

105	SIM_ERR_CMD_X	▼
106	SIM_ERR_CMD_Y	▼
107	SIM_BATTERY_ERROR	▼
108	CRITICALLY_LOW_BCRT	▼
109	PROG_ERROR	▼
110	LOW_BATTERY_ON_CHARGER	▼
115	MAIN_TIMER_OVERRUN	▼
116	CONFIG_NOT_READABLE	▼
117	COMMAND_STATE_ERROR	▼
118	STARTUP_ERROR	▼
119	BCRT_REJECT	▼
120	MISSING_DIRECTION	▼
121	MISSING_POSITION	▼
122	MOTOR_OVERLOAD	▼
123	TRANSISTOR_OVERLOAD_LIFT	▼
124	BATTERY_TOO_LOW	Última actualización: 27/8/2024, 18:31:16 ▲

Explicación	Causa	Acción
<b>Para R5</b>  El voltaje de la batería es inferior a 22,0 VCC y no puede suministrar suficiente corriente.	Carga insuficiente.	Revisa los cargadores.  Compruebe los puntos de carga en Robot y Red.
Nota:  <ul style="list-style-type: none"> <li>■ Batería al 100% = 24,8 VCC</li> <li>■ 0% de batería = 23,4 VCC</li> </ul>	Conexiones sueltas.	Repare las conexiones sueltas.  Asegúrese de que los terminales de la batería estén apretados al par especificado.  Puede encontrar el valor adecuado en la descripción de la batería (pegatina batería). Normalmente, el valor del par terminal es de 7,9 Nm.

## Búsqueda de estado de AS

La batería no puede suministrar suficiente corriente.

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

Explicación	Causa	Acción
<b>Para B1</b>  El voltaje de la batería es inferior a 23,0 V CC y no puede suministrar suficiente corriente.	Problema de hardware causado por el agotamiento de la batería	<ul style="list-style-type: none"> <li>■ Reemplace o recargue la batería.</li> <li>■ Intenta recargar la batería en un cargador sin conexión si no es posible en el cargador de red.</li> <li>■ Compruebe si hay conexiones sueltas.</li> <li>■ Reemplace la toma de la batería en el robot y/o en el cargador.</li> <li>■ Reemplace el cargador si el análisis muestra que el cargador es el problema.</li> <li>■ Avise con el soporte de AutoStore para ver si es necesario reemplazar la unidad de control</li> </ul>
	El administrador de carga AS no pudo cambiar la batería del robot debido al estado del sistema o al administrador de carga AS que dejó de funcionar	Mueva el robot a la zona de intervención segura. Compruebe que ASChargeManager esté funcionando y recargue la batería con el cargador del área de servicio.
125 MISSING_MOTOR_POWER		▼
126 MOTOR_OVERLOAD_LIFT		▼
127 MOTOR_OVERLOAD_TRACK		▼
128 MOTOR_OVERLOAD_X		▼
129 MOTOR_OVERLOAD_Y		▼
130 TRANSISTOR_OVERLOAD_TRACK		▼
131 TRANSISTOR_OVERLOAD_X		▼
132 TRANSISTOR_OVERLOAD_Y		▼
134 ILLEGAL_MOVE_MOTOR		▼
135 SF_ERROR		▼
136 LOG_ERROR		▼

137	LOG_OVERFLOW	▼
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_MISSMATCH	▼
152	NO_STOPPOS	▼
153	NO_MIDPOS	▼
154	EARLY_STOP_TO_X	▼
155	EARLY_STOP_TO_Y	▼
156	ILLEGAL_TRACK	▼
157	TRACKSHIFT_AT_START	▼
158	MISSING_GAP	▼
159	GAP_OVERFLOW	▼
160	GAP_SIZE	▼
161	STOP_POSITION_ERROR	▼
162	STOP_TO_CHARGEPOS	▼
163	STOP_FROM_CHARGEPOS	▼
164	MOVING_STOPPED	▼
165	TRACKSHIFT_AT_STOP	▼

166	TRACKSHIFT_AT_STOP_B	▼
167	TRACKSHIFT_AT_STOP_L	▼
168	TRACKSHIFT_AT_STOP_R	▼
170	POSITION_ERROR_AT_CHARGE	▼
171	POSITION_OFFSET_ERROR	▼
172	UNSTABLE_MOVE_X	▼
173	UNSTABLE_MOVE_Y	▼
178	TIMEOUT_WCOM_XL	▼
179	TIMEOUT_WCOM_YB	▼
180	TIMEOUT_WCOM_XR	▼
181	TIMEOUT_WCOM_YF	▼
182	SEQNO_MISMATCH	▼
183	MOTOR_INIT_FAILED	▼
184	TSENSOR_FAILURE	▼
185	MISSING_STOP_CORR	▼
186	MOTOR_SPIN_X	▼
187	MOTOR_SPIN_Y	▼
190	TRACKSHIFT_TIMEOUT	▼
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	▼
227	TOPSWITCH_TIMEOUT	▼
228	MISSING_TOPSW	▼
229	BRAKE_ILLEGAL	▼
230	OVERLOAD	▼
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 ▾

