

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

155 EARLY_STOP_TO_Y

156 ILLEGAL_TRACK

157 TRACKSHIFT_AT_START

158 MISSING_GAP

159 GAP_OVERFLOW

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

Error de movimiento

Explicación**Para R5**

Señales incorrectas de los sensores de pista.

Tracksensor detectó la brecha, pero en un lugar inesperado.

Causa

La llanta de goma de las ruedas del robot está dañada o desprendida de la llanta de aluminio.

Ejemplo:

Acción

Revise las ruedas y reemplácelas si es necesario.

Reemplace AS-35019 Conjunto de rueda y llanta

Si se produce un error al agregar el robot, NO lo vuelva a agregar hasta que ¡Encuentre qué causó el error!

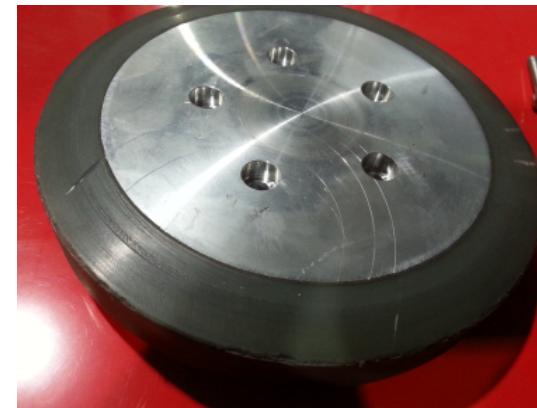


Búsqueda de estado de AS

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



Compruebe que la llanta de goma esté sin muescas ni grietas.





El tracksensor no está en la posición correcta sobre la pista de la cuadrícula.

Conjunto Robot sobre 8 ruedas.

Compruebe la distancia entre cada Tracksensor y cada pista de cuadrícula. Distancia debe estar entre 1,5 mm y 2 mm.

Si es inferior a 1,5 mm: el tracksensor funcionará correctamente, pero puede arañar con la rejilla, cuando el robot lleva un contenedor pesado.

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

Apriételos para obtener la tensión adecuada.

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

Si aparece un error durante la dirección de movimiento X:
Ambas correas AS-10743 y correa AS-10744 en transmisión X.

Si aparece un error durante la dirección de movimiento Y:
Correa AS-11716 y correa AS-10744 en transmisión Y.

Polea suelta en el conjunto de engranaje en Y

Compruebe la posible holgura entre las poleas de los engranajes en Y-Gear.

Ejemplo:

Ejemplo (cómo comprobarlo):

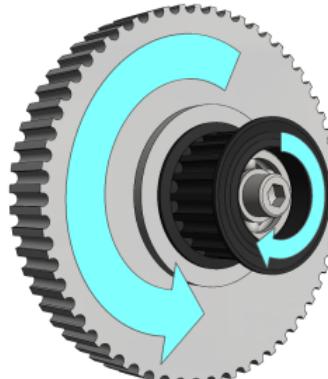
La polea más pequeña está suelta contra la polea más grande.

Haga una marca como se muestra en la imagen: en la brida de una polea más pequeña y en la polea más grande en el lugar junto a la marca en la polea más pequeña.

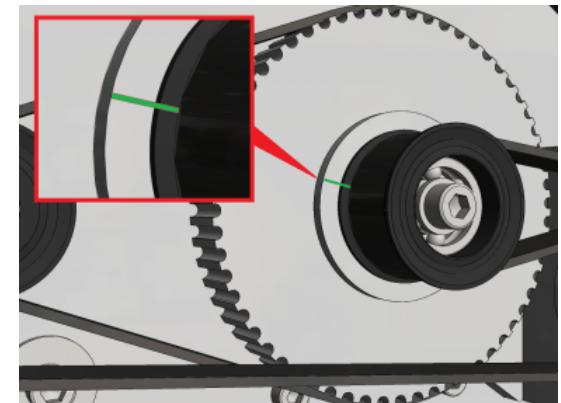
La imagen muestra un ejemplo cuando se desliza una polea más pequeña en una polea más grande en la dirección opuesta. Puede suceder cuando Robot está frenando o comienza a moverse.

