



Hibaelhárítás

AM4000 hibaüzenetek

2023-05-26
Rev. 2023-01-25

1. Hatály

Az alább felsorolt hibaüzenetek az érintett összetevők alapján vannak rendezve.
Minden üzenet magyarázata egy vagy több lehetséges ok és egy vagy több lehetséges megoldás alapján történik.

FIGYELEM: néha a legtöbb probléma megoldódik egy szoftverfrissítéssel, ezért javasoljuk, hogy tartsa a fűnyíró legfrissebb verzióját. Az alkalmazás (laptophoz vagy okostelefonhoz) értesít, ha a szoftvert frissíteni kell a robot párosítása közben.

2. Biztonsági alkatrészek

Kódok	Hiba üzenet	Leírás	Ellenőrzés
6	Bump Error	Egy vagy több ütésérzékelő 10 másodpercnél tovább aktiválódik	1. Ellenőrizze, hogy a robot nincs-e akadályozva. Ha igen, az MD-CT-RO-50 Telepítés" dokumentumban leírt utasítások szerint végezze el a telepítés módosítását. 2. Lépjen be a Szerviz menübe - Test Sensor. Ellenőrizze az érzékelők megfelelő aktiválását (lásd az "AM4000" dokumentumot Szerviz menü és speciális beállítások" 8. bekezdés). Ha az összes érzékelő nincs visszaállítva alaphelyzetbe, ismételje meg a tesztet a fedél nélkül (ha van) . 4. Ellenőrizze az ütközésérzékelő kártya csatlakozását, ha megsérül, cserélje ki.
20	Döntés	A dőlésérzékelő több mint 10 másodpercig mért dőlést a megengedett maximális érték felett	1. Helyezze a robotot egy sík felületre, és állítsa alaphelyzetbe a dőlésmérő érzékelőt a Szerviz menü - Dőlés visszaállítása menüpontban.
43	Görgetés	A robot 90°-kal meg van döntve	2. Ellenőrizze a Szerviz menü - Teszt érzékelő menüpontban, hogy a dőlésérzékelő kalibrálva marad-e. Ha nem, forduljon a szervizcsapathoz.
44	Emel	Az emelésérzékelő(k) több mint 10 másodpercre aktiválódnak	1. Ellenőrizze, hogy a robot valóban fel van-e emelve/blokkolva valahol. Ebben az esetben az egyetlen megoldás a telepítés megváltoztatása az MD-CT-RO-50 Installation" dokumentumban leírt utasítások szerint. 2. Lépjen be a Szerviz menübe - Teszt érzékelő. Ellenőrizze az érzékelők megfelelő aktiválását (lásd a dokumentumot). "AM4000 szervizmenü és speciális beállítások" 8. bekezdés). Ha az emelésérzékelő(k) nem reagál(nak) megfelelően, ellenőrizze az érzékelő(k) mechanikai mozgását. 3. Ismételje meg a tesztet a 2. pontban. Meghibásodás esetén , ellenőrizze az emelésérzékelő(k) csatlakozását.
64	STOP vagy nincs fedél	A robot indítása közben nem érzékeli a stop gombot	1. Ellenőrizze, hogy az ütköző megfelelően van-e csatlakoztatva a roboton. 2. Lépjen be a Szerviz menü - Egyéb beállítások menübe. Ellenőrizze az érzékelő megfelelő aktiválását (lásd az "AM400 szervizmenü és speciális beállítások" című dokumentum 8. bekezdését). Negatív teszt esetén ellenőrizze a gomb mechanikus aktiválását és a belső csatlakozást.
171	Radar hiba	Az egyik radar nem érzékelhető a robotból	1. Ellenőrizze, hogy a radar megfelelően van-e csatlakoztatva a robothoz, nézze meg az érintett robot alaplapi csatlakoztatásának dokumentumát. 2. Futtassa le a robot szoftverfrissítését 3. Lépjen be a Service App-ba, és ellenőrizze az egyes radatkártyák működését innen. a Test Devices bejegyzést a robot műszerfalán. Meghibásodás esetén cserélje ki a radarérzékelőt

