

Avance DPX-25 + BACS

2007-11-19 - El robot es penja sovint

Des de mitjans d'octubre la freqüència d'aturades del robot s'ha incrementat notablement, fins el punt de que moltes nits i caps de setmana no es poden aprofitar. El dia 2007-11-16 ens vàrem estar mirant el problema amb l'Óscar. Després de comprovar que tot funcionava correctament, vàrem intentar reproduir el problema sense aconseguir-ho, fins i tot programant solvents incorrectes o posant-hi un tub buit. El cas és que aquell dia el robot va funcionar a a perfecció, va gestionar els errors correctament, i no es va aturar en cap moment. Finalment, per si de cas podia contribuir a un funcionament més estable del robot, l'Óscar va instal·lar el darrer Patchlevel del Topspin: versió 1.3 pl 8.

Però tan bon punt va marxar l'Óscar, a la primera mostra real programada, el robot es va tornar a aturar amb el següent missatge d'error,

```
EJ: 13 SAMPLE DETECT AT MAGNET FAILED  
Press BACS Reset...
```

Aparentment, el robot havia intentat retirar una mostra de dins de l'imant quan no n'hi havia cap, i es va quedar aturat mentre el *lift* continuava en marxa. **Per què el programa no gestiona millor aquests errors?**

Vàrem reprogramar els experiments, i el robot va funcionar correctament amb la resta de mostres programades per aquella tarda i nit. Malauradament, dissabte es va tornar a aturar per un error. Les captures de pantalla següents il·lustren com ens vàrem trobar l'ordinador el dilluns al matí, i els missatges d'error mostrats pel programa.

En aquest cas però, **els errors tenien un origen humà**. Per fer les proves amb el robot, vàrem moure de lloc tubs programats, que després no vàrem tornar al seu lloc, i quan es va programar la cua es va donar per fet que els tubs ja programats estaven al seu lloc.

