

Návod k použití Řešení problémů, IRC5

Power and productivity
for a better world™



Trace back information:
Workspace R15-1 version a6
Checked in 2015-03-29
Skribenta version 4.1.349

Návod k použití
Řešení problémů, IRC5

RobotWare 6.01

ID dokumentu: 3HAC020738-014

Revize: T

Informace v této příručce mohou být změněny bez předchozího upozornění a nelze je považovat za závazné pro společnost ABB. ABB nepřijímá zodpovědnost za žádné chyby, které se v této příručce mohou vyskytnout.

S výjimkou případů výslovně vyznačených v této příručce nelze z uváděných informací vyvozovat jakýkoli druh záruky společnosti ABB za ztráty, škody na zdraví či majetku, vhodnost pro určitý účel apod.

Společnost ABB v žádném případě neodpovídá za náhodné nebo následné škody vzniklé při používání této příručky a výrobků, které jsou zde popisovány.

Tato příručka ani její části nesmějí být reprodukovány ani kopírovány bez písemného souhlasu společnosti ABB.

Další výtisky této příručky lze získat od společnosti ABB.

Původním jazykem této příručky je angličtina. Všechny ostatní dodávané jazykové verze byly z angličtiny přeloženy.

© Copyright 2005-2015 ABB. Všechna práva vyhrazena.

ABB AB
Robotics Products
Se-721 68 Västerås
Švédsko

Obsah

Přehled této příručky	7
1 Bezpečnost	11
1.1 Bezpečnostní signály v příručce	11
1.2 Bezpečnostní symboly na štítcích	13
1.3 Bezpečnost při řešení problémů	18
1.4 Příslušné bezpečnostní normy	19
1.5 Bezpečnost při řešení problémů	21
1.5.1 NEBEZPEČÍ - Roboty bez mechanických brzd pro přidržování os jsou potenciálně smrtelně nebezpečné!	21
1.5.2 NEBEZPEČÍ - Pohybový modul (Drive Module) je pod napětím!	22
1.5.3 VAROVÁNÍ – Jednotka je citlivá na elektrostatický výboj (ESD)!	24
1.5.4 UPOZORNĚNÍ - Horké části mohou způsobit popálení!	26
2 Instrukce k řešení problémů	27
2.1 Přehled řešení problémů	27
2.2 Standardní sada nástrojů	29
2.3 Tipy a triky při řešení problémů	30
2.3.1 Strategie řešení problémů	30
2.3.2 Pracujte systematicky	32
2.3.3 Ved'te záznamy o prováděných činnostech	33
2.4 Zasílání hlášení o chybě	34
3 Řešení problémů podle příznaků závad	37
3.1 Závady při spuštění	37
3.2 Řadič nereaguje	39
3.3 Nízký výkon řadiče	40
3.4 Všechny indikátory LED na řadiči jsou vypnuty	42
3.5 V servisní zásuvce není napětí	44
3.6 Potíže při spuštění jednotky FlexPendant	46
3.7 Potíže při připojení jednotky FlexPendant k řadiči	47
3.8 Nahodilé zprávy o událostech u jednotky FlexPendant	48
3.9 Potíže při ručním přestavování robota	49
3.10 Selhání zavedení nového firmwaru	50
3.11 Nekonzistentní přesnost cesty	51
3.12 Olej nebo mastnota na motoru nebo převodovkách	52
3.13 Mechanický hluk	53
3.14 Manipulátor při vypnutí kolabuje	55
3.15 Potíže při uvolnění brzd robota	56
3.16 Nepravdělně se vyskytující chyby	58
3.17 Nucené spuštění zaváděcí aplikace	59
4 Řešení problémů na základě jednotek	61
4.1 Kontrolky signalizující závady v ovladači	61
4.2 Řešení problémů u jednotky FlexPendant	63
4.3 Řešení problémů s komunikací	64
4.4 Řešení problémů se sběrnici fieldbus a jednotkami V/V	65
4.5 Odstraňování závad na počítačové jednotce	66
4.6 Odstraňování závad na desce panelu	69
4.7 Odstraňování závad u jednotky pohonného systému	71
4.8 Odstraňování závad na osovém počítači	73
4.9 Řešení problémů se zdrojem napájení systému	75
4.10 Odstraňování závad na rozvodné desce	81
4.11 Odstraňování závad na desce rozhraní stykače	86
4.12 Odstraňování závad na zdroji napájení zákaznického I/O	88

5	Řešení potíží na základě protokolu událostí	91
5.1	Zprávy protokolu událostí	91
5.2	Jak číst zprávy protokolu událostí RAPID	92
5.3	1 xxxx	93
5.4	2 xxxx	121
5.5	3 xxxx	173
5.6	4 xxxx	230
5.7	5 xxxx	338
5.8	7 xxxx	378
5.9	11 xxxx	416
5.10	12 xxxx	497
5.11	13 xxxx	500
5.12	15 xxxx	542
6	Obvodová schémata	543
6.1	Obvodová schémata	543
	Rejstřík	547

Přehled této příručky

O této příručce

Tato příručka obsahuje informace, postupy a popisy pro řešení problémů u robotických systémů založených na řadiči IRC5.

Použití

Tuto příručku je třeba použít při jakémkoli přerušení činnosti robota z důvodu chybné funkce, bez ohledu na to, zda je, či není vygenerována chybová zpráva protokolu událostí.

Kdo by si měl přečíst tuto příručku?

Tato příručka je určena následujícím pracovníkům:

- obsluze stroje a robota oprávněné řešit nejzákladnější problémy a podávat zprávy pracovníkům údržby,
- programátorům oprávněným psát a měnit programy RAPID,
- specializovaným pracovníkům údržby, zpravidla velmi zkušeným servisním pracovníkům, oprávněným metodicky zjišťovat, analyzovat a opravovat poruchy systému robota.

Požadavky

Čtenář by měl:

- mít rozsáhlé znalosti v oblasti řešení problémů u elektromechanických strojních zařízení,
- důkladně znát funkci systému robota,
- důkladně znát instalaci konkrétního robota a okolní a periferní zařízení.

Reference

Odkaz:	ID dokumentu:
<i>Product manual - IRC5</i> IRC5 konstrukce M2004	3HAC021313-001
<i>Product manual - IRC5</i> IRC5 konstrukce 14	3HAC047136-001
<i>Návod k použití - Bezpečnostní informace pro nouzové situace</i>	3HAC027098-001
<i>Návod k použití - Obecné bezpečnostní informace</i>	3HAC031045-014
<i>Návod k použití - IRC5 s jednotkou FlexPendant</i>	3HAC050941-014
<i>Operating manual - RobotStudio</i>	3HAC032104-001
<i>Návod k použití - Začínáme - IRC5 a RobotStudio</i>	3HAC027097-014
<i>Technical reference manual - System parameters</i>	3HAC050948-001
<i>Application manual - MultiMove</i>	3HAC050961-001

Dokumentace k produktu je k dispozici v několika jazycích.

Pokračování na další straně

Revize

Revize	Popis
-	První vydání.
A	Doplněny další informace. Dokument byl částečně restrukturován.
B	Doplněny informace o odesílání hlášení o chybě. Doplněny informace o protokolech změn RAPID. Doplněny další zprávy protokolu událostí.
C	Aktualizovány zprávy protokolů událostí
D	Aktualizovány zprávy protokolů událostí
E	Aktualizovány zprávy protokolů událostí
F	Drobné korektury. Aktualizovány zprávy protokolů událostí.
G	Drobné korektury. Aktualizovány zprávy protokolů událostí.
H	V části Sériová měřicí jednotka jsou uvedeny nové informace týkající se bateriového modulu. Podrobnější informace o řešení problémů s napájecími zdroji pro jednotky DSQC 604, 661 a 662. Odstraněné bezpečnostní V/V signály: DRV1PANCH1, DRV1PANCH2, DRV1SPEED. Byl zaveden nový pohybový systém. Je popsán pohybový systém 04 i pohybový systém 09.
J	Vydáno s verzí RobotWare 5.13. V kapitole <i>Zabezpečení</i> byly provedeny následující aktualizace: <ul style="list-style-type: none"> Aktualizována grafika bezpečnostních signálů pro úrovně Nebezpeční a Varování, viz část <i>Bezpečnostní signály v příručce na str 11</i>. Nové bezpečnostní štítky u manipulátorů, viz část <i>Bezpečnostní symboly na štítcích na str 13</i>. Aktualizována grafika v části <i>NEBEZPEČÍ - Pohybový modul (Drive Module) je pod napětím! na str 22</i>. Byl aktualizován obsah následujících částí: <ul style="list-style-type: none"> Opravy týkající se informací o pohybovém systému v kapitole <i>Popisy a podkladové informace</i> Restrukturalizace kapitol v souladu s novou strategií. Aktualizována grafika v oddíle <i>Doporučené akce</i> v části <i>V servisní zásuvce není napětí na str 44</i>. Aktualizován oddíl <i>Možné příčiny</i> v části <i>Potíže při spuštění jednotky FlexPendant na str 46</i>. Aktualizována grafika v části <i>Indikátory LED na řídicím modulu (Control Module)</i>. Aktualizován oddíl <i>Možné příčiny</i> v části <i>Potíže při uvolnění brzd robota na str 56</i>.
K	Aktualizovány zprávy protokolů událostí
L	Vydáno s verzí RobotWare 5.14. Přidána část <i>Série čísel událostí na str 92</i>
M	Vydáno s verzí RobotWare 5.14.02. Aktualizovány zprávy protokolů událostí
N	Vydáno s verzí RobotWare 5.15. Aktualizovány zprávy protokolů událostí

Revize	Popis
P	Vydáno s verzí RobotWare 5.15.01. Aktualizace sekce Přehled řešení problémů na str 27 .
Q	Vydáno s verzí RobotWare 5.60. <ul style="list-style-type: none"> • Dokument byl částečně restrukturován. • Nový hlavní počítač DSQC1000 je zaveden. • Starý hlavní počítač DSQC 639 je odstraněn ve všech částech příručky. • Duální ovladač je odstraněn ve všech částech příručky. • Aktualizovány zprávy protokolů událostí
R	Vydáno s verzí RobotWare 5.61. <ul style="list-style-type: none"> • Doplněna poznámka v sekci Série čísel událostí na str 92. • Doplněny zprávy o zápisu událostí ve slovinštině. • Doplněny zprávy o zápisu událostí io_elogtext.xml. • Doplněn název konektorů a další menší aktualizace v Řešení problémů se zdrojem napájení systému na str 75 a Odstraňování závad na rozvodné desce na str 81.
S	Vydáno s verzí RobotWare 6.0. <ul style="list-style-type: none"> • Doplněná informace o Restartování zablokované jednotky FlexPendant na str 63. • Doplněná informace o Druhy zpráv - záznamů událostí na str 91. • Doplněny zprávy o zápisu událostí pymc_elogtext.xml.
T	Vydáno s verzí RobotWare 6.01. <ul style="list-style-type: none"> • Doplněn popis druhu zpráv protokolu událostí. Viz Druhy zpráv - záznamů událostí na str 91. • Doplněna poznámka o možnosti menšího rozdílu mezi protokoly o událostech v angličtině a přeloženými protokoly o událostech v části Druhy zpráv - záznamů událostí na str 91.

Tato stránka je záměrně prázdná

1 Bezpečnost

1.1 Bezpečnostní signály v příručce





Přehled bezpečnostních signálů

Tato část uvádí všechna nebezpečí, která mohou vyplývat z vykonávání prací popsaných v této příručce. Každé nebezpečí je charakterizováno v samostatné části sestávající:

- ze záhlaví udávajícího úroveň nebezpečí (NEBEZPEČÍ, VAROVÁNÍ nebo UPOZORNĚNÍ) a typu nebezpečí,
- ze stručného popisu, co se stane, když pracovníci obsluhy/údržby nezamezí nebezpečí,
- Pokyny, jakým způsobem se vyhnout nebezpečí a zjednodušit prováděnou práci.

Úrovně nebezpečí

Následující tabulka uvádí záhlaví vyznačující úrovně nebezpečí používané v celé této příručce.




Symbol	Označení	Význam
 xx0200000022	NEBEZPEČÍ	Upozorňuje, že pokud nebudou dodrženy příslušné pokyny, <i>dojde</i> k nehodě, která bude mít za následek vážné nebo smrtelné zranění a vážné poškození zařízení. To platí pro výstrahy, které se týkají například nebezpečí kontaktu s elektrickými jednotkami o vysokém napětí, rizika výbuchu nebo požáru, nebezpečí jedovatých plynů, rizika rozdrčení, pádu z výšky apod.
 xx0100000002	VAROVÁNÍ	Upozorňuje, že pokud nebudou dodrženy příslušné pokyny, <i>může</i> dojít k nehodě, která může mít za následek vážné, eventuálně smrtelné zranění a velké poškození zařízení. To platí pro výstrahy, které se týkají například nebezpečí kontaktu s elektrickými jednotkami o vysokém napětí, rizika výbuchu nebo požáru, nebezpečí jedovatých plynů, rizika rozdrčení, pádu z výšky apod.
 xx0200000024	ÚRAZ ELEKTRICKÝM PROUDEM	Upozorňuje na riziko zasažení elektrickým proudem, které může mít za následek vážné zranění osob nebo jejich smrt.
 xx0100000003	UPOZORNĚNÍ	Upozorňuje, že pokud nebudou dodrženy příslušné pokyny, <i>může</i> dojít k nehodě, která může mít za následek zranění anebo poškození produktu. Platí to rovněž pro výstrahy před nebezpečími, která zahrnují popáleniny, zranění očí, poranění pokožky, poškození sluchu, rozdrčení nebo uklouznutí, zakopnutí, náraz, pád z výšky apod. Kromě toho se vztahuje na výstrahy, které zahrnují funkční požadavky při montáži a demontáži vybavení, při kterých hrozí nebezpečí poškození produktu nebo způsobení poruchy.

Pokračování na další straně

1 Bezpečnost

1.1 Bezpečnostní signály v příručce

Pokračování

Symbol	Označení	Význam
 xx0200000023	ELEKTROSTATIC- KÝ VÝBOJ (ESD)	Upozorňuje na riziko zasažení elektrostatických výbojů, které ***může mít za následek vážné poškození produktu.
 xx0100000004	POZNÁMKA	Popisuje důležité faktory a podmínky.
 xx0100000098	TIP	Popisuje možné zdroje dalších informací či snadnější způsob provedení určité činnosti.

1.2 Bezpečnostní symboly na štítcích

Přehled štítků

V této části jsou popsány bezpečnostní symboly použité na štítcích (nálepkách) na produktu.

Na štítcích jsou použity kombinace symbolů popisující jednotlivá specifická varování. Popisy v této části jsou obecné. Štítky mohou rovněž obsahovat další informace, například hodnoty.



POZNÁMKA

Bezpečnostní a zdravotní symboly na štítcích výrobku je třeba bezpodmínečně respektovat. Rovněž je třeba dodržovat další bezpečnostní pokyny od systémového návrháře nebo integrátora.

Typy štítků

Robot i ovladač jsou opatřeny několika bezpečnostními a informačními štítky, které obsahují důležité informace o produktu. Tyto informace jsou určeny pro všechny osoby obsluhující systém robota, například během instalace, servisu či provozu.

Bezpečnostní štítky nezávisí na jazyce, neboť využívají pouze grafiku. Viz část [Symboly na bezpečnostních štítcích na str 13](#).

Informační štítky mohou obsahovat textové informace (v angličtině, němčině a francouzštině).

Symboly na bezpečnostních štítcích

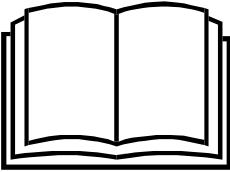
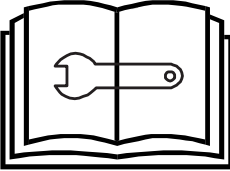
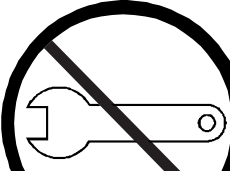


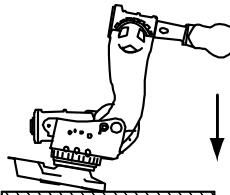
Symbol	Popis
 xx0900000812	Varování! Upozorňuje, že pokud nebudou dodrženy příslušné pokyny, může dojít k nehodě, která může mít za následek vážné, eventuálně smrtelné zranění a velké poškození zařízení. To platí pro výstrahy, které se týkají například nebezpečí kontaktu s elektrickými jednotkami o vysokém napětí, rizika výbuchu nebo požáru, nebezpečí jedovatých plynů, rizika rozdrčení, pádu z výšky apod.
 xx0900000811	Pozor! Upozorňuje, že pokud nebudou dodrženy příslušné pokyny, může dojít k nehodě, která může mít za následek zranění anebo poškození produktu. Platí to rovněž pro výstrahy před nebezpečími, která zahrnují popáleniny, zranění očí, poranění pokožky, poškození sluchu, rozdrčení nebo uklouznutí, zakopnutí, náraz, pád z výšky apod. Kromě toho se vztahuje na výstrahy, které zahrnují funkční požadavky při montáži a demontáži vybavení, při kterých hrozí nebezpečí poškození produktu nebo způsobení poruchy.
 xx0900000839	Zákaz Používá se v kombinaci s dalšími symboly.

Pokračování na další straně


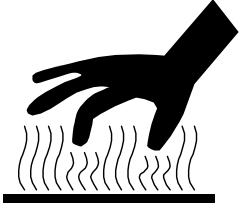
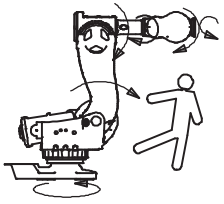
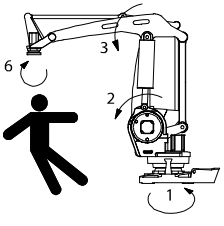
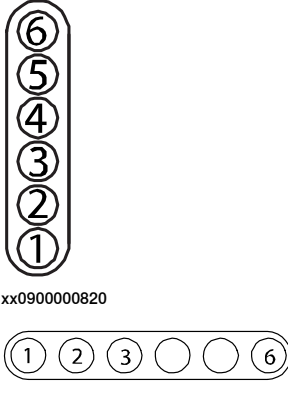
1 Bezpečnost

1.2 Bezpečnostní symboly na štítcích

Pokračování

Symbol	Popis
 xx0900000813	Viz dokumentace pro uživatele Podrobné informace naleznete v dokumentaci pro uživatele. Symbol určuje, ve které příručce lze vyhledat příslušné informace: <ul style="list-style-type: none">• Bez textu: <i>Product manual</i>.• EPS: <i>Application manual - Electronic Position Switches</i>.
 xx0900000816	Před demontáží nahlédněte do příručky k produktu.
 xx0900000815	Neprovádějte demontáž. Demontáž této části může způsobit zranění.
 xx0900000814	Zvětšená rotace Tato osa má ve srovnání se standardem zvětšenou rotaci (pracovní oblast).
 xx0900000808	Uvolnění brzd Stisknutí tohoto tlačítka způsobí uvolnění brzd. To znamená, že se může uvolnit rameno robota.
 xx0900000810	Riziko převrnutí při uvolnění čepů Pokud čepy nejsou důkladně utaženy, může dojít k převrnutí robota.








Pokračování na další straně

Symbol	Popis
 <p>xx0900000817</p>	<p>Rozdrcení Riziko zranění způsobených rozdrcením.</p>
 <p>xx0900000818</p>	<p>Vysoká teplota Riziko vysoké teploty, která může způsobit popálení.</p>
 <p>xx0900000819</p>  <p>xx1000001141</p>	<p>Pohybující se robot Robot se může neočekávaně pohnout.</p>
 <p>xx0900000820</p> <p>xx1000001140</p>	<p>Tlačítka uvolnění brzdy</p>

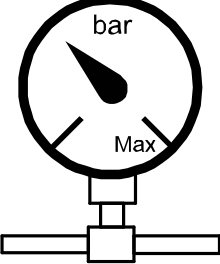
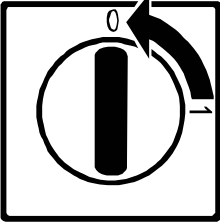

1 Bezpečnost

1.2 Bezpečnostní symboly na štítcích

Pokračování

Symbol	Popis
 xx0900000821	Zdvihací oko
 xx1000001242	Smyčka řetězu se zkracovačem
 xx0900000822	Zdvižení robota
 xx0900000823	Olej Lze použít v kombinaci se zákazem, pokud olej není povolen.
 xx0900000824	Mechanická překážka
 xx1000001144	Bez mechanické zarážky
 xx0900000825	Nahromaděná energie Upozorňuje na nahromadění energie v této části. Používá se v kombinaci se symbolem <i>Neprovádějte demontáž.</i>

Pokračování na další straně

Symbol	Popis
 <p>xx0900000826</p>	<p>Tlak Upozorňuje, že tato část je pod tlakem. Zpravidla obsahuje další text s informací o úrovni tlaku.</p>
 <p>xx0900000827</p>	<p>Vypínejte pomocí ovladače Použijte vypínač napájení na radiči.</p>
 <p>xx1400002648</p>	<p>Nestoupejte Varuje, že stoupání na tyto části může tyto části poškodit.</p>

1 Bezpečnost

1.3 Bezpečnost při řešení problémů

1.3 Bezpečnost při řešení problémů

Všeobecně

Všechny obvyklé servisní činnosti, instalace, údržba a opravy se zpravidla provádějí při vypnutém elektrickém a hydraulickém pohonu. Veškerý pohyb manipulátoru se obvykle blokuje mechanickými zážkami apod.

Při řešení problémů je praxe odlišná. Při řešení problémů může být napájení zcela nebo z části zapnuté, pohyb manipulátoru lze řídit ručně pomocí jednotky FlexPendant, lokálně spuštěným programem nebo jednotkou PLC, ke které je systém případně připojen.

Nebezpečí při řešení problémů

To znamená, že při řešení problémů musí být **bezpodmínečně** přijata zvláštní opatření:

- Se všemi elektrickými částmi musí být zacházeno tak, jako by byly *pod napětím*.
- U manipulátoru je třeba kdykoli předpokládat jakýkoli pohyb.
- Vzhledem k tomu, že bezpečnostní obvody mohou být odpojeny nebo vyřazeny, je třeba předpokládat i příslušné chování systému.

1.4 Příslušné bezpečnostní normy

Normy, EN ISO

Systém robota je navržen v souladu s požadavky následujících norem:

Norma	Popis
EN ISO 12100 -1	Safety of machinery - Basic concepts, general principles for design - Part 1: Basic terminology, methodology
EN ISO 12100 -2	Safety of machinery - Basic concepts, general principles for design - Part 2: Technical principles
EN ISO 13849-1	Safety of machinery, safety related parts of control systems - Part 1: General principles for design
EN ISO 13850	Safety of machinery - Emergency stop - Principles for design
EN ISO 10218-1 ⁱ	Robots for industrial environments - Safety requirements -Part 1 Robot
EN ISO 9787	Manipulating industrial robots, coordinate systems, and motion nomenclatures
EN ISO 9283	Manipulating industrial robots, performance criteria, and related test methods
EN ISO 14644-1 ⁱⁱ	Classification of air cleanliness
EN ISO 13732-1	Ergonomics of the thermal environment - Part 1
EN IEC 61000-6-4 (doplněk 129-1)	EMC, Generic emission
EN IEC 61000-6-2	EMC, Generic immunity
EN IEC 60974-1 ⁱⁱⁱ	Arc welding equipment - Part 1: Welding power sources
EN IEC 60974-10 ⁱⁱⁱ	Arc welding equipment - Part 10: EMC requirements
EN IEC 60204-1	Safety of machinery - Electrical equipment of machines - Part 1 General requirements
IEC 60529	Degrees of protection provided by enclosures (IP code)

ⁱ Odchylně od odstavce 6.2 jsou dokumentovány pouze délka a doba doběhu pro nejhorší případ.

ⁱⁱ Pouze roboty s ochrannou čistou komorou (Clean Room).

ⁱⁱⁱ Pouze pro roboty obloukového svařování. Nahrazuje EN IEC 61000-6-4 pro roboty obloukového svařování.

Evropské normy

Norma	Popis
EN 614-1	Safety of machinery - Ergonomic design principles - Part 1: Terminology and general principles
EN 574	Safety of machinery - Two-hand control devices - Functional aspects - Principles for design
EN 953	Safety of machinery - General requirements for the design and construction of fixed and movable guards

Další normy

Norma	Popis
ANSI/RIA R15.06	Safety requirements for industrial robots and robot systems

Pokračování na další straně

1 Bezpečnost

1.4 Příslušné bezpečnostní normy

Pokračování

Norma	Popis
ANSI/UL 1740 (doplněk 429-1)	Safety standard for robots and robotic equipment
CAN/CSA Z 434-03 (doplněk 429-1)	Industrial robots and robot Systems - General safety requirements

1.5.1 NEBEZPEČÍ - Roboty bez mechanických brzd pro přidržování os jsou potenciálně smrtelně nebezpečné!

1.5 Bezpečnost při řešení problémů



1.5.1 NEBEZPEČÍ - Roboty bez mechanických brzd pro přidržování os jsou potenciálně smrtelně nebezpečné!

Popis

Protože systém ramen robota je dosti těžký, což platí zejména pro větší modely robotů, hrozí nebezpečí, když jsou mechanické brzdy os odpojené, vadné, opotřebované nebo z jakéhokoli důvodu nefunkční.

Například volné zhroucení systému ramen robota IRB 7600 může zabít nebo vážně zranit osobu, která se pod ním nalézá.

