

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	▼
160	GAP_SIZE	▼
161	STOP_POSITION_ERROR	Última actualización: 27/8/2024, 18:31:18 ▲

Error de movimiento

Explicación	Causa	Acción
La posición del objetivo no coincide correctamente con la posición del robot (cuando el comando es terminado).	Posición incierta e inesperada	Mueva el robot a la zona de intervención segura e inicie el sistema. Añade el robot con el Asistente para agregar robot.
	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, verifique 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.
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		▼
170 POSITION_ERROR_AT_CHARGE		▼
171 POSITION_OFFSET_ERROR		▼
172 UNSTABLE_MOVE_X		▼