

Explicación		Causa	Acción
Se agotó el tiempo de espera de Trackshift		No se pudo alcanzar la posición deseada de cambio de pista.	<ul style="list-style-type: none">■ Mover el robot a la zona de intervención segura -Inicie el sistema.■ Agregue el robot con el Asistente para agregar robot.■ Realice una nueva calibración de compensación en el robot.
		Fallo de hardware	<p>Para BI:</p> <ul style="list-style-type: none">■ En spect mecanismo de cambio de pista y realizar desplazamiento manual■ Inspeccione el cable del codificador del motor de desplazamiento de pista■ Reemplace el componente que falla. Será uno de los siguientes, sin ningún orden en particular:<ul style="list-style-type: none">■ Motor de cambio de oruga■ Cable de codificador de motor Trackshift■ Caja del controlador principal
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		▼