Odstranění

	Akce	Info/ilustrace
1	Pokud máte podezření, že mechanické brzdy os jsou nefunkční, zajistěte systém ramen robota nějakými jinými prostředky ještě předtím, než na něm začnete pracovat.	Specifikace hmotností apod. naleznete v <i>Příručce k produktu</i> pro každý model robota.
2	<p>V případě, že úmyslně vyřadíte funkčnost mechanických brzd pro přidržování os připojením externího zdroje napětí, je zapotřebí dbát nejvyšší opatrnosti!</p> <p> NEBEZPEČÍ</p> <p>NIKDY nestůjte uvnitř pracovní oblasti robota, jsou-li vyřazeny z činnosti mechanické brzdy pro přidržování os, pokud není systém ramen podepřen nějakými jinými prostředky!</p> <p> NEBEZPEČÍ</p> <p>Za žádných okolností nestůjte pod žádnou z os robota!</p>	Správný způsob připojení externího zdroje napětí je popsán v <i>Příručce k produktu</i> pro jednotlivé modely robotů.

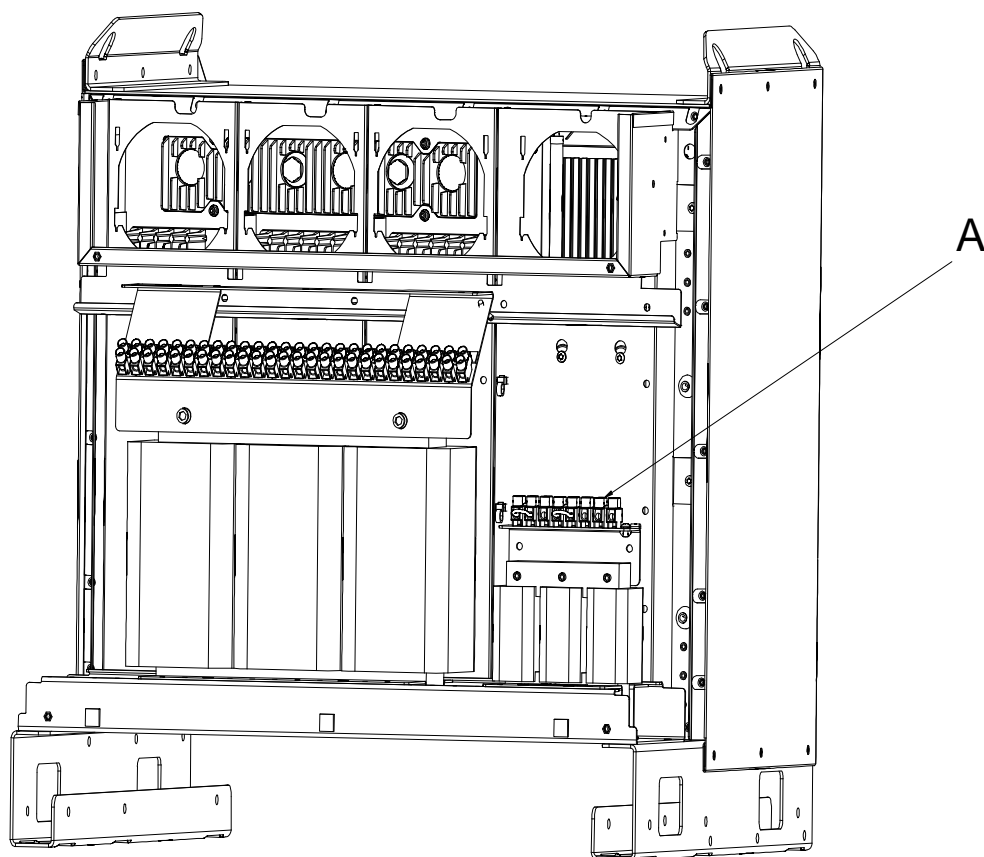
1 Bezpečnost

1.5.2 NEBEZPEČÍ - Pohybový modul (Drive Module) je pod napětím!

1.5.2 NEBEZPEČÍ - Pohybový modul (Drive Module) je pod napětím!

Popis

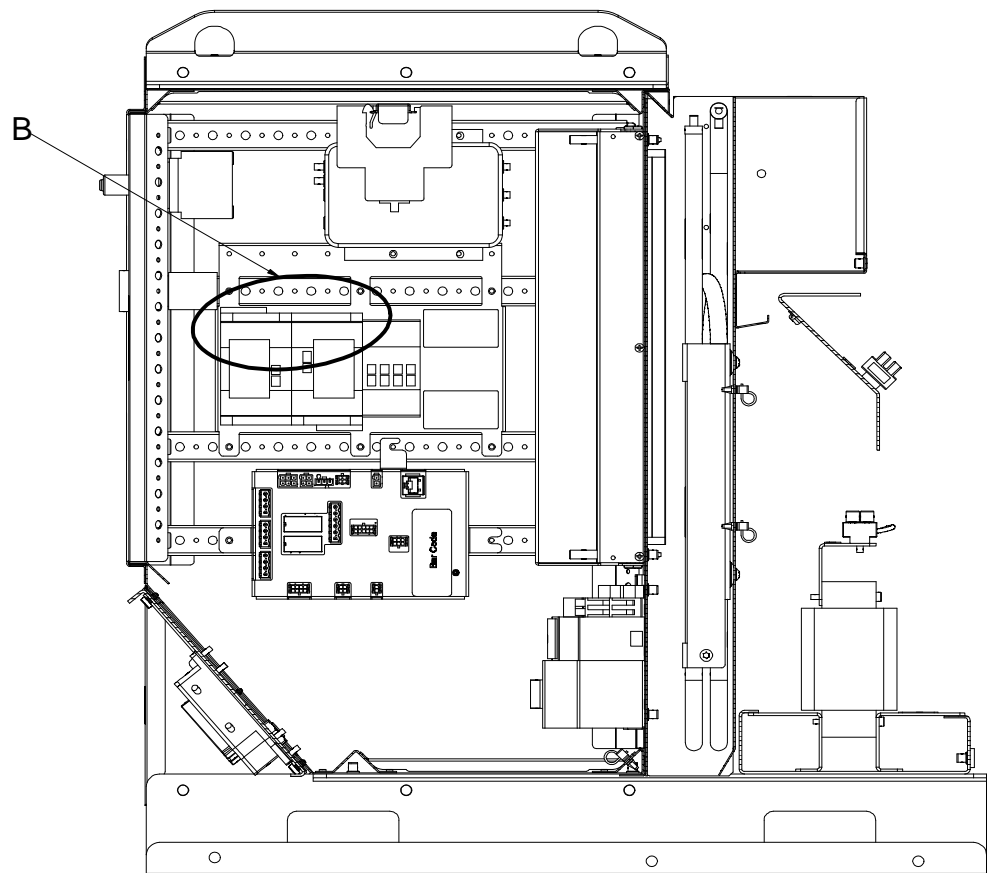
Bezprostředně za zadními kryty pohybového modulu (Drive Module) a za předním krytem může dojít ke kontaktu s vysokým napětím, a to i při vypnutých hlavních vypínačích.



en100000049

1.5.2 NEBEZPEČÍ - Pohybový modul (Drive Module) je pod napětím!

Pokračování



SECTION AA

en1000000050

A	Svorky transformátoru jsou pod napětím i při vypnutých hlavních vypínačích.
B	Svorky Motors ON jsou pod napětím i při vypnutých hlavních vypínačích.

Odstranění

Před otevřením zadního krytu u jakéhokoli modulu si přečtěte tyto informace.

Krok	Akce
1	Zkontrolujte, že bylo vypnuto vstupní napájecí napětí.
2	Pomocí voltmetru ověřte, že mezi svorkami není napětí.
3	Pokračujte v servisní činnosti.

1 Bezpečnost

1.5.3 VAROVÁNÍ – Jednotka je citlivá na elektrostatický výboj (ESD)!

1.5.3 VAROVÁNÍ – Jednotka je citlivá na elektrostatický výboj (ESD)!

Popis

Elektrostatický výboj (ESD - elektro static discharge) je přenos elektrického statického náboje mezi dvěma tělesy o různých potenciálech, buď prostřednictvím přímého kontaktu nebo prostřednictvím indukovaného elektrického pole. Při manipulaci se součástmi nebo jejich obaly mohou osoby bez uzemnění přenášet vysoké statické náboje. Tento náboj může zničit citlivou elektroniku.

Odstranění

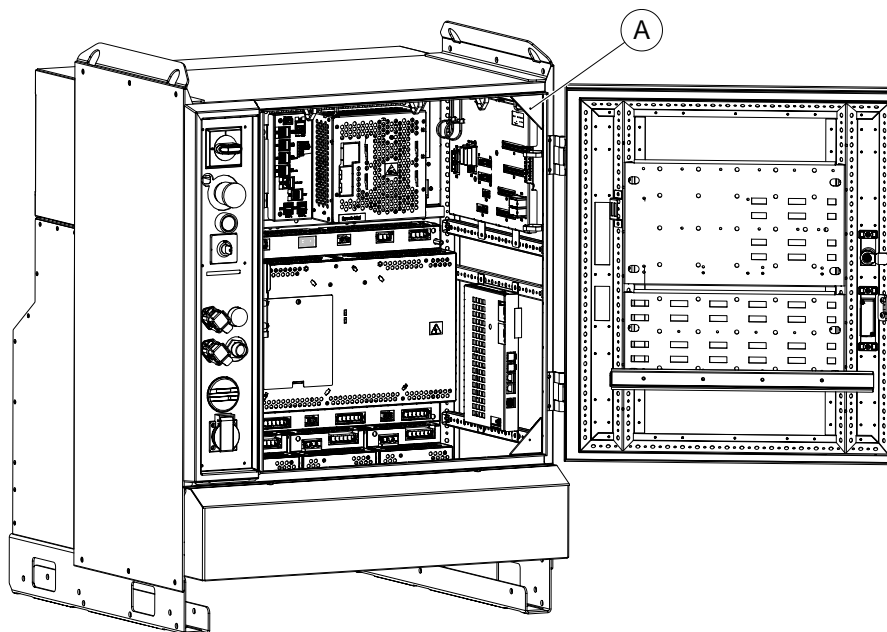
	Akce	Poznámka
1	Používejte zemnicí náramek	Zemnicí náramky se musí často zkoušet a kontrolovat, zda nejsou poškozeny a zda fungují správně.
2	Používejte ochrannou podlažní zemnicí rohož chránící proti elektrostatickému výboji.	Tato rohož musí být uzemněna přes odpor omezující proud.
3	Používejte rozptylovou stolní rohož.	Tato rohož by měla zajišťovat řízené vybíjení statických napětí. Rohož musí být uzemněna.

Umístění kolíku zemnicího náramku

Umístění kolíku pro zemnicí náramek je zobrazeno na následující ilustraci.

IRC5

Kolík pro zemnicí náramek je umístěn v pravém horním rohu.



xx130000856

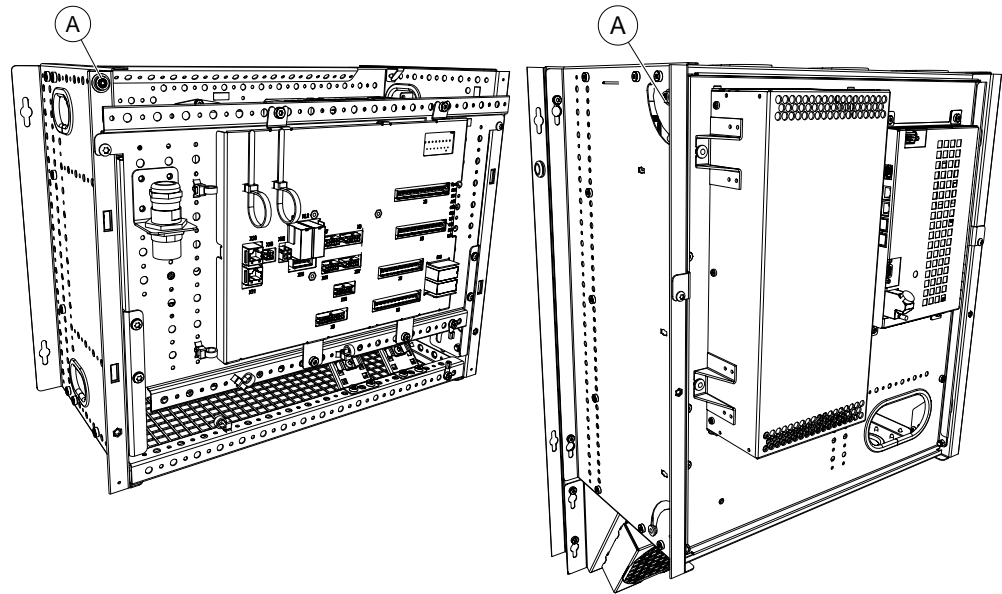
A	Kolík pro zemnicí náramek
---	---------------------------

Pokračování na další straně

1.5.3 VAROVÁNÍ – Jednotka je citlivá na elektrostatický výboj (ESD)!

Pokračování

Panel Mounted Controller



xx1300001960

A	Kolík pro zemní náramek
---	-------------------------

1 Bezpečnost

1.5.4 UPOZORNĚNÍ - Horké části mohou způsobit popálení!

1.5.4 UPOZORNĚNÍ - Horké části mohou způsobit popálení!

Popis

Při normálním provozu se řada částí robota zahřívá, zejména pohonné motory a převodovky. V některých případech může dojít i k zahřátí okolních oblastí. Při kontaktu s těmito částmi může dojít k různě závažným popáleninám.

Vzhledem k vyšší teplotě prostředí se více povrchů robota zahřívá a může dojít k popálení.



POZNÁMKA

Pohybové části ve skříni mohou být horké.

Odstranění

V následujících pokynech je popsáno, jak předcházet výše uvedeným nebezpečím:

	Akce	Info
1	Chcete-li se dotknout potenciálně horkých částí, vždy nejprve rukou z dostatečné vzdálenosti zjistěte, zda nesálají.	
2	Pokud mají být horké části vyjmuty, počkejte, dokud nevychladnou, nebo je vyjměte jiným způsobem.	
3	Teplota vybíjecího odporu může dosáhnout až 80 stupňů.	

2 Instrukce k řešení problémů

2.1 Přehled řešení problémů

Použití této příručky při řešení problémů

Následující tabulka podrobně popisuje, jak nejlépe využít informace v této příručce k řešení problémů systému robota.

Typ	Popis
Řešení problémů na základě projevů závad	<ul style="list-style-type: none"> • Závada bez zpráv protokolu událostí • Kombinace závad
Odstraňování závad podle jednotky	<ul style="list-style-type: none"> • FlexPendant • Datová komunikace • Sběrnice a jednotky I/O (vstup/výstup) • Napájení
Popis a podkladové informace	<ul style="list-style-type: none"> • Indikátory
Odstraňování závad podle protokolu událostí	<ul style="list-style-type: none"> • Jak číst zprávy protokolu událostí • Zprávy protokolu událostí

Příručka pro řešení problémů

Řešení problémů na základě projevů závad	<p>Každá závada je nejdříve zjištěna v důsledku jejího projevu, který může nebo nemusí vést k vygenerování chybové zprávy protokolu událostí. Na jednotce FlexPendant se může zobrazit chybová zpráva protokolu událostí, například že se ložisko na ose 6 příliš zahřívá nebo že nelze spustit řadič. Závady uvedené ve zprávě protokolu událostí jsou uvedeny na konci této příručky.</p> <p>Viz část Řešení problémů podle příznaků závad na str 37.</p>
Odstraňování závad podle jednotky	<p>Popisuje, jak odstraňovat závady, jestliže následující popisy správně nefungují, například:</p> <ul style="list-style-type: none"> • FlexPendant • počítačová jednotka • sběrnice a jednotky I/O (vstup/výstup) • napájení <p>Viz Řešení problémů na základě jednotek na str 61.</p>
Odstraňování závad podle protokolu událostí	<p>Uvádí všechny dostupné zprávy protokolu událostí. Mohou být zobrazeny pomocí jednotky FlexPendant nebo pomocí systému RobotStudio. Přístup ke všem zprávám může být užitečný při řešení problémů.</p> <p>Viz Řešení potíží na základě protokolu událostí na str 91.</p>

Další informace

Kromě tohoto dokumentu mohou být důležité informace obsaženy také v dalších dokumentech, např. v obvodovém schématu.

Tyto užitečné dokumenty jsou uvedeny v části [Obvodová schémata na str 543](#).

Čtete protokoly událostí

Chybové zprávy protokolů událostí, které lze zobrazit pomocí jednotky FlexPendant nebo systému RobotStudio obsahují spoustu informací o různých závadách detekovaných v systému.

Pokračování na další straně

2 Instrukce k řešení problémů

2.1 Přehled řešení problémů

Pokračování

Čtěte obvodová schémata

Obvodová schémata obsahují řadu užitečných, či dokonce nezbytných informací pro vyškoleného pracovníka, který problém řeší. Další informace najdete v části [Obvodová schémata na str 543](#).

Zkontrolujte světelné indikátory na elektronických jednotkách

Pokud je závada pravděpodobně způsobena elektronickou jednotkou (deskou s elektrickým obvody v řadiči apod.), mohou být indikátory na jednotce dobrým vodítkem.

2.2 Standardní sada nástrojů

Všeobecně

Zde je uveden seznam nástrojů, který je zapotřebí pro provedení jednotlivých prací při řešení problémů. Veškeré nástroje nutné pro provedení jakékoli opravné práce, například výměny součástí, jsou uvedeny v příslušných částech příručky k produktu.

Obsah, standardní sada nástrojů, IRC5

Nástroj	Poznámka
Šroubovák, Torx	Tx10
Šroubovák, Torx	Tx25
Šroubovák s kulovou hlavou, Torx	Tx25
Plochý šroubovák	4 mm
Plochý šroubovák	8 mm
Plochý šroubovák	12 mm
Šroubovák	křížový-1
Trubkový klíč	8 mm

Obsah, standardní sada nástrojů, řešení problémů

Množství	Č. položky	Nástroj	Poz.
-	-	Běžné dílenské nástroje	Obsah viz výše.
1	-	Multimetr	-
1	-	Osciloskop	-
1	-	Záznamník	-

2 Instrukce k řešení problémů

2.3.1 Strategie řešení problémů

2.3 Tipy a triky při řešení problémů

2.3.1 Strategie řešení problémů

Identifikujte závadu!

Každá závada se může projevovat více způsoby a pro každý z nich se může i nemusí generovat chybová zpráva protokolu událostí. Pro efektivní identifikaci závady je důležité odlišit prvotní projev od následných projevů závady.

Identifikaci závady může napomoci vytvoření přehledu dosavadních záznamů závad, jak je uvedeno v části [Vytvořte přehled dosavadních závad! na str 33](#).

Rozdělte řetězec chyb na dva!

Při řešení problémů systému je vhodné rozdělit řetězec chyb na dva. To znamená:

- Identifikujte celý řetězec.
- Zvolte a změřte očekávanou hodnotu uprostřed řetězce.
- Pomocí ní zjistíte, ve které polovině došlo k chybě.
- Dotyčnou polovinu rozdělte na dvě nové poloviny atd.
- Nakonec lze identifikovat jednu komponentu. Tu, která je vadná.

Příklad

Daná instalace robota IRB 7600 má přivedeno napájecí napětí 12 V= pro nástroj na zápěstí manipulátoru. Tento nástroj nefunguje a při kontrole se zjistilo, že není napájen napětím 12 V=.

- Zkontrolujte, zda je základna manipulátoru napájena napětím 12 V=. Měřením se zjistilo, že napětí 12 V= *není* přítomno. (Odkaz: Obvodový diagram v příručce *Product manual, IRC5*)
 - Zkontrolujte konektory mezi manipulátorem a napájecím zdrojem v řadiči. Měřením se zjistilo, že napětí 12 V= *není* přítomno. (Odkaz: Obvodový diagram v příručce *Product manual, IRC5*)
 - Zkontrolujte indikátor napájecího zdroje.
-

Zkontrolujte parametry komunikace a kabely!

Nejčastější příčiny chyb v sériové komunikaci jsou tyto:

- Závady na kabelech (např. záměna vstupních a výstupních signálů)
 - Přenosové rychlosti (rychlost přenosu dat)
 - Nesprávně nastavená šířka dat.
-

Zkontrolujte verze softwaru!

Ujistěte se, že systém RobotWare a další software spuštěný v systému mají správnou verzi. Určité verze nejsou s některými hardwarovými kombinacemi kompatibilní.

Zapište si také všechny verze běžícího softwaru, protože tato informace bude užitečná pro pracovníky technické podpory společnosti ABB.

Pokračování na další straně

Způsob zasílání hlášení o chybě místnímu pracovníkovi technické podpory společnosti ABB je popsán v části [Zasílání hlášení o chybě na str 34](#).

2 Instrukce k řešení problémů

2.3.2 Pracujte systematicky

2.3.2 Pracujte systematicky

Nevyměňujte jednotky nesystematicky!

Před výměnou *jakéhokoli dílu* je důležité určit pravděpodobnou příčinu závady a podle toho se rozhodnout, kterou jednotku vyměnit.

Nesystematické vyměňování jednotek může někdy vést k řešení naléhavého problému, ale pracovníkovi řešícímu problém zůstane několik jednotek, které mohou a nemusí bezvadně fungovat.

Nevyměňujte současně více dílů!

Pokud vyměňujete jednotku, která byla identifikována jako pravděpodobně vadná, je důležité v daném okamžiku vyměnit **pouze jednu jednotku**.

Komponenty vyměňujte vždy postupem uvedeným v části Opravy v příručce k produktu pro dotyčného robota nebo řadič.

Po výměně systém otestujte, zda došlo k vyřešení problému.

Při výměně více jednotek současně

- nelze zjistit, která jednotka byla příčinou závady,
 - dochází k velkým komplikacím s objednáním nového náhradního dílu,
 - mohou být v systému způsobeny nové závady.
-

Proveďte vizuální kontrolu!

Příčina závady je často očividná. V místě jednotky, která nepracuje správně, zkontrolujte následující skutečnosti:

- Jsou utaženy připevňovací šrouby?
 - Jsou konektory spolehlivě zapojeny?
 - Nejsou poškozeny kabely?
 - Není jednotka znečištěná (zejména u elektronických jednotek)?
 - Je instalována správná jednotka?
-

Zkontrolujte, zda nebyly v jednotce zapomenuty nějaké nástroje!

Při některých opravách je třeba zařízení robota osadit speciálními nástroji. Pokud jsou pak zapomenuty na místě (např. zařízení vypadající jako vyvažovací váleček nebo signální kabel k počítačové jednotce pro měřicí účely), mohou být příčinou nahodilého chování robota.

Zkontrolujte, zda byly po ukončení údržby odstraněny všechny nástroje!

2.3.3 Ved'te záznamy o prováděných činnostech

Vytvořte přehled dosavadních závad!

V některých případech může být určitá instalace příčinou závady, která se jindy neprojevív. Vedení záznamů o instalacích může být vynikajícím pomocníkem pro pracovníka, který problém řeší.

Při řešení problémů poskytují záznamy okolností závady následující výhody:

- upozorní pracovníka, který problém řeší, na zákonitosti příčin a následků, které nejsou při jednotlivém výskytu závady patrné
- Mohou upozornit na to, že bezprostředně před závadou dochází ke specifické události, například že je vždy spuštěn určitý pracovní cyklus.

Nahlédněte do dosavadních záznamů!

Máte-li dosavadní záznamy k dispozici, vždy do nich nahlédněte. Porad'te se rovněž s pracovníkem obsluhy, který byl u toho, když se problém vyskytl poprvé.

V jaké fázi došlo k závadě?

Pozornost při řešení problému zaměřujte podle toho, v jaké fázi k závadě došlo: Byl robot instalován nedávno? Byl v poslední době opravován?

Návod, kam zaměřit pozornost ve specifických situacích, je uveden v tabulce:

Pokud byl systém právě...	pak...
instalován	zkontrolujte: <ul style="list-style-type: none"> • konfigurační soubory, • propojení • doplňky a jejich konfiguraci
opraven	zkontrolujte: <ul style="list-style-type: none"> • všechna propojení s opravenou částí • napájení • správnost instalovaného dílu
opatřen aktualizovaným softwarem	zkontrolujte: <ul style="list-style-type: none"> • verze softwaru • kompatibilitu hardwaru a softwaru • doplňky a jejich konfiguraci
přemístěn na jiné místo (již provozovaný robot)	zkontrolujte: <ul style="list-style-type: none"> • propojení • verze softwaru

2 Instrukce k řešení problémů

2.4 Zasílání hlášení o chybě

2.4 Zasílání hlášení o chybě

Úvod

Pokud potřebujete při řešení problémů vašeho systému asistenci pracovníka technické podpory společnosti ABB, můžete zaslat hlášení o chybě, jak je uvedeno níže.

Pro usnadnění řešení problému můžete pracovníkovi technické podpory společnosti ABB zaslat speciální soubor diagnostiky, který systém na vyžádání vygeneruje.

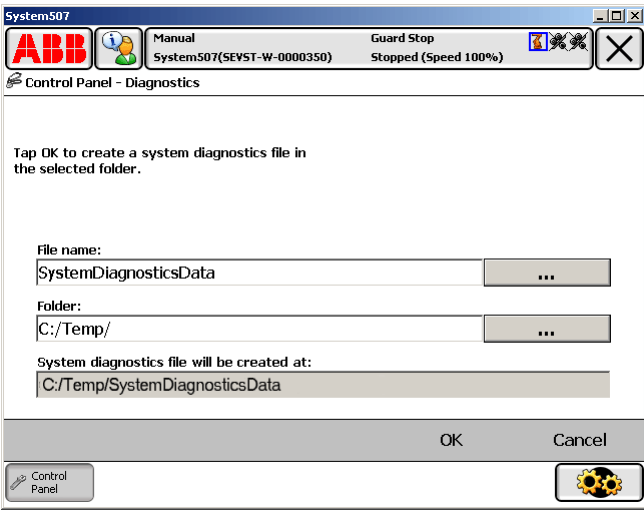
Soubor diagnostiky obsahuje:

- **Protokol událostí** Seznam všech událostí systému.
- **Zálohu** Zálohu systému pořízenou pro účely diagnostiky.
- **Systemové informace** Vnitřní systémové informace, které využije pracovník technické podpory společnosti ABB.

