

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

Error de movimiento

Explicación	Causa	Acción
Trackshift en posición incorrecta. Ambos sensores de pista en X tienen señal o ambos sensores de pista en Y tienen señal.	El robot no está en posición.	Lleve el robot a la zona de intervención segura y encienda el sistema, luego Agregar robot.
	Puede ser que el robot esté parado solo sobre cuatro ruedas, no puede iniciar Cambio de pista	Lleve el robot a la zona de intervención segura y encienda el sistema, luego Agregar robot.

Búsqueda de estado de AS
por sí mismo, después del sistema STOP/START.

Puede ser causado por un mal funcionamiento en los sensores de seguimiento.

Si esto anterior no resuelve el problema y el error es frecuente, entonces Reemplace el sensor de pista AS-35023.

157	TRACKSHIFT_AT_START	▼
158	MISSING_GAP	▼
159	GAP_OVERFLOW	▼
160	GAP_SIZE	▼
161	STOP_POSITION_ERROR	▼
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	▼
173	UNSTABLE_MOVE_Y	▼
178	TIMEOUT_WCOM_XL	▼
179	TIMEOUT_WCOM_YB	▼
180	TIMEOUT_WCOM_XR	▼