

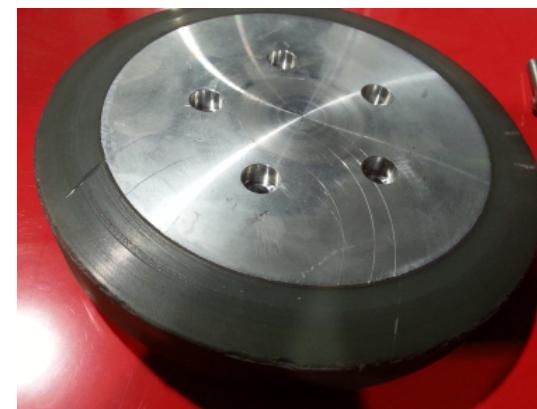
137	LOG_OVERFLOW	▼
139	CBUS_FAILURE	▼
140	UCAP_CHARGE_FAILURE	▼
141	MISSING_UCAP	▼
142	MISSING_BATTERY	▼
143	BATTERY_HOOK_STATE	▼
144	UNEXPECTED_BATTERY	▼
146	EARLY_STOP_TO_CHARGER	▼
147	SHUTDOWN_VOLTAGE	▼
148	DIODE_BLOCKED	▼
149	TIMED_SHUTDOWN	▼
150	COMMAND_OUT_OF_GRID	▼
151	COMMANDPOS_MISMATCH	▼
152	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	Última actualización: 27/8/2024, 18:31:18 ▲

Error de movimiento

Explicación	Causa	Acción
Señales incorrectas de los sensores de seguimiento.	La llanta de goma de las ruedas del robot está dañada o desprendida de la llanta de aluminio	Revise las ruedas y reemplácelas si es necesario
Tracksensor no detectó el espacio en la ubicación esperada.	Ejemplo Compruebe que la llanta de goma esté correctamente sujetada a la rueda	Reemplace el conjunto de rueda y llanta AS-35019 si es necesario.



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.

Dirt on Tracksensor (en sensores ópticos).

Elimine la suciedad de los sensores de pista. Utilice un pincel pequeño o aire comprimido.

Polea suelta en el conjunto de engranaje en Y

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

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.

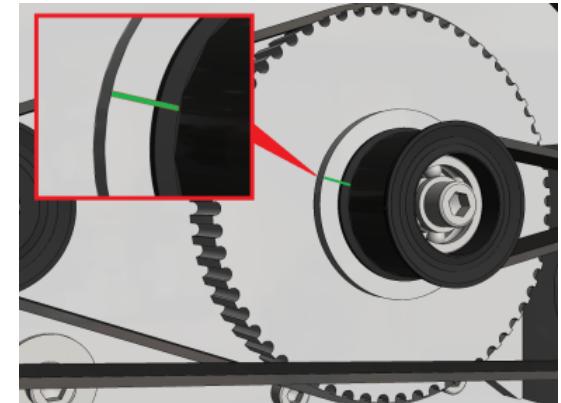
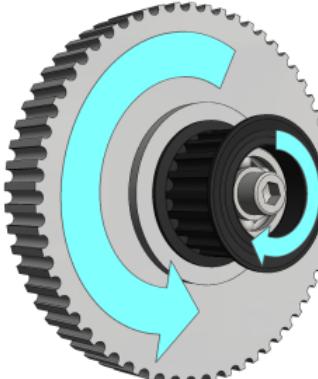
Ejemplo (cómo comprobarlo)

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.

Entregue al robot un contenedor pesado para que lo lleve mientras conduce en la dirección Y. Deje que el robot conduzca en la red durante unos minutos. El rastreo debe ser lo suficientemente largo, que el robot podría ser capaz de utilizar la conducción estándar velocidad. Retire el robot de la cuadrícula y verifique si hay marcas en ambos Las poleas siguen estando en el mismo lugar una contra la otra.

Este método no es preciso, pero puede dar resultados si la holgura es significativo.

Búsqueda de estado de AS



Si se encuentra holgura -> Reemplace AS-35034 (conjunto de engranaje en Y)

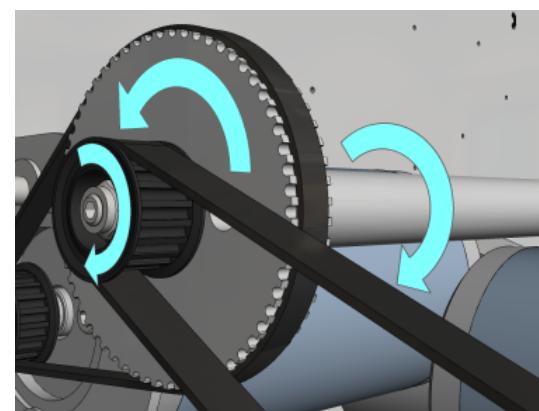
Polea suelta en el conjunto del eje del engranaje (eje X)

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.

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

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

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.