VŠIMNĚTE SI, že k hlášení o chybě není třeba přikládat žádné další soubory, pokud je pracovník technické podpory nevyžaduje!

Vytvoření souboru diagnostiky

Soubor diagnostiky se vytváří ručně níže uvedeným postupem.

Akce	
1	<p>Dotkněte se nabídky ABB, poté se dotkněte příkazu Ovládací panel a příkazu Diagnostika. Objeví se následující obrazovka:</p> 
2	<p>Zadejte název souboru diagnostiky, složku pro jeho uložení a dotkněte se tlačítka OK. Výchozí složkou pro uložení souboru je složka C:\Temp, lze však vybrat jinou složku, například připojenou paměť USB. Celý proces může trvat několik minut, během kterých se zobrazí zpráva „Vytváří se soubor. Čekejte prosím.“</p>
3	<p>Pro zkrácení doby přenosu můžete data zkomprimovat do souboru formátu ZIP.</p>

Pokračování na další straně

	Akce
4	Napište běžný e-mail pracovníkovi technické podpory společnosti ABB a nezapomeňte uvést následující údaje: <ul style="list-style-type: none">• Sériové číslo robota• Verze systému RobotWare• Externí doplňky• Slovní popis závady. Pomoc pracovníkovi technické podpory společnosti ABB usnadníte co nejpodrobnějším popisem.• Podle možnosti přiložte licenční klíč.• Nezapomeňte připojit soubor diagnostiky!
5	Odešlete e-mail.

Tato stránka je záměrně prázdná

3 Řešení problémů podle příznaků závad

3.1 Závady při spuštění

Úvod

V této části jsou podrobně popsány závady při spuštění a doporučené akce pro jednotlivé závady.

Důsledky

Potíže při spuštění systému

Projevy závady a příčiny

Dále jsou uvedeny možné projevy závady při spuštění:

- Nerozsvítí se indikátory LED na žádné z jednotek.
- Přerušení ochrany před chybným uzemněním.
- Nelze načíst software systému
- Jednotka FlexPendant nereaguje.
- Jednotka FlexPendant se spustí, avšak nereaguje na žádný vstup.
- Disk obsahující software systému se nespustí správně.

Doporučené akce

Dále jsou uvedeny doporučené akce pro selhání při spuštění:



POZNÁMKA

Příčinou může být výpadek napájení z nejrůznějších příčin.

	Akce	Info/ilustrace
1	Zkontrolujte, zda je přiváděno napájecí napětí a zda odpovídá povolenému rozsahu.	Tuto informaci naleznete v dokumentaci linky nebo buňky.
2	Zkontrolujte, jestli je hlavní transformátor správně připojen pro dané napětí sítě.	Postup připojení napájecího transformátoru je popsán v příručce k řadiči.
3	Zkontrolujte, zda jsou zapnuty hlavní vypínače.	
4	Zkontrolujte, jestli je do napájecího zdroje ovladače přivedeno napětí správného rozsahu.	Podle potřeby vyřešte problémy s jednotkami napájecích zdrojů, jak je vysvětleno v sekci Řešení problémů se zdrojem napájení systému na str 75 .
5	Pokud nesvítí žádný indikátor LED, pokračujte k sekci Všechny indikátory LED na řadiči jsou vypnuty na str 42 .	
6	Pokud systém nereaguje, přejděte k části Řadič nereaguje na str 39 .	
7	Pokud jednotka FlexPendant nereaguje, přejděte k sekci Potíže při spuštění jednotky FlexPendant na str 46 .	

Pokračování na další straně

3 Řešení problémů podle příznaků závad

3.1 Závady při spuštění

Pokračování

	Akce	Info/ilustrace
8	Pokud se jednotka FlexPendant spustí, avšak nekomunikuje s ovladačem, přejděte k sekci Potíže při připojení jednotky FlexPendant k řadiči na str 47 .	

3.2 Řadič nereaguje

Popis

V této části jsou podrobně popsány možné závady a doporučené akce pro jednotlivé závady.

- Řadič robota nereaguje
- Indikátory LED nesvítí

Důsledky

System nelze ovládat pomocí jednotky FlexPendant

Možné příčiny

	Projevy závad	Doporučené akce
1	Řadič není připojen k napájecímu zdroji.	Zkontrolujte, zda funguje napájení elektrické sítě a zda napětí odpovídá požadavkům řadiče.
2	Hlavní transformátor nepracuje správně nebo není správně připojen	Zkontrolujte, že byl napájecí transformátor správně připojen podle napětí rozvodné sítě.
3	Může být přerušena hlavní pojistka (Q1).	Zkontrolujte, zda není přerušena hlavní pojistka (Q1) v ovladači.

3 Řešení problémů podle příznaků závad

3.3 Nízký výkon řadiče

3.3 Nízký výkon řadiče

Popis

Řadič má nízký výkon a zdá se, že nepracuje logicky.

Jestliže ovladač vůbec nereaguje, postupujte podle podrobných instrukcí v [Řadič nereaguje na str 39](#) (Ovladač nereaguje).

Důsledky

Lze pozorovat tyto projevy:

- Provádění programu je pomalé, na pohled nelogické a někdy se zadržává.

Možné příčiny

Počítač je příliš zatížen v důsledku některé z následujících skutečností nebo jejich kombinace:

- Programy obsahují pouze příliš mnoho logických instrukcí, což vede k příliš rychlému větvení programu a k následnému přetížení procesoru.
- Interval aktualizace V/V je nastaven na příliš nízkou hodnotu a dochází k častým aktualizacím a vysokému zatížení V/V.
- Příliš často jsou využívána křížová propojení vnitřního systému a logické funkce.
- Externí systém PLC nebo jiný kontrolní počítač přistupují k systému příliš často a systém přetěžují.

Doporučené akce

	Akce	Info/ilustrace
1	Zkontrolujte, zda program neobsahuje logické instrukce (nebo jiné instrukce, jejichž provádění „nezabere žádný čas“), protože takové programy mohou být při nesplnění podmínek příčinou výkonově náročných smyček. Aby k takovým smyčkám nedocházelo, můžete do programu přidat jednu nebo několik instrukcí WAIT. Používejte krátké doby čekání instrukce WAIT, aby nedocházelo ke zbytečnému zpomalování programu.	Vhodná místa pro vložení instrukce WAIT: <ul style="list-style-type: none">• Do rutiny Main, nejlépe blízko konce rutiny.• Do smyček WHILE/FOR/GOTO, nejlépe na jejich konec, blízko částí ENDWHILE/ENDFOR apod.
2	Zkontrolujte, zda není hodnota intervalu aktualizace V/V pro jednotlivé desky V/V příliš nízká. Tyto hodnoty se mění pomocí systému RobotStudio. Jednotky V/V, z nichž nejsou pravidelně odečítány hodnoty, se mohou přepnout do režimu „změny stavu“, jak je uvedeno v příručce RobotStudio.	Společnost ABB doporučuje tyto rychlosti sběru dat: <ul style="list-style-type: none">• DSQC 327A: 1000• DSQC 328A: 1000• DSQC 332A: 1000• DSQC 377A: 20-40• Všechny ostatní: >100
3	Zkontrolujte, zda mezi systémem PLC a systémem robota není velké množství křížových propojení nebo komunikací V/V.	Intenzivní komunikace se systémy PLC nebo externími počítači může významně zatěžovat hlavní počítač systému robota.

Pokračování na další straně

	Akce	Info/ilustrace
4	Pokuste se naprogramovat systém PLC tak, aby používal instrukce vyvolávané událostmi a nikoli smyčky.	System robota má řadu fixních systémových vstupů a výstupů, které lze pro tento účel použít. Intenzivní komunikace se systémy PLC nebo externími počítači může významně zatěžovat hlavní počítač systému robota.

3 Řešení problémů podle příznaků závad

3.4 Všechny indikátory LED na řadiči jsou vypnuty

3.4 Všechny indikátory LED na řadiči jsou vypnuty

Popis

V ovladači nesvítí žádné kontrolky LED.

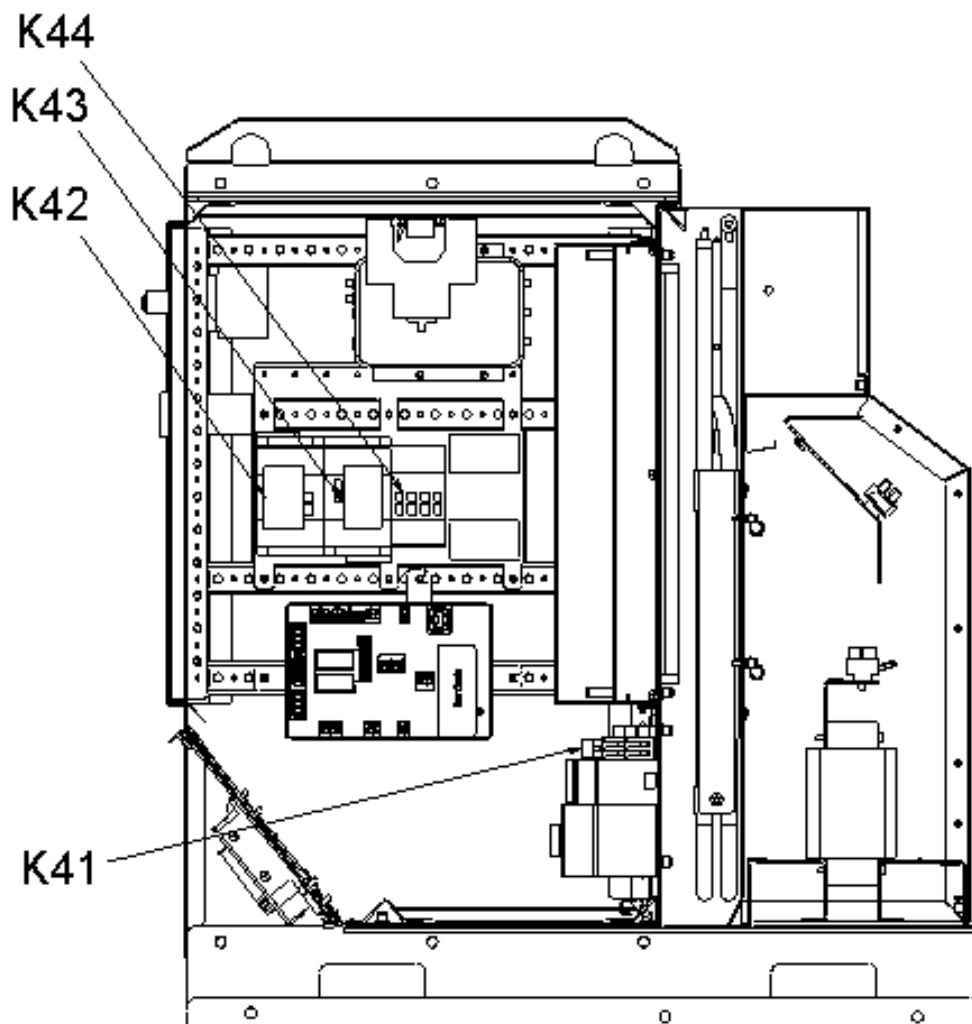
Důsledky

System nelze vůbec ovládat či spustit.

Možné příčiny

Příčiny projevů závady (seřazeno podle pravděpodobnosti):

- System není napájen.
- Hlavní transformátor není připojen k rozvodné síti se správným napětím.
- Jistič F6 (je-li použit) patrně nefunguje nebo je z nějakého důvodu rozpojený.
- Stykač K41 nefunguje nebo je z nějakého důvodu rozpojený.



en100000051

Pokračování na další straně

3 Řešení problémů podle příznaků závad

3.4 Všechny indikátory LED na řadiči jsou vypnuty *Pokračování*

Doporučené akce

	Akce	Info
1	Zkontrolujte, zda je zapnut hlavní vypínač.	
2	Zkontrolujte, zda je systém napájen.	Voltmetrem změřte vstupní napájecí napětí.
3	Zkontrolujte připojení napájecího transformátoru.	Napětí je uvedeno na svorkách. Zkontrolujte, zda odpovídá síťovému napětí v provozovně.
4	Ujistěte se, že je jistič F6 (pokud je použit) uzavřen v poloze 3.	Jistič F6 je zobrazen v obvodovém diagramu v příručce k řadiči.

3 Řešení problémů podle příznaků závad

3.5 V servisní zásuvce není napětí

3.5 V servisní zásuvce není napětí

Popis

Některé ovladače mají servisní elektrické zásuvky, a tato informace se tedy týká pouze takových modulů.

V servisní zásuvce ovladače není napětí pro napájení externích servisních zařízení.

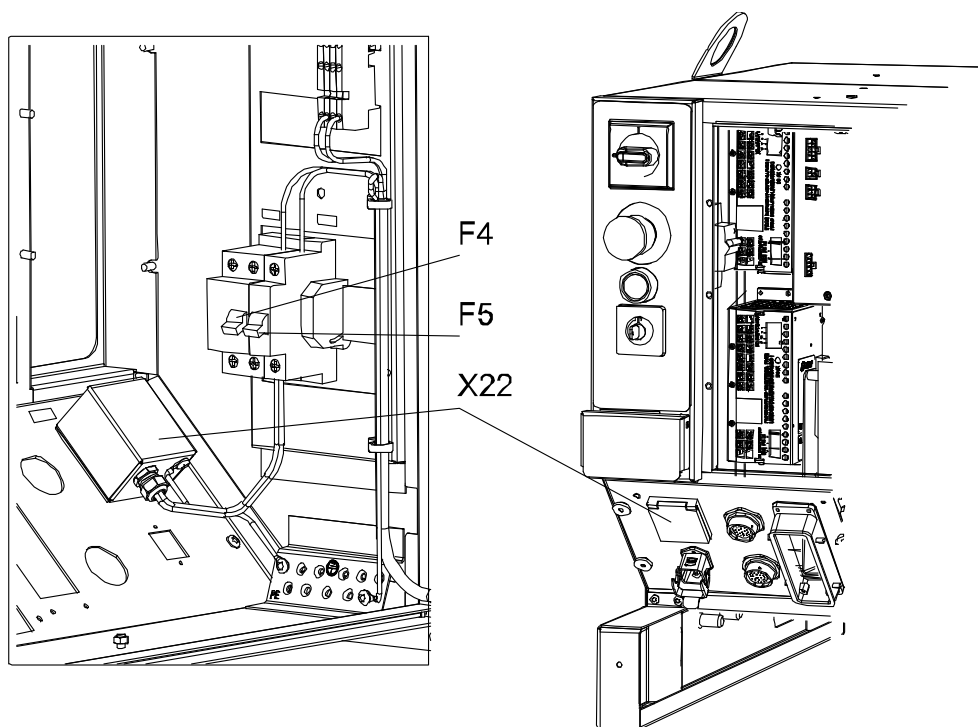
Důsledky

Zařízení připojená k servisní zásuvce ovladače nepracují.

Možné příčiny

Příčiny projevů závady (seřazeno podle pravděpodobnosti):

- Přerušovaný jistič (F5)
- Přerušena ochrana před chybným uzemněním (F4)
- Ztráta napájecího napětí
- Nesprávně připojené transformátory



xx0500001403

Doporučené akce

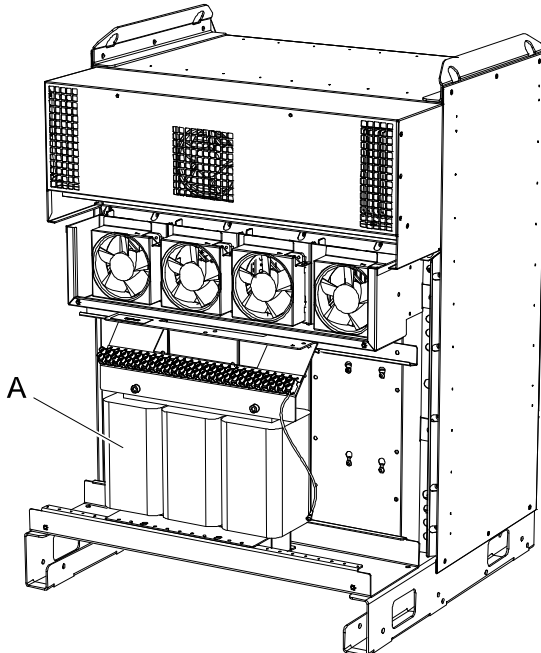
	Akce	Info
1	Zkontrolujte, jestli nebyl rozpojen jistič ovladače.	Zkontrolujte, zda zařízení připojené k servisní zásuvce nemá příliš velký odběr vedoucí k přerušení jističe.
2	Zkontrolujte, zda nebyla přerušena ochrana před chybným uzemněním.	Zkontrolujte, zda zařízení připojené k servisní zásuvce není zkratováno se zemí, což vede k přerušení ochrany před chybným uzemněním.

Pokračování na další straně

3 Řešení problémů podle příznaků závad

3.5 V servisní zásuvce není napětí

Pokračování

	Akce	Info
3	Zkontrolujte, zda napájecí napětí odpovídá specifikacím.	Hodnoty napětí naleznete v dokumentaci k lince.
4	Zkontrolujte, zda je správně připojen transformátor (A), který napájí zásuvku, tj. správnost vstupního a výstupního napětí podle specifikací.	 <p>xx0500002028</p> <p>Hodnoty napětí naleznete v dokumentaci k lince.</p>

3 Řešení problémů podle příznaků závad

3.6 Potíže při spuštění jednotky FlexPendant

3.6 Potíže při spuštění jednotky FlexPendant

Popis

Jednotka FlexPendant zcela nebo občas nereaguje.

Nelze nic zadávat a funkce jsou nedostupné.

Pokud se jednotka FlexPendant spustí, avšak na obrazovce se nic nezobrazí, postupujte podle části [Potíže při připojení jednotky FlexPendant k řadiči na str 47](#).

Důsledky

Systém nelze ovládat pomocí jednotky FlexPendant.

Možné příčiny

Příčiny projevů závady (seřazeno podle pravděpodobnosti):

- Systém není zapnutý.
- Jednotka FlexPendant není připojena k řadiči.
- Kabel z řadiče je poškozen.
- Konektor kabelu je poškozen.
- Závada na napájecím zdroji jednotky FlexPendant v řadiči.

Doporučené akce

Doporučuje se provést následující úkony (uvedené v pořadí podle pravděpodobnosti vyřešení problému):

	Akce	Info
1	Zkontrolujte, zda je systém zapnutý a jednotka FlexPendant připojena k řadiči.	Popis připojení jednotky FlexPendant k řadiči obsahuje část <i>Návod k použití - Začínáme - IRC5 a RobotStudio</i> .
2	Prohlédněte, zda není kabel jednotky FlexPendant viditelně poškozen.	Pokud je jednotka FlexPendant vadná, vyměňte ji.
3	Podle možnosti proveďte kontrolu s jinou jednotkou FlexPendant, aby se vyloučila závada na jednotce FlexPendant a kabelu jako zdroj poruchy.	
4	Je-li to možné, zkuste jednotku FlexPendant použít s jiným řadičem, aby se vyloučila možnost výskytu závady na řadiči.	

3.7 Potíže při připojení jednotky FlexPendant k řadiči

Popis

Jednotka FlexPendant se spustí, avšak na obrazovce se nic nezobrazí.

Nelze nic zadávat a funkce jsou nedostupné.

Viz také sekci [Potíže při spuštění jednotky FlexPendant na str 46](#) (Problém při spuštění FlexPendant).

Důsledky

System nelze ovládat pomocí jednotky FlexPendant.

Možné příčiny

Příčiny projevů závady (seřazeno podle pravděpodobnosti):

- Došlo k problémům v síti Ethernet.
- Došlo k problémům v hlavním počítači.

Doporučené akce

Doporučuje se provést následující úkony (uvedené v pořadí podle pravděpodobnosti vyřešení problému):

	Akce	Info
1	Zkontrolujte, zda jsou správně zapojeny všechny kabely mezi jednotkou napájecího zdroje a hlavním počítačem.	
2	Zkontrolujte, zda je jednotka FlexPendant správně připojena k řadiči.	
3	Zkontrolujte všechny indikátory na všech jednotkách v řadiči.	Všechny indikátory a jejich význam jsou uvedeny v části Kontrolky signalizující závady v ovladači na str 61 .
4	Zkontrolujte všechny stavové signály na hlavním počítači.	

3 Řešení problémů podle příznaků závad

3.8 Nahodilé zprávy o událostech u jednotky FlexPendant

3.8 Nahodilé zprávy o událostech u jednotky FlexPendant

Popis

Zprávy o událostech zobrazené na jednotce FlexPendant jsou nahodilé a neodpovídají žádným skutečným závadám robota. Zobrazují se různé typy zpráv, na pohled chybně.

Tento typ závady se může vyskytnout po nesprávně provedené rozsáhlé demontáži nebo opravě manipulátoru.

Důsledky

Významné poruchy činnosti v důsledku neustálého zobrazování zpráv.

Možné příčiny

Příčiny projevů závady (seřazeno podle pravděpodobnosti):

- Nejsou správně zapojeny vnitřní kabely manipulátoru. Možné příčiny: špatné připojení kabelů, příliš krátké smyčky kabelů vedoucí k napnutí kabelů během pohybu manipulátoru, sedřená nebo otěrem poškozená izolace, zkratování kabelů se zemí.

Doporučené akce

Doporučuje se provést následující úkony (uvedené v pořadí podle pravděpodobnosti vyřešení problému):

	Akce	Info
1	Prohlédněte všechny vnitřní kabely manipulátoru, zejména všechny kabely, které byly rozpojeny, jinak zapojeny nebo sdruženy během minulé opravy.	Znovu provedte zapojení všech kabelů podle příručky k produktu robota.
2	Zkontrolujte všechny konektory a jejich správné zapojení a zajištění.	
3	Prohlédněte kabely, zda nemají poškozenou izolaci.	Vyměňte všechny vadné kabely podle příručky k produktu robota.

3.9 Potíže při ručním přestavování robota

Popis

System lze spustit, avšak pákový ovladač na jednotce FlexPendant nefunguje.

Důsledky

Robota nelze ručně přestavovat.


Možné příčiny

Příčiny projevů závady (seřazeno podle pravděpodobnosti):

- Pákový ovladač je nefunkční.
- Je možné, že došlo k vychýlení pákového ovladače.

Doporučené akce

Doporučuje se provést následující úkony (uvedené v pořadí podle pravděpodobnosti vyřešení problému):

	Akce	Info
1	Zkontrolujte, zda se řadič nachází v ručním režimu.	Popis změny pracovního režimu je obsažen v části <i>Návod k použití - IRC5 s jednotkou FlexPendant</i> .
2	Zkontrolujte, zda je jednotka FlexPendant správně připojena k řídicímu modulu (Control Module).	
3	Resetujte jednotku FlexPendant.	Stiskněte resetovací tlačítko umístěné na zadní části jednotky FlexPendant.  POZNÁMKA Pomocí resetovacího tlačítka se resetuje jednotka FlexPendant, nikoli systém na řadiči.

3 Řešení problémů podle příznaků závad

3.10 Selhání zavedení nového firmwaru

3.10 Selhání zavedení nového firmwaru

Popis

Automatický proces může při zavádění nového firmwaru selhat.

Důsledky

Automatický proces zavádění do paměti flash byl přerušen a systém se zastaví.

Možné příčiny

K této poruše nejčastěji dochází v důsledku nedostatečné kompatibility hardwaru a softwaru.

Důsledky

Doporučuje se provést následující úkony (uvedené v pořadí podle pravděpodobnosti vyřešení problému):

	Akce	Info
1	V protokolu událostí vyhledejte zprávu se specifikací jednotky, u níž se proces nezdařil.	Přístup k protokolům lze rovněž získat z aplikace RobotStudio.
2	Nebyla daná jednotka v nedávné době vyměněna? Pokud ANO, zkontrolujte, zda jsou verze staré a nové jednotky shodné. Pokud NE, zkontrolujte verze softwarů.	
3	Byl v nedávné době vyměněn systém RobotWare? Pokud ANO, zkontrolujte, zda jsou verze staré a nové jednotky shodné. Pokud NE, postupujte dále.	
4	Ve spolupráci s místním zástupcem společnosti ABB ověřte, zda je verze firmwaru kompatibilní s kombinací vašeho hardwaru a softwaru.	

3.11 Nekonzistentní přesnost cesty

Popis

Cesta bodu TCP robota není konzistentní. Občas se mění, může být navíc slyšet hluk z ložisek, převodů a jiných míst.

Důsledky

Nelze pokračovat ve výrobě.

Možné příčiny

Příčiny projevů závady (seřazeno podle pravděpodobnosti):

- Robot není správně kalibrován.
- TCP robota není správně definován .
- Poškozená rovnoběžná tyč (pouze u robotů s rovnoběžnými tyčemi)
- Poškozen mechanický spoj mezi motorem a převody. Jedná se častou příčinu hluku vydávaného vadným motorem.
- Poškozená nebo opotřebovaná ložiska (zejména je-li nekonzistence cesty doprovázena zvuky klepání nebo drhnutí u jednoho nebo více ložisek).
- K řadiči je možná připojen nesprávný typ robota.
- Možná nedochází ke správnému uvolnění brzd.

Doporučené akce

K nápravě projevů závady se doporučují následující akce (seřazeny podle pravděpodobnosti):

	Akce	Info/ilustrace
1	Zkontrolujte, zda jsou správně definovány nástroj a pracovní objekt robota.	Postupy jejich definování jsou popsány v příručce <i>Návod k použití - IRC5 s jednotkou FlexPendant</i> .
2	Zkontrolujte pozici počítadla otáčení.	V případě potřeby proveďte aktualizaci.
3	Podle potřeby proveďte novou kalibraci os robota.	Postup kalibrace robota je popsán v příručce <i>Návod k použití - IRC5 s jednotkou FlexPendant</i> .
4	Po zvuku vyhledejte vadné ložisko.	Vyměňte vadné ložisko postupem uvedeným v příručce k produktu pro daného robota.
5	Po zvuku vyhledejte vadný motor. Podle znalosti cesty TCP robota určete, u které osy (a tedy u kterého motoru) může být závada.	Vyměňte vadný motor nebo převod postupem uvedeným v příručce k produktu pro daného robota.
6	Zkontrolujte přesnost rovnoběžných tyčí (pouze u robotů s rovnoběžnými tyčemi).	Vyměňte vadnou rovnoběžnou tyč postupem uvedeným v příručce k produktu pro daného robota.
7	Ujistěte se, že je připojen správný typ robota, jak je uvedeno v konfiguračních souborech.	
8	Zkontrolujte, zda dobře fungují brzdy robota.	Pokračujte postupem v části Potíže při uvolnění brzd robota na str 56 .

