

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

Error de movimiento

Explicación	Causa	Acción
Si el robot se aleja demasiado durante la carga o se desliza fuera de la carga punto.	Obstáculos en el camino.	<p>Inspeccione las pistas en la celda de la red junto a la unidad de carga. Cuando hay mucha suciedad en el medio ambiente, existe la posibilidad de que encuentre una gran acumulación de polvo/suciedad en la pista junto a la unidad de carga. Eso hace que el Robot sea capaz para deslizarse desde el punto de carga (durante la carga). Eliminar obstáculos / limpie la rejilla con un paño suave y seco.</p> <p>No utilice ningún detergente, especialmente a base de alcohol.</p> <p>No utilice las herramientas de metal (como un destornillador plano) para eliminar el polvo Bultos: esto puede dañar la superficie de la pista.</p>
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	▼
184	TSENSOR_FAILURE	▼
185	MISSING_STOP_CORR	▼
186	MOTOR_SPIN_X	▼