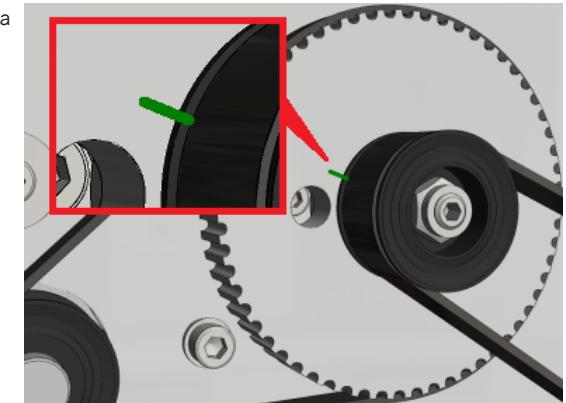
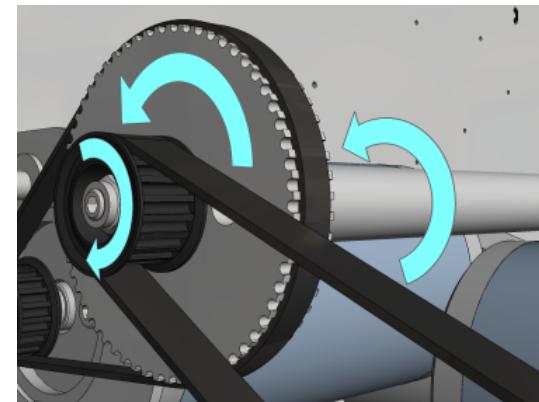
Entréguele al robot un contenedor pesado para que lo lleve mientras conduce en la dirección X. Deje que el robot conduzca en la red durante unos minutos. El rastreo debe ser lo suficientemente largo, que el robot podría ser capaz de utilizar la conducción estándar velocidad. Retire el robot de la cuadrícula y verifique si hay marcas en ambos. Las poleas siguen estando en el mismo lugar una contra la otra.

Este método no es preciso, pero puede dar resultados si la holgura es significativa.

Búsqueda de estado de AS

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 es más pequeño La polea se desliza sobre el eje en dirección opuesta al eje y polea más grande. Puede suceder cuando el robot está frenando o arrancando conmovedor.



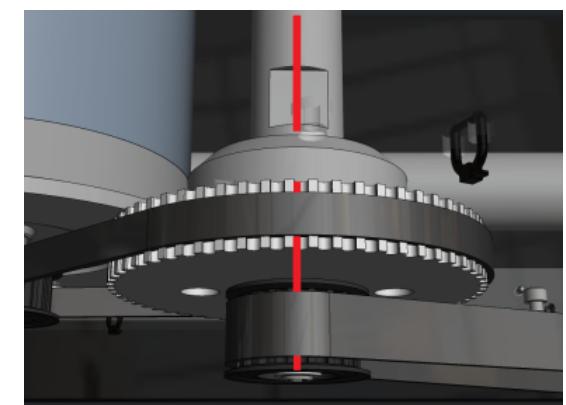
Ejemplo (cómo comprobarlo) - caso 2

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 eje.

Give to Robot a heavy bin to carry during driving in X direction. Let the Robot to drive on the Grid for few minutes. Trace should be enough long, that Robot should be able to use standard driving speed. Take Robot back from the Grid and check if marks on both pulleys and on axle are still in the same place against to each other.

This method is not accurate, but can give results if looseness is significant.



If looseness found -> Tighten pulleys on Gear shaft assembly.

If this does not solve problem, then Replace AS-30010
(Gear shaft assembly)

Contaminated Grid (water, objects may cause wheel slip)
Clean Grid with a soft dry cloth.
Do not use any detergent, especially based on alcohol.

Loose belt(s) on X.
Tighten / Replace AS-10743 Belt(s) 650
Tighten / Replace AS-10744 Belt 400

Tracksensor malfunction.
Tracksensor housing has no damage.
Malfunction is related with electronic issue.
Replace AS-35023 Tracksensor

If error appears after driving:

- Forward - XB Tracksensor (left side of the robot)
- Backward - XF Tracksensor (right side of the robot)
- Left - YR Tracksensor (right item on front side of the robot)
- Right - YL Tracksensor (left item on front side of the robot)

Replacing Tracksensor should be done after excluding causes mentioned above!

Explanation	Cause	Action
For B1 Wrong signals from Tracksensors. Tracksensor did not detect the gap at expected location.	Readings from tracksensors did not return expected values.	<p>Check the tracksensors for any damage, scratches, marks.</p> <p>Determine which tracksensors are not working by testing with ASConsole and clean the sensor.</p> <p>Replace tracksensor if persistent.</p> <p>The order in which the tracksensors detect gaps when moving in each direction. Right: YF, YB Left: YB, YF Forward: XL, XR Back: XR, XL</p> <p>Complete Offset Calibration after the tracksensor replacement.</p>