

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_MISSMATCH	▼
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	Última actualización: 27/8/2024, 18:31:18 ▲

Error de movimiento

## Explicación

Para R5

Señales incorrectas de Trackensors.

## Causa

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

## Acción

Revise las ruedas y reemplácelas si es necesario.

Reemplace AS-35019 Conjunto de rueda y llanta

Tracksensor detectó el espacio, pero el tamaño (longitud) del espacio es demasiado largo o demasiado corto.

Podría ser también que Tracksensor no detectó el punto final de la brecha

(El sensor de pista no está lo suficientemente oculto dentro de la fila de pistas).

#### Búsqueda de estado de AS

Ejemplo:

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.

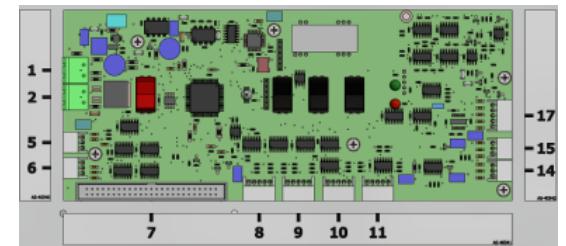
En este caso, es más posible que Tracksensor sea demasiado alto.

Los conectores del sensor de pista en la placa de la CPU están mezclados.

Compruebe si los conectores están enchufados correctamente.

El número en el cable (pegatina en cada cable) debe ser el mismo que el número a bordo (pegatina junto a la placa de la CPU).

Si de alguna manera no hay pegatina - (placa de CPU) Conectores

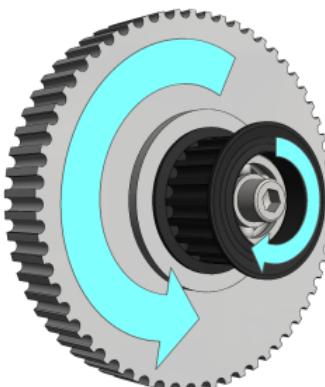


1 - CPU de agarre (a través de ejes de tira y bandas de acero de tira)  
2 - Freno de elevación 5 - Tracksensor YL 6 - Tracksensor XB 7 - Cable plano - Alimentación CBU 8 - Codificador de motor de elevación 9 - Codificador de motor Trackshift 10 - Codificador de motor Y 11 - X

Polea suelta en el conjunto de engranaje en Y

Ejemplo:

La polea más pequeña está suelta contra la polea más grande. La imagen muestra un ejemplo cuando se desliza una polea más pequeña polea más grande en dirección opuesta. Puede suceder cuando el robot es frenando o empezar a moverse.



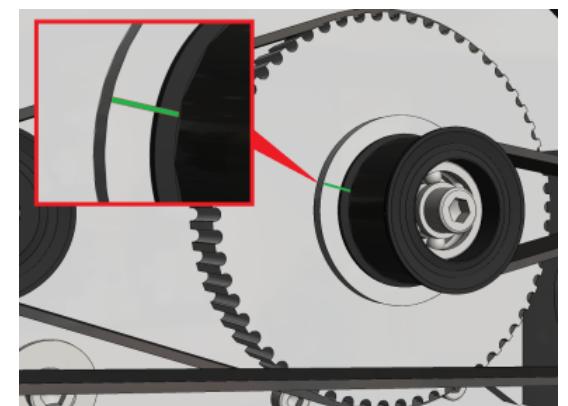
Compruebe la posible holgura entre las poleas de los engranajes en Y-Gear.

Ejemplo (cómo comprobarlo):

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 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.

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.

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

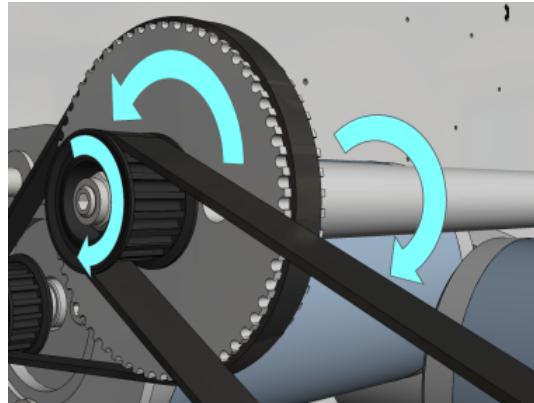
Ejemplo (cómo comprobarlo) - caso 1:

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.

**Búsqueda de estado de AS**

La imagen muestra un ejemplo cuando se desliza una polea más grande eje en dirección opuesta al eje y polea más pequeña.

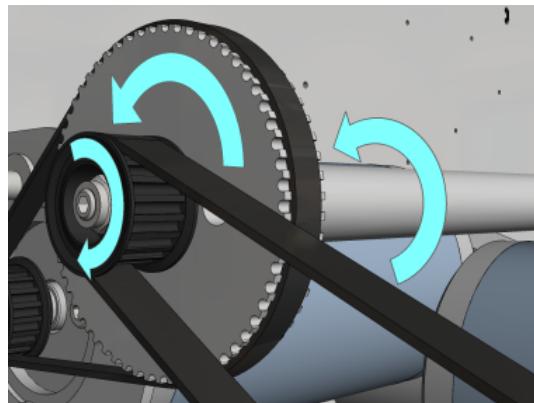
Puede suceder cuando el robot está frenando o comienza a moverse.

**Ejemplo - caso 2:**

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

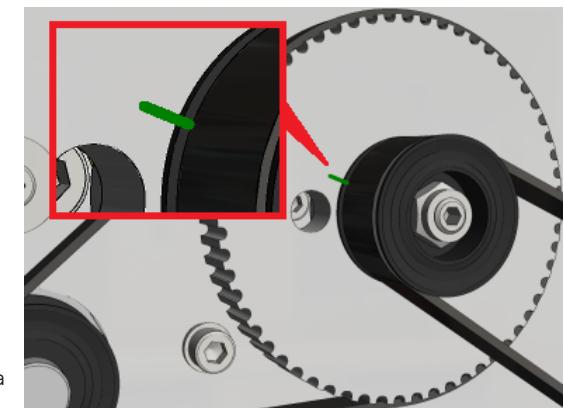
En este caso, la polea más pequeña está suelta contra la polea más grande y Eje del eje del engranaje.

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.



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 cuadricula 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.

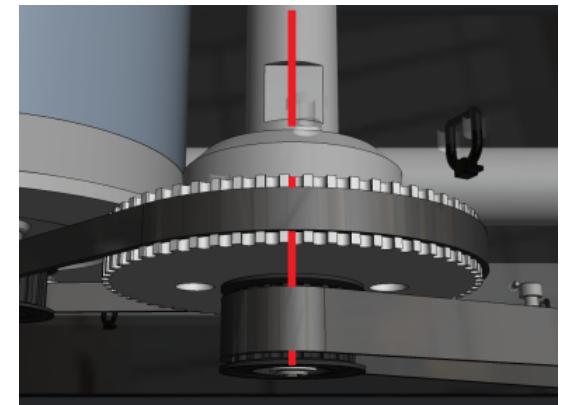
**Ejemplo (cómo comprobarlo) - caso 2:**

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 estandar velocidad de conducción. Retire el robot de la cuadricula 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 el 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.

Apriete / reemplace la correa AS-10744 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!