

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

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



## Error de elevación

## Explicación

## Para R5

, el robot debe esperar demasiado tiempo antes de que los ganchos de agarre se coloquen en posición de apertura o cierre.

## Causa

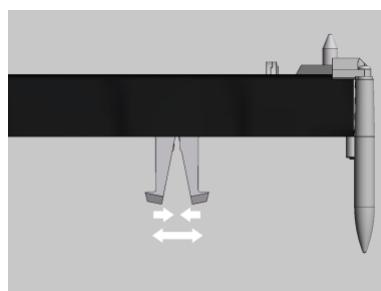
Pérdida / mala conexión entre la CPU de la pinza y el motor de la pinza / sensor óptico.

## Acción

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

Mal funcionamiento del motor de la pinza.

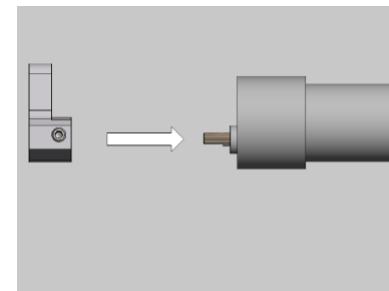
Utilice el procedimiento de prueba de la pinza para comprobar si hay ganchos en la pinza mecánica. Asegúrese de que los ganchos puedan abrirse y cerrarse suavemente al mismo tiempo, sin paradas.



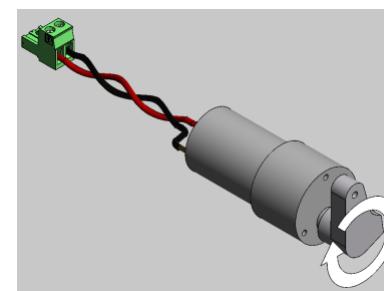
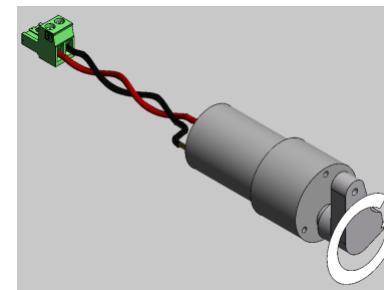
Si ves que los ganchos no funcionan correctamente, retira el motor de la pinza.

Comprueba 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.



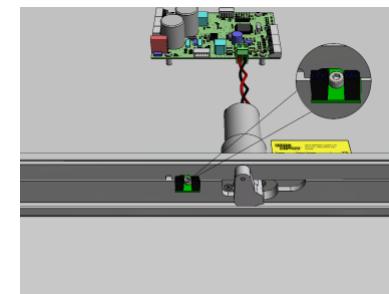
Reemplace el motor si es necesario.

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 la pinza.

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

#### Explicación

##### Para B1

, el robot debe esperar demasiado tiempo antes de que los ganchos de agarre se coloquen en posición de apertura o cierre.

#### Causa

Los ganchos de agarre se atascan mecánicamente.

#### Acción

Elimina los obstáculos.

Suciedad en los sensores ópticos de gancho.

Elimine la suciedad de los sensores ópticos. Utilice un pincel pequeño o aire comprimido.

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

Abra la pinza del robot. Revise los cables y los enchufes.

Mal funcionamiento en los sensores de gancho de la pinza.

Utilice el procedimiento de prueba de la pinza para comprobar los sensores del gancho de la pinza.

Ref capítulo 4.8.6.9.1 Pruebas de pinzas en el robot B1 Manual de servicio AS-5017I.

Tornillo de fijación Loos en el eje del motor Grippe

Utilice el procedimiento de prueba de la pinza para comprobar el mecanismo de los ganchos de la pinza.  
Asegúrese de que los ganchos puedan abrirse y cerrarse suavemente al mismo tiempo, sin paradas.

Si ve que los ganchos no funcionan correctamente, retire el motor de la 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 mecanismo del motor puede funcionar sin problemas.

Reemplace el motor si es necesario.

Mal funcionamiento de la CPU de la pinza.

Reemplazar (CPU de agarre)

¡Debe hacerse después de excluir las causas mencionadas anteriormente!