

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
173	UNSTABLE_MOVE_Y

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



Error de movimiento

Explicación

Para R5

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.

Cabe señalar que también habrá algunos falsos positivos, en particular cuando el robot conduce lentamente.

Causa

Las correas de transmisión de goma están flojas o su tensión no es suficiente.

Después de un largo período de trabajo, las correas de goma pueden estirarse.

La llanta de goma de la rueda del robot está dañada o separada de la llanta de aluminio

Ejemplo:

Compruebe que la llanta de goma esté correctamente sujetada a la rueda.

Acción

Apriételos para obtener la tensión adecuada.

Correa AS-11716 y correa AS-10744 en transmisión Y.

Revise las ruedas y reemplácelas si es necesario

Reemplace AS-35019 Conjunto de rueda y llanta.



Búsqueda de estado de AS

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-Y.

Mal funcionamiento de los rodamientos.

Inspeccione los rodamientos, si no tienen holguras y ruedan sin resistencia excesiva o ruido (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. 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.

- 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, reemplácelo 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 aire comprimido.

Explicación

Para B1

El robot ha detectado que la velocidad se desvía demasiado de la velocidad de referencia y ha hecho una parada de emergencia para asegurarse de que no conduce demasiado lejos.

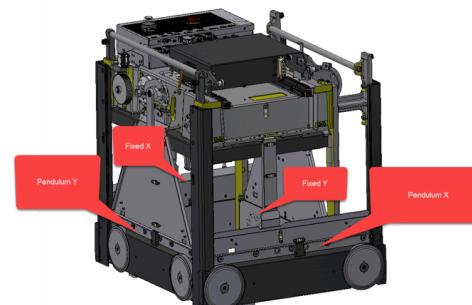
La mayoría de los casos habrían dado lugar a un error de [165] Trackshift en parada si el robot hubiera continuado.

Causa

Si varios robots reciben este mismo error en la misma ubicación, podría indicar problemas de seguimiento de Cell/Top en esa área.

El contenido pesado suelto está rodando por la papelera.

El lado de la rueda del péndulo no tiene movimiento previsto.



Acción

Inspeccione la celda de la rejilla y la pista superior en busca de:

- Suciedad
- Marcas
- Boquetes
- Desviaciones mecánicas.

Inspeccionar el contenido de la papelera

Si el contenido puede rodar claramente, ajuste la posición del contenido de la bandeja

En una celda de rejilla nivelada, compruebe que las arandelas negras de Igus del lado de la rueda YF estén Concéntrico con arandelas de fijación laterales de la rueda. Si estos no son concéntricos, Vuelva a montar el lado de la rueda. Loctite 243 es necesario, tenga cuidado de no perder ninguno cuñas - ver el capítulo Lados de las ruedas del Manual de Servicio.

