

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	Última actualización: 27/8/2024, 18:31:18	▲
<div>Error de movimiento</div>			
Explicación		Causa	Acción
<p>Para R5 , el robot no puede colocar las 8 ruedas correctamente en la pista cuando se detiene.</p> <p>165 - TRACKSHIFT_AT_STOP_L Indica movimiento IZQUIERDO en dirección Y en relación con el robot que recibió el error.</p>		<p>Consulte la resolución de problemas para R5, ya que es el mismo error, solo que en diferente dirección.</p> <p>165-TRACKSHIFT_AT_STOP</p>	<p>Consulte la resolución de problemas para R5, ya que es el mismo error, solo que en diferente dirección.</p> <p>165-TRACKSHIFT_AT_STOP</p>
Explicación		Causa	Acción
<p>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.</p> <p>TRACKSHIFT_AT_STOP_L indica el movimiento de la IZQUIERDA en la dirección Y en relación con el robot que recibió el error.</p>		<p>Consulte la resolución de problemas para B1, ya que es el mismo error, solo que en diferente dirección.</p> <p>165-TRACKSHIFT_AT_STOP</p>	<p>Consulte la resolución de problemas para B1, ya que es el mismo error, solo que en diferente dirección.</p> <p>165-TRACKSHIFT_AT_STOP</p>
168	TRACKSHIFT_AT_STOP_R		▼
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		▼