3. Motorok

Kódok	AI hibakódok	Hiba üzenet	Leírás	Ellenőrzés
-------	--------------	-------------	--------	------------

8		A fű túl magas	A pengemotor nem képes elérni a kívánt fordulatszámot. A robot megáll, ha a következő feltétel teljesül. A robot 10 percig próbálja elindítani a pengemotort különböző területeken, ha ezen időn belül a robot nem tudja elindítani a pengemotort, akkor azzal a hibával leáll.	1. Tisztítsa meg a robotot és a pengét. A robot alatt vagy a pengén felgyülemlett fű megnövelheti a fűrészlap-motor erő kifejtését. 2. Ellenőrizze, hogy a robot nem nyír-e 1 cm-nél nagyobb fűvet, ahogy azt a felhasználói kézikönyv előírja. Ha szükséges, növelje a vágási magasságot. 3. Kemény fű esetén használjon kis átmérőjű pengét az erő kifejtés csökkentése érdekében. 4. Ellenőrizze, hogy a vágási magasság beállítása megfelelően van-e rögzítve, vagy a fűrészlap motortartója nem mozog-e szabadabban, amikor az excenter zárva van. Ha nem, ellenőrizze a belső zárást. 5. Válassza le a pengemotort az alaplapról, és ellenőrizze, hogy a pengemotor szabadon forog-e kézzel. Ha nem, cserélje ki a pengemotort. 6. Futtassa a Teszt Motort a Szerviz menüben, és ellenőrizze, hogy vannak-e hibák (további vizsgálathoz lásd a 3.1. bekezdést).
21	Generikus	Penge hiba	A pengemotor blokkolva van [L400i modellek - középső pengemotor]	1. Tisztítsa meg a robotot és a pengét. A robot alatt vagy a pengén felgyülemlett fű megnövelheti a fűrészlap-motor erő kifejtését. 2. Ellenőrizze, hogy a robot nem nyír-e 1 cm-nél nagyobb fűvet, ahogy azt a felhasználói kézikönyv előírja. Ha szükséges, növelje a vágási magasságot. 3. Válassza le a pengemotort az alaplapról, és ellenőrizze, hogy a pengemotor szabadabban forog-e kézzel. Ha nem, cserélje ki a pengemotort. 4. Futtassa a Tesztmotort a Szerviz menüben, és ellenőrizze, hogy nincs-e hiba (további vizsgálathoz lásd a 3.1. bekezdést).
22	TMOTOR			
23	TDRV			
24	CURR			
25	FORDULAT			
26	WDOG			
27	FAIL			
104	ZÁROLT			
28-35	Generikus	Bal - Jobb kerék hiba	A bal vagy a jobb kerék motorja blokkolva van (az első szám a bal oldali motorra vonatkozik)	1. Ellenőrizze, hogy nincsenek-e olyan külső elemek vagy körülmények, amelyek blokkolják a kerékmotort. Távolítsa el, ha jelen vannak. 2. Válassza le a kerékmotort az alaplapról, és ellenőrizze, hogy kézzel szabadon forog-e. Ha nem, cserélje ki a kerékmotort. 3. Futtassa a Motortesztet a Szerviz menüben, és ellenőrizze, hogy vannak-e hibák (további vizsgálathoz lásd a 3.1. bekezdést).
29-36	TMOTOR			
30-37	TDRV			
31-38	CURR			
32-39	FORDULAT			
33-40	WDOG			
34-41	FAIL			
105-106	ZÁROLT			
107-115	Generikus	[Csak L400i platformon] Bal – Jobb lapát hiba	A pengemotor blokkolva van	1. Tisztítsa meg a robotot és a pengét. A robot alatt vagy a pengén felgyülemlett fű megnövelheti a fűrészlap-motor erő kifejtését. 2. Ellenőrizze, hogy a robot nem nyír-e 1 cm-nél nagyobb fűvet, ahogy azt a felhasználói kézikönyv előírja. Ha szükséges, növelje a vágási magasságot. 3. Válassza le a pengemotort az alaplapról, és ellenőrizze, hogy a pengemotor szabadabban forog-e kézzel. Ha nem, cserélje ki a pengemotort. 4. Futtassa a Tesztmotort a Szerviz menüben, és ellenőrizze, hogy nincs-e hiba (további vizsgálathoz lásd a 3.1. bekezdést).
108-116	TMOTOR			
109-117	TDRV			
110-118	CURR			
111-119	FORDULAT			
112-120	WDOG			
113-121	FAIL			
114-122	ZÁROLT			

