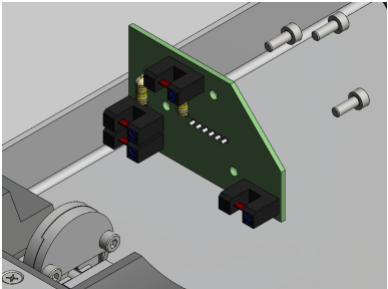


200	PARIDAD	▼
201	MISSING_TOPPOS	▼
202	BELOW_MAX_DEPTH	▼
203	GET_WITH_BIN	▼
204	PUT_WITHOUT_BIN	▼
205	BOTTOM_TOO_HIGH	▼
206	BRAKE_RELEASE_1	▼
207	LIFT_BRAKE_RELEASE_UNRESPONSIVE	▼
208	LIFT_BRAKE_RELEASE_OVERLOAD	▼
209	BRAKE_FAILURE	▼
212	LIFT_OVERLOAD	▼
213	ROBOT_TILTS	▼
214	BRAKE_IS_ON	▼
215	NO_BOTTOM_DETECTED	▼
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	▼
223	HOOK_ON_FAILURE	▼
224	HOOK_OFF_FAILURE	▼
225	HOOK_SHIFT_BOTTOM	▼
226	TOPSW_TOO_EARLY	▼
227	TOPSWITCH_TIMEOUT	▼
228	MISSING_TOPSW	Última actualización: 27/8/2024, 18:31:21 ^

Error de elevación

Explicación	Causa	Acción
La pinza está físicamente en el marco superior del robot, pero no recibe señales de todos los cuatro interruptores superiores.	La pinza no está en la posición superior, después del sistema STOP/START.	Lleve el robot a la zona de intervención segura. Levante la pinza en modo OFFLINE. Empezar sistema. A continuación, añada Robot
	Pérdida / mala conexión entre la CPU Gripper y el sensor óptico.	Abra la pinza del robot AS-30141. Revise los cables y los enchufes.
	Suciedad en los sensores ópticos.	Elimine la suciedad de los sensores ópticos y del interior de la carcasa del sensor. Utilice un tamaño pequeño pincel o aire comprimido.



Mal funcionamiento de los sensores de la parte superior de la pinza. Las cerraduras de resorte están sueltas.

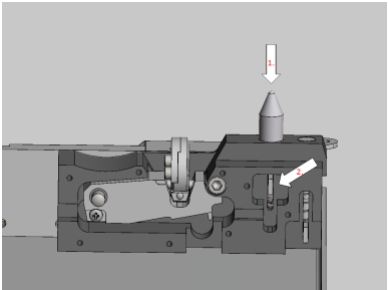
Utilice el procedimiento de prueba de la pinza para comprobar los sensores de la pinza.

En caso de que encuentre un sensor de falla, verifique si es mecánico u óptico problema del sensor.

Abrir todo Tira sensorhouse LF-RR y Strip sensorhouse RF-LR Check que las cerraduras de resorte no están sueltas.

- 1. Presione el botón superior hasta la mitad.
- 2. Con un destornillador, verifique que el bloqueo de resorte no esté suelto. Muévete arriba y abajo varias veces.

No está permitido reemplazar las cerraduras de resorte fuera de la fabricación. El incumplimiento de esta normativa puede causar graves repercusiones para la funcionalidad del robot

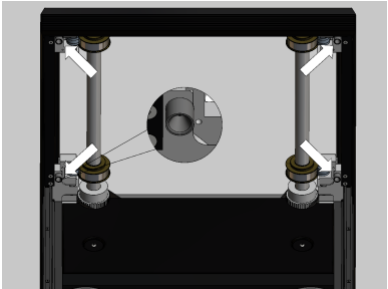


Reemplace AS-35002 (Tira de sensor LF - RR) si es necesario.

Reemplace AS-35003 (Tira de sensor de sensor RF - LR) si es necesario.

Pomo superior dañado/faltante.

Asegúrese de que todos los mandos AS-35027 - Top estén en sus posiciones correctas y que no están dañados ni faltan.



Mal funcionamiento del codificador del motor del ascensor.

Si el problema se repite, y especialmente si aparece con más frecuencia cuando el robot se eleva profundamente, es posible que el codificador del motor del elevador no funcione correctamente.

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.

229	BRAKE_ILLEGAL	▼
230	SOBRECARGA	▼
231	UNKNOWN_GET_ERROR	▼
232	UNKNOWN_PUT_ERROR	▼
233	OVERLOAD_1	▼
234	OVERLOAD_2	▼
235	OVERLOAD_3	▼
236	OVERLOAD_3_1	▼
237	OVERLOAD_3_2	▼
238	BINSTATE_ILLEGAL	▼
239	LIFT_TIMEOUT	▼
240	HOOKSW_BINSW_MISMATCH	▼
241	LIFT_ENCODER_LOST_SIGNAL	▼
242	UNSTABLE_LIFT	▼
243	BOTTOM_DETECTED_PASSING_GRID_TRACKS	▼

Notificación de robot

1	LIFT_SKEW_01	▼
2	LIFT_SKEW_02	▼
3	LIFT_SKEW_03	▼
4	LIFT_SKEW_04	▼
5	LIFT_SKEW_05	▼
6	LIFT_SKEW_06	▼
7	LIFT_SKEW_07	▼
8	LIFT_SKEW_08	▼
9	LIFT_SKEW_09	▼
10	LIFT_SKEW_10	▼
11	LIFT_SKEW_11	▼
12	LIFT_SKEW_12	▼
13	LIFT_SKEW_13	▼
14	LIFT_SKEW_14	▼
15	LIFT_SKEW_15	▼