correas AS-10743 y correa AS-10744 en transmisión X.</p> <p>Revise las ruedas y reemplácelas si es necesario.</p> <p>Reemplace AS-35019 Conjunto de rueda y llanta.</p> |



Compruebe que la llanta de goma esté sin muescas ni grietas.



| | |
|--|---|
| Conexión suelta / mala en el cable entre la placa de la CPU del robot y la alimentación tabla. | Verifique el cable plano entre la placa de la CPU del robot y la placa de alimentación. Reemplace si necesario. |
| Conexión suelta / mala en el cable entre la placa de alimentación y el motor move-X (alimentación cable y/o cable de codificador). | Compruebe los cables entre la placa de alimentación y el motor move-X. |
| Mal funcionamiento de los rodamientos. | <p>Inspeccione los rodamientos, si no tienen holguras y ruedan sin resistencia excesiva o ruido (sonido de golpeteo característico).</p> <p>Para probar el rodamiento - gire manualmente el eje (o el cubo, el engranaje de la polea - dependiendo del rodamiento que desee probar) varias veces. Es necesario: Retire las correas de transmisión que están unidas a los engranajes de polea. Las instrucciones se encuentran en los procedimientos de reemplazo, que se mencionan a continuación.</p> <ul style="list-style-type: none">AS-30010 (Conjunto de eje de engranaje)AS-35042 (Rueda de polea X) <p>También vale la pena probar los rodamientos en el interior:</p> <ul style="list-style-type: none">AS-35019 (Conjunto de rueda y llanta)AS-35043 (Casa de cojinetes de rueda) |
| El codificador del motor de accionamiento está dañado. | <p>Si el problema es recurrente y el robot también tiene otros errores relacionados con el movimiento, es posible que tenga un codificador defectuoso.</p> <p>Si el motor tiene un codificador magnético más nuevo, verifique que esté montado correctamente. Si el montaje es correcto, o si ajustarlo no</p> |

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 de accionamiento está dañado.

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

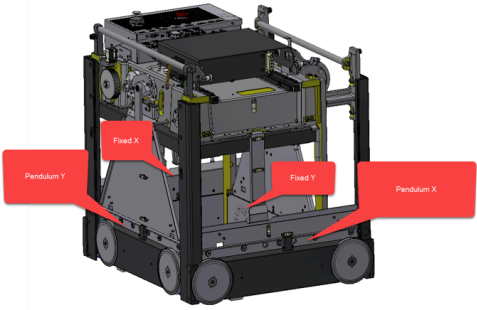
También debe quitar la correa de transmisión y hacer girar el eje del motor.

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). Éste significa que algo anda mal con el motor o con otra parte de la transmisión sistema. Algunos rodamientos pueden dañarse seriamente o algunos engranajes de poleas pueden rozar (posibles restos metálicos debajo de él).

Dirt on Tracksensor (en sensores ópticos).

Elimine la suciedad de los sensores de pista. Utilice un pincel pequeño o comprimido aire.

| Explanation | Cause | Action |
|---|---|---|
| <p>For B1</p> <p>The robot has detected that its speed deviates too much from the reference speed, and has emergency stopped to ensure that it does not drive too far. Most cases would have led to a [165] Trackshift at stop error if the robot had continued.</p> | <p>If several robots are getting this same error on the same location, it could indicate Cell/Top track issues in that area.</p> | <p>Inspect grid cell and top track for:</p> <ul style="list-style-type: none">■ Dirt■ Marks■ Gaps■ Mechanical deviations. |
| | <p>Loose heavy content is rolling around in Bin.</p> | <p>Inspect content in Bin</p> <p>If content clearly can roll around, adjust the position of bin content</p> |
| | <p>Pendulum wheel side does not have intended movement.</p> <div></div> | <p>Check XL wheel side corner bracket fastening is 3Nm (higher torque can limit/prevent intended pendulum movement). You should see movement between the silver wheel side washers and black Igus washers when trying to rotate (some force required) the wheel side about the center pendulum point.</p> |