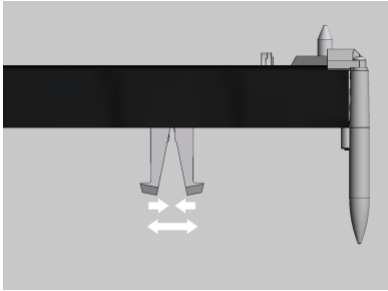
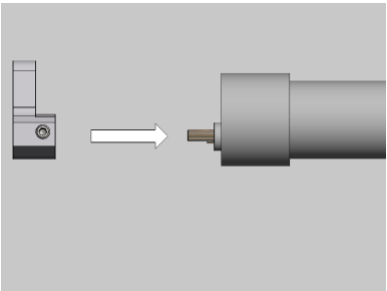


| | | |
|-----|---------------------------------|--|
| 200 | PARIDAD | ▼ |
| 201 | MISSING_TOPPOS | ▼ |
| 202 | BELOW_MAX_DEPTH | ▼ |
| 203 | GET_WITH_BIN | ▼ |
| 204 | PUT_WITHOUT_BIN | ▼ |
| 205 | BOTTOM_TOO_HIGH | ▼ |
| 206 | BRAKE_RELEASE_1 | ▼ |
| 207 | LIFT_BRAKE_RELEASE_UNRESPONSIVE | ▼ |
| 208 | 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 | Última actualización: 27/8/2024, 18:31:20 ^ |

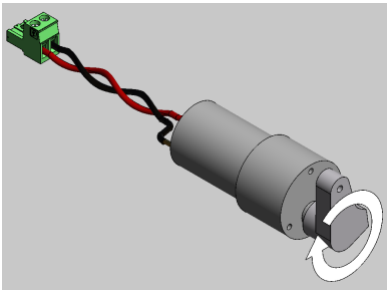
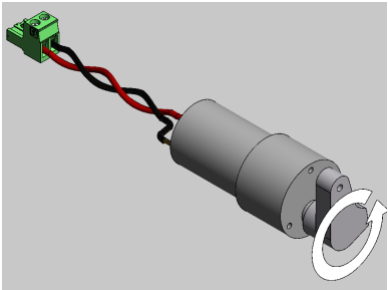
Error de elevación

| Explicación | Causa | Acción |
|---|--|--|
| Para R5 , el robot debe esperar demasiado tiempo antes de que los ganchos de agarre se coloquen en posición de apertura o cierre. | Pérdida / mala conexión entre la CPU de la pinza y el motor de la pinza / sensor óptico. | Abra la pinza del robot AS-30141. Revise los cables y los enchufes. |
| | Mal funcionamiento del motor de la pinza. | Utilice el procedimiento de prueba de la pinza para comprobar si hay ganchos en la pinza mecanismo. Asegúrese de que los ganchos puedan abrirse y cerrarse suavemente al mismo tiempo, sin paradas.  |
| | | Si ves que los ganchos no funcionan correctamente, retira el motor de la pinza. Compruebe el motor para detectar posibles paradas/fricciones en su mecanismo: |

- Coloque la manivela de gancho en el eje del motor y apriete el casquillo hexagonal tornillo.



- Luego gire la manivela varias veces en ambas direcciones. - Compruebe si el motor El mecanismo puede funcionar sin problemas.



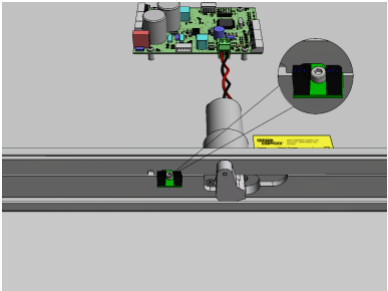
Reemplace el motor si es necesario.

Los ganchos de agarre se atascan mecánicamente.

Elimina los obstáculos.

Suciedad en los sensores ópticos.

Elimine la suciedad de los sensores ópticos. Utilice un pincel pequeño o aire comprimido.



| | |
|---|---|
| Mal funcionamiento en los sensores de gancho de la pinza. | Utilice el procedimiento de prueba de la pinza para comprobar los sensores del gancho de la pinza. Reemplace AS-35008 (centro de PCB de la pinza) si es necesario. |
| Mal funcionamiento de la CPU de la pinza. | Reemplace AS-35006 (CPU de pinza) ¡Debe hacerse después de excluir las causas mencionadas anteriormente! |

| Explicación | Causa | Acción |
|---|--|--|
| Para B1 , el robot debe esperar demasiado tiempo antes de que los ganchos de agarre se coloquen en posición de apertura o cierre. | Los ganchos de agarre se atascan mecánicamente. | Elimina los obstáculos. |
| | Suciedad en los sensores ópticos de gancho. | Elimine la suciedad de los sensores ópticos. Utilice un pincel pequeño o aire comprimido. |
| | Pérdida / mala conexión entre la CPU de la pinza y el motor de la pinza / sensor óptico. | Abra la pinza del robot. Revise los cables y los enchufes. |
| | Mal funcionamiento en los sensores de gancho de la pinza. | Utilice el procedimiento de prueba de la pinza para comprobar los sensores del gancho de la pinza. Ref capítulo 4.8.6.9.1 Pruebas de pinzas en el robot B1 Manual de servicio AS-50171 . |
| | Tornillo de fijación Loos en el eje del motor Grippe | Utilice el procedimiento de prueba de la pinza para comprobar el mecanismo de los ganchos de la pinza. Asegúrese de que los ganchos puedan abrirse y cerrarse suavemente al mismo tiempo, sin paradas. Si ve que los ganchos no funcionan correctamente, retire el motor de la pinza. Compruebe el motor para detectar posibles paradas/fricciones en su mecanismo: - coloque la manivela del gancho en el eje del motor y apriete el tornillo hexagonal. <ul style="list-style-type: none">▪ Luego gire la manivela varias veces en ambas direcciones. - Compruebe si el mecanismo del motor puede funcionar sin problemas. Reemplace el motor si es necesario. |
| | Mal funcionamiento de la CPU de la pinza. | Reemplazar (CPU de agarre) ¡Debe hacerse después de excluir las causas mencionadas anteriormente! |

223

HOOK_ON_FAILURE

▼

224

HOOK_OFF_FAILURE

▼