

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	▼

Última actualización: 27/8/2024, 18:31:21



Error de elevación

Explicación	Causa	Acción
Se tarda demasiado en activar los interruptores superiores cuando debería hacerlo la pinza entrar en el marco superior del robot.	Papelera sobrecargada (solo con la papelera)	Mueva el robot y el contenedor a la zona de intervención segura.
	Compruebe que la bandeja contenga menos peso del peso máximo especificado. Si no Retire el contenido hasta que el peso del contenido del contenedor esté dentro de las especificaciones	Agregar robot con el Asistente para agregar robot.
	El ascensor está físicamente impedido de llegar a la cima.	Mueva el robot a una zona de intervención segura.
	Asegúrese de que el elevador pueda moverse sin obstrucciones a la posición superior mediante el elevador en marcha manualmente	Agregar robot con el Asistente para agregar robot.

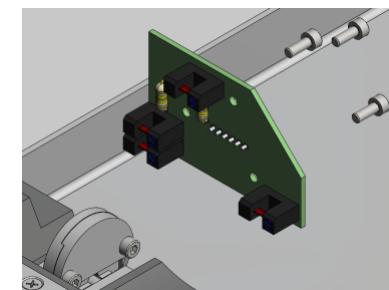
Búsqueda de estado de AS

Pérdida / mala conexión entre la CPU del robot y el codificador en el motor del ascensor.

Revise los cables y los enchufes.

Suciedad en los sensores ópticos.

Elimine la suciedad de los sensores ópticos y del interior de Sensorhouse. Utilice un tamaño pequeño pincel o aire comprimido.



Mal funcionamiento de los sensores de la parte superior de la pinza.

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

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

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

El motor del elevador está dañado.

Pruebe el motor, gire manualmente el eje varias veces.

Necesita quitar las correas de transmisión que están unidas al elevador engranaje. Las instrucciones se encuentran en los procedimientos de reemplazo, que se mencionan a continuación.

- AS-10741 (Correa doble HTD 670)

También vale la pena comprobar:

- AS-35025 (Conjunto de eje de tira)
- AS-35028 (Conjunto de engranajes de elevación)

Compruebe si el motor está muy caliente (después de un tiempo de trabajo constante). Esto significa que algo anda mal con el motor o con otra parte del sistema de transmisión. Algunos rodamientos pueden estar seriamente dañados o algunos engranajes de poleas pueden rozar (posibles restos de metal debajo de ellos).

Mal funcionamiento de la placa de la CPU.

Reemplace AS-35018 (placa de CPU) si es necesario.

¡Debe hacerse después de excluir las causas mencionadas anteriormente!

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.

228 MISSING_TOPSW

229 BRAKE_ILLEGAL

230 SOBRECARGA

231 UNKNOWN_GET_ERROR