

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

Error de movimiento

Explicación	Causa	Acción
<p>Para R5 , el robot no puede colocar las 8 ruedas correctamente en la pista cuando se detiene.</p> <p>165 - TRACKSHIFT_AT_STOP_R Indica el movimiento a la derecha en la dirección Y en relación con el robot que recibió el error.</p>	<p>Consulte la resolución de problemas para R5, ya que es el mismo error, solo que en diferente dirección.</p> <p>165-TRACKSHIFT_AT_STOP</p>	<p>Consulte la resolución de problemas para R5, ya que es el mismo error, solo que en diferente dirección.</p> <p>165-TRACKSHIFT_AT_STOP</p>

Explicación	Causa	Acción
<p>Para B1, el robot no podía colocar las ruedas correctamente en la pista, lo que provocaba que se activaran los sensores X o Y o ambos.</p> <p>165 - TRACKSHIFT_AT_STOP_R Indica el movimiento a la derecha en la dirección Y en relación con el robot que recibió el error.</p>	<p>Consulte la resolución de problemas para B1, ya que es el mismo error, solo que en diferente dirección.</p> <p>165-TRACKSHIFT_AT_STOP</p>	<p>Consulte la resolución de problemas para B1, ya que es el mismo error, solo que en diferente dirección.</p> <p>165-TRACKSHIFT_AT_STOP</p>

170	POSITION_ERROR_AT_CHARGE	▼
171	POSITION_OFFSET_ERROR	▼
172	UNSTABLE_MOVE_X	▼
173	UNSTABLE_MOVE_Y	▼
178	TIMEOUT_WCOM_XL	▼
179	TIMEOUT_WCOM_YB	▼
180	TIMEOUT_WCOM_XR	▼
181	TIMEOUT_WCOM_YF	▼
182	SEQNO_MISMATCH	▼
183	MOTOR_INIT_FAILED	▼