

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	Última actualización: 27/8/2024, 18:31:20 ^

Error de elevación

Explicación	Causa	Acción
Esta excepción aparece si el robot no obtiene valores válidos de la pinza Sensores de cubo y/o sensores de gancho de agarre	Suciedad en los sensores ópticos.	Abra la pinza del robot AS-30141.  Elimine la suciedad de los sensores ópticos. Utilice un pincel pequeño o aire comprimido.  
	Mal funcionamiento de los sensores del cubo de agarre y/o de los sensores de gancho 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.

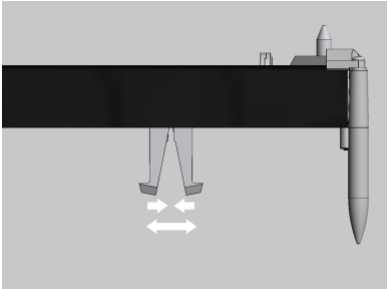
Reemplace AS-35008 (centro de PCB de la pinza) si es necesario.

Pérdida / mala conexión entre la CPU de la pinza y el motor de la pinza / sensor óptico.

Revise los cables y los enchufes.

Mal funcionamiento del motor de la pinza.

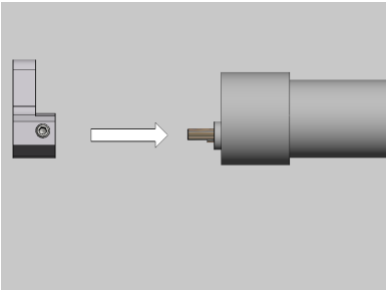
Utilice el procedimiento de prueba de la pinza para comprobar el mecanismo de la pinza en busca de ganchos. Hacer seguro de que los ganchos pueden abrirse y cerrarse suavemente al mismo tiempo, sin cualquier parada.



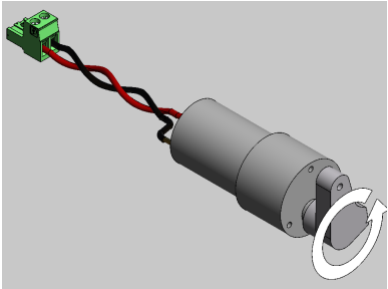
Si ve que los ganchos no funcionan correctamente, quítelos Motor de pinza.

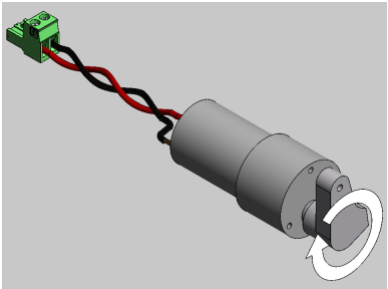
Compruebe el motor para detectar posibles paradas/fricciones en su mecanismo:

- Coloque la manivela del gancho en el eje del motor y apriete el tornillo hexagonal.



- Luego gire la manivela varias veces en ambas direcciones. - Compruebe si el motor El mecanismo puede funcionar sin problemas.





Reemplace el motor si es necesario.

Los ganchos de agarre se atascan mecánicamente.

Elimina los obstáculos.

Mal funcionamiento de la CPU de la pinza.

Reemplace AS-35006 (CPU de pinza)

¡Debe hacerse después de excluir las causas mencionadas anteriormente!

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	▼
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