Dale al robot un contenedor pesado para que lo lleve mientras conduce en Y dirección. Deje que el robot conduzca en la red durante unos minutos. El rastreo debe ser lo suficientemente largo, que el robot podría usar Velocidad de conducción estándar. Retire el robot de la cuadrícula y verifique si Las marcas en ambas poleas todavía están en el mismo lugar frente a cada Otro.

Búsqueda de estado de AS



Este método no es preciso, pero puede dar resultados si la holgura es significativa.



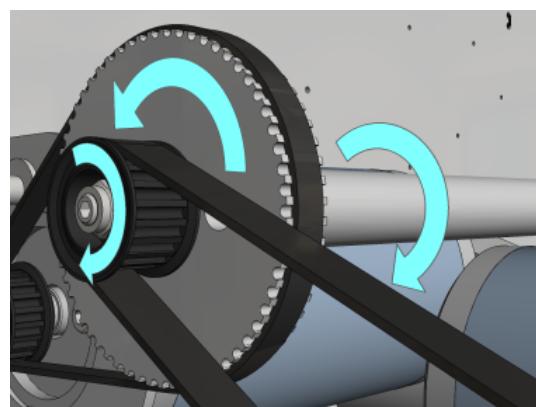
Si se encuentra holgura -> Reemplace AS-35034 (conjunto de engranaje en Y)

Polea suelta en el conjunto del eje del engranaje (eje X)

Ejemplo - caso 1: Para una mejor vista, el marco del robot > es invisible en esta imagen.

Este es el caso más común, cuando la polea más grande está suelta contra a una polea más pequeña y un eje de eje de engranaje. La imagen muestra un Ejemplo cuando una polea más grande se desliza sobre el eje en sentido opuesto dirección que el eje y la polea más pequeña.

Puede suceder cuando el robot está frenando o comienza a moverse.



Ejemplo - caso 2: Para una mejor vista, el marco del robot > es invisible en esta imagen.

Compruebe la posible holgura entre las poleas de engranajes o entre las poleas de engranajes y el eje en el conjunto del eje de engranajes.

Ejemplo (cómo comprobarlo) - caso 1:

Haga una marca como se muestra en la imagen: en la brida de una polea más pequeña y en la polea más grande en el lugar junto a la marca en la polea más pequeña.

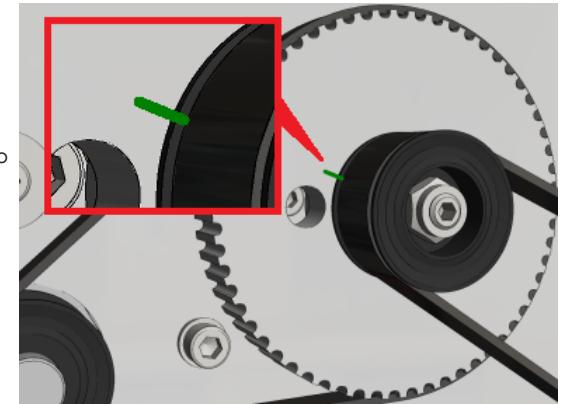
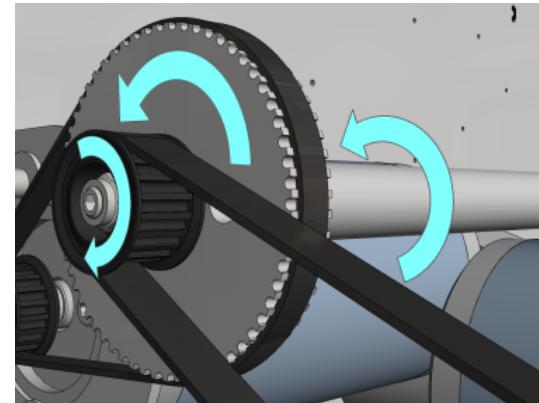
Dale al Robot un contenedor pesado para que lo lleve mientras conduce en X dirección. Deje que el robot conduzca en la red durante unos minutos. El rastreo debe ser lo suficientemente largo, que el robot podría usar Velocidad de conducción estándar. Retire el robot de la cuadrícula y verifique si Las marcas en ambas poleas todavía están en el mismo lugar frente a cada Otro.