123-131	Generikus	[Csak L95 platform] Bal első – Jobb kerék hiba	A bal vagy a jobb első kerék motorja blokkolva van (az első szám a bal oldali motorra vonatkozik)	1. Ellenőrizze, hogy nincsenek-e olyan külső elemek vagy körülmények, amelyek blokkolják a kerékmotort. Távolítsa el, ha jelen vannak. 2. Válassza le a kerékmotort az alaplapról, és ellenőrizze, hogy kézzel szabadon forog-e. Ha nem, cserélje ki a kerékmotort. 3. Futtassa a Motortesztet a Szerviz menüben, és ellenőrizze, hogy vannak-e hibák (további vizsgálathoz lásd a 3.1 bekezdést).
124-132	TMOTOR			
125-133	TDRV			
126-134	CURR			
127-135	FORDULAT			
128-136	WDOG			
129-137	FAIL			
130-138	ZÁROLT			
139-147	Generikus	[Csak L95 platform] Bal első – jobb kormányzási hiba	A bal vagy a jobb első kormánymotor blokkolva van (az első szám a bal oldali motorra vonatkozik)	1. Ellenőrizze, hogy nincsenek-e olyan külső elemek vagy körülmények, amelyek blokkolják a kerékmotort. Távolítsa el, ha jelen vannak. 2. Kapcsolja ki a robotot és ellenőrizze, hogy kézzel szabadon forog-e. 3. Válassza le a kerékmotort az alaplapról, és ellenőrizze, hogy kézzel szabadon forog-e. Ha nem, cserélje ki a kormánymotort. 4. Futtassa a Motortesztet a Szerviz menüben, és ellenőrizze, hogy vannak-e hibák (további vizsgálathoz lásd a 3.1 bekezdést).
140-148	TMOTOR			
141-149	TDRV			
142-150	CURR			
143-151	FORDULAT			
144-152	WDOG			
145-153	FAIL			
146-154	ZÁROLT			
155-163	Generikus	[Csak L95 platform] Bal bal oldali bal oldali hátsó kormányzási hiba	A bal vagy jobb hátsó kormánymotor blokkolva van (az első szám a bal oldali motorra vonatkozik)	1. Ellenőrizze, hogy nincsenek-e olyan külső elemek vagy körülmények, amelyek blokkolják a kerékmotort. Távolítsa el, ha jelen vannak. 2. Kapcsolja ki a robotot és ellenőrizze, hogy kézzel szabadon forog-e. 3. Válassza le a kerékmotort az alaplapról, és ellenőrizze, hogy kézzel szabadon forog-e. Ha nem, cserélje ki a kormánymotort. 4. Futtassa a Motortesztet a Szerviz menüben, és ellenőrizze, hogy vannak-e hibák (további vizsgálathoz lásd a 3.1 bekezdést).
156-164	TMOTOR			
157-165	TDRV			
158-166	CURR			
159-167	FORDULAT			
160-168	WDOG			
161-169	FAIL			
162-170	ZÁROLT			
1042-1043-1044		Hosszú lekapcsolás	A kommunikáció az egyik meghajtómotorral régóta megszakadt	1. Ellenőrizze a belső CAN-busz csatlakozást az érintett meghajtó motor és a kommunikációs vonal korábbi alkatrészei között. Ellenőrizze, hogy a csatlakozók túlje megfelelően rögzítve van-e. 2. Tisztítsa meg a csatlakozót az érintett meghajtóban és a korábbi alkatrészekben a bevonat néhány maradékától. 3. Indítsa el a tesztmotort. Ha a probléma továbbra is fennáll, próbálja meg cserélni az illesztőprogramot és a kábelt.
1010-1031-1032		Penge magasság	Az elektromos vágási magasságállítás blokkolva van: 1010 - Egylapos vagy középső penge motor 1031 - Bal fűrészlap motor 1032 - Jobb penge motor	1. Állítsa vissza a vágási magasság beállítását a felhasználói menüből a robotból vagy az alkalmazásból 2. Ellenőrizze a kapcsolatot a pengemotoron és az alaplapon 3. Tesztelje másik pengemotorral, ha a probléma továbbra is fennáll, cserélje ki az alaplapot.