3 Řešení problémů podle příznaků závad

3.12 Olej nebo mastnota na motoru nebo převodovkách

3.12 Olej nebo mastnota na motoru nebo převodovkách

Popis

Do míst kolem motoru nebo převodovek možná uniká olej. Může k tomu docházet u základny v blízkosti styčné plochy nebo na nejvzdálenějším konci motoru u dekodéru.

Důsledky

V některých případech, a to při úniku pouze malého množství oleje, to nemusí mít kromě povrchového znečištění žádné vážnější důsledky. **Avšak** v některých případech jsou od unikajícího oleje mastné brzdy a manipulátor se při vypnutí zhroutí.


Možné příčiny

Příčiny projevů závady (seřazeno podle pravděpodobnosti):

- Netěsné těsnění mezi převodovkou a motorem.
- Převodovka je přeplněna olejem.
- Olej v převodovce je příliš horký.

Doporučené akce

K nápravě projevů závady se doporučují následující akce (seřazeny podle pravděpodobnosti):

	Akce	Info
1	 UPOZORNĚNÍ Chcete-li se přiblížit k potenciálně horké součásti robota, dodržujte bezpečnostní pokyny v části UPOZORNĚNÍ - Horké části mohou způsobit popálení! na str 26.	
2	Prohlédněte všechna těsnění a ucpávky mezi motorem a převodovkou. Různé modely manipulátoru používají různé typy těsnění.	Vyměňte těsnění a ucpávky postupem uvedeným v příručce k produktu pro daného robota.
3	Zkontrolujte hladinu oleje v převodovce.	Správná hladina oleje je uvedena v příručce k produktu pro daného robota.
4	Příčinou příliš horkého oleje může být: <ul style="list-style-type: none">• Je použita nesprávná kvalita nebo hladina oleje.• pracovní cyklus robota příliš zatěžuje danou osu. Zjistěte, zda je možné naprogramovat v aplikaci krátké prodlevy pro vychladnutí;• Přetlak v převodovce.	Zkontrolujte doporučenou hladinu a typ oleje podle příručky k produktu pro daného robota. Manipulátory provádějící určité velmi náročné pracovní cykly lze opatřit olejovými zátkami s odvětráváním. Manipulátory pro normální provoz jimi nejsou vybaveny, lze je však zakoupit u místního zástupce společnosti ABB.

3.13 Mechanický hluk

Popis

Za normálního provozu by neměly motory, převodovky, ložiska apod. vydávat žádný hluk. Vadná ložiska vydávají krátce před zadřením škrábavé, skřípavé nebo klepavé zvuky.

Důsledky

Vadná ložiska vedou k nekonzistenci přesnosti cesty a ve vážných případech se mohou klouby zcela zaseknout.

Možné příčiny

Příčiny projevů závady (seřazeno podle pravděpodobnosti):


- Opotřebovaná ložiska.
- Do ložisek vnikla nečistota.
- Ložiska jsou nedostatečně promazána.

Pokud hluk vychází z ložisek, může se jednat o následující stav:

- Přehřátí.

Doporučené akce

Doporučuje se provést následující úkony (uvedené v pořadí podle pravděpodobnosti vyřešení problému):

	Akce	Info
1	 UPOZORNĚNÍ Chcete-li se přiblížit k potenciálně horké součásti robota, dodržujte bezpečnostní pokyny v části UPOZORNĚNÍ - Horké části mohou způsobit popálení! na str 26.	
2	Zjistěte, které ložisko vydává hluk.	
3	Zkontrolujte, zda je ložisko dostatečně mazáno.	Specifikace je uvedena v příručce k produktu pro daného robota.
4	Pokud možno, rozeberte kloub a změřte vůli.	Specifikace je uvedena v příručce k produktu pro daného robota.
5	Ložiska v motoru se nevyměňují jednotlivě, je třeba vyměnit celý motor.	Vyměňte vadné motory postupem uvedeným v příručce k produktu pro daného robota.
6	Zkontrolujte, zda jsou ložiska správně instalována.	Obecné pokyny pro manipulaci s ložisky jsou uvedeny také v příručce k produktu pro daného robota.

Pokračování na další straně

3 Řešení problémů podle příznaků závad

3.13 Mechanický hluk

Pokračování

	Akce	Info
7	<p>Příčinou příliš horkého oleje může být:</p> <ul style="list-style-type: none">• Je použita nesprávná kvalita nebo hladina oleje.• pracovní cyklus robota příliš zatěžuje danou osu. Zjistěte, zda je možné naprogramovat v aplikaci krátké prodlevy pro vychladnutí;• Přetlak v převodovce.	<p>Zkontrolujte doporučenou hladinu a typ oleje podle příručky k produktu pro daného robota.</p> <p>Manipulátory provádějící určité velmi náročné pracovní cykly lze opatřit olejovými zátkami s odvětráváním. Manipulátory pro normální provoz jimi nejsou vybaveny, lze je však zakoupit u místního zástupce společnosti ABB.</p>

3.14 Manipulátor při vypnutí kolabuje

Popis

Manipulátor je schopen správně pracovat ve stavu Motors ON, ve stavu Motors OFF však kolabuje pod vlastní vahou.

Mechanická brzda pro přidržení os, která je součástí každého motoru, není schopna udržet váhu ramene manipulátoru.

Důsledky

Závada může způsobit vážný úraz nebo usmrcení osoby pracující v daném místě nebo poškodit manipulátor a/nebo okolní zařízení.

Možné příčiny

Příčiny projevů závady (seřazeno podle pravděpodobnosti):

- závada brzd;
- závada napájecího zdroje brzy.

Doporučené akce

Doporučuje se provést následující úkony (uvedené v pořadí podle pravděpodobnosti vyřešení problému):

	Akce	Info
1	Zjistěte, který motor způsobuje kolaps robota.	
2	Ve stavu vypnutých motorů zkontrolujte napájecí zdroj kolabujícího motoru.	Prostudujte si také obvodová schémata v příručkách k produktu pro daného robota a řadič .
3	Odmontujte dekodér motoru a zkontrolujte, zda nedochází k úniku oleje.	Pokud je motor vadný, musí být celá jeho jednotka vyměněna postupem uvedeným v příručce k produktu pro daného robota.
4	Odmontujte motor od převodovky a prohlédněte jej ze strany pohonu.	Pokud je motor vadný, musí být celá jeho jednotka vyměněna postupem uvedeným v příručce k produktu pro daného robota.

3 Řešení problémů podle příznaků závad

3.15 Potíže při uvolnění brzd robota

3.15 Potíže při uvolnění brzd robota

Popis

Při zahájení provozu robota nebo při jeho přestavování se musí vnitřní brzdy robota uvolnit a umožnit pohyb.

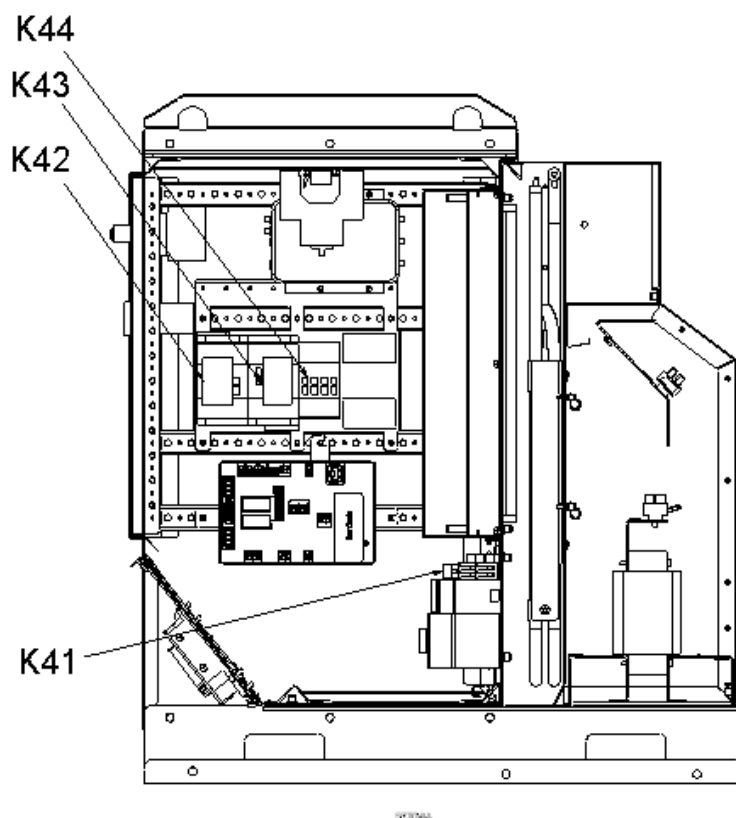
Důsledky

Pokud se brzdy neuvolní, robot nemůže vykonávat žádný pohyb a může být vygenerována řada zpráv protokolu chyb.

Možné příčiny

Příčiny projevů závady (seřazeno podle pravděpodobnosti):

- Stykač brzdy (K44) nepracuje správně.
- Systém nepřechází do stavu Motors ON správně.
- Je vadná brzda osy robota.
- Výpadek napájecího napětí brzdy 24 V.



Pokračování na další straně

Doporučené akce

V této části je uveden postup pro případ, že se neuvolní brzdy robota.

	Akce	Info
1	Ujistěte se, že je aktivován stykač brzdy.	Mělo by být slyšet „cvaknutí“, popřípadě lze změřit odpor na pomocných kontaktech v horní části stykače.
2	Ujistěte se, že jsou aktivovány stykače RUN (K42 a K43). POZOR! Musí být aktivovány oba stykače, nikoli pouze jeden z nich!	Mělo by být slyšet „cvaknutí“, popřípadě lze změřit odpor na pomocných kontaktech v horní části stykače.
3	Pomocí tlačítek na robotu otestujte brzdy. Pokud nefunguje pouze jedna z brzd, je pravděpodobně tato brzda vadná a je třeba ji vyměnit. Pokud nefunguje ani jedna brzda, došlo patrně k výpadku napájecího napětí brzd 24 V BRAKE.	Umístění tlačítek se liší v závislosti na modelu robota. Podrobnosti naleznete v příručce k produktu pro daného robota!
4	Kontrolou napájecího zdroje ověřte, jestli závada není na napájecím napětí brzd 24V BRAKE.	
5	Příčinou přetrvávající aktivace brzd může být řada dalších závad v systému. V takových případech budou další informace uvedeny ve zprávách protokolu událostí.	Přístup k protokolům lze rovněž získat z produktu RobotStudio.

3 Řešení problémů podle příznaků závad

3.16 Nepravidelně se vyskytující chyby

3.16 Nepravidelně se vyskytující chyby

Popis

Za provozu se mohou chyby a závady vyskytovat zdánlivě nahodile.

Důsledky

Činnost je přerušena a občas se zobrazí zpráva protokolu událostí, která někdy zdánlivě nesouvisí s aktuální závadou systému. Tento typ problému se někdy týká řetězce nouzového zastavení nebo aktivačních zařízení a občas může být velmi obtížné určit důvod.

Možné příčiny

Takové chyby se mohou v systému robota vyskytnout kdykoli a mohou být způsobeny následujícími faktory:

- vnější rušení
- vnitřní rušení
- volné nebo studené spoje, např. nesprávně zapojené stínění kabelu,
- tepelné jevy, např. velké změny teploty v provozovně.

Doporučené akce

K nápravě projevů závady se doporučují následující akce (seřazeny podle pravděpodobnosti):

	Akce	Info/ilustrace
1	Zkontrolujte kabeláž, zejména kabely v řetězcích nouzového zastavení a aktivačních zařízení. Zkontrolujte spolehlivé připojení konektorů.	
2	Zkontrolujte, zda nemohou být vodičkem indikátory signalizující nějakou závadu.	Všechny indikátory a jejich význam jsou uvedeny v části Kontroly signalizující závady v ovladači na str 61 .
3	Zkontrolujte zprávy v protokolu událostí. Někdy se nepravidelně vyskytují určité kombinace chyb.	Zprávy protokolu událostí lze zobrazit na jednotce FlexPendant nebo pomocí systému RobotStudio.
4	Při každém výskytu daného typu chyby zkontrolujte chování robota.	Podle možnosti ved'te záznamy o poruchách v denících apod.
5	Zkontrolujte, zda se také pravidelně nemění nějaké podmínky v pracovním prostředí robota, např. rušení nějakým elektrickým zařízením, které je v činnosti pouze v určitém okamžiku.	
6	Zjistěte, zda podmínky prostředí (například teplota okolí, vlhkost apod.) mají nějaký vliv na závadu.	Podle možnosti ved'te záznamy o poruchách v denících apod.

3.17 Nucené spuštění zaváděcí aplikace

Popis

Řadič robota běží vždy v jednom ze dvou následujících režimů:

- Běžný provozní režim (je zvolen uživatelem vytvořený systém)
- Režim zaváděcí aplikace (pokročilý údržbový režim)

Ve vzácných případech může vážná chyba (v programu nebo konfiguraci zvoleného systému) zabránit řadiči v řádném spuštění v běžném provozním režimu. Typickým příkladem je nové spuštění řadiče po změně síťové konfigurace, což způsobí, že řadič nereaguje na FlexPendant, RobotStudio nebo FTP. Pro zotavení řadiče robota z této situace byl implementován nový způsob (*force starting of Boot Application through main power switch*), který vynutí spuštění řadiče v režimu zaváděcí aplikace.

Důsledky

Systém má problémy se spuštěním nebo FlexPendant se nemůže připojit k systému.

Doporučené akce

Opakujte následující činnost třikrát za sebou:

- 1 Zapněte (ON) hlavní síťový vypínač.
- 2 Počkejte asi 20 sekund.
- 3 Vypněte (OFF) hlavní síťový vypínač.

Aktuálně aktivní systém je zrušen a je proveden nucený start zaváděcí aplikace při následujícím spuštění. Tím je umožněno zachránit některá data ze systému, který se řádně nespouští.



POZNÁMKA

Tato činnost by neměla ovlivnit žádný ze souborů v adresářích příslušejících ke zrušenému systému, a tato činnost nemá žádný účinek, jestliže řadič je již v režimu zaváděcí aplikace.

Tato stránka je záměrně prázdná

4 Řešení problémů na základě jednotek

4.1 Kontrolky signalizující závady v ovladači

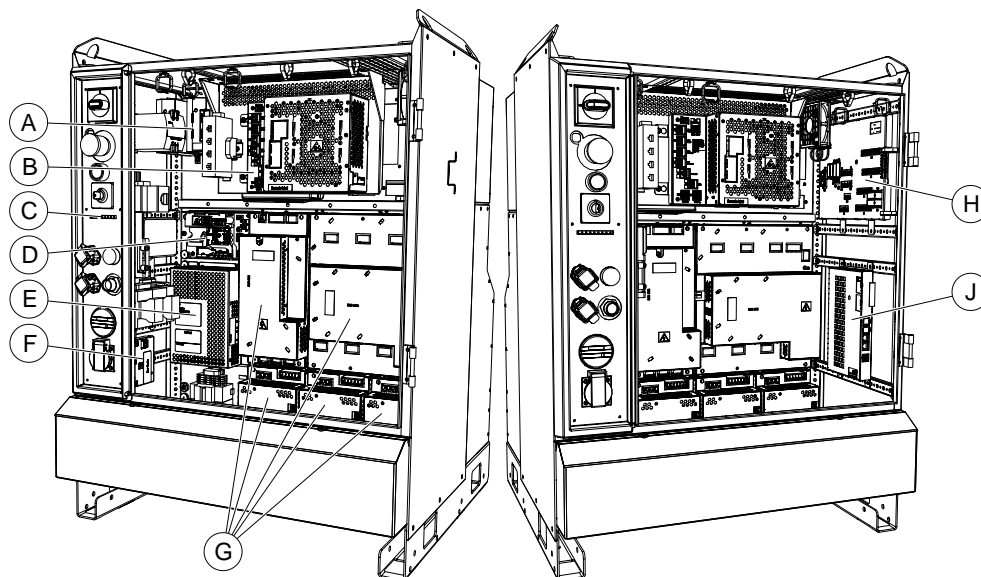
Všeobecně

Ovladač obsahuje řadu kontrolky LED (indikátorů), které poskytují důležité informace pro účely řešení problémů. Pokud se při zapnutí systému nerozsvítí žádný indikátor, řešte problém postupem v části [Všechny indikátory LED na řadiči jsou vypnuty na str 42](#).

Všechny indikátory na jednotlivých jednotkách a jejich význam jsou uvedeny v následujících částech.

Všechny jednotky s indikátory jsou uvedeny na následujícím obrázku:

Jednotky s kontrolkami LED v ovladači



xx1300000858

A	Zákaznický napájecí zdroj I/O	Odstraňování závad na zdroji napájení zákaznického I/O na str 88
B	Počítačová jednotka	Odstraňování závad na počítačové jednotce na str 66
C	Deska indikátorů	Deska indikátorů na str 62
D	Rozvodná deska	Odstraňování závad na rozvodné desce na str 81
E	Napájení systému	Řešení problémů se zdrojem napájení systému na str 75
F	Deska rozhraní stykače	Odstraňování závad na desce rozhraní stykače na str 86
G	Pohonný systém	Odstraňování závad u jednotky pohonného systému na str 71
H	Deska panelu	Odstraňování závad na desce panelu na str 69

Pokračování na další straně

4 Řešení problémů na základě jednotek

4.1 Kontrolky signalizující závady v ovladači

Pokračování

J	Počítač osy	Odstraňování závad na osovém počítači na str 73
---	-------------	---

Deska indikátorů

Funkce kontrolky LED na desce LED jsou stejné jako na desce panelu, viz sekce [Odstraňování závad na desce panelu na str 69](#).

Pokud deska kontrolky LED nepracuje a deska panelu ano, může být problém v komunikaci mezi těmito deskami nebo v desce kontrolky samotné. Zkontrolujte kabely mezi oběma deskami.

4.2 Řešení problémů u jednotky FlexPendant

Všeobecně

Jednotka FlexPendant komunikuje prostřednictvím desky panelu s hlavním počítačem. Jednotka FlexPendant je fyzicky připojena k desce panelu kabelem, který vede +24 V a dva řetězce aktivačních zařízení a nouzové zastavení.

Postup

Dále je popsán postup v případě, že jednotka FlexPendant nefunguje správně.

	Akce	Info/ilustrace
1	Pokud jednotka vůbec FlexPendant nereaguje, postupujte podle podrobných pokynů uvedených v části Potíže při spuštění jednotky FlexPendant na str 46 .	
2	Pokud se jednotka FlexPendant spustí, avšak nefunguje správně, postupujte podle části Potíže při připojení jednotky FlexPendant k radiči na str 47 .	
3	Pokud se jednotka FlexPendant spustí, zdánlivě funguje, avšak zobrazuje nahodilé zprávy, pokračujte postupem v části Nahodilé zprávy o událostech u jednotky FlexPendant na str 48 .	
4	Zkontrolujte zapojení a neporušenost kabelu.	
5	Zkontrolujte zdroj napájecího napětí 24 V.	
6	Přečtěte si chybovou zprávu a postupujte podle všech uvedených instrukcí.	

Restartování zablokované jednotky FlexPendant

V případě, že FlexPendant je zablokován softwarovou chybou nebo nesprávným použitím, můžete ho odblokovat buď použitím joysticku nebo tlačítka pro reset (je umístěno na zadní straně FlexPendantu s USB portem).

Při odblokování jednotky Flexpendant pomocí pákového ovladače postupujte takto.

	Akce	Info
1	Tříkrát nastavte pákový ovladač až na doraz doprava.	Pákový ovladač je třeba posunout až do krajní polohy. Provedte to jemným a přesným pohybem.
2	Jednou nastavte pákový ovladač až na doraz doleva.	
3	Jednou nastavte pákový ovladač až nadoraz dolů.	
4	Zobrazí se dialogové okno. Dotkněte se tlačítka Reset .	Jednotka FlexPendant bude restartována.

4 Řešení problémů na základě jednotek

4.3 Řešení problémů s komunikací

4.3 Řešení problémů s komunikací

Přehled

V této části je popsáno řešení problémů s komunikací v řídicím a pohybovém modulu.

Postup řešení problémů

Při řešení problémů s komunikací postupujte níže uvedeným způsobem.

	Akce	Info/ilustrace
1	Závady na kabelech (např. záměna vstupních a výstupních signálů)	
2	Přenosové rychlosti (rychlost přenosu dat)	
3	Nesprávně nastavená šířka dat.	

4.4 Řešení problémů se sběrnici fieldbus a jednotkami V/V

Kde nalézt informace

Informace o řešení problémů sběrnic fieldbus a jednotek V/V naleznete v příručce k příslušné sběrnici nebo jednotce V/V.

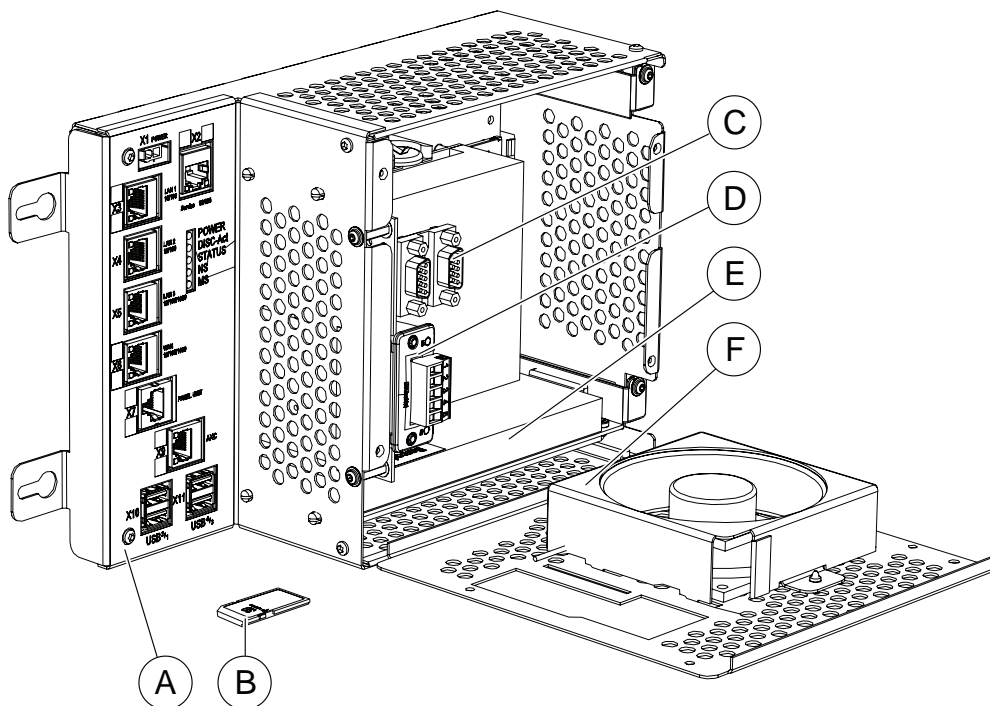
4 Řešení problémů na základě jednotek

4.5 Odstraňování závad na počítačové jednotce

4.5 Odstraňování závad na počítačové jednotce

Díly počítačové jednotky

Obrázek dole ukazuje uložení dílů v počítačové jednotce DSQC1000.



xx1300000851

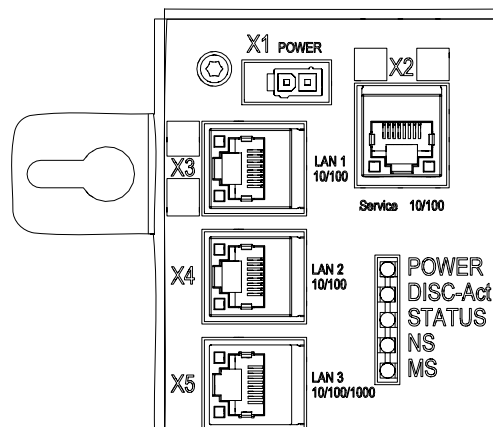
	Popis	Typ
A	Počítačová jednotka	DSQC1000
B	Velkokapacitní paměť s bootladerem 2 GB	DSQC1008
C	Kompletní rozšiřovací deska	DSQC1003
D	PROFINET Adaptér podřízené sběrnice fieldbus	DSQC 688
D	PROFIBUS Adaptér podřízené sběrnice fieldbus	DSQC 667
D	Ethernet/IP Adaptér podřízené sběrnice fieldbus	DSQC 669
D	DeviceNet Adaptér podřízené sběrnice fieldbus	DSQC1004
E	DeviceNet Master/Slave PCIeexpress	DSQC1006
E	PROFIBUS-DP Master/Slave PCIeexpress	DSQC1005
F	Ventilátor se zásuvkou	

Více informací o náhradních dílech najdete v *Product manual - IRC5*.

