

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

Error de elevación

| Explicación | Causa | Acción |
|---|---|--|
| El robot, por alguna razón, sigue desplegando la tira, se detendrá cuando haya No queda nada por desenrollar. | En la mayoría de los casos, ocurre con otro error, relacionado con la pinza sensores. | Solucionado el problema relacionado con los sensores de agarre. |
| | El firmware de la CPU del robot o de la CPU de la pinza está dañado. | Actualice las dos CPU con los firmwares adecuados. Utilice el programador AVR y haga Asegúrese de que los fusibles sean correctos. |
| | Mal funcionamiento en la placa de la CPU del robot o en la placa de la CPU Gripper. | Reemplace AS-35018 (placa de CPU) si es necesario. Reemplace AS-35006 (CPU de pinza) si es necesario. |

| | | | |
|-----|--------------------|--|---|
| 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 | | ▼ |