

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	Causa	Acción
Para R5 Señales incorrectas de los sensores de pista. Tracksensor detectó la brecha, pero en un lugar inesperado.	La llanta de goma de las ruedas del robot está dañada o desprendida de la llanta de aluminio. Ejemplo:	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!

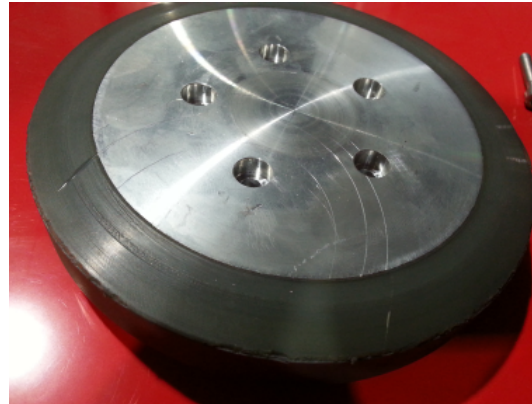


Búsqueda de estado de AS

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

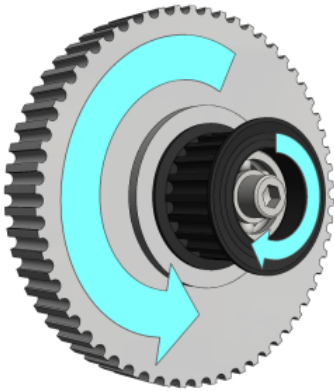


Compruebe que la llanta de goma esté sin muescas ni grietas.

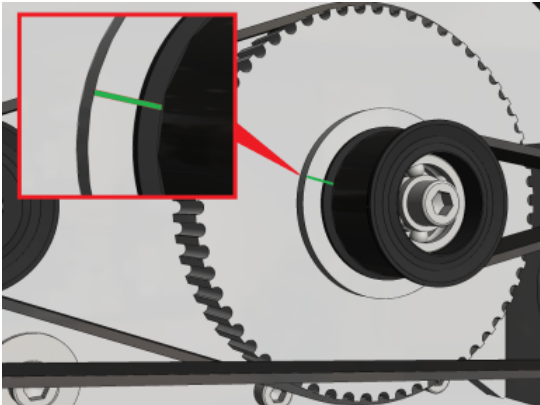




<p>El tracksensor no está en la posición correcta sobre la pista de la cuadrícula.</p>	
<p>Conjunto Robot sobre 8 ruedas.</p> <p>Compruebe la distancia entre cada Tracksensor y cada pista de cuadrícula. Distancia debe estar entre 1,5 mm y 2 mm.</p> <p>Si es inferior a 1,5 mm: el tracksensor funcionará correctamente, pero puede arañar con la rejilla, cuando el robot lleva un contenedor pesado.</p>	
<p>Las correas de transmisión de goma están flojas o su tensión no es suficiente.</p> <p>Después de un largo período de trabajo, las correas de goma pueden estirarse.</p>	<p>Apriételos para obtener la tensión adecuada.</p> <p>Si aparece un error durante la dirección de movimiento X: Ambas correas AS-10743 y correa AS-10744 en transmisión X.</p> <p>Si aparece un error durante la dirección de movimiento Y: Correa AS-11716 y correa AS-10744 en transmisión Y.</p>
<p>Polea suelta en el conjunto de engranaje en Y</p> <p>Ejemplo:</p> <p>La polea más pequeña está suelta contra la polea más grande.</p> <p>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.</p>	<p>Compruebe la posible holgura entre las poleas de los engranajes en Y-Gear.</p> <p>Ejemplo (cómo comprobarlo):</p> <p>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.</p> <p>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.</p>



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



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.

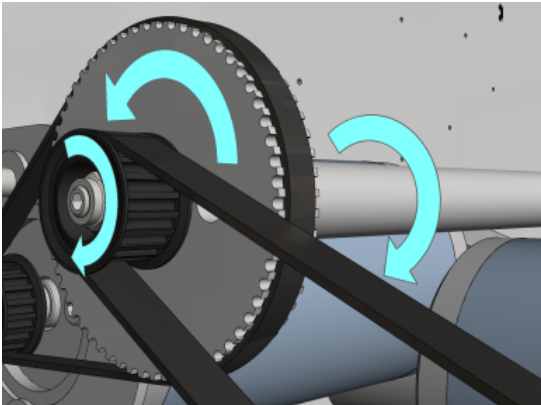
Compruebe la posible holgura entre las poleas de engranajes o entre las poleas de engranajes y el eje en el conjunto del eje de engranajes.

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 significativo.

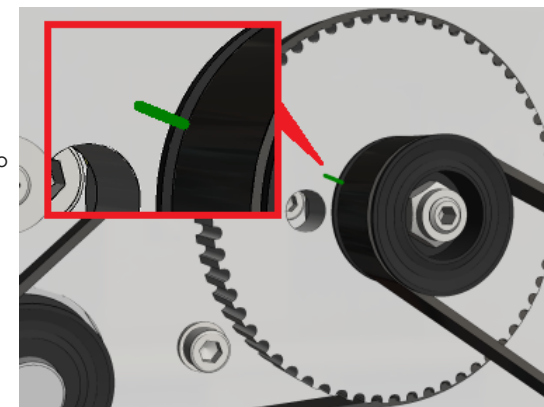
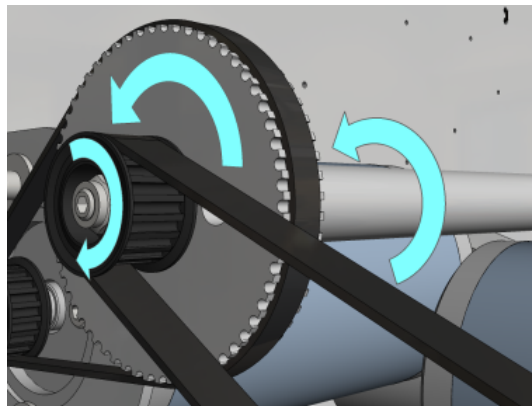


Ejemplo - caso 2: Para una mejor vista, el marco del robot > es invisible en esta imagen.

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.



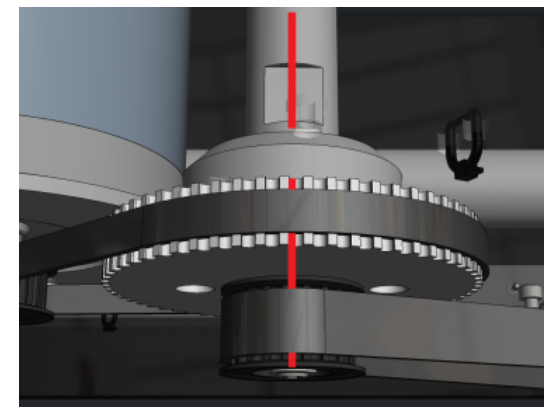
Ejemplo (cómo comprobarlo) - caso 2:

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 ambas poleas y en 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 significativo.



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

	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: <ul style="list-style-type: none">■ 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.	Desviaciones y/o brechas en la celda de la cuadrícula/pista superior.	Inspeccione la celda de la rejilla y la pista superior en busca de suciedad, marcas, espacios o desviaciones mecánicas.
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!	Las lecturas de los sensores de seguimiento no devolvieron los valores esperados.	Compruebe si hay daños, arañazos o marcas en los sensores de pista. Determine qué tracksensors no funcionan probando con ASConsole y limpie 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