Pokračování na další straně

Světelné indikátory LED

Na následujícím obrázku jsou uvedeny indikátory LED na počítačové jednotce:



xx130000857

Popis	Význam
POWER (zelená)	<p>Normální spuštění:</p> <ul style="list-style-type: none"> Vypnuto (OFF), Během normálního spuštění kontrolka LED nesvítí, dokud není spuštěn modul COM Express uvnitř počítače. SOLID ON (Stále svítí), Po ukončení průběhu spouštění kontrolka LED svítí bez přerušení. <p>Porucha během spouštění (vypínání během blikání). Jedno až čtyři krátká bliknutí, jedna sekunda vypnuto. To se opakuje až do vypnutí napájení.</p> <ul style="list-style-type: none"> Vnitřní porucha napájení, FPGA, a/nebo modul COM Express. Vyměňte počítačovou jednotku. <p>Porucha napájení během provozu (rychlé záblesky během blikání) Jedno až pět zablikání, 20 rychlých záblesků. To se opakuje až do vypnutí napájení.</p> <ul style="list-style-type: none"> Dočasný pokles napětí, provedte cyklus zapnutí ovladače. Zkontrolujte napětí napájecího zdroje k počítačové jednotce. Vyměňte počítačovou jednotku.
DISC-Act (žlutá)	<p>(Aktivita disku.) Indikuje zapisování počítače na SD kartu.</p>
STATUS (červená/zelená)	<p>Postup spuštění:</p> <ol style="list-style-type: none"> STÁLÁ ČERVENÁ, načítání bootladeru. BLIKAJÍCÍ ČERVENÁ, načítání obrázku. BLIKAJÍCÍ ZELENÁ, načítání RobotWare. STÁLÁ ZELENÁ, systém je připraven. <p>Signalizace závady:</p> <ul style="list-style-type: none"> STÁLÁ ČERVENÁ, zkontrolujte SD kartu. BLIKAJÍCÍ ČERVENÁ, zkontrolujte SD kartu. BLIKAJÍCÍ ZELENÁ, prohlédněte si zprávy o závadách na Flex-Pendant nebo CONSOLE.
NS (červená/zelená)	<p>(Stav sítě) Nepoužito.</p>
MS (červená/zelená)	<p>(Stav modulu) Nepoužito.</p>

Pokračování na další straně

4 Řešení problémů na základě jednotek

4.5 Odstraňování závad na počítačové jednotce

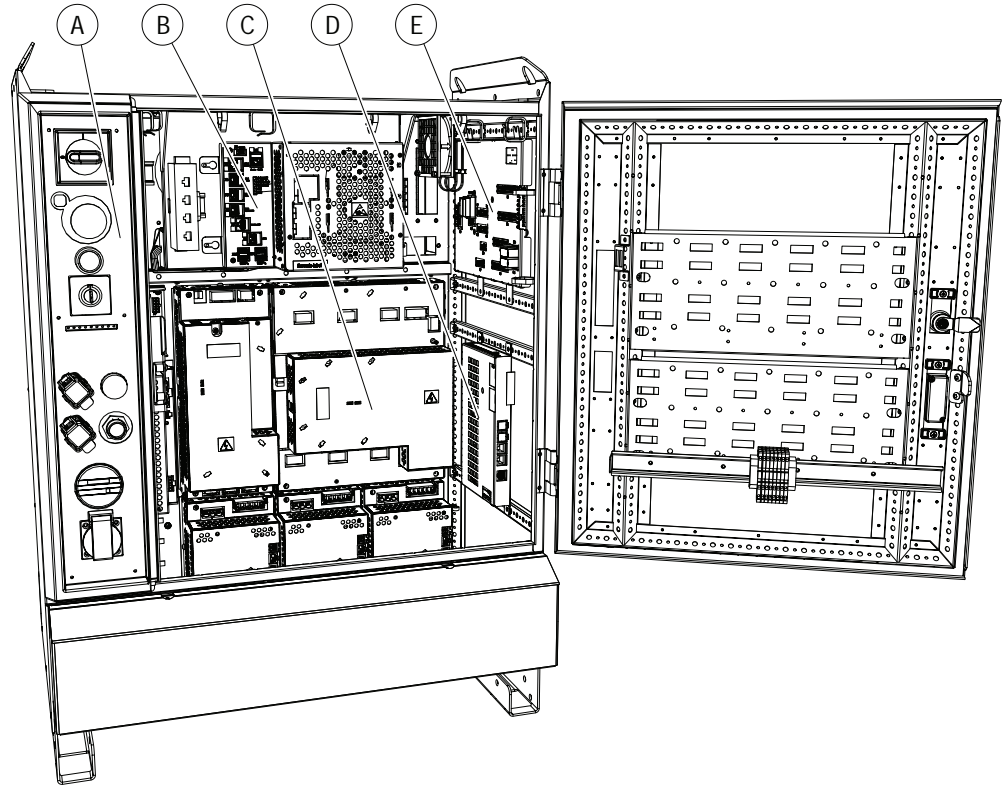
Pokračování

Pro informace o kontrolkách LED na adaptéru podřízené sběrnice (fieldbus) AnybusCC a desce hlavní/podřízené sběrnice (fieldbus) PCIExpress viz odpovídající příručku ke sběrnici.

4.6 Odstraňování závad na desce panelu

Umístění

Jednotka desky panelu, DSQC 643 je umístěna tak, jak ukazuje obrázek dole.



xx130000679

A	Panel operátora
B	Počítačová jednotka
C	Pohonný systém
D	Počítač osy
E	Jednotka panelu operátora

Pokračování na další straně

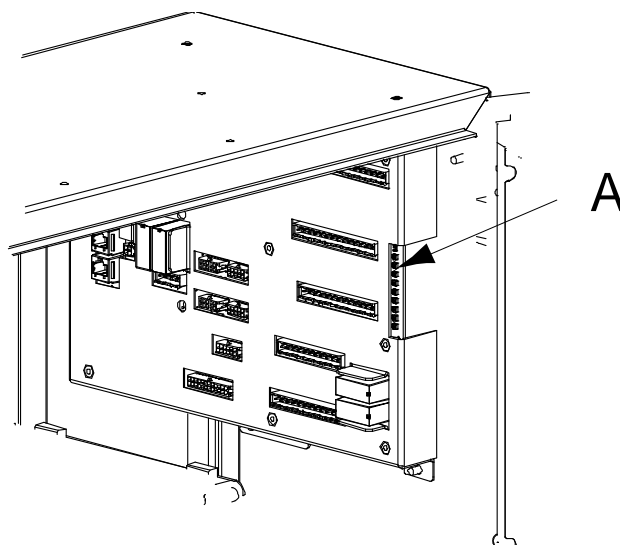
4 Řešení problémů na základě jednotek

4.6 Odstraňování závad na desce panelu

Pokračování

Kontrolky LED

Na následujícím obrázku jsou uvedeny indikátory na desce panelu:



xx0400001076

A	Indikátory na desce panelu
---	----------------------------

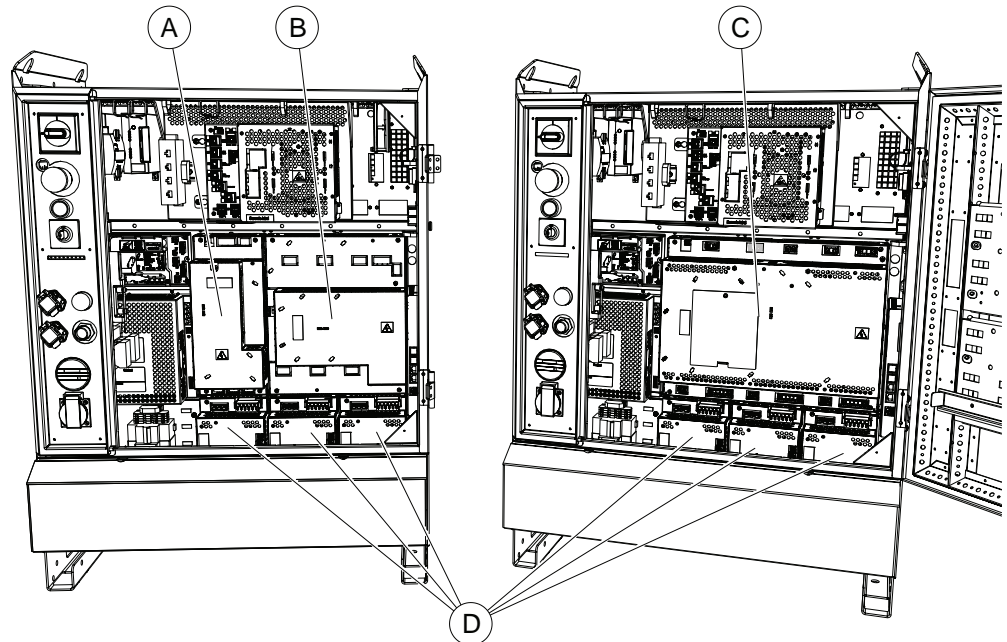
Indikátory na desce panelu jsou popsány shora dolů:

Popis	Význam
Stavový indikátor	Bliká ZELENĚ: chyba sériové komunikace. Svítí ZELENĚ: nebyly rozpoznány žádné chyby a systém pracuje správně. Bliká ČERVENĚ: systém je ve spouštěcím/autodiagnostickém režimu. Svítí ČERVENĚ: jiná chyba než v sériové komunikaci.
Indikátor ES1	ŽLUTĚ svítí, je-li řetězec nouzového zastavení (ES) 1 uzavřen
Indikátor ES2	ŽLUTĚ svítí, je-li řetězec nouzového zastavení (ES) 2 uzavřen
Indikátor GS1	ŽLUTĚ svítí, je-li řetězec spínače obecného zastavení (GS) 1 uzavřen
Indikátor GS2	ŽLUTĚ svítí, je-li řetězec spínače obecného zastavení (GS) 2 uzavřen
Indikátor AS1	ŽLUTĚ svítí, je-li řetězec spínače automatického zastavení (AS) 1 uzavřen
Indikátor AS2	ŽLUTĚ svítí, je-li řetězec spínače automatického zastavení (AS) 2 uzavřen
Indikátor SS1	ŽLUTĚ svítí, je-li řetězec spínače nadřazeného zastavení (SS) 1 uzavřen
Indikátor SS2	ŽLUTĚ svítí, je-li řetězec spínače nadřazeného zastavení (SS) 2 uzavřen
Indikátor EN1	ŽLUTĚ svítí, je-li ENABLE1=1 a komunikace RS je v pořádku

4.7 Odstraňování závad u jednotky pohonného systému

Umístění

Obrázek ukazuje umístění pohonných jednotek v ovladači.



xx130000808

A	Pomocná jednotka usměřovače (používá se pouze pro pomocné osy v kombinaci s malými roboty)
B	Hlavní pohonná jednotka pro malé roboty
C	Hlavní pohonná jednotka pro velké roboty
D	Pomocné pohonné jednotky (pro pomocné osy)

Pokračování na další straně

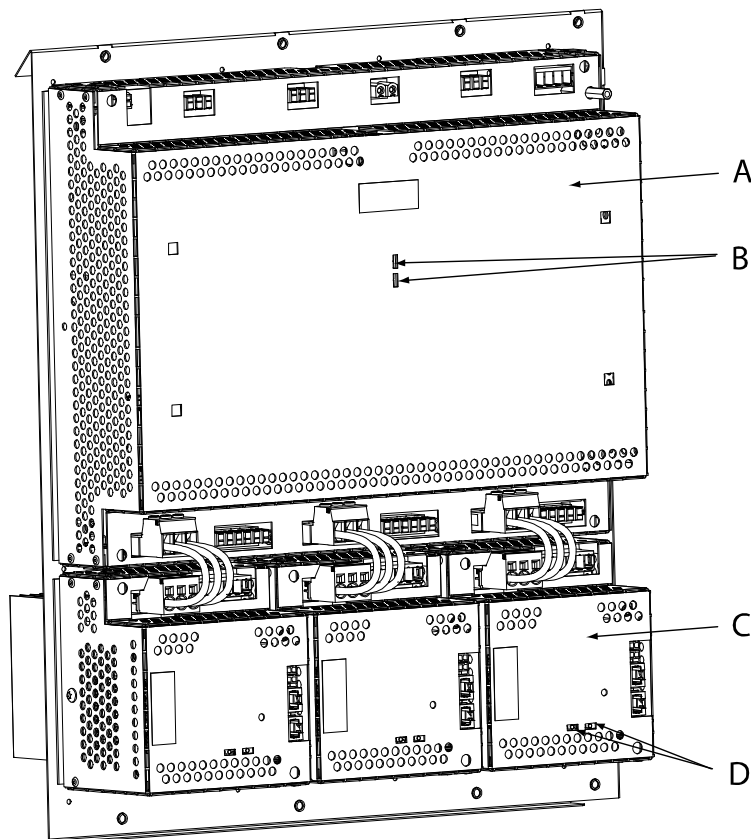
4 Řešení problémů na základě jednotek

4.7 Odstraňování závad u jednotky pohonného systému

Pokračování

Kontrolky LED

Na níže uvedeném obrázku jsou znázorněny kontrolky LED na hlavní pohonné jednotce a pomocných pohonných jednotkách .



xx0800000486

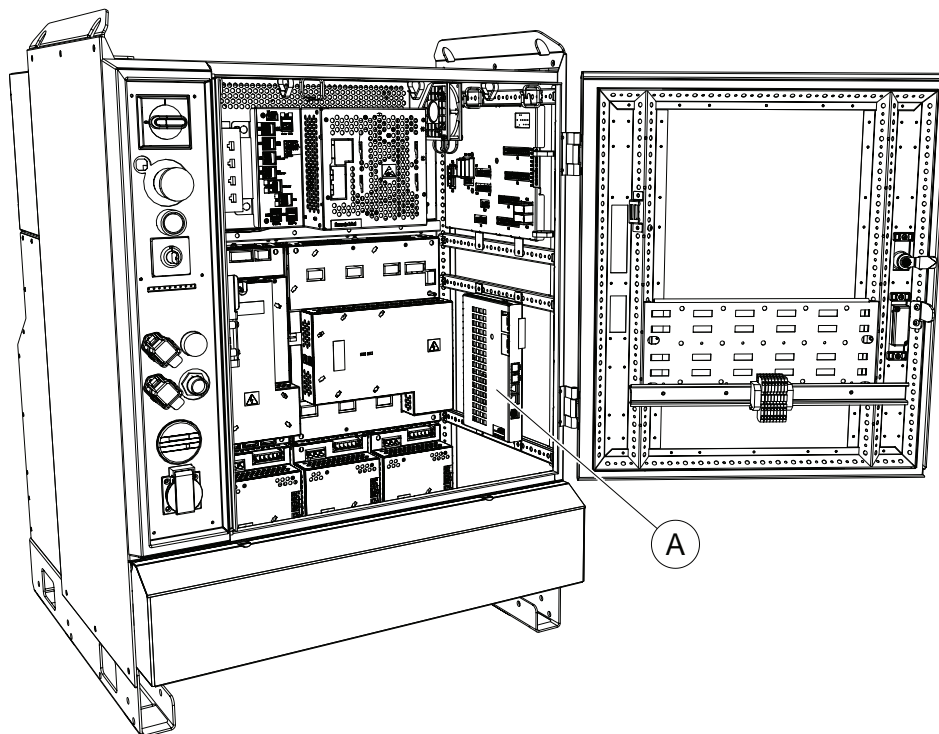
A	Hlavní pohybová jednotka
B	Indikátory sítě Ethernet na hlavní pohybové jednotce
C	Přídavná pohybová jednotka
D	Indikátory sítě Ethernet na přídavné pohybové jednotce

Popis	Význam
Indikátory sítě Ethernet (B a D)	Znázorňuje stav komunikace mezi počítačem doplňkové osy (2, 3 nebo 4) a ethernetovou deskou. <ul style="list-style-type: none">• ZELENÁ NESVÍTÍ: Je použita přenosová rychlost 10 Mbps.• ZELENÁ SVÍTÍ: Je použita přenosová rychlost 100 Mbps.• ŽLUTÁ BLIKÁ: Obě jednotky komunikují prostřednictvím kanálu Ethernet.• ŽLUTÁ SVÍTÍ: Navázáno spojení se sítí LAN.• ŽLUTÁ NESVÍTÍ: <i>Není</i> navázáno spojení se sítí LAN.

4.8 Odstraňování závad na osovém počítači

Umístění

Obrázek dole ukazuje umístění osového počítače DSQC 668 v ovladači.



xx130000809

A	Počítač osy
---	-------------

Pokračování na další straně

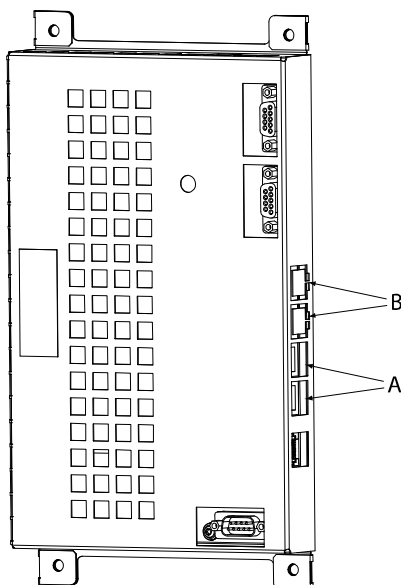
4 Řešení problémů na základě jednotek

4.8 Odstraňování závad na osovém počítači

Pokračování

Kontrolky LED

Na následujícím obrázku jsou uvedeny indikátory na počítači osy:



xx0800000485

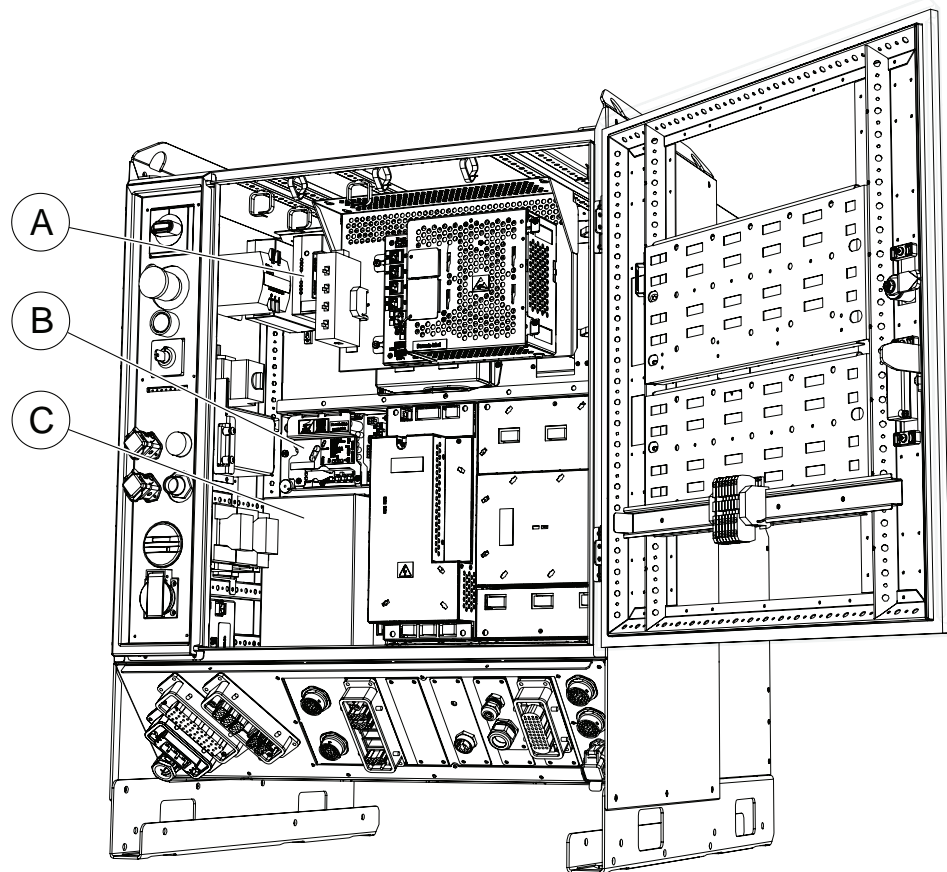
A	Stavový indikátor
B	Indikátor připojení Ethernet

Popis	Význam
Stavový indikátor	<p>Normální posloupnost při spuštění:</p> <ol style="list-style-type: none">1 Svítí ČERVENĚ: Výchozí stav při spuštění.2 Bliká ČERVENĚ: Systém navazuje spojení s hlavním počítačem a načítá program do počítače osy.3 Bliká ZELENĚ: Probíhá spouštění program počítače osy a připojování periferních jednotek.4 Svítí ZELENĚ: Spouštěcí posloupnost je dokončena. Aplikace je spuštěna. <p>Následující stavy jsou znamením chyb:</p> <ul style="list-style-type: none">• NESVÍTÍ: Osový počítač není napájen nebo došlo k vnitřní chybě (hardware nebo firmware).• Svítí ČERVENĚ (pořád): Počítač osy se nepodařilo inicializovat základní hardware.• Bliká ČERVENĚ (pořád): Nebylo navázáno spojení s hlavním počítačem, došlo k problému při spuštění hlavního počítače nebo při instalaci produktu RobotWare.• Bliká ZELENĚ (pořád): Nebylo navázáno spojení s periferními jednotkami nebo došlo k problému při spuštění produktu RobotWare.
Indikátor připojení Ethernet	<p>Znázorňuje stav komunikace mezi počítačem doplňkové osy (2, 3 nebo 4) a ethernetovou deskou.</p> <ul style="list-style-type: none">• ZELENÁ NESVÍTÍ: Je použita přenosová rychlost 10 Mbps.• ZELENÁ SVÍTÍ: Je použita přenosová rychlost 100 Mbps.• ŽLUTÁ BLIKÁ: Obě jednotky komunikují prostřednictvím kanálu Ethernet.• ŽLUTÁ SVÍTÍ: Navázáno spojení se sítí LAN.• ŽLUTÁ NESVÍTÍ: <i>Není</i> navázáno spojení se sítí LAN.

4.9 Řešení problémů se zdrojem napájení systému

Umístění

Na následujícím obrázku je uvedeno fyzické umístění napájecího zdroje DSQC 661 v ovladači.



xx1300000813

A	Zákaznický napájecí zdroj I/O
B	Rozvodná deska
C	Napájení systému

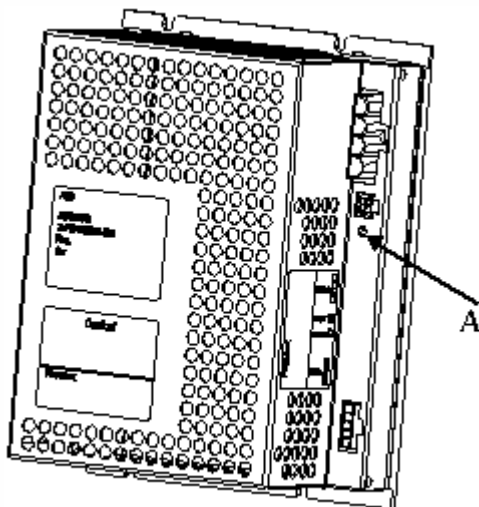
Pokračování na další straně

4 Řešení problémů na základě jednotek

4.9 Řešení problémů se zdrojem napájení systému

Pokračování

Kontrolky LED



en100000041

A	Indikátor DC OK
Popis	Význam
Indikátor DC OK	ZELENÝ: Překračuje-li stejnosměrné napětí ve výstupech stanovené minimální hodnoty. NESVÍTÍ: Je-li alespoň v jednom výstupu stejnosměrné napětí nižší než stanovená minimální hodnota.

Požadované zkušební vybavení

Vybavení potřebné při řešení problémů:

- ohmmetr;
- Odporová zátěž (např. jednotka hlavního počítače na hodnotě +24V_PC)
- voltmetr.


Přípravy

	Akce
1	Zkontrolujte, zda nejsou na jednotce FlexPendant zobrazeny chyby a varování.
2	Zkontrolujte, zda se napájecí zdroj řídicího systému nachází v běhovém režimu. To provedete vyčkáním po dobu 30 sekund po spuštění.

Pokračování na další straně

Postup řešení problémů

Tato tabulka řešení problémů obsahující podrobné pokyny má být využívána společně s postupovým diagramem řešení problémů.

	Test	Poznámka	Akce
1	Zkontrolujte indikátor LED na jednotce DSQC 661.	Indikátor LED je označen jako DC OK.	Pokud kontrolka LED <ul style="list-style-type: none"> • svítí ZELENĚ, DSQC 661 by měl fungovat správně. • BLIKÁ ZELENĚ, k jednotkám (zátěžím) nejspíše nejsou připojeny výstupy stejnosměrného proudu nebo mohlo dojít ke zkratu některého výstupu. Pokračujte krokem 2. • NESVÍTÍ, buď je jednotka DSQC 661 vadná nebo nemá dostatečné vstupní napětí. Pokračujte krokem 4.
2	Zkontrolujte zapojení kabelu mezi výstupem stejnosměrného proudu a připojenou jednotkou.	Zkontrolujte, jestli je k jednotce DSQC 662 připojen napájecí zdroj. Správné fungování jednotky DSQC 661 vyžaduje minimální zátěž 2 A na výstupním konektoru X2 stejnosměrného proudu.	Je-li zapojení kabelu v pořádku, pokračujte krokem 3. Je-li zapojení kabelu vadné nebo není-li k jednotce DSQC 662 připojen napájecí zdroj, opravte zapojení nebo připojte jednotku. Zkontrolujte, zda byla závada odstraněna, a v případě nutnosti znovu spusťte tohoto průvodce.
3	Zkontrolujte, zda na výstupu stejnosměrného proudu nedošlo ke zkratu.	Zkontrolujte výstupní konektor X2 stejnosměrného proudu na jednotce DSQC 661 i vstupní konektor X1 na jednotce DSQC 662. Změřte odpor mezi kolíky napětí a zemí. Odpor by neměl být <i>menší než 10 ohmů</i> .  POZNÁMKA Neměřte odpor mezi kolíky. Dvojitě kolíky se používají pro napájení i pro zem. Stejnosměrný výstupní konektor X2 je znázorněn v obvodovém schématu v příručce <i>Product manual - IRC5</i> .	Pokud neobjevíte žádný zkrat, pokračujte krokem 4. Pokud objevíte zkrat na jednotce DSQC 661, pokračujte krokem 10. Pokud došlo na jednotce DSQC 662, ke zkratu, uveďte tuto jednotku opět do provozu. Zkontrolujte, zda byla závada odstraněna, a v případě nutnosti znovu spusťte tohoto průvodce.

