

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

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



## Error de movimiento

## Explicación

## Para R5

, el robot no puede colocar las 8 ruedas correctamente en la pista cuando se detiene.

165 - TRACKSHIFT\_AT\_STOP\_R Indica el movimiento a la derecha en la dirección Y en relación con el robot que recibió el error.

## Causa

Consulte la resolución de problemas [para R5](#), ya que es el mismo error, solo que en diferente dirección.

[165-TRACKSHIFT\\_AT\\_STOP](#)

## Acción

Consulte la resolución de problemas [para R5](#), ya que es el mismo error, solo que en diferente dirección.

[165-TRACKSHIFT\\_AT\\_STOP](#)

## Explicación

## Para B1,

el robot no podía colocar las ruedas correctamente en la pista, lo que provocaba que se activaran los sensores X o Y o ambos.

165 - TRACKSHIFT\_AT\_STOP\_R Indica el movimiento a la derecha en la dirección Y en relación con el robot que recibió el error.

## Causa

Consulte la resolución de problemas [para B1](#), ya que es el mismo error, solo que en diferente dirección.

[165-TRACKSHIFT\\_AT\\_STOP](#)

## Acción

Consulte la resolución de problemas [para B1](#), ya que es el mismo error, solo que en diferente dirección.

[165-TRACKSHIFT\\_AT\\_STOP](#)

170	POSITION_ERROR_AT_CHARGE
171	POSITION_OFFSET_ERROR
172	UNSTABLE_MOVE_X
173	UNSTABLE_MOVE_Y
178	TIMEOUT_WCOM_XL
179	TIMEOUT_WCOM_YB
180	TIMEOUT_WCOM_XR
181	TIMEOUT_WCOM_YF
182	SEQNO_MISMATCH
183	MOTOR_INIT_FAILED