3.1. Hibaüzenet a tesztmotoron

Az alábbi táblázatban felsoroljuk a tesztmotorban megjelenő lehetséges hibákat:

Címke	Leírás	Ellenőrzés
TMOTOR	Magas hőmérséklet a késmotoron	Ellenőrizze egy másik motorral. Ha a probléma továbbra is fennáll, próbáljon ki egy másik alaplapot, és jelentse az eredményt a szervizcsapatnak. FIGYELEM: az L400i-ben a pengemotor egy meghajtó kártyához van csatlakoztatva. próbálja meg kicserélni az illesztőprogram-kártyát annak megállapítására, hogy a probléma ehhez az összetevőhöz kapcsolódik-e
TDRV	Magas hőmérséklet a pengemotor meghajtóján	Ellenőrizze egy másik motorral. Ha a probléma továbbra is fennáll, próbáljon ki egy másik alaplapot, és jelentse az eredményt a szervizcsapatnak. FIGYELEM: az L400i-ben a pengemotor egy meghajtó kártyához van csatlakoztatva. próbálja meg kicserélni az illesztőprogram-kártyát annak megállapítására, hogy a probléma ehhez az összetevőhöz kapcsolódik-e

CURR	Nagy áramerősség	Ellenőrizze egy másik motorral. Ha a probléma továbbra is fennáll, próbáljon ki egy másik alaplapon, és jelentse az eredményt a szervizcsapatnak. FIGYELEM: az L400i-ben a pengemotor egy meghajtó kártyához van csatlakoztatva. próbálja meg kicserélni az illesztőprogram-kártyát annak megállapítására, hogy a probléma ehhez az összetevőhöz kapcsolódik-e
FORDULAT	A motor blokkolva van	Ellenőrizze egy másik motorral. Ha a probléma továbbra is fennáll, próbáljon ki egy másik alaplapon, és jelentse az eredményt a szervizcsapatnak. FIGYELEM: az L400i-ben a pengemotor egy meghajtókártyához van csatlakoztatva. próbálja meg kicserélni az illesztőprogram-kártyát annak megállapítására, hogy a probléma ehhez az összetevőhöz kapcsolódik-e
WDOG	Kommunikációs probléma az alaplapon	Töltse le a LOG és TRA fájlokat a Service alkalmazásból, és ossza meg a szervizcsapattal a probléma elemzéséhez. (instrukció itt (/cassiopea_zcs/_documentazione/documentazione/DocumentazioneIvediDoc.action?idDocumentazioneTFrom=159&idDocumentazioneT=174)) FIGYELEM: az L400i platformon ellenőrizze az alaplap és az érintett motor közötti kommunikációs vonalat, minden csatlakozónál ellenőrizze a tűk rögzítését.
FAIL	Kommunikációs probléma	Ellenőrizze az alaplap és a motor közötti kapcsolatot. FIGYELEM: az L400i-ben a pengemotor egy meghajtó kártyához van csatlakoztatva. próbálja meg kicserélni az illesztőprogram-kártyát annak megállapítására, hogy a probléma ehhez az összetevőhöz kapcsolódik-e
ZÁROLT	A motor belsejében lévő rotor blokkolva van	Töltse le a LOG és TRA fájlokat a Service alkalmazásból, és ossza meg a szervizcsapattal a probléma elemzéséhez. (utasítás itt (/cassiopea_zcs/_documentazione/documentazione/DocumentazioneIvediDoc.action?idDocumentazioneTFrom=159&idDocumentazioneT=174)) FIGYELEM: az L400i-ben a pengemotor egy meghajtó kártyához van csatlakoztatva. próbálja meg kicserélni az illesztőprogram-kártyát annak megállapítására, hogy a probléma ehhez az összetevőhöz kapcsolódik-e

