

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	▼

Última actualización: 27/8/2024, 18:31:21



## Error de elevación

## Explicación

Esta excepción aparece si el robot no obtiene valores válidos de la pinza Sensores de gancho

## Causa

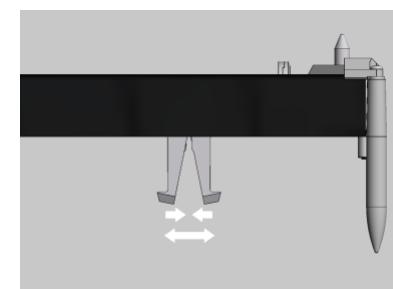
Pérdida / mala conexión entre la CPU de la pinza y el motor de la pinza / sensor óptico.

## Acción

Abra la pinza del robot AS-30141. Revise los cables y los enchufes.

Mal funcionamiento del motor de la pinza.

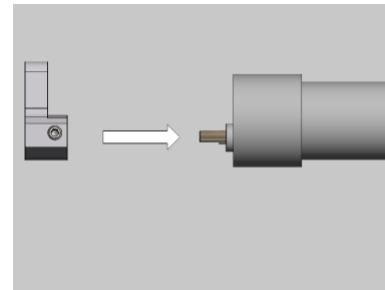
Utilice el procedimiento de prueba de la pinza para comprobar el mecanismo de la pinza en busca de ganchos. Hacer seguro de que los ganchos pueden abrirse y cerrarse suavemente al mismo tiempo, sin cualquier parada.



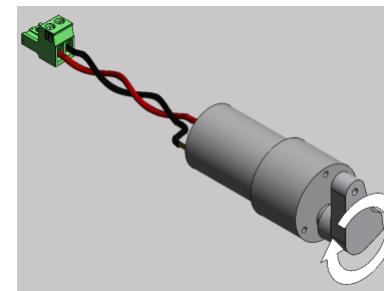
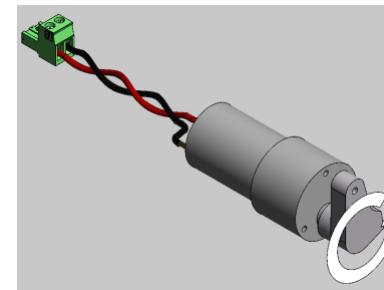
Si ve que los ganchos no funcionan correctamente, quite los Motor de pinza.

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.



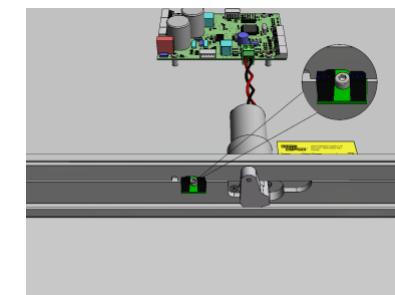
Reemplace el motor si es necesario.

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 agarre

Utilice el procedimiento de prueba de la pinza para comprobar los sensores 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!

224 HOOK\_OFF\_FAILURE

▼

225 HOOK\_SHIFT\_BOTTOM

▼

226 TOPSW\_TOO\_EARLY

▼

227 TOPSWITCH\_TIMEOUT

▼

228 MISSING\_TOPSW

▼

229 BRAKE\_ILLEGAL

▼

230 SOBRECARGA

▼

231 UNKNOWN\_GET\_ERROR

▼

232 UNKNOWN\_PUT\_ERROR

▼

233 OVERLOAD\_1

▼

234 OVERLOAD\_2

▼

235 OVERLOAD\_3

▼

236 OVERLOAD\_3\_1

▼

237 OVERLOAD\_3\_2

▼

238 BINSTATE\_ILLEGAL

▼

239 LIFT\_TIMEOUT

▼

240 HOOKSW\_BINSW\_MISMATCH

▼

241 LIFT\_ENCODER\_LOST\_SIGNAL

▼

242 UNSTABLE\_LIFT

▼

243 BOTTOM\_DETECTED\_PASSING\_GRID\_TRACKS

▼

#### Notificación de robot

1 LIFT\_SKEW\_01

▼

2 LIFT\_SKEW\_02

▼