

| | | |
|-----|-------------------------------------|---|
| 239 | LIFT_TIMEOUT | ▼ |
| 240 | HOOCSW_BINSW_MISMATCH | ▼ |
| 241 | LIFT_ENCODER_LOST_SIGNAL | ▼ |
| 242 | UNSTABLE_LIFT | ▼ |
| 243 | BOTTOM_DETECTED_PASSING_GRID_TRACKS | Última actualización: 27/8/2024, 18:31:22 ^ |

| Explicación | Causa | Acción |
|--|--|--|
| El robot intenta colocar su contenedor a cierta profundidad, pero el contenedor está atascado o golpea las vías de la rejilla al bajar el contenedor a la rejilla. | El soporte de la pinza o el bastidor superior del robot están sesgados, por lo que la pinza no entra correctamente en la célula. | Inspeccione la pinza que ingresa a la celda bajando manualmente la pinza. Si la pinza no está colocada en el centro de la celda, se requiere una inspección mecánica completa del robot. |
| | El contenido de la papelera está atascando la papelera | Asegúrese de que no haya contenido del contenedor fuera de las paredes del contenedor |

Notificación de robot

| | | |
|----|-------------------------------------|---|
| 1 | LIFT_SKEW_01 | ▼ |
| 2 | LIFT_SKEW_02 | ▼ |
| 3 | LIFT_SKEW_03 | ▼ |
| 4 | LIFT_SKEW_04 | ▼ |
| 5 | LIFT_SKEW_05 | ▼ |
| 6 | LIFT_SKEW_06 | ▼ |
| 7 | LIFT_SKEW_07 | ▼ |
| 8 | LIFT_SKEW_08 | ▼ |
| 9 | LIFT_SKEW_09 | ▼ |
| 10 | LIFT_SKEW_10 | ▼ |
| 11 | LIFT_SKEW_11 | ▼ |
| 12 | LIFT_SKEW_12 | ▼ |
| 13 | LIFT_SKEW_13 | ▼ |
| 14 | LIFT_SKEW_14 | ▼ |
| 15 | LIFT_SKEW_15 | ▼ |
| 16 | TEMPORARILY_REDUCED_ACCELERATION_10 | ▼ |
| 17 | TEMPORARILY_REDUCED_ACCELERATION_09 | ▼ |
| 18 | TEMPORARILY_REDUCED_ACCELERATION_08 | ▼ |
| 19 | TEMPORARILY_REDUCED_ACCELERATION_07 | ▼ |
| 20 | TEMPORARILY_REDUCED_ACCELERATION_06 | ▼ |
| 21 | TEMPORARILY_REDUCED_ACCELERATION_05 | ▼ |
| 22 | TEMPORARILY_REDUCED_ACCELERATION_04 | ▼ |
| 23 | TEMPORARILY_REDUCED_ACCELERATION_03 | ▼ |
| 24 | TEMPORARILY_REDUCED_ACCELERATION_02 | ▼ |