

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

Error de elevación

Explicación	Causa	Acción
Para R5 Robot intenta poner o conseguir el contenedor a cierta profundidad y no puede encontrar nada allí. Incluso después de buscar hasta 10 cm por debajo del contenedor esperado.	El contenedor está abultado (solo relevante durante GET)	Aleja el robot de la celda Inspeccione el contenedor a continuación para ver si los lados están abultados, arregle / elimine el contenido del contenedor si Esto es un problema Mueva el robot a la zona de intervención segura. Agregue el robot con el Asistente para agregar robot.
	Problemas con el interruptor de agarre	Utilice el procedimiento de prueba de la pinza para comprobar los sensores de la pinza. Reemplaza AS-35002 Tira sensorhouse LF - RR Reemplace la caja del sensor de tira AS-35003 RF - LR si es necesario.
	Bin está físicamente desaparecido	Aleja el robot de la celda Inspeccione la bandeja a continuación para ver si el nivel es el mismo que en la consola Mueva el robot a la zona de intervención segura. Agregue el robot con el Asistente para agregar robot. Llame al servicio de asistencia si falta físicamente el contenedor.
	La posición del puerto es incorrecta (solo relevante en el puerto)	Mueva el robot a la zona de intervención segura. Agregue el robot con el Asistente para agregar robot. Si el mismo problema vuelve a ocurrir en el mismo puerto con frecuencia, llame al soporte técnico.

Contenido demasiado alto dentro del contenedor (la pinza no se coloca en posición). Vuelva a empacar el contenedor.

Mal funcionamiento del codificador del motor del ascensor.

Si el problema se repite, y el mismo robot también ve ocasionalmente "TOPSW_TIMEOUT" o "MISSING_TOPSW", es posible que el codificador del elevador esté funcionando mal.

Si el motor tiene un codificador magnético más nuevo, verifique que esté montado correctamente. Si el montaje es correcto, o si ajustarlo no resuelve el problema, reemplace el codificador por uno nuevo.

Si el motor tiene un codificador óptico más antiguo; Reemplácelo con un nuevo codificador magnético.

Explicación	Causa	Acción
Para B1 Robot intenta poner o conseguir el Bin a cierta profundidad y no es capaz de encontrar nada allí.	Bin está físicamente desaparecido.	<ul style="list-style-type: none"> ■ Aleja el robot de la celda. ■ Inspeccione la bandeja a continuación para ver si el nivel es el mismo que en la consola. ■ Mueva el robot a la zona de intervención segura. ■ Agregue el robot con el Asistente para agregar robot.
	Contenido demasiado alto dentro del contenedor (la pinza no se coloca en posición).	Vuelva a empacar el contenedor.
	El sensor de contenedor/fondo está atascado.	Inspeccione los sensores de contenedor/fondo, busque \backslash que esté desgastado o que no sea tan liso como los demás. Reemplácelo, si es necesario.
	Mal funcionamiento en los sensores de agarre.	Funcionalidad de los sensores de tolva/fondo. Consulte el capítulo 4.8.6.9.1 Pruebas de pinzas en el manual de servicio del robot B1 AS-5017 .

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	SOBRECARGA	▼
231	UNKNOWN_GET_ERROR	▼
232	UNKNOWN_PUT_ERROR	▼
233	OVERLOAD_1	▼