### Robot Notify

1 LIFT\_SKEW\_01 ▾

2 LIFT\_SKEW\_02 ▾

3 LIFT\_SKEW\_03 ▾

4 LIFT\_SKEW\_04 ▾

5 LIFT\_SKEW\_05 ▾

6 LIFT\_SKEW\_06 ▾

7 LIFT\_SKEW\_07 ▾

8 LIFT\_SKEW\_08 ▾

9 LIFT\_SKEW\_09 ▾

10 LIFT\_SKEW\_10 ▾

11 LIFT\_SKEW\_11 ▾

12 LIFT\_SKEW\_12 ▾

13 LIFT\_SKEW\_13 ▾

14 LIFT\_SKEW\_14 ▾

15 LIFT\_SKEW\_15 ▾

16 TEMPORARILY\_REDUCED\_ACCELERATION\_10 ▾

17 TEMPORARILY\_REDUCED\_ACCELERATION\_09 ▾

18 TEMPORARILY\_REDUCED\_ACCELERATION\_08 ▾

19 TEMPORARILY\_REDUCED\_ACCELERATION\_07 ▾

20 TEMPORARILY\_REDUCED\_ACCELERATION\_06 ▾

21	TEMPORARILY_REDUCED_ACCELERATION_05	▼
22	TEMPORARILY_REDUCED_ACCELERATION_04	▼
23	TEMPORARILY_REDUCED_ACCELERATION_03	▼
24	TEMPORARILY_REDUCED_ACCELERATION_02	▼
25	TEMPORARILY_REDUCED_ACCELERATION_01	▼
26	TEMPORARILY_REDUCED_ACCELERATION_00	▼
30	TRACKSHIFT_RECOVERY_1	▼
31	TRACKSHIFT_RECOVERY_2	▼
32	TRACKSENSOR_UNRELIABLE_XF	▼
33	TRACKSENSOR_UNRELIABLE_XB	▼
34	TRACKSENSOR_UNRELIABLE_YL	▼
35	TRACKSENSOR_UNRELIABLE_YR	▼
36	GRIPPER_COMMUNICATION_FAILURE	▼
44	LARGE_POSITION_OFFSET	▼
47	ABNORMAL_MAXVELO_MOVE	▼
48	NOTIFY_CHARGE_REPOSITION	▼
60	OFFSET_CALIBRATION_COMPLETE	▼
61	OFFSET_CALIBRATION_FAILED	▼
62	GAP_ERROR_XF	▼
63	GAP_ERROR_XB	▼
64	GAP_ERROR_YL	▼
65	GAP_ERROR_YR	▼
138	DEPRECATED_CHARGERTYPE_DETECTED	▼
140	BROWNOUT_OR_RESET	▼
153	LIFT_ENC_DEVIATION_E	▼
154	LIFT_ENC_DEVIATION_F	▼

**Stop Code**

0	NONE	▼
10	EMERGENCY_STOP	▼
20	ROBOT_DOOR_STOP	▼
40	GRID_DOOR_STOP	▼
50	UPS_POWER_FAILURE	▼
60	XHANDLER_ROBOT_ERROR_OUT_OF_SCOPE	▼
61	XHANDLER_ROBOT_ERROR_DISABLED	▼
62	XHANDLER_ROBOT_ERROR_TIMEOUT	▼
63	XHANDLER_ROBOT_ERROR_FAILED	▼
64	XHANDLER_CRITICAL_FAILURE	▼
80	PLATFORM_SERVICE_NOT_RUNNING	▼
99	ILLEGAL_STOPCODE	▼
100	COLD_STARTUP	▼
101	CONNECTING_TIMEOUT	▼
102	STARTING_TIMEOUT	▼
103	STOPPING_TIMEOUT	▼
104	ROBOT_MISSING_POSITION	▼
105	ROBOT_IN_ILLEGAL_POSITION	▼
106	ILLEGAL_BINMODE_IN_PORT	▼
108	BIN_MUST_BE_CONFIRMED	▼
109	ROBOT_MISSING_BINNO	▼
110	ROBOT_IS_NOT_HOLDING_BINNO	▼
112	ROBOT_TYPE_MIX_NOT_SUPPORTED	▼
113	INVALID_ROBOT_TYPE	▼
114	ROBOT_COMMAND_TIMEOUT	▼
115	INACTIVE_ROBOT_IS_ONLINE	▼
121	STARTING_AP_TIMEOUT	▼

---

122 AP\_COMMAND\_OVERFLOW

▼

124 RETRANS\_MISSING\_AP

▼

125 NO\_AP\_EXIST

▼

126 ROBOT\_WITH\_ERROR

▼

127 FILE\_ERROR

▼

128 XHANDLER\_TIMEOUT

▼

129 ERROR\_IN\_TASKS

▼

131 CHARGEMANAGER\_STOPPED\_RESPONDING

▼

132 SAFETY\_FAULT\_STOP

▼

133 KEYLOCK\_DISARMED

▼

160 RESTART\_DUE\_TO\_BLOCKING

▼

---

### Superuser Information

144 BAD\_CHARGE\_CONNECTION

▼

---

### System Mode

10 CONNECTING

▼

12 STARTING

▼

20 RUNNING

▼

30 SERVICE

▼

35 ALERT

▼

40 STOPPING

▼

60 RESTART

▼

70 STOPPED

▼

100 UPGRADING

▼