

105	SIM_ERR_CMD_X	▼
106	SIM_ERR_CMD_Y	▼
107	SIM_BATTERY_ERROR	▼
108	CRITICALLY_LOW_BCRT	▼
109	PROG_ERROR	▼
110	LOW_BATTERY_ON_CHARGER	▼
115	MAIN_TIMER_OVERRUN	▼
116	CONFIG_NOT_READABLE	▼
117	COMMAND_STATE_ERROR	▼
118	STARTUP_ERROR	▼
119	BCRT_REJECT	▼
120	MISSING_DIRECTION	▼
121	MISSING_POSITION	▼
122	MOTOR_OVERLOAD	▼
123	TRANSISTOR_OVERLOAD_LIFT	▼
124	BATTERY_TOO_LOW	▼
125	MISSING_MOTOR_POWER	▼
126	MOTOR_OVERLOAD_LIFT	Última actualización: 27/8/2024, 18:31:16 ▲

Explicación	Causa	Acción
Para sobrecarga del motor del elevador R5 . El motor tiene una temperatura demasiado alta.	La batería no puede suministrar suficiente corriente.	Reemplace o recargue si la batería no puede suministrar suficiente actual.  Consulte el error: [124] Batería demasiado baja.
	Conexiones sueltas.	Repare las conexiones sueltas.
	El motor del elevador está dañado.	Pruebe el motor, de la misma manera que los motores en movimiento.

Necesita quitar las correas de transmisión que están unidas al elevador engranaje. Las instrucciones se encuentran en reemplazo de los procedimientos mencionados abajo:

- AS-10741 (Correa doble HTD 670)

También vale la pena comprobar:

- AS-35025 (Conjunto de eje de tira)
- AS-35028 (Conjunto de engranajes de elevación)

Compruebe si el motor está muy caliente (después de un tiempo de trabajo). Esto significa que algo anda mal con el motor o con otra parte del sistema de transmisión. Algunos rodamientos pueden ser seriamente dañado o algún engranaje de la polea puede rozar (posible metal retazos debajo de él).

Explicación	Causa	Acción
<b>Para B1,</b> la corriente del motor de elevación supera la corriente nominal del motor para también largo.	Operación de elevación prolongada con tolva sobrecargada.	Mueva el robot a la zona de intervención segura.  Si el robot transporta un contenedor, asegúrese de que la carga del contenedor esté dentro de las especificaciones.
	La pinza está atascada en la rejilla.	Mueva el robot a la zona de intervención segura.  Inspeccione visualmente la celda de la rejilla en busca de lugares potenciales en los que pueda quedarse atascado.
	Problema de firmware.	Mueva el robot a la zona de intervención segura.  Apague y encienda el robot.
127	MOTOR_OVERLOAD_TRACK	▼
128	MOTOR_OVERLOAD_X	▼
129	MOTOR_OVERLOAD_Y	▼
130	TRANSISTOR_OVERLOAD_TRACK	▼
131	TRANSISTOR_OVERLOAD_X	▼
132	TRANSISTOR_OVERLOAD_Y	▼