

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

Explicación	Causa	Acción
Mover X, Mover Y, Levantar o Rastrear la sobrecarga del motor de cambio. El motor tiene un nivel demasiado alto temperatura.	La batería no puede suministrar suficiente corriente.	Reemplace o recargue si la batería no puede suministrar suficiente actual. Consulte el error: [124] Batería demasiado baja.
	Conecciones sueltas.	Repare las conexiones sueltas.
	Mal funcionamiento de los rodamientos.	Inspeccione los rodamientos. Si no tienen regresiones y ruedan sin Resistencia o ruido excesivo (sonido de golpeteo característico). Para probar el rodamiento, gire manualmente el eje (o cubo, engranaje de polea, dependiendo del rodamiento que desee probar) varias veces. Necesita quitar las correas de transmisión que están unidas a los engranajes de la polea. Las instrucciones se encuentran en los procedimientos de reemplazo, que se mencionan a continuación.

Si aparece un error durante la dirección de movimiento X:

- AS-30010 (Conjunto de eje de engranaje)
- AS-35042 (Rueda de polea X)

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.

Los motores Move-X, Move-Y están dañados.

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).

El motor del elevador está dañado.

Pruebe el motor, de la misma manera que los motores en movimiento.

Necesita correas de transmisión de despegue que estén unidas a los engranajes de elevación. Las instrucciones se encuentran en los procedimientos de reemplazo que se mencionan a continuación:

- AS-10741 (Correa doble HTD 670)