

200	PARIDAD
201	MISSING_TOPPOS
202	BELOW_MAX_DEPTH
203	GET_WITH_BIN
204	PUT_WITHOUT_BIN

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



Error de elevación

Explicación

Causa

Acción

R5

Esta excepción aparece si el Robot no recibe valores válidos de la Sensores de gancho

[Ver error - 203-GET_WITH_BIN](#)[Ver error - 203-GET_WITH_BIN](#)

Explicación

Causa

Acción

B1

Comando Put recibido cuando el robot no estaba sosteniendo un contenedor.

Error de comunicación entre el robot y el sistema.

Mueva el robot a la zona de intervención segura y arranque el sistema.

Agregue el robot con el Asistente para agregar robot.

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