4 Řešení problémů na základě jednotek

4.9 Řešení problémů se zdrojem napájení systému

Pokračování

	Test	Poznámka	Akce
4	Změřte stejnosměrné napětí, když je k výstupu připojena jednotka DSQC 662 nebo nějaká jiná zátěž.	Má-li jednotka DSQC 661 poskytovat napětí +24 V, vyžaduje minimální zátěž 2 A. Změřte napětí na výstupním konektoru X2 stejnosměrného proudu pomocí voltmetru. Hodnota napětí by se měla pohybovat v tomto rozmezí: $+24\text{ V} < U < +27\text{ V}$. Jestliže napětí naměřené na zátěži spadne pod +24 V, napětí klesá v kabelech a konektorech. Stejnoseměrný výstupní konektor X2 je znázorněn v obvodovém schématu v příručce <i>Product manual - IRC5</i> .	Je-li zjištěno správné napětí a indikátor DC OK svítí zeleně, pracuje napájecí zdroj správně. Je-li zjištěno správné napětí a indikátor DC OK nesvítí, je napájecí zdroj považován za vadný, avšak není nutné jej okamžitě vyměnit. Není-li naměřeno žádné napětí nebo je napětí nesprávné, pokračujte krokem 5.
5	Změřte vstupní napětí do jednotky DSQC 661.	Změřte napětí pomocí voltmetru. Hodnota napětí by se měla pohybovat v tomto rozmezí: $172\text{ V} < U < 276\text{ V}$. Střídavý vstupní konektor X1 je znázorněn v obvodovém schématu v příručce <i>Product manual - IRC5</i> .	Je-li vstupní napětí správné, pokračujte krokem 10. Není-li naměřeno žádné vstupní napětí nebo je napětí nesprávné, pokračujte krokem 6.
6	Zkontrolujte spínače Q1–2.	Ujistěte se, že jsou sepnuty. Fyzické umístění je znázorněno v obvodovém schématu v příručce <i>Product manual - IRC5</i> .	Jsou-li spínače sepnuty, pokračujte krokem 7. Jsou-li spínače rozpojeny, sepněte je. Zkontrolujte, zda byla závada odstraněna, a v případě nutnosti znovu spusťte tohoto průvodce.
7	Zkontrolujte hlavní pojistku F2 a volitelnou pojistku F6, je-li použita.	Ujistěte se, že jsou rozpojeny. Fyzické umístění je znázorněno v obvodovém schématu v příručce <i>Product manual - IRC5</i> .	Jsou-li pojistky rozpojeny, pokračujte krokem 8. Jsou-li pojistky sepnuty, rozpojte je. Zkontrolujte, zda byla závada odstraněna, a v případě nutnosti znovu spusťte tohoto průvodce.
8	Zkontrolujte, zda vstupní napětí řadiče odpovídá požadovanému napětí pro daný řadič.		Je-li vstupní napětí správné, pokračujte krokem 9. Není-li vstupní napětí správné, upravte je na správnou hodnotu. Zkontrolujte, zda byla závada odstraněna, a v případě nutnosti znovu spusťte tohoto průvodce.
9	Zkontrolujte zapojení kabelů.	Ujistěte se, že jsou kabely správně zapojeny a nejsou vadné.	Je-li zapojení kabelů v pořádku, zřejmě došlo k problému v transformátoru T1 nebo ve vstupním filtru. Pokuste se uvést do chodu tyto části zařízení. Zkontrolujte, zda byla závada odstraněna, a v případě nutnosti znovu spusťte tohoto průvodce. Nejsou-li kabely zapojeny nebo jsou vadné, zapojte je nebo je vyměňte. Zkontrolujte, zda byla závada odstraněna, a v případě nutnosti znovu spusťte tohoto průvodce.

Pokračování na další straně

4 Řešení problémů na základě jednotek

4.9 Řešení problémů se zdrojem napájení systému

Pokračování

	Test	Poznámka	Akce
10	Jednotka DSQC 661 může být vadná. Vyměňte ji a zkontrolujte, zda došlo k odstranění poruchy.	Postup výměny jednotky je popsán v příručce <i>Product manual - IRC5</i> .	

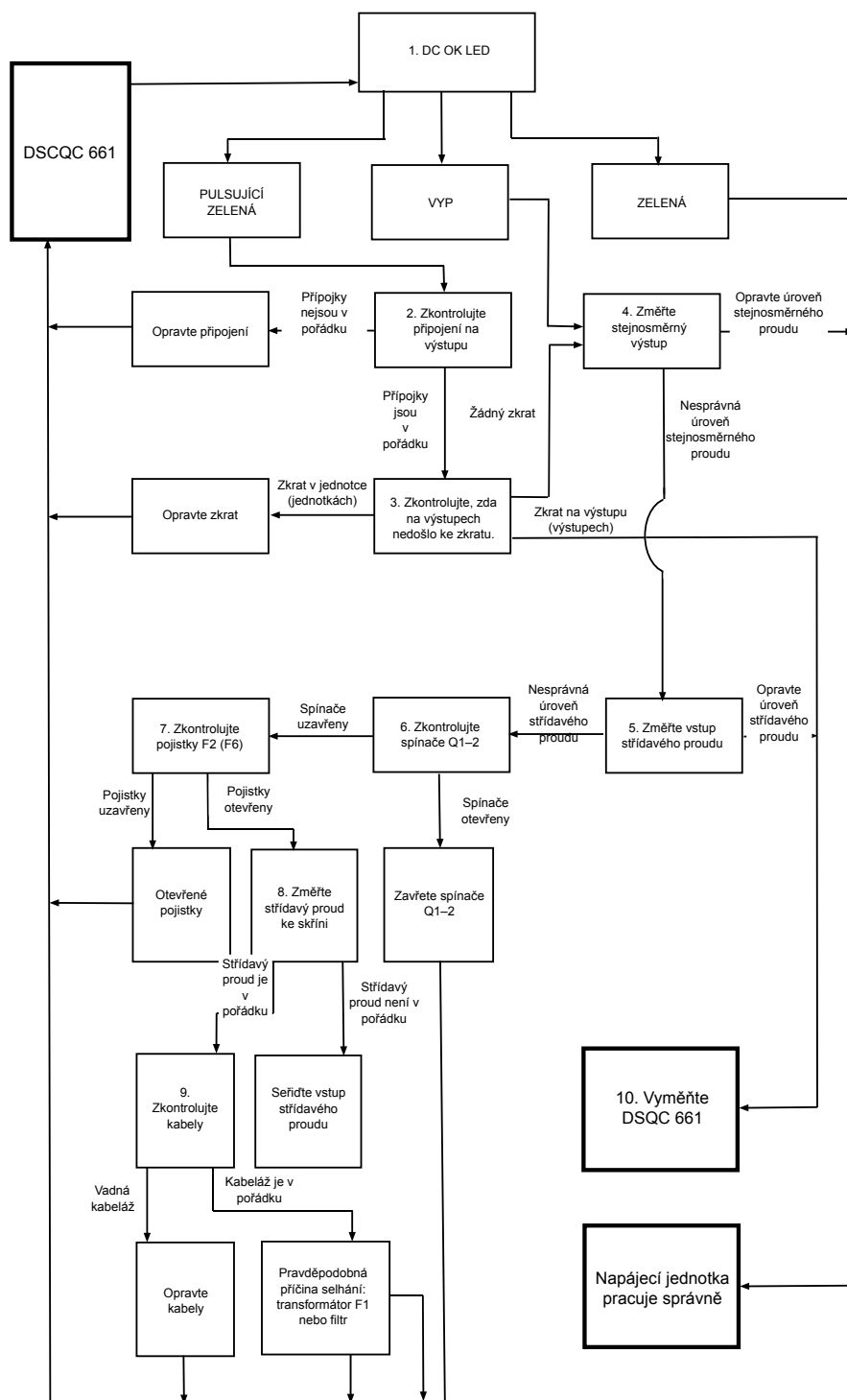
Pokračování na další straně

4 Řešení problémů na základě jednotek

4.9 Řešení problémů se zdrojem napájení systému

Pokračování

Postupový diagram odstraňování závad

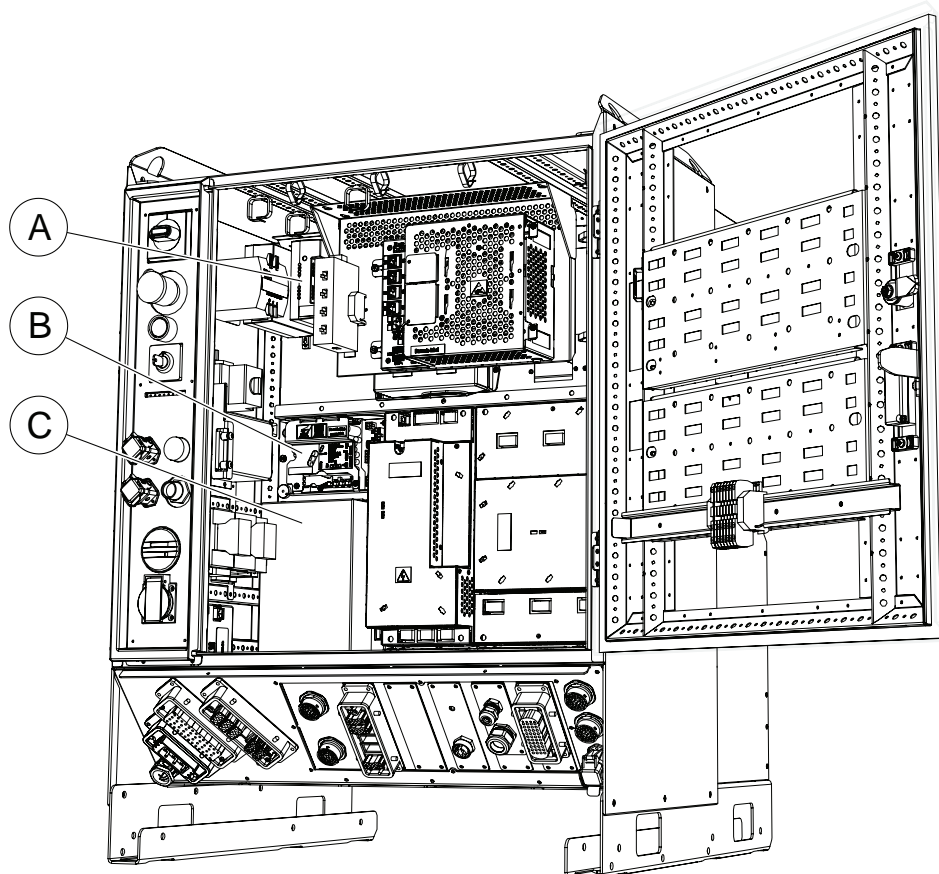


xx1200001313

4.10 Odstraňování závad na rozvodné desce

Umístění

Rozvodná deska DSQC 662 je umístěna na levé straně, jak je vidět na obrázku dole.



xx1300000813

A	Zákaznický napájecí zdroj I/O
B	Rozvodná deska
C	Napájení systému

**UPOZORNĚNÍ**

Horní část jednotky rozvodné desky má horký povrch.

Existuje nebezpečí popálení. Při demontáži jednotky postupujte opatrně.

Nevedte kabely po horní části rozvodné desky.

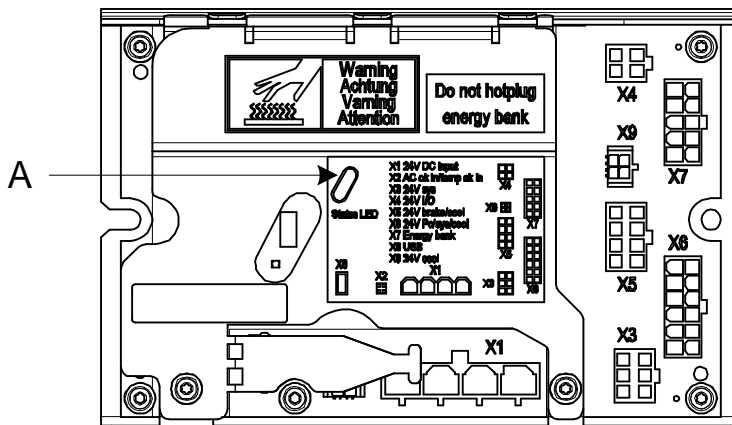
Pokračování na další straně

4 Řešení problémů na základě jednotek

4.10 Odstraňování závad na rozvodné desce

Pokračování

Kontrolky LED



en100000042


A	Indikátor DCOK
Popis	Význam
Indikátor DCOK	ZELENÝ: Překračuje-li stejnosměrné napětí ve výstupu stanovenou minimální hodnotu. NESVÍTÍ: Je-li ve výstupu stejnosměrné napětí nižší než stanovená minimální hodnota.

Požadované zkušební vybavení

Vybavení potřebné při řešení problémů:

- ohmmetr;
- Odporová zátěž (např. jednotka hlavního počítače na hodnotě +24V_PC)
- voltmetr.

Přípravy

	Akce	Poznámka
1	Zkontrolujte, zda nejsou na jednotce FlexPendant zobrazeny chyby a varování.	
2	Zkontrolujte, zda se silový rozvaděč nachází v běhovém režimu. To provedete vyčkáním po dobu 1 minuty po spuštění.	 POZNÁMKA Po vypnutí přívodu střídavého proudu se indikátor LED (stavový indikátor) jednotky DSQC 662 rozsvítí červeně a zůstane červený až do vyprázdnění kondenzátoru UltraCAP. Tento proces může trvat dlouhou dobu a je zcela normální. Není příznakem žádné závady jednotky 662.

Pokračování na další straně

Postup řešení problémů

Tato tabulka řešení problémů obsahující podrobné pokyny má být využívána společně s postupovým diagramem řešení problémů.

	Test	Poznámka	Akce
1	Zkontrolujte indikátor LED na jednotce DSQC 662.	Indikátor nese označení Status LED (stavový indikátor).	<p>Pokud kontrolka LED</p> <ul style="list-style-type: none"> svítí ZELENĚ, DSQC 662 by měl fungovat správně. BLIKÁ ZELENĚ, došlo k chybě komunikace prostřednictvím rozhraní USB. Pokračujte krokem 2. svítí ČERVENĚ, je vstupní/výstupní napětí nízké a/nebo je vysoká hodnota logického signálu ACOK_N. Pokračujte krokem 4. BLIKÁ ČERVENĚ, hodnota napětí na jednom nebo více výstupech stejnosměrného proudu klesla pod určenou úroveň. Zkontrolujte, zda jsou do příslušných jednotek správně zapojeny kabely. Pokračujte krokem 4. BLIKÁ ČERVENĚ/ZELENĚ, došlo k chybě při aktualizaci firmwaru. K této situaci by v běhovém režimu nemělo dojít. Pokračujte krokem 6. NESVÍTÍ, buď je jednotka DSQC 662 vadná nebo nemá dostatečné vstupní napětí. Pokračujte krokem 4.
2	Zkontrolujte zapojení obou konců kabelu USB.		<p>Je-li zapojení kabelu v pořádku, pokračujte krokem 6.</p> <p>Není-li zapojení v pořádku, pokračujte krokem 3.</p>
3	Znovu zapojte kabel, a pokuste se tak obnovit komunikaci mezi napájecím zdrojem a počítačem.	Zkontrolujte, zda jsou oba konce kabelu USB správně zapojeny.	<p>Dojde-li k obnovení komunikace, zkontrolujte, zda byla závada odstraněna, a v případě nutnosti znovu spusťte tohoto průvodce.</p> <p>Nelze-li komunikaci obnovit, pokračujte krokem 6.</p>
4	Postupně odpojte každý výstup stejnosměrného proudu a změřte jeho napětí.	<p>Ujistěte se, že je neustále připojena alespoň jedna jednotka. Správné fungování jednotky DSQC 662 vyžaduje minimální zátěž 0,5–1 A alespoň na jednom výstupu.</p> <p>Změřte napětí pomocí voltmetru. Hodnota napětí by se měla pohybovat v tomto rozmezí: $+24\text{ V} < U < +27\text{ V}$.</p> <p>Stejnoseměrné výstupy jsou znázorněny v obvodovém schématu v příručce <i>Product manual - IRC5</i>.</p>	<p>Je-li na všech výstupech zjištěno správné napětí a stavový indikátor svítí zeleně, pracuje napájecí zdroj správně.</p> <p>Je-li na všech výstupech zjištěno správné napětí a stavový indikátor NESVÍTÍ zeleně, je napájecí zdroj považován za vadný, avšak není nutné jej okamžitě vyměnit.</p> <p>Není-li naměřeno žádné napětí nebo je napětí nesprávné, pokračujte krokem 5.</p>

Pokračování na další straně

4 Řešení problémů na základě jednotek

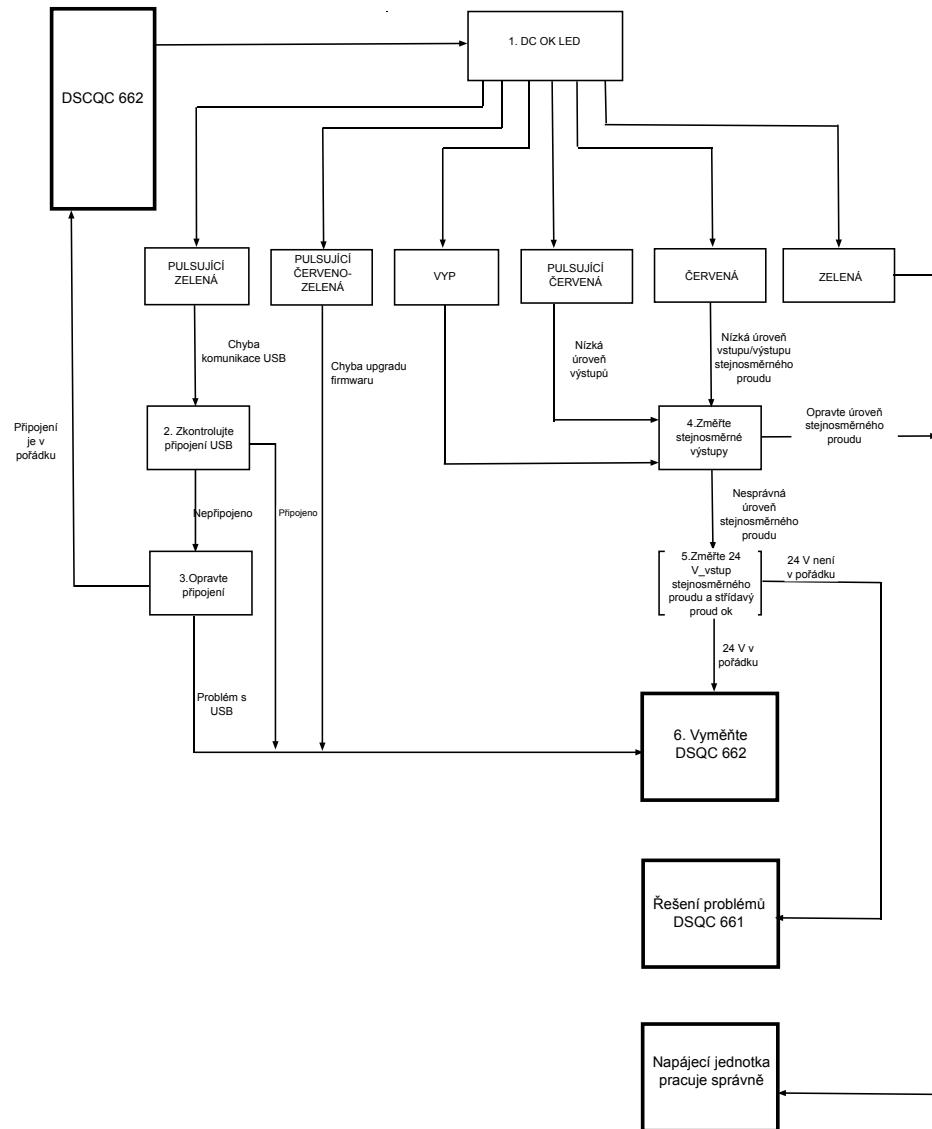
4.10 Odstraňování závad na rozvodné desce

Pokračování

	Test	Poznámka	Akce
5	Změřte vstupní napětí na jednotce DSQC 662 a signál ACOK_N.	Změřte napětí pomocí voltmetru. Hodnota vstupního napětí by se měla pohybovat v rozmezí $24\text{ V} < U < 27\text{ V}$ a signál ACOK_N by měl mít hodnotu 0 V. Zkontrolujte, zda jsou konektory X1 a X2 na obou koncích správně připojeny. Stejnoseměrný vstup X1 a konektor X2 signálu ACOK_N jsou znázorněny v obvodovém schématu v příručce <i>Product manual - IRC5</i> .	Je-li vstupní napětí správné, pokračujte krokem 6. Není-li naměřeno žádné vstupní napětí nebo je napětí nesprávné, pokuste se najít závadu na jednotce DSQC 661.
6	Jednotka DSQC 662 může být vadná. Vyměňte ji a zkontrolujte, zda došlo k odstranění poruchy.	Postup výměny jednotky je popsán v příručce <i>Product manual - IRC5</i> .	

Pokračování na další straně

Postupový diagram odstraňování závad



xx120001314

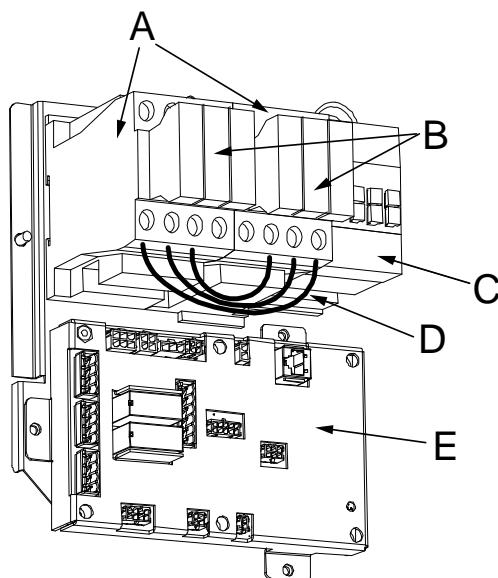
4 Řešení problémů na základě jednotek

4.11 Odstraňování závad na desce rozhraní stykače

4.11 Odstraňování závad na desce rozhraní stykače

Umístění

Obrázek dole ukazuje umístění desky rozhraní stykače, DSQC 611 v ovladači.

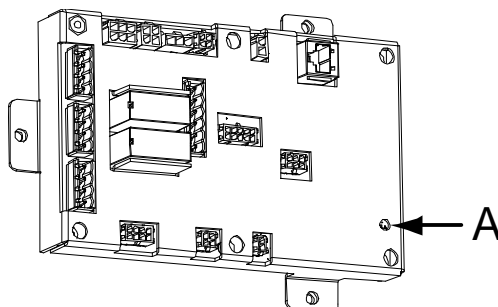


xx0400001058

A	MOTOR ZAPNUT stykač K42
B	MOTOR ZAPNUT stykač K43
C	Stykač brzdy
D	Propojky (3 ks)
E	Deska rozhraní stykače

Kontrolky LED

Na následujícím obrázku jsou uvedeny indikátory na desce rozhraní stykače:



xx0400001091

A	Stavový indikátor
---	-------------------

Pokračování na další straně

4 Řešení problémů na základě jednotek

4.11 Odstraňování závad na desce rozhraní stykače

Pokračování

Popis	
Stavový indikátor	Bliká ZELENĚ: chyba sériové komunikace. Svítil ZELENĚ: nebyly rozpoznány žádné chyby a systém pracuje správně. Bliká ČERVENĚ: Systém je ve spouštěcím/autodiagnostickém režimu. Svítil ČERVENĚ: jiná chyba než v sériové komunikaci.

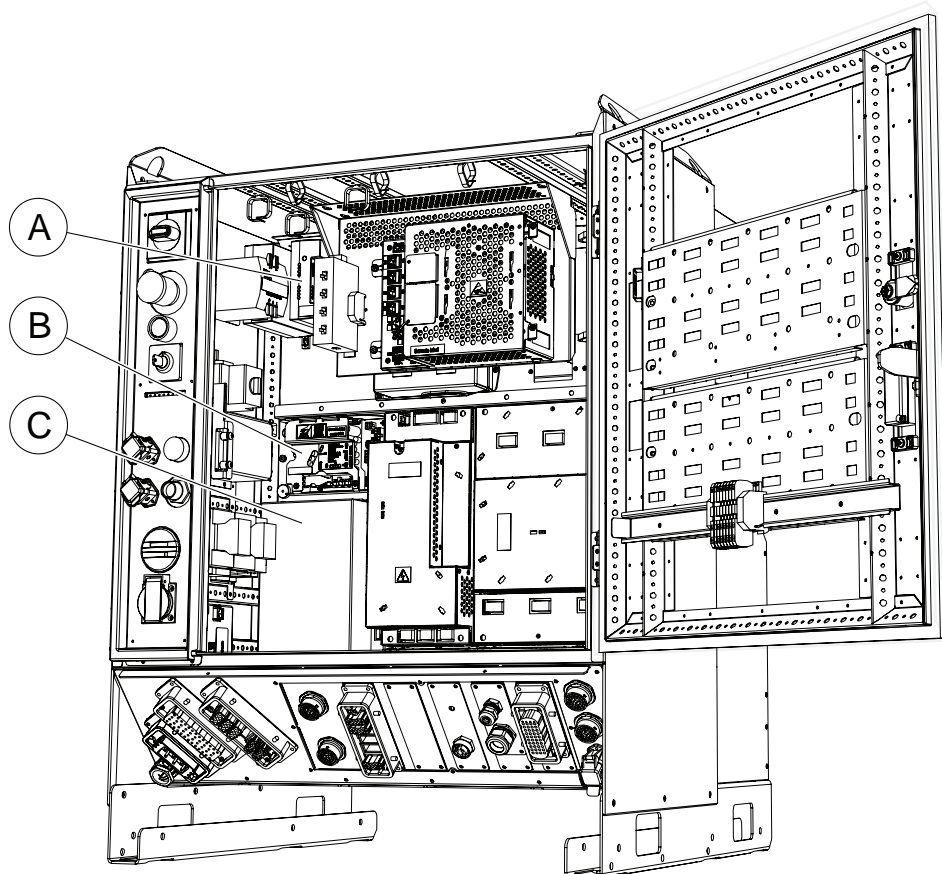
4 Řešení problémů na základě jednotek

4.12 Odstraňování závad na zdroji napájení zákaznického I/O

4.12 Odstraňování závad na zdroji napájení zákaznického I/O

Umístění

Zdroj napájení zákaznického I/O DSQC 609 je umístěn tak, jak je vidět na obrázku dole.



xx1300000813

A	Zákaznický napájecí zdroj I/O
B	Rozvodná deska
C	Napájení systému



UPOZORNĚNÍ

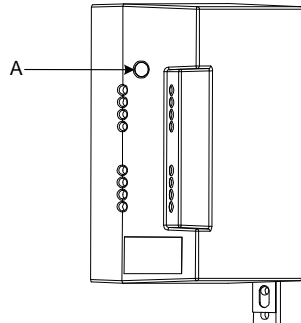
Jestliže existují dvě nebo více jednotek napájecího zdroje zákaznického I/O, které jsou namontovány v řadě příliš blízko sebe, bude tam problém s přehříváním a jednotky mohou být poškozené.