4. Különféle

Kódok	Hiba üzenet	Leírás	Ellenőrzés
5	Zárolt	A robot sokáig nem észlelte a vezetéket vagy akadályt	1. Ellenőrizze, hogy a robot valóban blokkolva van-e valahol a területen belül. Ha igen, kérjük, távolítsa el vagy rögzítse a területet az MD-CT-RO-50 Telepítés" című dokumentumban leírtak szerint. 2. Ellenőrizze, hogy a dőlésérzékelő megfelelően van-e kalibrálva és stabil-e. Ha nem, kalibrálja az érzékelőt a Szerviz menü - Döntés visszaállítása menüpontból. és ha az érték nem marad stabil, forduljon a szervizcsapathoz 3. Ellenőrizze a robot pályáját kikapcsolt giroszkóp mellett. Néha a giroszkóp érzékelőjének meghibásodása lehet a probléma oka. Ha a robot pályája jobb lesz, lépjen kapcsolatba a szervizcsapat 4. Kapcsolja ki a Spirál funkciót Ha a robot nem mutat többet, akkor próbáljon meg alacsonyabb értéket beállítani a Spirál beállításban, vagy módosítsa a vágási magasságot.
9	Határon kívül	A robot nem talált "belső" értéket a következő manőver során: - normál munkavégzés (huzalkezelés, ütésérzékelés, emelésérzékelés vagy pályahiba) - vezetékkövetés (vezetéken vagy V-mérő módszerrel)	1. Ellenőrizze, hogy a határvezeték csatlakoztatása a dokkoló állomáson megfelelően történt-e (ellenőrizze a leolvasást a robot oldaláról a Szerviz menü - Jelbeállítás részben) 2. Ellenőrizze, hogy a határvezeték megfelelően van-e elhelyezve egy lejtőn, lásd: az MD-CT-RO-50 Installation" dokumentumot. 3. Ellenőrizze, hogy a határolóhuzal megfelelően van-e elvezetve egy határvonal körül, az MD-CT-RO-50 Installation" dokumentum. 4. Ellenőrizze, hogy a csatorna eltér-e a szomszédos telepítéstől. 5. Mágneses tárgy (kerítés vagy beton) vagy egyéb, a föld alatt, a határvezetékhez közeli kábelek által okozott zavarok esetén mozgassa el a határhuzalt, vagy hozzon létre határvonalat az interferencia forrása körül.
	Nincs jel	A robot nem képes mérni a jelet	1. Ellenőrizze a dokkoló állomáson, hogy az adó megfelelően villog-e. Ha nem, vizsgálja meg az okot az adón 2. Ellenőrizze, hogy a csatorna a roboton és az adón megegyezik-e 3. Ellenőrizze egy másik robot viselkedését ugyanabban a telepítésben, ha mindkét robot ugyanúgy viselkedik, akkor a probléma a a telepítés
51	Alacsony akkumulátor	A robot nem tudta elérni a töltőállomást, és lemerült akkumulátor miatt leállt	1. Ellenőrizze, hogy a robot a telepítés minden pontjáról képes-e elérni a dokkoló állomást. Ha nem, javítsa ki a telepítést az MD-CT-RO-50 Installation" dokumentumban leírtak szerint. 2. Ellenőrizze az akkumulátor kapacitását a robotjelentés kiértékelésével vagy az akkumulátor maradék kapacitásának tesztelésével a kliensben

