

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	▼
160	GAP_SIZE	▼
161	STOP_POSITION_ERROR	Última actualización: 27/8/2024, 18:31:18 ▲

Error de movimiento

Explicación		Causa	Acción
La posición del objetivo no coincide correctamente con la posición del robot (cuando el comando es terminado).		Posición incierta e inesperada	Mueva el robot a la zona de intervención segura e inicie el sistema. Añade el robot con el Asistente para agregar robot.
		El codificador del motor de accionamiento está dañado.	<p>Si el problema es recurrente y el robot también tiene otros errores relacionados con el movimiento, es posible que tenga un codificador defectuoso.</p> <p>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.</p> <p>Si el motor tiene un codificador óptico más antiguo; Reemplácelo con un nuevo codificador magnético.</p>
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		▼