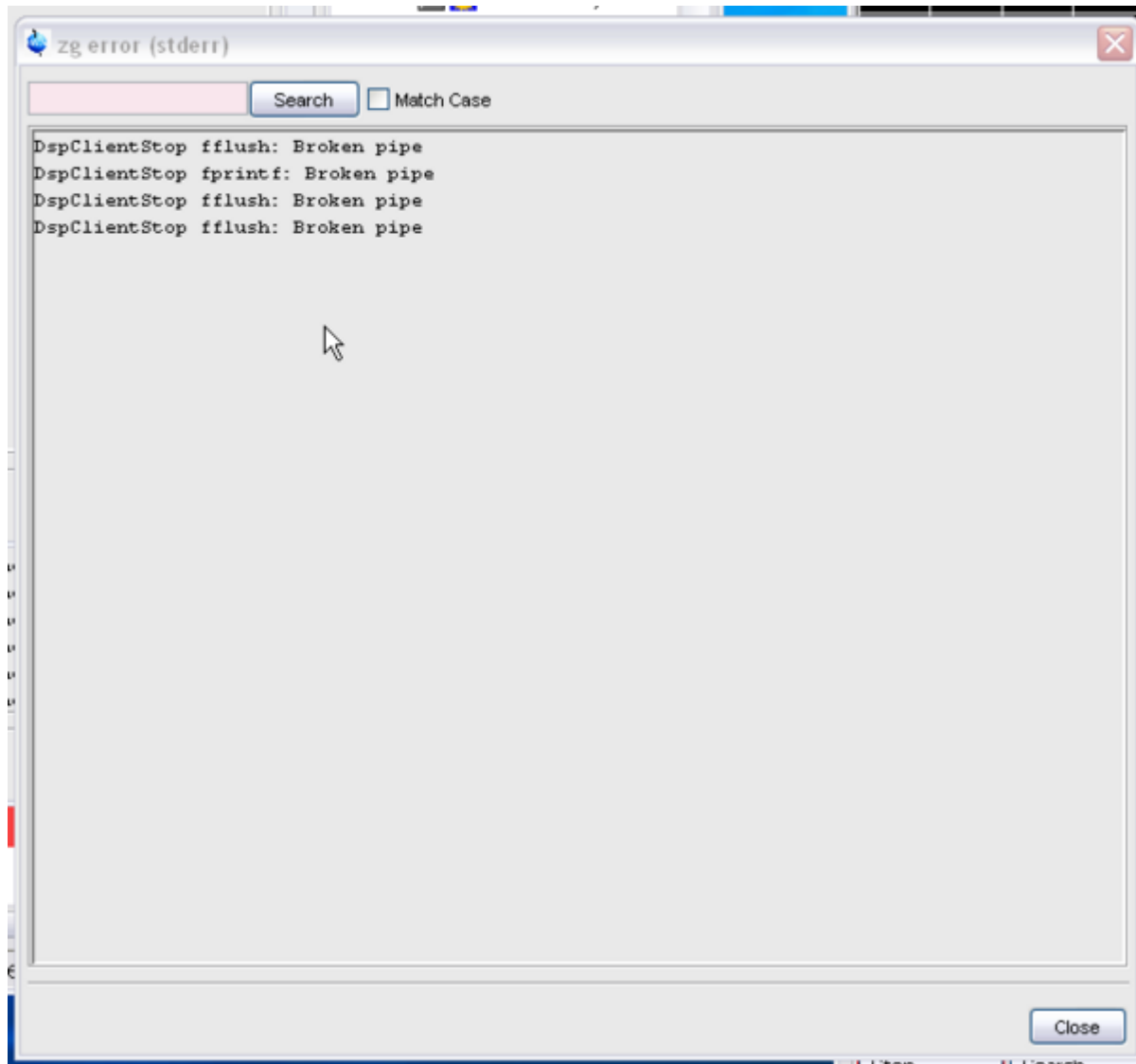
The screenshot shows the KONRAD Automation software interface. The main window displays a list of experiments with columns for Holder, Type, Status, Disk, Name, No., Solvent, Experiment, Par, Title / Orig, Pri, Time, and User. The status of each experiment is indicated by a colored icon (green for available, yellow for failed, red for finished). A status window titled 'Oct22-2007-1057-Albert Status' is open, showing a grid of colored circles representing the status of individual samples. The bottom of the interface shows a table of recent experiments with columns for Date, Time, Holder, Name, No., Experiment, ATM, Rotati, Lock, Shim, Acq, Proc, User, Disk, Title / Orig, and Remarks.