82	Dátum hiba	Nincs beállítva dátum és idő	Állítsa be a dátumot és az időt a kijelzőről vagy a Remote App alkalmazásból (az automatikus beállítást a Remote App végzi el, amikor egy robothoz csatlakozik a Dátum hiba állapotában)
1000	SD kártya hiba	Az alaplap mikroprocesszora nem tudja olvasni az SD-kártyát	1. Távolítsa el és helyezze be az SD-kártyát a megfelelő nyílásba (e művelet során válassza le az akkumulátort a robotból) 2. Lépjen kapcsolatba a szervizcsapattal
1012	Geofence	A robot kikerül a virtuális GPS területről.	1. Kapcsolja KI a robotot a PIN-kód megadásával és indítsa újra. 2. Növelje a GPS-terület sugarát, mert a robot pozícióját nagyobb hiba befolyásolhatja
1015	Túláram hiba	A robot által az újratöltési fázisban mért áram meghaladja a megengedett küszöbértéket	1. Ellenőrizze, hogy a robot megfelelő tápegységgel van-e ellátva, lásd a felhasználói kézikönyvet. 2. Ellenőrizze, hogy a tápellátás megfelelő feszültséget biztosít-e, lásd az MD-CT-RO-50 Installation" dokumentumot. 3. Lépjen kapcsolatba a szervizcsapattal
1016	Túlfeszültség hiba	A robot által az újratöltési fázisban mért feszültség magasabb, mint a megengedett küszöb	
1022 1023 1024	Induktív modul hiba	A 4.0 robotplatformon az indukív modul nem észlelhető	1. Az induktív modult eltávolították a robotból (ebben az esetben csak a HOME gomb megnyomásával ismerje fel a hibát) 2. Ellenőrizze az érintkezőket a robot és a modul oldalán 3. Ellenőrizze a CANbus kábel alaplaphoz való csatlakozását 4. Meghibásodott indukív modul
1025	Csatlakozási modul hiba	A csatlakozási modult nem észleli az indításkor, de a robot leállítása előtt jelen volt	1. A Connect modult eltávolították a robotból ((ebben az esetben csak a HOME gomb megnyomásával ismerje fel a hibát) 2. Ellenőrizze a vezetékeket a csatlakozó modul és az alaplap között 3. Ellenőrizze, hogy a CABnus lezáró vezeték fel van-e szerelve mind az alaplapra, mind a csatlakozó modulra 4. A modul csatlakoztatása sikertelen
1030	Alacsony akkumulátor a töltőállomáson	A robot nem tudott újratölteni, ezért teljesen lemerült	1. Az akkumulátor védelmi módba vált a magas hőmérséklet miatt (L15 és 4.0) 2. Ellenőrizze a tápfeszültség megfelelő feszültségét a töltőállomáson
1033	Eszközhiba „Eszköz – Rxxxxx Kötelező – Ryyyyy”	Az "Eszköz" összetevők szoftverét a "Követelmény" mezőben kért verzióra kell frissíteni.	Frissítse a robotszoftvert, hogy igazítsa a szoftver verzióját az eszközön.
1045	Az akkumulátor nem észlelhető	A bluetooth eszközzel felszerelt akkumulátort a robot nem érzékeli	
1046	Zdefender hiba	A robot nem tud kommunikálni a Zdefenderrel	1. A Zdefendert eltávolították a robotból ((ebben az esetben csak a HOME gomb megnyomásával ismerje fel a hibát) 2. Ellenőrizze a Zdefender eszköz és az alaplap közötti vezetékeket 3. Ellenőrizze, hogy a CABnus lezáró vezeték mind az alaplap, mind a Zdefender eszköz oldalán fel van szerelve 4. Sikertelen Zdefender eszköz
1049	Dokkolási hiba	A robot 30 percen belül 10-szer megüti a dokkolási manővert	1. Ellenőrizze a dokkolóállomás telepítését a felhasználói kézikönyvben szereplő, a dokkolóállomás elhelyezésére vonatkozó utasításokat követve. 2. Ellenőrizze a robot beállítását a dokkolóállomáson belül, és végül javítsa ki a korrekciót a dokkoló eltolás funkcióval 3. Ellenőrizze az integritást. a dokkolóállomás és a robot töltőérintkezőjének feszültségét 4. Ellenőrizze a töltőlap feszültségét, mert az áramvesztést okozhat. Ebben a lépésben ellenőrizheti a dokkolóállomás töltőkábelének épségét is 5. Ellenőrizze a töltőáramkör épségét a roboton belül 6. Ellenőrizze az akkumulátor kapacitását.
5000	Váratlan leállítási hiba	Leállítás az indítási szakaszban	1. Frissítse a robotszoftvert 2. Ellenőrizze az akkumulátor érintkezőit és a csatlakozó vezetékeket 3. Ellenőrizze az akkumulátort 4. Lépjen kapcsolatba a szervizcsapattal
5001		Leállítás a hiba olvasása után	
5002		Leállítás az Autocheck alatt	
5003		Leállítás az újratöltési fázis alatt	
5004		Leállítás a szünet alatt	
5005		Leállítás a robot működése közben	
5006		Leállítás a zárt területi ciklus végén	
5008		Leállítás készenléti állapotban (csak töltés)	

