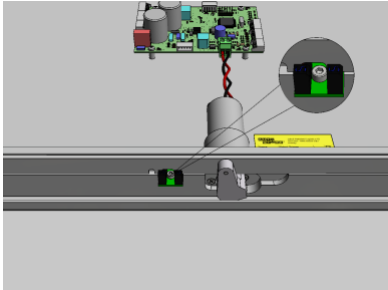
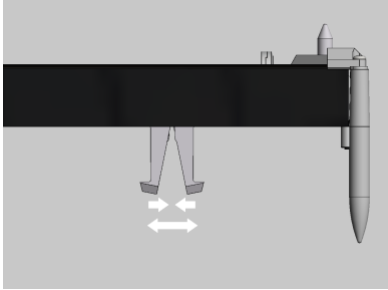
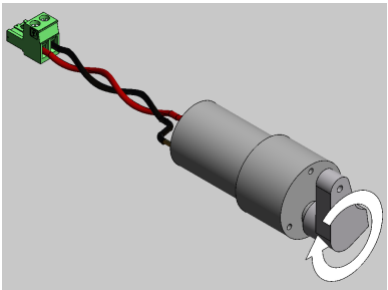
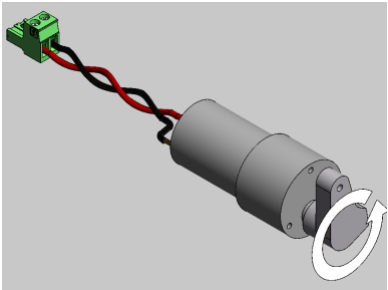
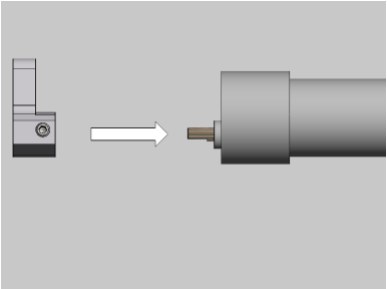


200	PARIDAD	▼
201	MISSING_TOPPOS	▼
202	BELOW_MAX_DEPTH	▼
203	GET_WITH_BIN	Última actualización: 27/8/2024, 18:31:19 ▲

Error de elevación

Explicación	Causa	Acción
R5 Los ganchos de agarre están abiertos en uno o ambos lados.	Los ganchos de agarre están abiertos cuando el robot no está sosteniendo el contenedor. Lo más probable es que Robot lo haya hecho se ha añadido al sistema con ganchos abiertos.	Lleve el robot a la zona de intervención segura y arranque el sistema. Apague el robot de la siguiente manera pulsando el botón de emergencia en él. Cierre manualmente los ganchos de agarre abiertos. Encienda y agregue Robot al sistema.
	Suciedad en los sensores ópticos.	Abra la pinza del robot AS-30141. Elimine la suciedad de los sensores ópticos. Utilice un pincel pequeño o aire comprimido. 
	Mal funcionamiento de los sensores de gancho de agarre.	Reemplace AS-35008 (centro de PCB de la pinza) si es necesario.
	Pérdida / mala conexión entre la CPU de la pinza y el sensor óptico del motor de la pinza.	Revise los cables y los enchufes.
	Los ganchos de agarre se atascan mecánicamente.	Elimina los obstáculos.
	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, quítelos Motor de 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.
- 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.

Explicación		Causa	Acción
Para B1: Obtenga el comando recibido cuando el robot sostenía un contenedor.		Error de comunicación entre el robot y el sistema	Mueva el robot a la zona de intervención segura y arranque el sistema. Agregue el robot con el Asistente para agregar robot.
204	PUT_WITHOUT_BIN		▼
205	BOTTOM_TOO_HIGH		▼
206	BRAKE_RELEASE_1		▼