

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	▼
123	TRANSISTOR_OVERLOAD_LIFT	▼
124	BATTERY_TOO_LOW	▼
125	MISSING_MOTOR_POWER	▼
126	MOTOR_OVERLOAD_LIFT	▼
127	MOTOR_OVERLOAD_TRACK	▼
128	MOTOR_OVERLOAD_X	▼
129	MOTOR_OVERLOAD_Y	▼
130	TRANSISTOR_OVERLOAD_TRACK	Última actualización: 27/8/2024, 18:31:16 ^

Explicación

Causa

Acción

El motor de la pista está sobrecargado. El sorteo actual estaba por encima de un umbral para más de que unos pocos segundos.

Cable de codificador de cambio de pista suelto. O el mecanismo de cambio de pista no funciona propiamente

Compruebe si hay problemas mecánicos que puedan causar una resistencia anormal. Reemplace o Recargue la batería. Compruebe si hay conexiones sueltas. Reemplace la placa de alimentación en caso de que Hay un

cortocircuito en un transistor. Reemplace el conector de carga en el Robot y/o en la red. Reemplace el cargador. Pruebe las baterías.

Compruebe si el cable del codificador de cambio de pista está colocado correctamente. Comprobar si hay anomalías Resistencia mecánica al pasar de X a Y y viceversa.

131	TRANSISTOR_OVERLOAD_X	▼
132	TRANSISTOR_OVERLOAD_Y	▼
134	ILLEGAL_MOVE_MOTOR	▼
135	SF_ERROR	▼
136	LOG_ERROR	▼
137	LOG_OVERFLOW	▼
139	CBUS_FAILURE	▼
140	UCAP_CHARGE_FAILURE	▼
141	MISSING_UCAP	▼
142	MISSING_BATTERY	▼
143	BATTERY_HOOK_STATE	▼
144	UNEXPECTED_BATTERY	▼
146	EARLY_STOP_TO_CHARGER	▼
147	SHUTDOWN_VOLTAGE	▼
148	DIODE_BLOCKED	▼
149	TIMED_SHUTDOWN	▼
150	COMMAND_OUT_OF_GRID	▼
151	COMMANDPOS_MISMATCH	▼
152	NO_STOPPOS	▼
153	NO_MIDPOS	▼
154	EARLY_STOP_TO_X	▼