

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	▼

Última actualización: 27/8/2024, 18:31:20



Error de elevación

Explicación

El robot utiliza más de 50 amperios al intentar levantar el contenedor.

Causa

El contenido del contenedor es demasiado pesado.

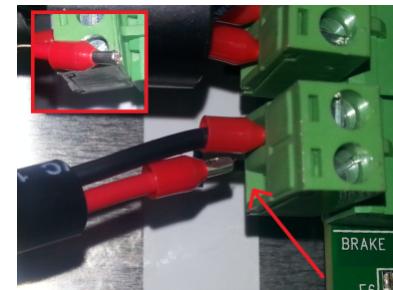
Acción

Elimine parte del contenido de la papelera.

Conexión suelta entre el freno de elevación y la placa de la CPU

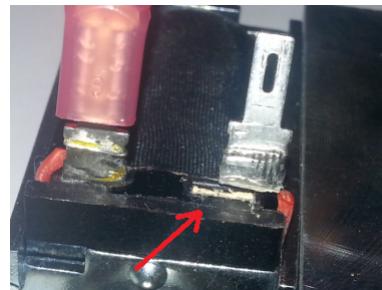
Compruebe la conexión entre el freno de elevación y la placa de la CPU. Arreglar las conexiones.

Ejemplo:

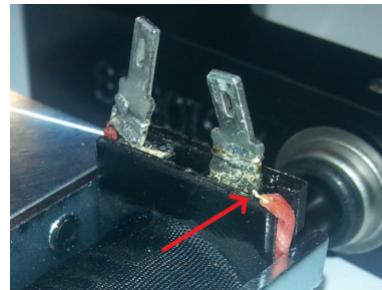


Placa de conexión rota / casi rota en el imán de freno.

Búsqueda de estado de AS



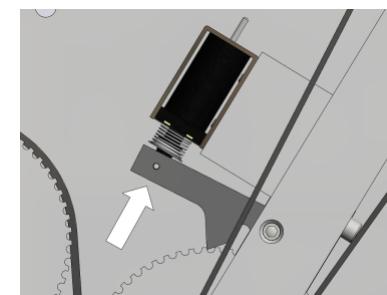
El cable que está soldado a la placa del conector en el imán de freno está roto / casi roto.



Mal funcionamiento en el freno de elevación.

Quítese la sábana delantera. Establezca el modo de robot en Sin conexión. Intente levantar hacia abajo y hacia arriba la Pinza: solo un poco para probar el freno de elevación. Compruebe si funciona sin problemas, sin atascos en el gancho.

Pruebe el freno también manualmente. Levante la pinza para tenerla puesta suelo (no colgar de bandas de acero). Apague el robot. Utilice su mano: presione y suelte el gatillo de plástico en el freno de elevación. Comprobar si funciona sin problemas, sin atascos.



Reemplace el conjunto de freno AS-35024 si es necesario.

La batería no puede suministrar suficiente corriente.

Reemplace o recargue si la batería no puede suministrar suficiente corriente.

Consulte el error: [!24] Batería demasiado baja.

El motor del elevador está dañado.

Pruebe el motor, gire manualmente el eje varias veces.

Para hacer esto correctamente, > debe quitar la correa de transmisión que está unido al eje del motor. La instrucción está en reemplazar Procedimientos: se mencionan a continuación.

- AS-10741 (Correa doble HTD 670)

También vale la pena comprobar el resto del mecanismo de elevación para ver si es posible Mal funcionamiento en rodamientos:

- AS-35025 (Conjunto de eje de tira)
- AS-35028 (Conjunto de engranajes de elevación)

Compruebe si el motor está muy caliente (después de un tiempo de trabajo constante). Esto significa que algo anda mal con el motor o con otra parte del sistema de transmisión. Algunos rodamientos pueden estar seriamente dañados o Algunos engranajes de poleas pueden rozar (posibles restos de metal debajo de ellos).

Mal funcionamiento en la placa de alimentación de PCB.

Reemplace la placa de alimentación AS-35017

¡Debe hacerse después de excluir las causas mencionadas anteriormente!

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
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