

TRIO fejlkodeenumre i Robostacker software

Fejlkode nummer	Fejlbeskrivelse
702 \mathbf{x}	Intet slm modul fundet på akse \mathbf{x} (7021 fejlen er på akse A)
703 \mathbf{x}	No drive detected/ingen motor fundet på akse \mathbf{x} (7034 fejlen er på akse D)
704 \mathbf{x}	Initialisering af motor objekt er inkompatibel med rutine version på akse \mathbf{x} (7042 fejlen er på akse B)
705 \mathbf{x}	(SL.ER - ?speed loop error?) Fejl i motor data checksum på akse \mathbf{x}
706 \mathbf{x}	(SL.ER - ?speed loop error?) Fejl i encoder data checksum på akse \mathbf{x}
707 \mathbf{x}	(SL.ER - ?speed loop error?) Standard motor <i>gains</i> ikke tilgængelig på akse \mathbf{x}
708 \mathbf{x}	(SL.ER - ?speed loop error?) Forkert version af performance objekt på akse \mathbf{x}
709 \mathbf{x}	(SL.ER - ?speed loop error?) CT-Coder fejlede/i stykker på akse \mathbf{x}
710 \mathbf{x}	CT-Coder fejlede/i stykker på akse \mathbf{x}
711 \mathbf{x}	Motor-/drive current mismatch too large på akse \mathbf{x}

Status kodenummer	Status beskrivelse
0	Idle
3	Venter på mpncommand
7 \mathbf{x}	Akse \mathbf{x} bliver resat med <i>DATUM</i>
8 \mathbf{x}	Akse \mathbf{x} bliver resat ved at <i>DPOS</i> bliver sat til <i>MPOS</i> , så fejl på aksens kan resettes
40	mpnstartup
4 \mathbf{x}	init akse \mathbf{x}
50	set_units_and_defaults
5 \mathbf{x}	set_units_and_defaults på akse \mathbf{x}
60	set_defpos
70	reset \mathbf{axis}
7 \mathbf{x}	reset akse \mathbf{x}
80	set_mpn_home_all

8 x	set home på akse x
90	set_mpn_auto_home
30002	Finding start position - Finder start position
30003	? måske samle kasse/objekt op
30004	? måske kører til slutposition
30005	? måske slip kasse/objekt i værktøj
30006	? måske retur til home
30007	E x panding path
30009	Running path - kører path
30010	Path kørt færdig
30011	Paused - Pause
30012	Continue - Fortsæt