

Explicación	Causa	Acción
Se agotó el tiempo de espera de Trackshift	No se pudo alcanzar la posición deseada de cambio de pista.	<ul style="list-style-type: none"> ■ Mover el robot a la zona de intervención segura -Inicie el sistema. ■ Agregue el robot con el Asistente para agregar robot. ■ Realice una nueva calibración de compensación en el robot.
	Fallo de hardware	<p>Para B1:</p> <ul style="list-style-type: none"> ■ Examine el mecanismo de cambio de pista y realizar desplazamiento manual ■ Inspeccione el cable del codificador del motor de desplazamiento de pista ■ Reemplace el componente que falla. Será uno de los siguientes, sin ningún orden en particular: <ul style="list-style-type: none"> ■ Motor de cambio de oruga ■ Cable de codificador de motor Trackshift ■ Caja del controlador principal
200	PARIDAD	▼
201	MISSING_TOPPOS	▼
202	BELOW_MAX_DEPTH	▼
203	GET_WITH_BIN	▼
204	PUT_WITHOUT_BIN	▼
205	BOTTOM_TOO_HIGH	▼
206	BRAKE_RELEASE_1	▼
207	LIFT_BRAKE_RELEASE_UNRESPONSIVE	▼
208	LIFT_BRAKE_RELEASE_OVERLOAD	▼
209	BRAKE_FAILURE	▼
212	LIFT_OVERLOAD	▼
213	ROBOT_TILTS	▼
214	BRAKE_IS_ON	▼
215	NO_BOTTOM_DETECTED	▼
216	BOTTOM_TOO_EARLY	▼
217	BIN_TOO_HEAVY	▼
218	WIRE_FAILURE	▼
219	GRIPPER_FAILURE	▼
220	END_OF_WIRE	▼
221	HOOK_ILLEGAL	▼
222	HOOK_SHIFT_FAILURE	▼
223	HOOK_ON_FAILURE	▼
224	HOOK_OFF_FAILURE	▼
225	HOOK_SHIFT_BOTTOM	▼
226	TOPSW_TOO_EARLY	▼