Este método no es preciso, pero puede dar resultados si la holgura es significativa.

Búsqueda de estado de AS

En este caso, la polea más pequeña está suelta contra la polea más grande y Eje del eje del engranaje.

La imagen muestra un ejemplo cuando se desliza una polea más pequeña en el eje en dirección opuesta al eje y polea más grande. Puede ocurrir cuando el robot está frenando o comienza a moverse.



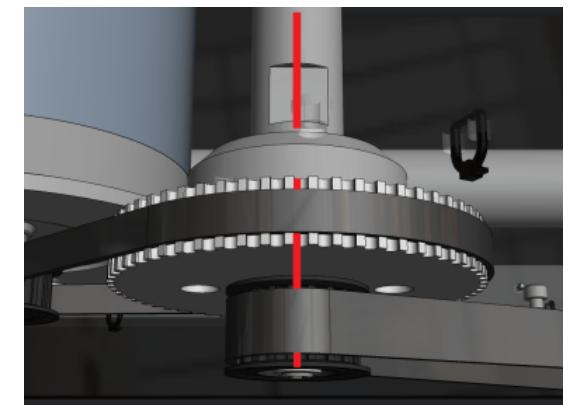
Ejemplo (cómo comprobarlo) - caso 2:

Para una mejor vista, el marco del robot > es invisible en esta imagen.

Haga una marca como se muestra en la imagen: el primer lugar actual en ambos poleas y en el eje.

Dale al Robot un contenedor pesado para que lo lleve mientras conduce en X dirección. Deje que el robot conduzca en la red durante unos minutos. Rastro debe ser lo suficientemente largo, que el robot debe ser capaz de usar el estándar velocidad de conducción. Retire el robot de la cuadrícula y verifique si las marcas en ambas poleas y en el eje siguen en el mismo lugar frente a Uno al otro.

Este método no es preciso, pero puede dar resultados si la holgura es significativa.



Si se encuentra holgura -> Apriete las poleas en el conjunto del eje del engranaje Si esto no resuelve el problema ->

Búsqueda de estado de AS

Reemplace AS-30010 (conjunto del eje de engranajes)

Rejilla contaminada (agua, objetos que pueden causar deslizamiento de las ruedas).

Limpie la rejilla con un paño suave y seco

No utilice ningún detergente, especialmente a base de alcohol

Cinturón(es) suelto(s) en X.

Apriete / Reemplace la(s) correa(s) AS-10743 650

Apretar / Reemplazar\ AS-10744 Correa 400

Mal funcionamiento del sensor de seguimiento.

La carcasa del tracksensor no tiene daños.

El mal funcionamiento está relacionado con un problema electrónico.

Reemplace el sensor de pista AS-35023.

Si aparece un error después de conducir:

- Adelante - XB Tracksensor (lado izquierdo del robot)
- Atrás - XF Tracksensor (lado derecho del robot)
- Izquierda - YR Tracksensor (elemento derecho en la parte delantera del robot)
- Derecha: sensor de seguimiento YL (elemento izquierdo en la parte delantera del robot)

¡El reemplazo de Tracksensor debe realizarse después de excluir las causas mencionadas anteriormente!

Explicación	Causa	Acción
Para B1 Señales incorrectas de los sensores de pista. Tracksensor detectó la brecha, pero en un lugar inesperado. Si se produce un error al agregar el robot, NO lo vuelva a agregar hasta que ¡Encuentre qué causó el error!	Desviaciones y/o brechas en la celda de la cuadrícula/pista superior. Las lecturas de los sensores de seguimiento no devolvieron los valores esperados.	Inspeccione la celda de la rejilla y la pista superior en busca de suciedad, marcas, espacios o desviaciones mecánicas. Compruebe si hay daños, arañazos o marcas en los sensores de pista. Determine qué tracksensors no funcionan probando con ASConsole y límpie el sensor. Reemplace el tracksensor si persiste. El orden en el que los sensores de pista detectan los huecos cuando se mueven en cada dirección. Derecha: YF, YB Izquierda: YB, YF Delantero: XL, XR Espalda: XR, XL