

162	STOP_TO_CHARGEPOS
163	STOP_FROM_CHARGEPOS
164	MOVING_STOPPED
165	TRACKSHIFT_AT_STOP
166	TRACKSHIFT_AT_STOP_B

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



Error de movimiento

## Explicación

**Para R5**

, el robot no puede colocar las 8 ruedas correctamente en la pista cuando se detiene.

165 - TRACKSHIFT\_AT\_STOP\_B Indica movimiento HACIA ATRÁS en la dirección X en relación con el robot que recibió el error.

## Causa

Consulte la resolución de problemas [para R5](#), ya que es el mismo error, solo que en diferente dirección.

[165-TRACKSHIFT\\_AT\\_STOP](#)

## Acción

Consulte la resolución de problemas [para R5](#), ya que es el mismo error, solo que en diferente dirección.

[165-TRACKSHIFT\\_AT\\_STOP](#)

## Explicación

**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.

TRACKSHIFT\_AT\_STOP\_B indica movimiento HACIA ATRÁS en la dirección X en relación con el robot que recibió el error.

## Causa

Consulte la resolución de problemas [para B1](#), ya que es el mismo error, solo que en diferente dirección.

[165-TRACKSHIFT\\_AT\\_STOP](#)

## Acción

Consulte la resolución de problemas [para B1](#), ya que es el mismo error, solo que en diferente dirección.

[165-TRACKSHIFT\\_AT\\_STOP](#)

167      TRACKSHIFT\_AT\_STOP\_L



168      TRACKSHIFT\_AT\_STOP\_R



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

