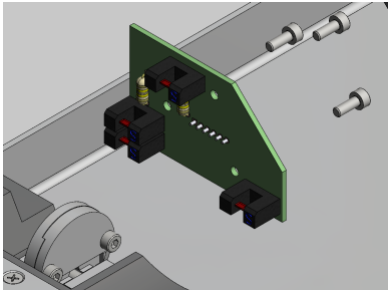


| | | |
|-----|---------------------------------|------------------------------------------------|
| 200 | PARIDAD | ▼ |
| 201 | MISSING_TOPPOS | ▼ |
| 202 | BELOW_MAX_DEPTH | ▼ |
| 203 | GET_WITH_BIN | ▼ |
| 204 | PUT_WITHOUT_BIN | ▼ |
| 205 | BOTTOM_TOO_HIGH | ▼ |
| 206 | BRAKE_RELEASE_1 | ▼ |
| 207 | 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. | <p>Elimine la suciedad de los sensores ópticos y del interior de Sensorhouse. Utilice un tamaño pequeño pincel o aire comprimido.</p>  |
| Mal funcionamiento de los sensores de la parte superior de la pinza. | <p>Utilice el procedimiento de prueba de la pinza para comprobar los sensores de la pinza.</p> <p>Reemplace AS-35002 (Tira de sensor LF - RR) si es necesario.</p> <p>Reemplace AS-35003 (Tira de sensor de sensor RF - LR) si es necesario.</p> |
| El motor del elevador está dañado. | <p>Pruebe el motor, gire manualmente el eje varias veces.</p> <p>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.</p> <ul style="list-style-type: none">AS-10741 (Correa doble HTD 670) <p>También vale la pena comprobar:</p> <ul style="list-style-type: none">AS-35025 (Conjunto de eje de tira)AS-35028 (Conjunto de engranajes de elevación) <p>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).</p> |
| Mal funcionamiento de la placa de la CPU. | <p>Reemplace AS-35018 (placa de CPU) si es necesario.</p> <p>¡Debe hacerse después de excluir las causas mencionadas anteriormente!</p> |
| Mal funcionamiento del codificador del motor del ascensor. | <p>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.</p> <p>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.</p> <p>Si el motor tiene un codificador óptico más antiguo; Reemplácelo con un nuevo codificador magnético.</p> |

| | | |
|-----|-------------------|---|
| 228 | MISSING_TOPSW | ▼ |
| 229 | BRAKE_ILLEGAL | ▼ |
| 230 | SOBRECARGA | ▼ |
| 231 | UNKNOWN_GET_ERROR | ▼ |