

200	PARIDAD	▼
201	MISSING_TOPPOS	▼
202	BELOW_MAX_DEPTH	▼
203	GET_WITH_BIN	▼
204	PUT_WITHOUT_BIN	Última actualización: 27/8/2024, 18:31:20 ^

Error de elevación

Explicación	Causa	Acción
R5 Esta excepción aparece si el Robot no recibe valores válidos de la Sensores de gancho	Ver error - 203-GET_WITH_BIN	Ver error - 203-GET_WITH_BIN

Explicación	Causa	Acción
B1 Comando Put recibido cuando el robot no estaba sosteniendo un contenedor.	Error de comunicación entre el robot y el sistema.	Mueva el robot a la zona de intervención segura y arranque el sistema. Agregue el robot con el Asistente para agregar robot.

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	▼