

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

Error de elevación

Explicación	Causa	Acción
Para R5 , el robot intenta colocar o obtener el contenedor a una cierta profundidad y chocar contra el fondo antes de la profundidad designada.	Hay un contenedor u otro objeto antes de cierta profundidad de recogida.	Retire la obstrucción.
	Lado de impacto de la ubicación de la celda (solo relevante para PUT)	Aleja el robot de la celda Inspeccione la celda de abajo para ver si hay algo en lo que se pueda atascar el contenedor, Retire el objeto si esto es un problema
		Mueva el robot a la zona de intervención segura. Agregue el robot con el Asistente para agregar robot.
	Lógicamente, falta Bin	Aleja el robot de la celda Inspeccione la bandeja a continuación para ver si el nivel es el mismo que en la consola Llame al servicio de asistencia si falta físicamente el contenedor.
	Borde de la bandeja de impacto de la papelera en el puerto (solo relevante para PUT en el puerto)	Mueva el robot a la zona de intervención segura. Agregue el robot con el Asistente para agregar robot.
		Ajuste la bandeja del puerto
	Mal funcionamiento de los sensores de la tolva de agarre (botones de la papelera).	Utilice el procedimiento de prueba de la pinza para comprobar los sensores de la pinza. Reemplace AS-35002 Tira sensorhouse LF - RR. Reemplace la caseta del sensor de tira AS-35003 RF - LR si es necesario.

Pinza no ajustada.

Ajuste la pinza del robot AS-30141.

Mal funcionamiento del codificador del motor del ascensor.

Si el problema se repite, y el mismo robot también ve "TOPSW_TOE_EARLY" ocasionalmente, es posible que el codificador del ascensor 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 , el robot intenta colocar o obtener el contenedor a una cierta profundidad y chocar contra el fondo antes de la profundidad designada.	El contenedor/pinza golpea algo en el camino hacia abajo.	Inspeccione la celda de la cuadrícula.
	El sensor de contenedor/fondo está atascado.	Inspeccione los sensores de contenedor/fondo, busque 1 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-50171.
	<ul style="list-style-type: none"> ■ Problema con el codificador del elevador de motor. ■ Mala señal del codificador a alta velocidad. 	Reemplace el codificador del elevador del motor de acuerdo con la guía AS-50995 – Guía de cambio de codificador. Confirme con el soporte de AutoStore si el problema está relacionado con el codificador antes de reemplazarlo.

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_TOE_EARLY	▼
227	TOPSWITCH_TIMEOUT	▼
228	MISSING_TOPSW	▼
229	BRAKE_ILLEGAL	▼
230	SOBRECARGA	▼
231	UNKNOWN_GET_ERROR	▼
232	UNKNOWN_PUT_ERROR	▼
233	OVERLOAD_1	▼