

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	Última actualización: 27/8/2024, 18:31:17 ▲

Error de movimiento

Explicación	Causa	Acción
<p>Para R5 Desplazamiento de pista no centrado / no se puede centrar (solo durante la inicialización, no Trackensors implicados).</p> <p>Imposible encontrar la posición central en relación con la posición superior.</p>	El robot no está en posición.	Lleve el robot a la zona de intervención segura y encienda el sistema, luego añadir Robot.
	Obstáculo en la pista: el robot no puede colocar la rueda pista.	Retire el obstáculo de la pista.
	El mecanismo de cambio de oruga no se ha utilizado durante mucho tiempo. La grasa podría haberse endurecido lo suficiente como para crear fricción.	Realice algunos cambios de pista manuales para aflojar la grasa.

Búsqueda de estado de AS

Ruedas de robot dañadas / desalineadas.

Comprobar Ruedas de robot

Reemplace el conjunto de ruedas y llantas AS-35019 si es necesario.

El mecanismo de cambio de orugas se está atascando en su posición.

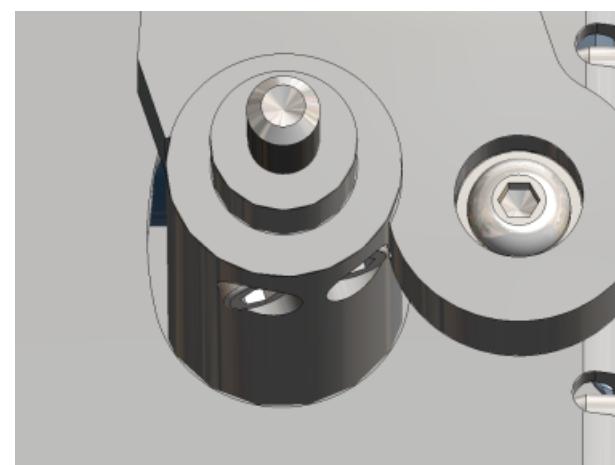
Inspeccione el motor Trackshift, si rueda sin resistencia o ruido excesivos.

Para comprobar este motor (sin desmontarlo) es necesario quitar:

- AS-35044 (conjunto de manivela del motor Boogie) y gire el eje del motor.

Tornillos / pernos sueltos en el conjunto Boogielink.

Compruebe si los pernos de AS-35050 (conjunto Boogielink) están apretados correctamente.



Compruebe también si el AS-10440 (brazo de boogie) está montado correctamente.

Conexión suelta / mala en los cables en el motor/codificador Trackshift.

Compruebe los enchufes y cables entre la placa de la CPU o la placa de alimentación y Trackshift motor/codificador.

El cable del codificador está roto.

Reemplace AS-35046 (cable del codificador del motor Trackshift) si es necesario.

Mal funcionamiento del motor Trackshift.