5. L60 platform

Kódok	Hiba üzenet	Leírás	Ellenőrzés
-------	-------------	--------	------------

4000	CSAPDÁBAN (nincs fű)	A robot nem tud mozogni, mert fű nélküli területen belül van (a fűérzékelők nem érzékelik a fű jelenlétét)	1. Próbálja ki a robotot a telepítés másik zónájában. 2. Próbálkozzon a fűérzékenység másik beállításával. Állítson be alacsonyabb értéket. Ezt az értéket a Remote alkalmazás robotbeállítási menüjében módosíthatja. 3. Ha a robot nem tud mozogni eltérő fűérzékenységi beállítás mellett akkor sem, ha a fű jó állapotban van. Tesztelje a fűérzékelő leolvasását a Service alkalmazásból. Tesztelheti a Teszt eszköz - Egyéb érzékelők menüpontban. A robot 6 különböző fűérzékelővel van felszerelve. 4. Próbálja meg kicserélni a fűérzékelőt rossz leolvasással. 5. Töltse le a robotról szóló jelentést, majd lépjen kapcsolatba a szervizcsapattal.
4001	CSAPDÁBAN (leszállás)	A robot nem tud mozogni, mert mindkét mozgásirányban érzékeli az emelésérzékelő aktiválódását	1. Ellenőrizze, hogy vannak-e lyukak a robot vagy tárgy körül, amelyek kiválthatják a biztonsági padlásérzékelőt. 2. Ellenőrizze az emelésérzékelő működését a Szerviz alkalmazásban, Teszt eszköz - Egyéb érzékelő. Az emelésérzékelő BE van kapcsolva, amikor a legördülő kerék lefelé van. Tesztelje mind a 4 legördülő kereket. 3. Ellenőrizze az emelésérzékelő és az alaplap közötti kapcsolatot. Ellenőrizze, hogy minden tú megfelelően van-e rögzítve a csatlakozóban. 4. Próbálja kicserélni a hibás érzékelőt. 5. Töltse le a robot jelentését, majd lépjen kapcsolatba a szervizcsapattal.
4002	CSAPDÁBAN (ütődve)	A robot nem tud mozogni, mert mindkét mozgásirányban érzékeli az ütközésérzékelő aktiválódását	1. Ellenőrizze, hogy van-e olyan tárgy a robot körül, amely aktiválhatja az ütközésérzékelőt. 2. Ellenőrizze az ütközésérzékelő működését a Service App, Teszt eszköz - Egyéb érzékelő segítségével. Az ütközésérzékelő BE van kapcsolva, amikor a mechanikus ütközőt megnyomják. 3. Ha a teszt sikertelen, ellenőrizze az alaplap csatlakozását. Ellenőrizze, hogy minden tú megfelelően van-e rögzítve a csatlakozóban. 4. Próbálja kicserélni a hibás érzékelőt. 5. Töltse le a robot jelentését, majd lépjen kapcsolatba a szervizcsapattal.
4003	CSAPDÁBAN (Döntve)	A robot nem tud mozogni, mert mindkét mozgásirányban a korlátozás feletti dőlést mér.	1. Ellenőrizze, hogy a felület dőlésszöge a robot követelményein belül van-e 2. Állítsa alaphelyzetbe a robot dőlésmérő érzékelőjét a Szerviz alkalmazásból, Teszt eszköz – Teszt dőlés 3. Töltse le a robotról készült jelentést, majd lépjen kapcsolatba a szervizcsapattal.