

No	Station	에러 내용	현상	조치 방법
1	Kitting	슈트 적재 알람	1. 실제 제품이 감지되나, 슈트적재대에 기입 수량이 "0" 일때 발생 2. 실제 제품이 없을 때, 적재 센서를 받지 않아 발생	1. 라인모니터링 -> 슈트적재대 -> 해당제품 선택 -> 투입수량 기입 -> 투입완료 버튼 1초간 Hold 2. 해당 자재 투입
2	Kitting	협동로봇 흡착 에러	원판 아크릴 이동중 흡착 불량으로 떨어졌을 시	1. 매뉴얼로 변경 후, 로봇 Home 복귀를 한다 2. 수동으로 로봇 버튼 ON 확인 후, 아크릴 흡착한다 3. 메모리 확인을 한다 (현재 작업이 미완료 되어야 함) 4. 자동으로 변경 후, 재기동 한다
3	AGV	-	-	AGV Wifi 접속 '- Kitting(Mir_S571) - AGV #2(Mir_S570) - AGV #4(Mir_S568) - ID : admin, PW : admin (자세한 사항은 매뉴얼 참조)
4		AGV 도킹 실패	AGV Light - 보라색	1. JOG 모드로 수동 조작하여 다음 위치까지 이동 2. Running 버튼 눌러서 재시작
5		충전 스테이션 도킹 후 충전 하지 않음	AGV Light - 무지개색 불빛 (Error)	1. Running 버튼 눌러서 재시작
6		충전 스테이션에서 나오지 않음	다음 지령을 받아도 나오지 않음	1. Register #1에 '17' (AGV #2) 기입 1. Register #1에 '16' (AGV #4) 기입
7		Transfer Time Over	Pallet 이송 (AGV <-> Station) 실패	1. Master PLC 에서 Data 가 어디에 속해 있는지 확인 (AGV or Station) 2. Data 위치에 맞게 Pallet 을 이동 시킨다 3. 자동으로 재시작
8		QR AGV 현위치 알 수 없음	QR Code 가 오염되어 정위치를 벗어남	1. QR AGV Key 를 "M(Manual)" 모드로 돌린다 2. 수동으로 AGV 를 밀어서 레이저 Scan 이 QR Code 정위치 하도록 함 3. 자동으로 재시작
9	레이저 각인기	레이저 커팅이 안 됨	수동/자동 커팅시, 덜 잘려진 조각 생성	1. 커팅쪽 경통을 풀고, 반사판의 그늘음을 닦아준다 2. 수동으로 레이저 ON 시, 초점이 한 가운데에 생성 되는지 확인 3. 재조립
10	NC 가공기	안착 불량	3축 서보가 정위치를 벗어나서 아크릴을 JIG 에 정위치가 아닌곳에 Load	1. NC 가공기 Door Open 및 Unclamp 하여 아크릴 정위치 시켜놓는다 2. NC 가공기 "Cycle Start" 버튼을 눌러서 재시작 3. NC GOT 에서 자동 재기동 버튼을 눌린다
11	조립기	그리퍼 잠김 이상	문구류 조립시 소재 공차로 인한 Gripper 오작동 발생	1. 수동 모드에서 도어를 열고 로봇 핸드가 정위치 가도록 문구류 Cover 를 문질러 준다 2. 로봇 Gripper 잠김을 확인 한다 3. 자동 시작 후, 로봇 재기동 한다
12			Pen 집기 실패시 발생	1. Door Open 후 Pen 을 정위치에 놓는다 2. 자동 시작 후, 로봇 재기동 한다
13	검사기	Vision NG 발생	Top, Back Cover 등 조립 불량 시	1. 해당 제품을 NG 배출 해도 되지만, OK 로 배출 하고자 할 시, Manual 전환 및 Door Open 하여 정위치 조립 한다 2. 자동 시작 후, 로봇 재기동 한다 3. "재시도" 버튼을 눌린다
14	포장기	Vision 인식 이상	조명 또는 기타 외부 요인으로 포장백 방향 감지 실패	1. GOT 에 Bypass 모드를 선택한다 2. 한방향으로 15개씩 적재 (봉투 투입구가 작업자 향하게) 하여 재기동 3. 근본적인 조치는 비전 프로그램 검토가 필요함으로 HRC 대응 요청 필요