

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	Última actualización: 27/8/2024, 18:31:16 ^

Error de movimiento

Explicación

El controlador move-X asume que el motor X se está sobrecargando. La temperatura se estima que es demasiado alto.

Causa

La batería no puede suministrar suficiente corriente.

Acción

Reemplace o recargue si la batería no puede suministrar suficiente actual.

Consulte el error: [124] Batería demasiado baja.

Conexiones sueltas.

Repare las conexiones sueltas.

Mal funcionamiento de los rodamientos.	<p>Inspeccione los rodamientos, si no tienen holguras y rueden sin Resistencia o ruido excesivo (sonido de golpeteo característico).</p> <p>Para probar el rodamiento - gire manualmente el eje (o el cubo, el engranaje de la polea - dependiendo del rodamiento que desee probar) varias veces. Necesitas tomar correas de transmisión que están unidas a engranajes de polea. Las instrucciones se encuentran en los procedimientos de reemplazo, que se mencionan a continuación.</p> <p>Si aparece un error durante la dirección de movimiento X:</p> <ul style="list-style-type: none"> <li>▪ AS-30010 (Conjunto de eje de engranaje)</li> <li>▪ AS-35042 (Rueda de polea X)</li> </ul> <p>También vale la pena probar los rodamientos en el interior:</p> <ul style="list-style-type: none"> <li>▪ AS-35019 (Conjunto de rueda y llanta)</li> <li>▪ AS-35043 (Casa de cojinetes de rueda)</li> </ul>
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>
El motor Move-X está dañado.	<p>Pruebe el motor, de la misma manera que para los rodamientos (instrucciones anteriores).</p> <p>También necesita quitar la correa de transmisión y girar el eje del motor.</p> <p>A veces, si el motor está muy dañado, es posible notar lo ruido de golpeteo, cuando el robot se está moviendo.</p> <p>Compruebe si el motor está muy caliente (después de un tiempo de trabajo constante). Esto significa que: Algo anda mal con el motor o con otra parte del sistema de transmisión. Alguno El rodamiento puede dañarse seriamente o algunos engranajes de la polea pueden rozar (posiblemente metal retazos debajo de él).</p>