

Error de movimiento

Explicación		Causa	Acción
La posición de destino X y/o Y está fuera del rango definido.		Puede suceder si la orden dada al robot lo llevará a una posición en la que X o Y es menor o igual que 0.	Los valores Max X y Max Y están codificados de forma rígida en 1000 / 1000. No es posibilidad de cambiarlos desde AS Console.  Lleve el robot a la zona de intervención segura y arranque el sistema, luego agregue Robot.
151	COMMANDPOS_MISMATCH		▼
152	NO_STOPPOS		▼
153	NO_MIDPOS		▼
154	EARLY_STOP_TO_X		▼
155	EARLY_STOP_TO_Y		▼
156	ILLEGAL_TRACK		▼
157	TRACKSHIFT_AT_START		▼
158	MISSING_GAP		▼
159	GAP_OVERFLOW		▼
160	GAP_SIZE		▼
161	STOP_POSITION_ERROR		▼