Aby se vyloučilo poškození napájecích jednotek zákaznického I/O, musí se oddělit 3 ks vnější podpěry.

Pokračování na další straně

Kontrolky LED

Na následujícím obrázku jsou uvedeny kontrolky LED na modulu zákaznického napájecího zdroje :



en100000037

A	Indikátor DCOK
Popis	Význam
Indikátor DCOK	ZELENÝ: Překračuje-li stejnosměrné napětí ve výstupech stanovené minimální hodnoty. NESVÍTÍ: Je-li alespoň v jednom výstupu stejnosměrné napětí nižší než stanovená minimální hodnota.

Tato stránka je záměrně prázdná

5 Řešení potíží na základě protokolu událostí

5.1 Zprávy protokolu událostí

Druhy zpráv - záznamů událostí

IRC5 podporuje tři druhy zpráv - záznamů událostí:

Typ	Popis
Informace	Tyto zprávy se používají pro zápis informací do záznamu událostí, které ale nevyžadují konkrétní činnost na straně uživatele. Informační zprávy se nezaměřují na zobrazovací zařízení řadiče.
Varování	Tyto zprávy se používají pro připomenutí uživateli, že v systému není něco v pořádku, ale že provoz pokračuje. Tyto zprávy jsou umístěny do záznamu událostí, ale nezaměřují se na zobrazovací zařízení.
Chyba	Tyto zprávy signalizují, že v systému je vážná závada a že provoz byl zastaven. Používají se v případě, kdy je nutná okamžitá reakce uživatele.



POZNÁMKA

Druh zprávy není zahrnut do konkrétního textu zprávy, ale do samotného kódu při vzniku zprávy. Zprávy se mohou objevovat pouze jako jeden druh a zprávy by měla být napsána, aby poskytla informaci o svém druhu.



POZNÁMKA

Verze přeložených protokolů událostí, jak je uvedena v přeložených příručkách, se může mírně lišit od anglické verze vzhledem k pozdějším opravám.

5 Řešení potíží na základě protokolu událostí

5.2 Jak číst zprávy protokolu událostí RAPID

5.2 Jak číst zprávy protokolu událostí RAPID

Série čísel událostí

Zprávy o událostech jsou rozděleny do následujících skupin podle toho, které části nebo aspektu systému robota se týkají.



POZNÁMKA

Všechny zprávy se zápisem událostí nejsou přeloženy do všech jazyků. Nicméně, anglická verze příručky obsahuje všechny zprávy se zápisem událostí, které jsou zahrnuty do příslušného vydání RobotWare.

Číselná série	Typ události
1 xxxx	Provozní události; události týkající se práce se systémem.
2 xxxx	Systémové události; události týkající se funkce systému, stavů systému atd.
3 xxxx	Hardwarové události; události týkající se systémového hardwaru, manipulátorů a hardwaru řadiče.
4 xxxx	Programové události; události týkající se instrukcí RAPID, dat atd.
5 xxxx	Pohybové události; události týkající se řízení pohybu a pozic manipulátoru
7 xxxx	Události I/O; události týkající se vstupů, výstupů, datových sběrnic atd.
8 xxxx	Uživatelské události; události definované uživatelem.
11 xxxx	Procesní události; události související s konkrétní aplikací, obloukové svařování, bodové svařování atd. 0001 - 0199 Continuous Application Platform 0200 - 0399 Discrete Application Platform 0400 - 0599 Arc 0600 - 0699 Spot 0700 - 0799 Bosch 0800 - 0899 Dispense 1000 - 1200 Pick and Place 1400 - 1499 Production manager 1500 - 1549 BullsEye 1550 - 1599 SmartTac 1600 - 1699 Production Monitor 1700 - 1749 TorchClean 1750 - 1799 Navigator 1800 - 1849 Arcitec 1850 - 1899 MigRob 1900 - 2399 PickMaster RC 2400 - 2449 AristoMig 2500 - 2599 Weld Data Monitor
12 xxxx	Konfigurační události; události týkající se konfigurace systému.
13 xxxx	Nanášení barvy
15 xxxx	RAPID

5.3 1 xxxx

10002, Byl vynulován ukazatel PP (Pozice v Programu)

Popis

Ukazatel PP úlohy *arg* byl vynulován.

Dusledky

Po spuštění programu začne zpracování od první instrukce vstupní rutiny úlohy. POZOR! Manipulátor se při novém spuštění může přesunout do neočekávané pozice!

Možné příčiny

Tato akce byla pravděpodobně provedena ručně operátorem.

10009, Pracovní paměť je zaplněna

Popis

Úlože *arg* nezbyvá žádná paměť pro nové instrukce RAPID nebo data.

Doporučené postupy

Uložte program a poté restartujte systém.

10010, Motory ve stavu OFF

Popis

Systém je ve stavu MOTORS OFF. Do tohoto stavu systém přechází po přepnutí z ručního do automatického režimu nebo při přerušení obvodu zapnutí motorů během provádění programu.

Dusledky

Další provoz není možný, dokud nebude obvod zapnutí motorů opět propojen. Do té doby budou osy manipulátoru přidržovány na místě mechanickými brzdami.

10011, Stav zapnutí motorů

Popis

Systém je ve stavu zapnutí motorů.

Dusledky

Byl propojen obvod zapnutí motorů, který přivádí napájecí napětí na motory manipulátoru. Lze obnovit normální provoz.

10012, Stav ochranného zastavení z důvodů bezpečnosti

Popis

Systém je ve stavu ochranného zastavení. Do tohoto stavu systém přechází po přepnutí z automatického režimu do ručního

nebo po přerušení obvodu zapnutí motorů příkazem nouzového, obecného, automatického nebo nadřazeného zastavení.

Dusledky

Další provoz není možný, dokud nebude obvod zapnutí motorů opět propojen. Do té doby budou osy manipulátoru přidržovány na místě mechanickými brzdami.

Možné příčiny

Došlo k přerušení obvodu některým z bezpečnostních zařízení připojených k vypínacím vstupům systému. Tato zařízení jsou vyobrazena v obvodovém schématu.

Doporučené postupy

1. Zjistěte, které bezpečnostní zařízení systém zastavilo.
2. Zavřete nebo deaktivujte toto zařízení.
3. Chcete-li obnovit provoz, přepněte systém zpět do stavu zapnutí motorů.

10013, Stav nouzového zastavení

Popis

Systém se nachází ve stavu nouzového zastavení, protože zařízení pro nouzové zastavení přerušilo obvod zapnutí motorů.

Dusledky

Provádění všech programů a akce robotů musí být okamžitě zastaveny. Osy robota budou přidržovány na místě mechanickými brzdami.

Možné příčiny

Došlo k přerušení obvodu některým ze zařízení pro nouzové zastavení připojených ke vstupu nouzového zastavení. Může se jednat o zařízení interní (na řadiči nebo na systému FlexPendant) i externí (zařízení připojená výrobcem systému). Interní zařízení jsou vyobrazena v obvodovém schématu.

Doporučené postupy

- 1) Zjistěte, které zařízení pro nouzové zastavení tento stav vyvolalo.
- 2) Sepněte nebo resetujte toto zařízení.
- 3) Chcete-li obnovit provoz, přepněte systém zpět do stavu zapnutí motorů stisknutím odpovídajícího tlačítka na řídicím modulu.

10014, Stav selhání systému

Popis

Provádění všech úloh typu NORMAL bylo zastaveno z důvodu poruchy.

Pokračování na další straně

5 Řešení potíží na základě protokolu událostí

5.3 1 xxxx

Pokračování

Dusledky

Dokud nebude systém restartován, nelze spouštět provádění žádných programů ani provádět ruční přestavení manipulátorů.

Možné příčiny

Tento stav může být způsoben mnoha současnými poruchami. Pomocí systému FlexPendant nebo programu RobotStudio vyhledejte v protokolu zpráv další události, které se vyskytly ve stejnou dobu.

Doporučené postupy

1. Prostudujte protokol událostí a zjistěte příčinu zastavení.
2. Napravte chybu.
3. Restartujte systém podle pokynů uvedených v příručce operátora.

10015, Byl vybrán ruční režim

Popis

Systém pracuje v ručním režimu.

Dusledky

Naprogramované operace lze provádět, ale s maximální rychlostí 250 mm/s. Manipulátor lze rovněž přestavovat ručně po stisknutí aktivačního zařízení na jednotce FlexPendant.

10016, Byl zadán požadavek na přechod do automatického režimu

Popis

Systému byl předán příkaz k přechodu do automatického režimu.

Dusledky

Po potvrzení příkazu jednotkou FlexPendant systém přejde do automatického režimu.

10017, Automatický režim potvrzen

Popis

Systém pracuje v automatickém režimu.

Dusledky

Aktivační zařízení je odpojeno. Robot se může pohybovat bez zásahu obsluhy.

10018, Byl zadán požadavek na přechod do ručního režimu s plnou rychlostí

Popis

Systému byl předán příkaz k přechodu do ručního režimu bez omezení rychlosti.

Pokračování na další straně

Dusledky

Systém přejde do ručního režimu s plnou rychlostí.

10019, Ruční režim s plnou rychlostí potvrzen

Popis

Systém pracuje v ručním režimu bez jakýchkoli rychlostních omezení.

Dusledky

Naprogramované operace lze provádět při stisknutí tlačítka 'Spustit podržením' na jednotce FlexPendant. Manipulátor lze rovněž přestavovat ručně po stisknutí aktivačního zařízení na jednotce FlexPendant.

10020, Stav chyby provádění

Popis

Provádění programu v úloze *arg* bylo zastaveno kvůli samovolně vzniklé chybě.

Dusledky

Dokud nebude chyba odstraněna, provádění programu nemůže pokračovat.

Možné příčiny

Tento stav může být způsoben mnoha současnými poruchami. Pomocí systému FlexPendant nebo programu RobotStudio vyhledejte v protokolu zpráv další události, které se vyskytly ve stejnou dobu.

Doporučené postupy

1. Prostudujte protokol událostí a zjistěte příčinu zastavení.
2. Odstraňte příčinu chyby.
3. V případě nutnosti před stisknutím tlačítka Start přesuňte ukazatel programu na rutinu Main.

10021, Chyba provádění vynulována

Popis

Provádění programu v úloze *arg* opustilo stav samovolně vzniklé chyby.

10024, Byl aktivován spouštěč kolize

Popis

Některá z mechanických částí manipulátoru narazila na pevný prvek vybavení buňky.

Dusledky

Pohyb manipulátoru je přerušen a provádění programu je zastaveno.

10025, Kolize potvrzena

Popis

Detekovaná kolize byla potvrzena.

Doporučené postupy

10026, Zpětný pohyb po kolizi

Popis

Manipulátor se pokusil vzdálit zpět od překážky, na kterou narazil. Pokus byl úspěšný.

Dusledky

Systém je připraven přejít zpět do normálního provozu.

10027, Selhání zpětného pohybu po kolizi

Popis

Manipulátor se pokusil vzdálit zpět od překážky, na kterou narazil. Pokus nebyl úspěšný.

Dusledky

Systém NENÍ připraven přejít zpět do normálního provozu.

Možné příčiny

Příčinou může být zaklesnutí robota do objektu, na který narazil.

Doporučené postupy

- 1) Přejděte do ručního režimu.
- 2) Ručně odsuňte robota od objektu.
- 3) Obnovte provoz restartováním programu.

10030, Všechny osy komutovány

Popis

Systém po kontrole zjistil, že všechny osy manipulátoru jsou komutovány.

Dusledky

Je možný normální provoz.

10031, Všechny osy kalibrovány

Popis

Systém po kontrole zjistil, že všechny osy manipulátoru jsou kalibrovány.

Dusledky

Je možný normální provoz.

10032, Všechna počítadla otáčení aktualizována

Popis

Systém po kontrole zjistil, že všechna počítadla otáčení pro všechny osy manipulátoru jsou aktualizována.

Dusledky

Je možný normální provoz.

10033, Všechny osy synchronizovány

Popis

Systém po kontrole zjistil, že všechny osy manipulátoru jsou synchronizovány.

Dusledky

Je možný normální provoz.

10034, Osa není komutována

Popis

Systém po kontrole zjistil, že nejméně jedna osa manipulátoru není komutována.

Dusledky

Provoz je možný jen tehdy, jsou-li komutovány všechny osy manipulátoru.

Možné příčiny

Mohlo dojít ke změnám na hnacím motoru manipulátoru a na souvisejících jednotkách, například po výměně vadné jednotky.

Doporučené postupy

Proveďte komutaci os manipulátoru podle pokynů v produktové příručce manipulátoru.

10035, Osa není kalibrována

Popis

Systém po kontrole zjistil, že nejméně jedna osa manipulátoru není kalibrována.

Dusledky

Provoz je možný jen tehdy, jsou-li kalibrovány všechny osy manipulátoru.

Možné příčiny

Mohlo dojít ke změnám na hnacím motoru manipulátoru a na souvisejících jednotkách, například po výměně vadné jednotky.

Doporučené postupy

Proveďte kalibraci os manipulátoru podle pokynů v produktové příručce manipulátoru.

Pokračování na další straně

5 Řešení potíží na základě protokolu událostí

5.3 1 xxxx

Pokračování

10036, Počítadlo otáčení nebylo aktualizováno

Popis

Systém po kontrole zjistil, že nebyla aktualizována počítadla otáčení u jedné nebo více os manipulátoru.

Dusledky

Provoz je možný jen tehdy, jsou-li aktualizována počítadla otáčení u všech os manipulátoru.

Možné příčiny

Mohlo dojít ke změnám na hnacím motoru manipulátoru a na souvisejících jednotkách, například po výměně vadné jednotky.

Doporučené postupy

Aktualizujte počítadla otáčení u všech os manipulátoru podle pokynů v produktové příručce manipulátoru.

10037, Osa není synchronizována

Popis

Systém po kontrole zjistil, že nejméně jedna osa manipulátoru není synchronizována.

Dusledky

Provoz je možný jen tehdy, jsou-li synchronizovány všechny osy manipulátoru.

Možné příčiny

Mohlo dojít ke změnám na hnacím motoru manipulátoru a na souvisejících jednotkách, například po výměně vadné jednotky.

Doporučené postupy

Proveďte synchronizaci os manipulátoru podle pokynů v produktové příručce manipulátoru.

10038, Paměť SMB je v pořádku

Popis

Systém během spouštění zjistil, že všechna data v paměti sériové měřicí desky (SMB) jsou v pořádku.

Dusledky

Je možný provoz systému.

10039, Paměť SMB není v pořádku

Popis

Systém během spouštění zjistil, že data v paměti sériové měřicí desky (SMB) nejsou v pořádku.

Dusledky

Před přechodem do automatického provozu musí být v pořádku všechna data. Ruční přestavení robota je možné.

Pokračování na další straně

Možné příčiny

Existují rozdíly mezi daty uloženými na desce SMB a daty uloženými v řadiči. Příčinou může být výměna desky SMB, řadiče nebo obou jednotek.

Doporučené postupy

1) Aktualizujte data na sériové měřicí desce podle pokynů uvedených v příručce operátora, IRC5.

10040, Program zaveden

Popis

Program nebo programový modul byl zaveden do úlohy *arg*.

Po zavedení zbývá *arg* volných bajtů paměti. Velikost zavedeného programu je *arg*.

10041, Program odstraněn

Popis

Program nebo programový modul byl odstraněn z úlohy *arg*.

Dusledky

Pokud odstraněný program obsahuje vstupní rutinu úlohy, nebude jej již možné spustit.

Možné příčiny

Program mohl být odebrán ručně.

Doporučené postupy

- 1) Definujte vstupní rutinu v jednom ze zbývajících programů úlohy nebo
- 2) zaveďte program obsahující vstupní rutinu.

10042, Osa synchronizována

Popis

Byla provedena jemná kalibrace nebo aktualizace počítadel otáček.

10043, Selhání při restartu

Popis

Nelze restartovat úlohu *arg*.

10044, Ukazatel PP aktualizován

Popis

Úloha *arg* mohla změnit pozici ukazatele PP.

Doporučené postupy

10045, Systém restartován

Popis

Systém byl restartován.

Doporučené postupy

10046, Reset systému

Popis

Načítání původních nastavení instalace systému.

Doporučené postupy

10048, Úloha na pozadí se zastavila

Popis

Úloha *arg* se zastavila bez udání důvodu.

Doporučené postupy

10051, Chyba rutiny událostí

Popis

Úloze *arg* se nepodařilo spustit zadanou systémovou rutinu události *arg*. Rutina je v systému neznámá nebo je program nesestavitelný.

Doporučené postupy

Vložte rutinu do systémového modulu nebo opravte program.

10052, Návrátový pohyb spuštěn

Popis

Byl zahájen návratový pohyb.

Doporučené postupy

10053, Návrátový pohyb dokončen

Popis

Návratový pohyb byl úspěšně dokončen.

Doporučené postupy

10054, Návrátový pohyb odmítnut

Popis

Návratový pohyb po cestě nelze provést, protože si jej již vyžádal jeden z klientů.

Doporučené postupy

Během probíhajícího návratového pohybu byl přijat další požadavek na návratový pohyb. Snižte počet požadavku na spuštění například ze systémových V/V jednotek

10055, Proces cesty restartován

Popis

Proces cesty byl restartován.

Doporučené postupy

10060, Test aktivačního řetězce

Popis

Při spuštění vždy probíhá test aktivačního řetězce. Dojde-li při testu k selhání, bude následovat chybová zpráva související s aktivací.

Doporučené postupy

V případě selhání testu aktivačního řetězce při spuštění bude vygenerována chybová zpráva "Enable chain timeout" (Vypršel časový limit aktivačního řetězce).

10061, Cíl byl upraven

Popis

Cíl v modulu *arg* v úloze *arg* byl upraven nebo vyladěn. Výchozí řádek *arg*, sloupec *arg*, koncový řádek *arg*.

10062, Modul byl upraven.

Popis

V modulu *arg* v úloze *arg* byly provedeny úpravy mezi řádky: *arg*, *arg*.

10063, Modul byl upraven.

Popis

Modul *arg* v úloze *arg* byl upraven.

10064, Modul byl vymazán.

Popis

Modul *arg* v úloze *arg* byl vymazán.

10065, Nový uživatel začal upravovat program RAPID.

Popis

Uživatel *arg* zahájil úpravy programu RAPID v úloze *arg*.

Pokračování na další straně

5 Řešení potíží na základě protokolu událostí

5.3 1 xxxx

Pokračování

10066, Nelze načíst systémový modul

Popis

Systémový modul *arg* v úloze *arg* nelze načíst, protože soubor nebyl nalezen.

10067, Reset ukazatele programu

Popis

Nelze resetovat ukazatel programu pro úlohu *arg*.

Dusledky

Nedojde ke spuštění programu.

Možné příčiny

- Nebyl načten žádný program.
- Chybí rutina Main.
- Program obsahuje chyby.

Doporučené postupy

1. Pokud není program načten, načtěte jej.
2. Zkontrolujte, zda program obsahuje rutinu Main. Pokud rutina Main chybí, přidejte ji.
3. Provedte kontrolu chyb v programu a opravte je.
4. Prohlédněte si předchozí chybové zprávy v protokolu událostí.

10068, Spuštění programu

Popis

Nelze spustit program pro úlohu *arg*.

Dusledky

Nedojde k provedení programu.

10074, Server NFS běží

Popis

Řídicí systém správně komunikuje se serverem NFS *arg*.

10075, Server NFS mimo provoz

Popis

Řídicí systém není schopen správně komunikovat se serverem NFS *arg*.

Dusledky

Pokud je server *arg* definován s volbou TRUSTED, provádění programu robota bude zastaveno. Pokud je server definován s volbou NON-TRUSTED, provádění bude pokračovat. Tyto definice jsou uvedeny v aplikační příručce pro komunikaci s robotem a řízení V/V.

Možné příčiny

Pokud se tato zpráva zobrazí při prvním spuštění, je možné, že je konfigurace serveru nesprávně nastavena. Pokud se zobrazí za provozu, znamená to, že došlo ke ztrátě dosud funkční komunikace v důsledku přerušeného propojení. Další informace naleznete v protokolu V/V událostí.

Doporučené postupy

1. Zkontrolujte konfiguraci serveru NFS.
2. Zkontrolujte veškerý komunikační hardware, kabely apod.
3. Zkontrolujte konfiguraci klienta NFS na straně řadiče.

10076, Server FTP běží

Popis

Řídicí systém správně komunikuje se serverem FTP *arg*.

10077, Server FTP mimo provoz

Popis

Řídicí systém není schopen správně komunikovat se serverem FTP *arg*.

Dusledky

Pokud je server *arg* definován s volbou TRUSTED, provádění programu robota bude zastaveno. Pokud je server definován s volbou NON-TRUSTED, provádění bude pokračovat. Tyto definice jsou uvedeny v aplikační příručce pro komunikaci s robotem a řízení V/V.

Možné příčiny

Pokud se tato zpráva zobrazí při prvním spuštění, je možné, že je konfigurace serveru nesprávně nastavena. Pokud se zobrazí za provozu, znamená to, že došlo ke ztrátě dosud funkční komunikace v důsledku přerušeného propojení. Další informace naleznete v protokolu V/V událostí.

Doporučené postupy

1. Zkontrolujte konfiguraci serveru FTP.
2. Zkontrolujte veškerý komunikační hardware, kabely apod.
3. Zkontrolujte konfiguraci klienta FTP na straně řadiče.

10080, Byl nalezen aktualizovaný soubor RAPID

Popis

Úloha *arg* typu SEMISTATIC pracuje se starší verzí modulu, než je instalována na straně zdroje *arg*

Doporučené postupy

Restartujte systém s volbou "Reset RAPID" a instalujte novou verzi.

Pokračování na další straně

10081, Úloha na pozadí *arg*

Popis

Nezavedla se novější verze modulu. Zdroj modulu: *arg*.

Doporučené postupy

Prohlédněte předchozí zprávy kvůli možné hlavní příčině nebo restartujte systém s "Reset RAPID", aby se načetla novější verze.

10082, Dohled na úlohu RAPID

Popis

Úloha *arg* nepracuje. Systém bude nastaven do stavu SysFail. Nyní nelze přepnout na motory v jednotce *arg*.

Doporučené postupy

Určete příčinu podle předchozích zpráv. Vynulujte chybový stav restartováním systému.

10083, Dohled na úlohu RAPID

Popis

Úloha *arg* nepracuje. Systém bude převeden do stavu MOTORS OFF. *arg*

Doporučené postupy

Určete příčinu podle předchozích zpráv.

10084, Dohled na úlohu RAPID

Popis

Úloha *arg* nepracuje. Budou zastaveny také všechny úlohy typu NORMAL.

Doporučené postupy

Určete příčinu podle předcházejících zpráv.

10085, Dohled na úlohu RAPID

Popis

Úlohu *arg* nelze zastavit. Hodnota *trustLevel* je nastavena na zabezpečenou úroveň.

Doporučené postupy

Chcete-li umožnit zastavení úlohy, změňte hodnotu *trustLevel* nebo typ úlohy v nabídce systémových parametrů.

10086, Profukování robota je v pořádku

Popis

Po selhání profukování byl profukovací tlak opět obnoven.

Doporučené postupy

10087, Stav profukování: *arg*.

Popis

Došlo ke změně stavu.

Doporučené postupy

10090, Reset RAPID proveden

Popis

Reset RAPID byl proveden.

Důsledky

Po restartování bude stav systému obnoven s výchozími hodnotami, s výjimkou ručně zaváděných programů a modulů. Statické a semistatické úlohy budou opět spuštěny od začátku, a nikoli od stavu, ve kterém byly při zastavení systému. Moduly budou instalovány a načteny podle nastavené konfigurace. Systémové parametry nebudou ovlivněny.

Možné příčiny

1. Uživatel zadal příkaz Reset RAPID.
2. Systém musel provést reset RAPID v důsledku nekonzistentních dat, chybné funkce nebo nezotavitelného stavu úlohy.

10091, Nelze provést restart

Popis

Restart po zjištění kolizi nelze provést, dokud nebude informace o kolizi potvrzena v dialogovém okně chyby.

Doporučené postupy

10092, Nelze spustit nebo restartovat

Popis

Nelze provést spuštění nebo restart z důvodu ztráty kontaktu s V/V modulem *arg* s nastavenou úrovní důležitosti 3.

