

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	▼
227	TOPSWITCH_TIMEOUT	▼
228	MISSING_TOPSW	▼
229	BRAKE_ILLEGAL	▼
230	SOBRECARGA	Última actualización: 27/8/2024, 18:31:21 ▲

Error de elevación

Explicación	Causa	Acción
El ascensor utiliza mucha corriente hacia arriba.	Mal funcionamiento de la placa de alimentación de la placa de circuito impreso (cortocircuito).	Reemplace la placa de alimentación AS-35017 ¡Debe hacerse después de excluir las causas mencionadas anteriormente!
	Motor de elevación defectuoso.	Pruebe el motor, gire manualmente el eje varias veces. Necesita quitar las correas de transmisión que están unidas al elevador engranaje. Las instrucciones se encuentran en los procedimientos de reemplazo, que se mencionan a continuación.

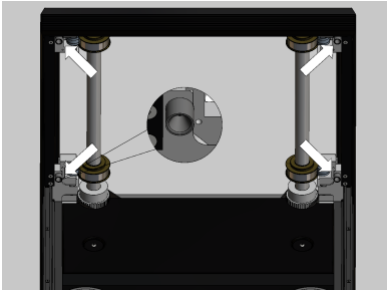
- AS-10741 (Correa doble HTD 670)
- También vale la pena comprobar:
- AS-35025 (Conjunto de eje de tira)
 - AS-35028 (Conjunto de engranajes de elevación)
- Compruebe si el motor está muy caliente (después de un tiempo de trabajo constante). Esto significa que algo anda mal con el motor o con otra parte del sistema de transmisión. Algunos rodamientos pueden estar seriamente dañados o Algunos engranajes de poleas pueden rozar (posibles restos de metal debajo de ellos).

Mecanismo de elevación atascado.

Averigüe qué causa que el mecanismo de elevación esté atascado.

Pomo superior dañado/faltante.

Asegúrese de que todos los mandos AS-35027 - Top estén en sus posiciones correctas y que no están dañados ni faltan.



Mal funcionamiento en los sensores de agarre.

Utilice el procedimiento de prueba de pinzas para comprobar los sensores de las pinzas.

Reemplace AS-35002 Tira sensorhouse LF - RR o

Reemplace la caseta del sensor de tira AS-35003 RF - LR si es necesario.

Marco del robot desalineado.

Comprobar / ¡NO ARREGLAR EL MARCO!

Conexiones sueltas.

Repare las conexiones sueltas.

La batería no puede suministrar suficiente corriente.

Reemplace o recargue si la batería no puede suministrar suficiente corriente.

Consulte el error: [124] Batería demasiado baja.

231	UNKNOWN_GET_ERROR	▼
232	UNKNOWN_PUT_ERROR	▼
233	OVERLOAD_1	▼
234	OVERLOAD_2	▼
235	OVERLOAD_3	▼
236	OVERLOAD_3_1	▼
237	OVERLOAD_3_2	▼
238	BINSTATE_ILLEGAL	▼
239	LIFT_TIMEOUT	▼