

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

Error de elevación

| Explicación | Causa | Acción |
|--|--|---|
| Para R5 Una o más de las tiras de acero están sueltas (el Slacksensor ha sido activado). | Contenido demasiado alto dentro del contenedor (la pinza no se coloca en posición). Vuelva a empacar el contenedor. | |
| | Hay un contenedor u otro objeto antes de cierta profundidad de recogida. | Retire la obstrucción. |
| | La pinza no pudo llegar correctamente a la papelera (por encima de la celda de babor). Averigüe por qué Bin no se colocó correctamente debajo de la celda Port. Lo más probable es que sea causado por un error de puerto. | |
| | Mal funcionamiento en los sensores de agarre (sensores de holgura). | Utilice el procedimiento de prueba de la pinza para comprobar los sensores de la pinza. Reemplaza 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. |

| Explicación | Causa | Acción |
|--|---|--|
| Para B1: Una o más de las tiras de acero están sueltas (se ha activado el sensor Slack). | Problema de la célula. | Inspeccione la celda de la cuadrícula. |
| | Contenido demasiado alto dentro del contenedor (la pinza no se coloca en posición). Vuelva a empacar el contenedor. | |
| | Hay un contenedor u otro objeto antes de cierta profundidad de recogida. | Retire la obstrucción. |