

139	CBUS_FAILURE	▼
140	UCAP_CHARGE_FAILURE	▼
141	MISSING_UCAP	▼
142	MISSING_BATTERY	▼
143	BATTERY_HOOK_STATE	▼
144	UNEXPECTED_BATTERY	▼
146	EARLY_STOP_TO_CHARGER	▼
147	SHUTDOWN_VOLTAGE	▼
148	DIODE_BLOCKED	▼
149	TIMED_SHUTDOWN	▼
150	COMMAND_OUT_OF_GRID	▼
151	COMMANDPOS_MISMATCH	▼
152	NO_STOPPOS	▼
153	NO_MIDPOS	▼
154	EARLY_STOP_TO_X	▼
155	EARLY_STOP_TO_Y	▼
156	ILLEGAL_TRACK	▼
157	TRACKSHIFT_AT_START	Última actualización: 27/8/2024, 18:31:18 ▲

Error de movimiento

Explicación

Para R5:
Esta excepción aparece si el robot no obtiene valores válidos de los sensores de agarre.

Causa

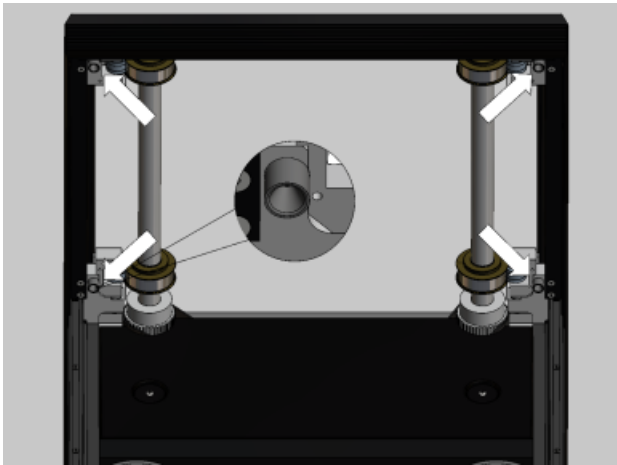
Puede deberse a que la pinza no esté en la posición superior.

Acción

Lleve el robot a la zona de intervención segura.
Levante la pinza (en modo OFFLINE) pulsando el interruptor - "Lift". A continuación, agregue robot.

Pomo superior dañado / faltante.

Asegúrese de que todas las perillas AS-35027–Top estén en la posición correcta y no estén dañadas o desaparecido.



La pinza no es recta.

AS-30141 (Pinza de robot) Ajustar

Explicación	Causa	Acción
Para B1: El robot no pudo completar un cambio de pista en preparación para un movimiento.	El robot no está en la pista.	Lleve el robot al área de servicio y agréguelo nuevamente a la red.
	Uno o más sensores de seguimiento no detectan que el robot está en la pista.	Determine qué sensores de pista no funcionan probando con ASConsole y Limpie el sensor. Reemplace el tracksensor si persiste.
	Desviación en la celda de la cuadrícula/pista superior.	Inspeccione la celda de la rejilla y la pista superior en busca de suciedad, marcas o desviaciones mecánicas.