
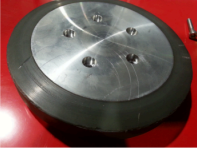

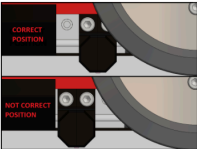
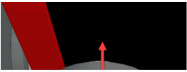


Error de movimiento

Explicación	Causa	Acción
Para R5 Robot es incapaz de poner las 8 ruedas correctamente en la pista al detenerse. 165 - TRACKSHIFT_AT_STOP indica el movimiento FORWARD en X Direction en relación con el robot que recibió el error	Los valores de desplazamiento no son correctos. La llanta de goma en la rueda del robot está dañada o separada de la llanta de aluminio. Ejemplo: Compruebe que la llanta de goma esté correctamente fijada a la rueda.  Compruebe que la llanta de goma no tenga rasguños ni grietas.  	Desde la consola AS, inicie una calibración de compensación en el robot. Revise las ruedas y reemplácelas si es necesario. Reemplace AS-35019 Conjunto de rueda y llanta
Dirt on Tracksensor (en sensores ópticos)		Elimine la suciedad de los sensores de seguimiento. Use pincel pequeño o aire comprimido.
Conexión suelta / mala en el cable entre la CPU del robot y el Tracksensor		Compruebe los enchufes y cables entre cada Tracksensor y placa de CPU.
Las correas de transmisión de goma son flojas o su tensión no es suficiente. Después de un largo período de trabajo, las correas de goma pueden estirarse.		Tígenlas para la tensión adecuada. 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: Correas AS-10716 y correa AS-10744 en transmisión Y.
Tracksensor está roto mecánicamente.		Compruebe visualmente la carcasa del sensor de seguimiento si no hay rasguños graves, grietas o signos de colisión. Reemplace AS-35023 (Tracksensor) si es necesario. Los anclajes en la carcasa no son un problema para el Tracksensor adecuado operación. Pero si los sensores ópticos se dañan o se desplazan, entonces Tracksensor no puede funcionar correctamente.
El sensor de seguimiento no está en la posición correcta sobre la pista de cuadrícula.		Set Robot sobre 8 ruedas. Compruebe la distancia entre cada Tracksensor y Grid track. La distancia debe estar entre 1.5 mm y 2 mm. Si es inferior a 1.5 mm - Tracksensor funcionará correctamente, pero puede rasgar con Grid, cuando el robot lleva un contenedor pesado. Los sensores de oruga delanteros (Y1 y Y2) están más expuestos a la desviación de posición correcta. Debido a que están fijados en AS-10858 (haz del sensor), eso es más frágil para doblarse, por choque o si los tornillos de montaje del sensor de cadena son demasiado largos (debe ser M5x16) - marque AS-35023 (Tracksensor) instalar. Si el haz del sensor está doblado en su lugar para Tracksensor - reemplácelo.
El sensor de seguimiento (dirección X) se monta en una posición no correcta.		El sensor de seguimiento debe montarse en una posición cercana a la rueda. Ejemplo:  Robot will be no able to drive forward when XB Tracksensor (left side of the robot) is assembled in not proper position. Robot will be no able to drive backward when XF Tracksensor (right side of the robot) is assembled in not proper position.
Malfunction of the bearings.		Inspeccione los rodamientos, si no tienen contragolpes y ruede sin resistencia o ruido indebido (sonido característico de golpeteo). Para probar el rodamiento: gire manualmente el eje (o cubo, engranaje de polea) depende del rodamiento que desee probar) varias veces. Necesitas Retire las correas de transmisión que están unidas a los engranajes de la polea. Las instrucciones están en los procedimientos de reemplazo - mencionados a continuación. Si aparece un error durante la dirección de movimiento X: <ul style="list-style-type: none">AS-30010 (Conjunto de eje de engranajes)AS-35042 (Rueda de polea X) Si aparece un error durante la dirección de movimiento Y: <ul style="list-style-type: none">AS-35034 (Conjunto de engranaje en Y)AS-35041 (Rueda de polea Y)AS-35037 (Conjunto de bastidor de rodillos) También vale la pena, para probar rodamientos en el interior: <ul style="list-style-type: none">AS-35019 (Montaje de rueda y llanta)AS-35043 (Casa de rodamientos de ruedas)
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, compruebe que esté montado correctamente. Si el montaje es correcto, o si ajustarlo no resuelve el problema, reemplace el codificador por uno nuevo. Si el motor tiene un codificador óptico más antiguo, Reemplácelo con un nuevo codificador magnético.
El motor del accionamiento está dañado.		Pruebe el motor, de la misma manera que para los rodamientos (instrucción anterior). También necesita, quitar la correa de transmisión y girar el eje del motor. A veces, si el motor está muy dañado, es posible notar ruido de golpe, cuando el robot se está moviendo. Compruebe si el motor está muy caliente (después de un tiempo de trabajo constante). Esto significa que algo está mal con el motor o con otra parte del sistema de transmisión. Algunos rodamientos pueden dañarse seriamente o Algunos engranajes de polea pueden frotarse (posibles restos de metal debajo de él).
Mal funcionamiento del sensor de seguimiento.		La carcasa del sensor de seguimiento no tiene daños. El mal funcionamiento está relacionado con un problema electrónico. Reemplace AS-35023 Tracksensor Si aparece un error después de conducir: <ul style="list-style-type: none">Adelante - XB Tracksensor (lado izquierdo del robot)Hacia atrás - XF Tracksensor (lado derecho del robot)Izquierda - Y1 Tracksensor (elemento derecho en la parte frontal del robot)Derecha - Y2 Tracksensor (elemento izquierdo en la parte frontal del robot) (El reemplazo de Tracksensor debe hacerse después de excluir las causas mencionadas anteriormente)
El perno de la rueda está dañado.		Si se produce un error al detener el movimiento en dirección Y, compruebe las ruedas Y. Si se produce un error al detener el movimiento en la dirección X, compruebe X ruedas. La comprobación de las ruedas consiste en tratar de mover la rueda hacia atrás y hacia adelante. No debería haber movimiento. 
		Si se descubre un movimiento no deseado, retire AS-35035 (Perno de rueda) para inspeccionar si hay daños. Reemplace la pieza si está dañada.