

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

## Error de elevación

Explicación	Causa	Acción
El robot, por alguna razón, sigue desplegando la tira, se detendrá cuando haya No queda nada por desenrollar.	En la mayoría de los casos, ocurre con otro error, relacionado con la pinza sensores.	Solucionado el problema relacionado con los sensores de agarre.
	El firmware de la CPU del robot o de la CPU de la pinza está dañado.	Actualice las dos CPU con los firmwares adecuados. Utilice el programador AVR y haga Asegúrese de que los fusibles sean correctos.
	Mal funcionamiento en la placa de la CPU del robot o en la placa de la CPU Gripper.	Reemplace AS-35018 (placa de CPU) si es necesario. Reemplace AS-35006 (CPU de pinza) si es necesario.

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	▼
228	MISSING_TOPSW	▼