

200	PARIDAD		▼
201	MISSING_TOPPOS		▼
202	BELOW_MAX_DEPTH		▼
203	GET_WITH_BIN		▼
204	PUT_WITHOUT_BIN		▼
205	BOTTOM_TOO_HIGH	Última actualización: 27/8/2024, 18:31:20	▲

Error de elevación

Explicación	Causa	Acción
R5 La pinza colocó un contenedor, pero las guías del cubo en la pinza están quietas debajo de la parte superior del contenedor para que el robot no pueda alejarse.	Datos erróneos en las definiciones de cuadrícula.	Corrija las definiciones en el diseñador de cuadrícula de AS / Consola de AS.

Explicación	Causa	Acción
B1 El contenedor se colocó con éxito en una celda, pero la parte superior del contenedor está más alto que el nivel de la red.	Objetos que se extienden sobre el borde de uno de los contenedores de abajo.	Utilice el modo de ejecución manual para obtener el contenedor. Vea si el contenedor de abajo tiene objetos que sobresalgan y arréglole si es necesario Mueva el robot y el contenedor a la zona de intervención segura. Agregue el robot y la papelería con el Asistente para agregar robot.

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	▼