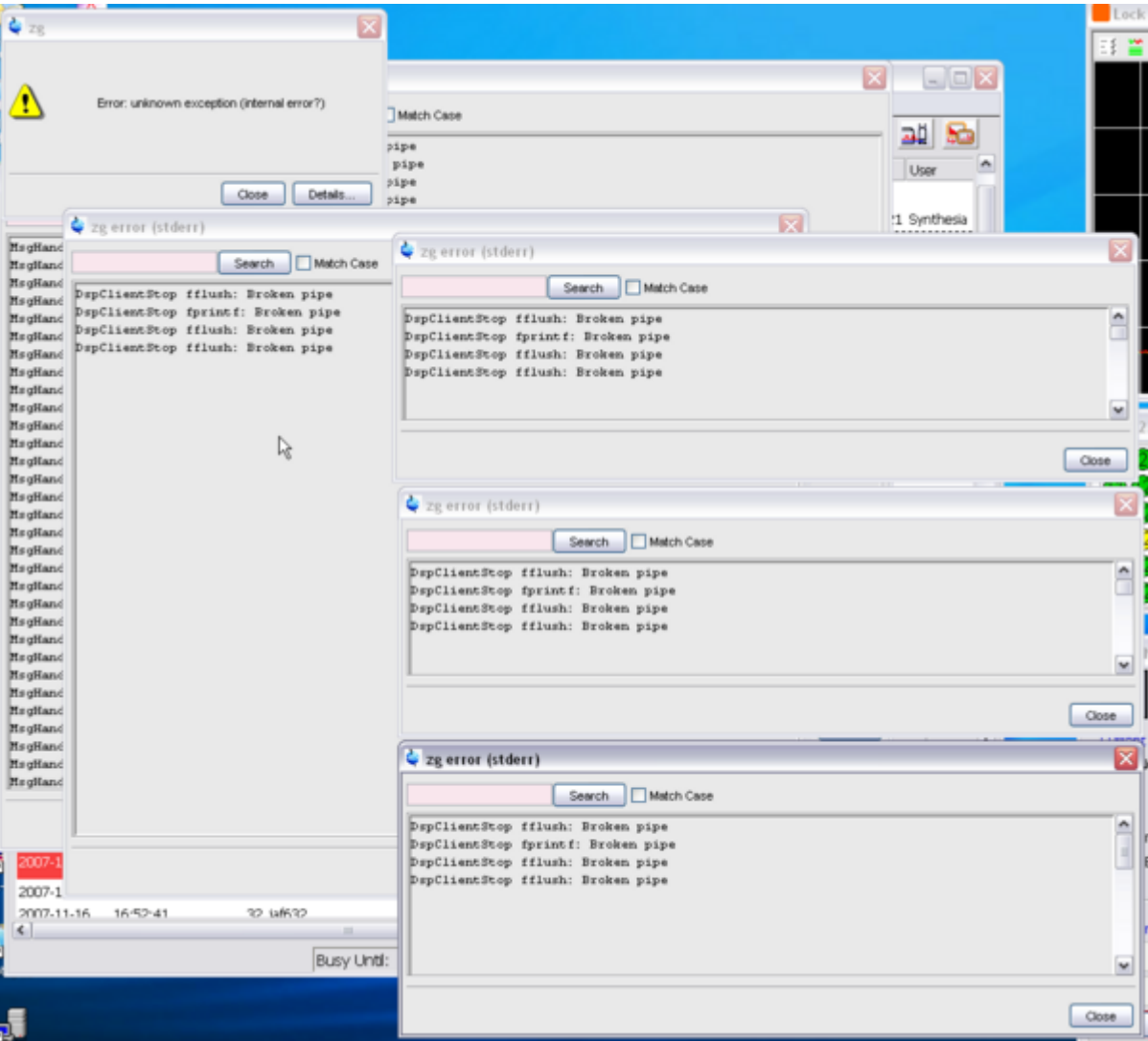
Date	Time	Holder	Name	No.	Experiment	ATM	Rotati	Lock	Shim	Acq	Proc	User	Disk	Title / Orig	Remarks
2007-11-17	06:26:33	25	pom625	1	teo_carboni							jplevats	D:\		Lock failed after multiple attempts
2007-11-16	17:15:08	13	p613	3	teo_carboni							jveciana	D:\		
2007-11-16	17:15:02	4	li-604	2	teo_carboni							Synthesis	F:\		Error while ejecting sample: Error: No sample in position 4
2007-11-16	17:12:48	3	li-603	2	teo_carboni							Synthesis	F:\		Error while ejecting sample: Error: No sample in position 3
2007-11-16	17:02:41	33	mat633	1	teo_proto							jveciana	D:\		
2007-11-16	16:52:41	32	ja632	1	teo_proto							jfont457	D:\		
2007-11-16	16:42:47	31	sp631	1	teo_proto							jfont457	D:\		

