

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_MISSMATCH	▼
152	NO_STOPPOS	▼
153	NO_MIDPOS	▼
154	EARLY_STOP_TO_X	Última actualización: 27/8/2024, 18:31:18 ▲

Error de movimiento

Explicación	Causa	Acción
Para R5 El cambio de oruga no puede levantar las ruedas por completo.	Cuando el robot ha estado almacenado durante un tiempo o parado durante demasiado tiempo Durante mucho tiempo, la grasa del motor Trackshift puede endurecerse un poco.	Cuando esto sucede, debe usar el cambio de pista manual y tomarlo por completo de un lado al otro un par de veces.
	El mecanismo de cambio de orugas se está atascando en su posición.	Inspeccione el motor de cambio de oruga, si rueda sin resistencia o ruido excesivos.

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

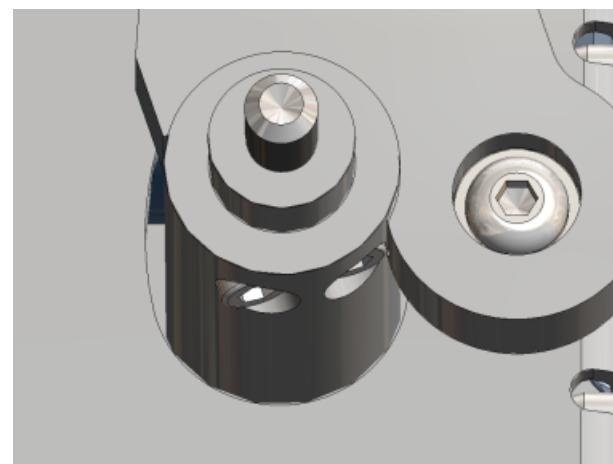
- AS-35044 (Conjunto de manivela del motor Boogie), y eje del motor giratorio.

Ruedas de robot dañadas / desalineadas.

Compruebe las ruedas del robot\n\nReemplace el conjunto de ruedas y llantas AS-35019 si necesario.

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 Motor/codificador de cambio de vía.

El cable del codificador está roto.

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

Mal funcionamiento en el motor Trackshift.

Reemplace AS-35046 (conjunto de cambio de oruga del motor) si es necesario.