

## Error de movimiento

Explicación	Causa	Acción
La posición de destino Xy/o Y está fuera del rango definido.	Puede suceder si la orden dada al robot lo llevará a un 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 posible cambiarlos desde AS Console.
		Lleve el robot a la zona de intervención segura y arranque el sistema, luego agregue Robot.
151 COMMANDPOS_MISSMATCH		▼
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		▼