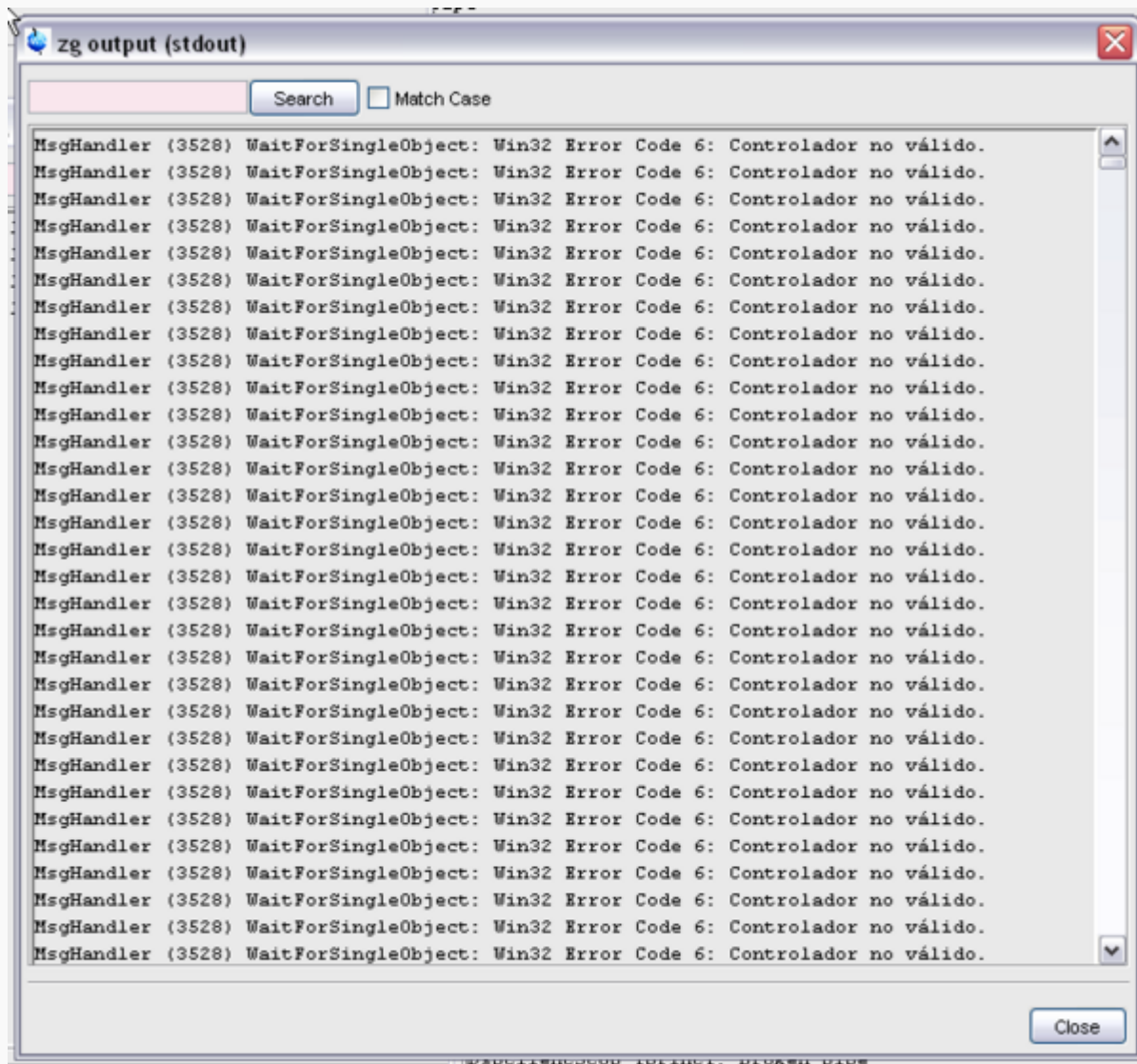
Com es pot veure, els missatges d'error indiquen que no hi ha tubs als llocs programats,

Error while ejecting sample:
Error: No sample in position 3
...

La resta de finestres amb missatges d'error són conseqüència d'aquests errors.







From:

<https://sermn.uab.cat/wiki/> - SeRMN Wiki

Permanent link:

https://sermn.uab.cat/wiki/doku.php?id=20071119_robot_es_penja&rev=1195464388

Last update: **2007/11/19 10:26**