Doporučené postupy

10093, Nelze spustit nebo restartovat

Popis

Spuštění nebo restart úlohy *arg* nelze provést, dokud neproběhne restart řadiče.

Doporučené postupy

V konfiguraci úlohy na pozadí je parametr *Trustlevel* nastaven na hodnotu *SysHalt*

Pokračování na další straně

5 Řešení potíží na základě protokolu událostí

5.3 1 xxxx

Pokračování

10095, Nejméně jedna z úloh na panelu výběru úloh není vybrána.

Popis

Při spuštění nebo restartu nebyla na panelu výběru úloh vybrána nejméně jedna úloha typu NORMAL.

Doporučené postupy

10096, Jednotka *arg* není aktivní!

Popis

Pracovní objekt *arg* obsahuje koordinovanou mechanickou jednotku, která není aktivována.

Doporučené postupy

Aktivujte mechanickou jednotku a opakujte operaci.

10097, Nelze provést restart

Popis

Úloha *arg* se nachází v blokováném stavu a program proto nelze restartovat od aktuální pozice ukazatele PP.

Doporučené postupy

Před novým spuštěním je nutné posunout ukazatel PP.

10098, Nelze provést restart

Popis

Úloha *arg* se nacházela ve stavu selhání systému a program proto nelze restartovat od aktuální pozice ukazatele PP.

Doporučené postupy

Před novým spuštěním je nutné posunout ukazatel PP.

10099, Spuštění programu bylo odmítnuto

Popis

Systém provedl softwarové zastavení a program nelze znovu spustit.

Důsledky

Systém přechází do stavu vypnutých motorů a nelze jej spustit. Přesný význam tohoto stavu je popsán v příručce pro řešení problémů, IRC5.

Možné příčiny

Softwarové zastavení může být způsobeno rozpojením bezpečnostního obvodu.

Doporučené postupy

- 1) Zkontrolujte, zda není rozpojen některý z vypínačů bezpečnostních obvodů.
- 2) Přejděte do stavu zapnutí motorů a restartujte program.

Pokračování na další straně

100

10106, Servisní zpráva

Popis

Je třeba provést servis robota *arg*, protože od jeho posledního servisu uplynulo *arg* dnů.

Doporučené postupy

10107, Servisní zpráva

Popis

Zbývá *arg* dnů do dalšího nezbytného servisu robota *arg*.

Doporučené postupy

10108, Servisní zpráva

Popis

Je třeba provést servis robota *arg*, protože uplynulo *arg* hodin provozu od jeho posledního servisu.

Doporučené postupy

10109, Servisní zpráva

Popis

Zbývá *arg* hodin provozu do dalšího nezbytného servisu robota *arg*.

Doporučené postupy

10110, Servisní zpráva

Popis

Převodovka *arg* robota *arg* vyžaduje servis.

Doporučené postupy

10111, Servisní zpráva

Popis

Převodovka *arg* robota *arg* dosáhla *arg* % svého servisního intervalu.

Doporučené postupy

10112, Servisní zpráva

Popis

Změnilo se systémové datum a čas.

Tato změna může způsobit problémy s kalendářem upozornění SIS.

Doporučené postupy

Je možné, že bude třeba změnit parametry SIS Calender Limit a Calender Warning.

10120, Program zastaven

Popis

Úloha *arg* byla zastavena. Příčinou je přijetí externího nebo interního signálu pro zastavení po aktuální instrukci.

Doporučené postupy

10121, Program zastaven

Popis

Úloha *arg* byla zastavena. Úloha dospěla k ukončovací instrukci.

Doporučené postupy

10122, Program zastaven

Popis

Úloha *arg* byla zastavena. Úloha byla úspěšně dokončena.

Doporučené postupy

10123, Program zastaven

Popis

Úloha *arg* byla zastavena. Úloha úspěšně dokončila aktuální krok.

Doporučené postupy

10124, Program zastaven

Popis

Úloha *arg* byla zastavena. Úloha dospěla k instrukci přerušení práce.

Doporučené postupy

10125, Program zastaven

Popis

Úloha *arg* byla zastavena. Příčinou je přijetí externího nebo interního signálu pro zastavení.

Doporučené postupy

10126, Program zastaven

Popis

Úloha *arg* byla zastavena. Příčinou je výskyt chyby.

Doporučené postupy

10127, Zpětné provádění není možné

Popis

Úloha *arg* byla zastavena. Při zpětném provádění se nelze vrátit před začátek seznamu instrukcí.

Doporučené postupy

10128, Zpětné provádění není možné

Popis

Úloha *arg* byla zastavena. Při zpětném provádění se nelze vrátit před aktuální instrukci.

Doporučené postupy

10129, Program zastaven

Popis

Úloha *arg* byla zastavena. Příčinou je úspěšné dokončení obslužné rutiny události RESET nebo POWER_ON.

Doporučené postupy

10130, Program zastaven

Popis

Úloha *arg* byla zastavena. Úloha úspěšně dokončila aktuální pohybový krok.

Doporučené postupy

10131, Program zastaven

Popis

Úloha *arg* byla zastavena. Důvodem je, že rutina vyvolaná od přerušení systémového V/V nebo servisní rutiny je připravena.

Doporučené postupy

10132, Program zastaven

Popis

Úloha *arg* byla zastavena. Příčinu nelze určit.

Doporučené postupy

10133, Program zastaven

Popis

Úloha *arg* byla zastavena. Příčinou je úspěšné dokončení provádění obslužných rutin operace UNDO.

Pokračování na další straně

5 Řešení potíží na základě protokolu událostí

5.3 1 xxxx

Pokračování

10150, Program spuštěn

Popis

Bylo spuštěno provádění úlohy *arg* od první instrukce vstupní rutiny úlohy. Nelze určit původce.

Doporučené postupy

10151, Program spuštěn

Popis

Bylo spuštěno provádění úlohy *arg* od první instrukce vstupní rutiny úlohy. Původcem je externí klient.

Doporučené postupy

10152, Program spuštěn

Popis

Bylo spuštěno provádění úlohy *arg* od první instrukce vstupní rutiny úlohy. Příkaz ke spuštění byl iniciován akcí, která vyvolala provedení obslužné rutiny operace UNDO.

10155, Program restartován

Popis

Provádění úlohy *arg* bylo znovu spuštěno od pozice, na níž bylo předtím zastaveno. Nelze určit původce.

Doporučené postupy

10156, Program restartován

Popis

Provádění úlohy *arg* bylo znovu spuštěno od pozice, na níž bylo předtím zastaveno. Původcem je externí klient.

Doporučené postupy

10157, Program restartován

Popis

Provádění úlohy *arg* bylo znovu spuštěno od pozice, na níž bylo předtím zastaveno. Příkaz k restartu byl iniciován akcí, která vyvolala provedení obslužné rutiny operace UNDO.

10170, Úloha na pozadí *arg*

Popis

odmítla příkaz ke spuštění. Úloha je prázdná.

Doporučené postupy

10171, Úloha na pozadí *arg*

Popis

odmítla příkaz ke spuštění. Nesprávný stav.

Doporučené postupy

10172, Úloha na pozadí *arg*

Popis

odmítla příkaz ke spuštění. Nelze nastavit ukazatel PP na rutinu main.

Možné příčiny

Modul obsahující rutinu main nebyl zaveden, protože v cílovém adresáři chybí soubor tohoto modulu.

Modul obsahující rutinu main nebyl zaveden, protože konfigurační soubor neobsahuje žádnou položku pro automatické zavedení modulu.

Rutina main chybí.

Položka rutiny main je poškozena.

Doporučené postupy

Zaveďte modul ručně nebo odstraňte příčinu problému a proveďte resetování systému.

10173, Úloha na pozadí *arg*

Popis

odmítla příkaz ke spuštění. Nelze nastavit režim provádění.

Doporučené postupy

10174, Úloha na pozadí *arg*

Popis

odmítla příkaz ke spuštění. Spouštěcí příkaz selhal.

Doporučené postupy

10175, Úloha na pozadí *arg*

Popis

odmítla příkaz ke spuštění v důsledku syntaktické chyby.

Doporučené postupy

10176, Úloha na pozadí *arg*

Popis

odmítla příkaz ke spuštění. Nelze zavést modul.

Pokračování na další straně

Možné příčiny

V cílovém adresáři chybí soubor modulu.

Doporučené postupy

1. Zkopírujte soubor modulu do cílového adresáře.
2. Proved'te resetování systému.

10177, Úloha se odmítla spustit

Popis

Úloha *arg*:

Není dostatek programové paměti nebo je programová paměť fragmentovaná. Je možné, že chybí moduly nebo nejsou instalována data.

Doporučené postupy

1. Moduly uvolněte a znovu načtěte a restartujte systém.
2. Rozdělte velké datové struktury.
3. Proved'te Reset RAPID.
4. Zvětšete pro úlohu velikost zásobníku.

10178, Statickou/semistatickou úlohu nelze krokovat

Popis

Úlohu *arg* nelze spustit.

Statickou/semistatickou úlohu lze spustit pouze v souvislém režimu.

Důsledky

Nebude spuštěna žádná úloha.

Možné příčiny

Byl proveden pokus o krokování (vpřed nebo vzad) statické/semistatické úlohy.

Doporučené postupy

Spust'te úlohu *arg* v souvislém režimu.

10185, Nebylo možné připravit úlohu pro spuštění

Popis

Úloha *arg*:

Není dostatek programové paměti nebo je programová paměť fragmentovaná. Je možné, že chybí moduly nebo nejsou instalována data.

Doporučené postupy

1. Moduly uvolněte a znovu načtěte a restartujte systém.
2. Rozdělte velké datové struktury.
3. Proved'te Reset RAPID.

10190, Práce v chráněné oblasti nebyla dokončena

Popis

V chráněné oblasti úlohy *arg* došlo k výpadku napájení. Systém se pokouší provést vlastní zotavení.

Doporučené postupy

10191, Práce v chráněné oblasti nebyla dokončena

Popis

V chráněné oblasti úlohy *arg* došlo k výpadku napájení. Nevyřízená úloha bude odebrána z fronty.

Doporučené postupy

10192, Práce v chráněné oblasti nebyla dokončena

Popis

V chráněné oblasti úlohy *arg* došlo k výpadku napájení. Nevyřízená operace ukončení bude odebrána z fronty.

Doporučené postupy

10193, Práce v chráněné oblasti nebyla dokončena

Popis

V chráněné oblasti úlohy *arg* došlo k výpadku napájení. Tento stav může způsobit provedení dalšího programového cyklu.

Doporučené postupy

10194, Práce v chráněné oblasti nebyla dokončena

Popis

V chráněné oblasti úlohy *arg* došlo k výpadku napájení. Úloha bude restartována z rutiny main.

Doporučené postupy

10195, Práce v chráněné oblasti nebyla dokončena

Popis

V chráněné oblasti úlohy *arg* došlo k výpadku napájení. Všechny úlohy byly resetovány a všechny uživatelské programy jsou ztraceny.

Doporučené postupy

Pokuste se uložit uživatelský program a restartujte systém.

Pokračování na další straně

5 Řešení potíží na základě protokolu událostí

5.3 1 xxxx

Pokračování

10196, Práce v chráněné oblasti nebyla dokončena

Popis

V chráněné oblasti úlohy *arg* došlo k výpadku napájení.

Doporučené postupy

10210, Provádění zrušeno

Popis

Při restartu dojde ke zrušení provádění úlohy *arg* v rutíně systémové události POWER ON.

Doporučené postupy

10211, Provádění zrušeno

Popis

Při restartu dojde ke zrušení provádění úlohy *arg* v rutíně systémové události STOP.

Doporučené postupy

10212, Provádění zrušeno

Popis

Při restartu dojde ke zrušení provádění úlohy *arg* v rutíně systémové události EMERGENCY STOP.

Doporučené postupy

10213, Provádění zrušeno

Popis

Při restartu dojde ke zrušení provádění úlohy *arg* v rutíně systémové události START.

Doporučené postupy

10214, Provádění zrušeno

Popis

Při restartu dojde ke zrušení provádění úlohy *arg* v rutíně systémové události RESTART.

Doporučené postupy

10215, Provádění zrušeno

Popis

Při restartu dojde ke zrušení provádění úlohy *arg* v rutíně systémové události RESET.

Doporučené postupy

10216, Provádění zrušeno

Popis

Při restartu dojde ke zrušení provádění úlohy *arg* v rutíně systémové události INTERNAL.

Doporučené postupy

10217, Provádění zrušeno

Popis

Při restartu dojde ke zrušení provádění úlohy *arg* v rutíně systémové události USER.

Doporučené postupy

10218, Provádění zrušeno

Popis

Při restartu dojde ke zrušení provádění úlohy *arg*.

Doporučené postupy

10219, Provádění zrušeno

Popis

Při restartu dojde ke zrušení provádění úlohy *arg* v rutíně systémové události STOP.

Doporučené postupy

10230, Krok zálohování byl dokončen

Popis

Přípravný krok zálohování byl úspěšně proveden.

Doporučené postupy

10231, Krok zálohování byl dokončen

Popis

Konfigurační krok zálohování byl úspěšně proveden.

Doporučené postupy

10232, Krok zálohování byl dokončen

Popis

Zálohování úlohy bylo úspěšně provedeno.

Pokračování na další straně

Doporučené postupy

10250, Krok obnovení byl dokončen

Popis

Přípravný krok obnovení byl úspěšně proveden.

Doporučené postupy

10251, Krok obnovení byl dokončen

Popis

Konfigurační krok obnovení byl úspěšně proveden.

Doporučené postupy

10252, Krok obnovení byl dokončen

Popis

Obnovení úlohy bylo úspěšně provedeno.

Doporučené postupy

10253, Krok obnovení byl dokončen

Popis

Obnovení uživatelské úlohy bylo úspěšně provedeno.

Doporučené postupy

10260, Generována informace diagnostiky systému

Popis

Informace diagnostiky systému byla úspěšně generována do souboru *arg*

10261, Informace diagnostiky systému není dostupná

Popis

Uživatel požadoval uložit informaci diagnostiky systému do souboru *arg*. Systém nebyl schopen tento požadavek splnit.

Dusledky

Informace diagnostiky systému je zpravidla používána při podávání zpráv o problémech systému technické podpoře společnosti ABB.

Možné příčiny

Systém je v takovém stavu, že není možné generovat požadované informace.

Zkontrolujte, zda zařízení zbývá dostatek místa.

Doporučené postupy

Pokud narazíte na problém se systémem, obraťte se na technickou podporu společnosti ABB.

10270, Byla provedena cyklická kontrola brzd

Popis

Byla provedena cyklická kontrola všech brzd sledovaných bezpečnostními řadiči.

10271, Byla zahájena cyklická kontrola brzd

Popis

Byla zahájena cyklická kontrola brzd.

10272, Byla provedena kontrola brzd

Popis

Byla provedena kontrola všech brzd.

10273, Byla zahájena kontrola brzd

Popis

Byla zahájena kontrola brzd.

10274, Údržba brzd

Popis

arg signalizuje, že mechanická brzda pro osu *arg* na mechanické jednotce *arg* potřebuje údržbu brzd.

Dusledky

Údržba brzd začne automaticky na ose *arg*. Brzda bude potom znovu otestována.

10275, Výkon brzd

Popis

arg ukazuje, že mechanická brzda pro osu *arg* na mechanické jednotce *arg* je plně funkční.

10300, Byl zadán příkaz Reset RAPID

Popis

Systém vydal příkaz resetování systému RAPID.

Doporučené postupy

10301, Byl zadán příkaz Reset RAPID

Popis

Během konfigurování byl ručně nebo automaticky zadán příkaz Reset RAPID.

Pokračování na další straně

5 Řešení potíží na základě protokolu událostí

5.3 1 xxxx

Pokračování

Doporučené postupy

10304, Byl zadán příkaz k aktualizaci

Popis

Aktualizace konfigurace programu byla dokončena.

Doporučené postupy

10350, Aktualizace úlohy selhala

Popis

Systému se nepodařilo aktualizovat úlohu *arg* na novou konfiguraci.

Doporučené postupy

10351, Úloha je odebrána

Popis

Úloha *arg* byla odebrána v důsledku změn konfigurace.

Doporučené postupy

10352, Úloha je přidána

Popis

V důsledku změn konfigurace byla instalována úloha *arg*.

Doporučené postupy

10353, Úloha je přeinstalována

Popis

V důsledku změn konfigurace byla přeinstalována úloha *arg*.

Doporučené postupy

10354, Obnovení bylo přerušeno v důsledku ztráty systémových dat.

Popis

Systém používá zálohu systémových dat, protože při posledním vypnutí nebyla systémová data správně uložena. Proto byl proveden nový pokus o provedení dříve zadaného příkazu k obnovení z adresáře *arg*. Tento pokus byl však přerušen.

Dusledky

Nebudou zavedeny žádné programy a moduly RAPID.

Možné příčiny

Při posledním vypnutí nebyla správně uložena systémová data.

Doporučené postupy

Po zotavení ze ztráty systémových dat pomocí operace (B)ackup-Restart nebo přeinstalování systému prosím ověřte,

zda je v pořádku záložní adresář *arg*, a opakujte operaci obnovení.

10355, Chyba obnovení

Popis

Chyba v průběhu obnovení úlohy. Pokus o načtení do neznámé úlohy *arg*.

Dusledky

Zavádění pro úlohu *arg* bylo přerušeno.

Možné příčiny

Aktuální systém neobsahuje stejné komponenty jako systém použitý k vytvoření zálohy.

10400, Přihlásil se uživatel *arg*

Popis

Uživatel *arg* je přihlášen s použitím rozhraní *arg*.

10401, Odhlásil se uživatel *arg*

Popis

Uživatel *arg* využívající rozhraní *arg* se odhlásil.

10420, Nová nezabezpečená cesta robotu

Popis

Cesta robotu byla vymazána po provedení úpravy cíle v úloze *arg*. Robot se proto přesune na pozici určenou pohybovou instrukcí v místě ukazatele PP. Pohybové instrukce mezi upraveným cílem a ukazatelem programu budou přeskočeny.

Dusledky

Pro tento pohyb je použita naprogramovaná rychlost.

Nová nevyzkoušená cesta může obsahovat překážky, které by mohly způsobit kolizi.

Doporučené postupy

Zkontrolujte pozici ukazatele PP a v případě potřeby jej přesuňte.

Snižte rychlost.

10421, Plánovaná cesta není přerušena

Popis

Cíl, který může být částí plánované cesty robotu, byl změněn. Při příštím provádění instrukce s cílem bude použita nová pozice cíle.

Dusledky

Aktuální plánovaná cesta používá starou pozici cíle.

Pokračování na další straně

106

Návod k použití - Řešení problémů, IRC5
3HAC020738-014 Revize: T

Doporučené postupy

Není-li aktuální plánovaná cesta bezpečná, přerušte ji přesunutím ukazatele programu.

11020, Chyba zálohování

Popis

Došlo k chybě v přípravném kroku zálohování. Neznámá chyba.

Doporučené postupy

arg

11021, Chyba zálohování

Popis

Došlo k chybě v přípravném kroku zálohování. Obecná chyba.

Doporučené postupy

arg

11022, Chyba zálohování

Popis

Došlo k chybě v přípravném kroku zálohování. Adresář obsahuje položky, které je třeba vytvořit.

Doporučené postupy

arg

11023, Chyba zálohování

Popis

Došlo k chybě v přípravném kroku zálohování. V adresáři chybí nejméně jedna nezbytná položka.

Doporučené postupy

arg

11024, Chyba zálohování

Popis

Došlo k chybě v přípravném kroku zálohování. Adresář neexistuje.

Doporučené postupy

arg

11025, Chyba zálohování

Popis

Došlo k chybě v přípravném kroku zálohování. Nelze vytvořit adresář.

Možné příčiny

Cesta může být příliš dlouhá.

Je možné, že nemáte přístup pro zápis k záložní jednotce.

Jednotka může být zaplněna.

Pokud používáte síťovou jednotku, mohlo dojít ke ztrátě připojení.

Doporučené postupy

arg

11026, Chyba zálohování

Popis

Došlo k chybě v přípravném kroku zálohování. Chyba při zápisu zálohy.

Doporučené postupy

arg

11027, Chyba zálohování

Popis

Došlo k chybě v přípravném kroku zálohování. Chyba při čtení konfiguračních parametrů.

Doporučené postupy

arg

11028, Chyba zálohování

Popis

Došlo k chybě v přípravném kroku zálohování. Chyba při zápisu konfiguračních parametrů.

Doporučené postupy

arg

11029, Chyba zálohování

Popis

Došlo k chybě v přípravném kroku zálohování. Uvedená cesta pro zálohování je příliš dlouhá.

Možné příčiny

Uvedená cesta pro zálohování překročila maximální přípustný počet *arg* znaků.

Doporučené postupy

Pro vytvoření zálohy použijte kratší cestu.

11030, Chyba zálohování

Popis

Došlo k chybě v přípravném kroku zálohování. Nejsou k dispozici žádné další objekty.

Pokračování na další straně

5 Řešení potíží na základě protokolu událostí

5.3 1 xxxx

Pokračování

Doporučené postupy

arg

11031, Chyba zálohování

Popis

Došlo k chybě v přípravném kroku zálohování. V adresáři chybí nejméně jedna nezbytná položka.

Doporučené postupy

arg

11032, Chyba zálohování

Popis

Došlo k chybě v přípravném kroku zálohování. Verze systému neodpovídá záložní verzi.

Doporučené postupy

arg

11033, Chyba zálohování

Popis

Došlo k chybě v přípravném kroku zálohování. Chyba při obnově konfiguračních parametrů.

Doporučené postupy

arg

11034, Chyba zálohování

Popis

Došlo k chybě v přípravném kroku zálohování. Chyba při obnově konfiguračních parametrů.

Doporučené postupy

arg

11035, Chyba zálohování

Popis

Došlo k chybě v přípravném kroku zálohování. Rozpor mezi aktuálním systémem a zálohou.

Doporučené postupy

arg

11036, Chyba zálohování

Popis

Došlo k chybě v přípravném kroku zálohování. Chyba zápisu.

Dusledky

Záloha bude odstraněna.

Pokračování na další straně

108

Možné příčiny

Nemusíte mít přístup pro zápis na záložní disk.

Disk může být plný.

Jestliže se jedná o síťový disk, možná jste ztratili spojení.

Nevytvářejte zálohu uvnitř adresáře HOME.

Doporučené postupy

arg

11037, Chyba zálohování

Popis

Došlo k chybě v přípravném kroku zálohování. Nejméně jeden název modname je příliš dlouhý.

Doporučené postupy

arg

11038, Chyba zálohování

Popis

Došlo k chybě v přípravném kroku zálohování. Neznámá úloha.

Doporučené postupy

arg

11039, Chyba zálohování

Popis

Došlo k chybě v přípravném kroku zálohování. Paměťové médium je zaplněno.

Doporučené postupy

arg

11040, Chyba zálohování

Popis

Došlo k chybě v přípravném kroku zálohování. Nelze odstranit položku.

Doporučené postupy

arg

11041, Chyba zálohování

Popis

Došlo k chybě v přípravném kroku zálohování. Chyba při ověřování systému.

Soubor system.xml není v systému instalován.

Dusledky

Zálohování bylo ukončeno.

Možné příčiny

Soubor system.xml není v systému instalován

Doporučené postupy

Přeinstalujte systém.

11042, Chyba zálohování

Popis

Došlo k chybě v přípravném kroku zálohování. Chyba při ověřování systému.

Soubor system.xml nebyl ve složce SYSTEM nalezen.

Dusledky

Zálohování bylo ukončeno.

Možné příčiny

Soubor system.xml nebyl nalezen ve složce SYSTEM.

Doporučené postupy

Přeinstalujte systém.

11043, Chyba zálohování

Popis

Došlo k chybě v přípravném kroku zálohování. Chyba při ověřování systému.

Soubor linked_m.sys nebyl ve složce HOME nalezen.

Dusledky

Zálohování bylo ukončeno.

Možné příčiny

Soubor linked_m.sys nebyl nalezen ve složce HOME.

Doporučené postupy

Přeinstalujte systém.

11044, Chyba zálohování

Popis

Chyba při ověřování cesty zálohování.

Dusledky

Zálohování bylo předčasně ukončeno.

Možné příčiny

Cesta zálohování obsahuje neplatný znak.

Doporučené postupy

Ověřte cestu zálohování.

11120, Chyba zálohování

Popis

Došlo k chybě v konfiguračním kroku zálohování. Neznámá chyba.

Doporučené postupy

11121, Chyba zálohování

Popis

Došlo k chybě v konfiguračním kroku zálohování. Obecná chyba.

Doporučené postupy

11122, Chyba zálohování

Popis

Došlo k chybě v konfiguračním kroku zálohování. Adresář obsahuje položky, které je třeba vytvořit.

Doporučené postupy

11123, Chyba zálohování

Popis

Došlo k chybě v konfiguračním kroku zálohování. V adresáři chybí nejméně jedna nezbytná položka.

Doporučené postupy

11124, Chyba zálohování

Popis

Došlo k chybě v konfiguračním kroku zálohování. Adresář neexistuje.

Doporučené postupy

11125, Chyba zálohování

Popis

Došlo k chybě v konfiguračním kroku zálohování. Nelze vytvořit adresář.

Možné příčiny

- 1) Místo určení je chráněno proti zápisu
- 2) Řadič ztratil kontakt s namontovaným zařízením (např. NFS, FTP, USB).

Doporučené postupy

- 1) Ověřte, že místo určení není chráněno proti zápisu
- 2) Ověřte, že řadič neztratil kontakt s namontovaným zařízením.

11126, Chyba zálohování

Popis

Došlo k chybě v konfiguračním kroku zálohování. Chyba při zápisu zálohy.

Pokračování na další straně

5 Řešení potíží na základě protokolu událostí

5.3 1 xxxx

Pokračování

Možné příčiny

- 1) Místo určení je chráněno proti zápisu
- 2) Řadič ztratil kontakt s namontovaným zařízením (např. NFS, FTP, USB).

Doporučené postupy

- 1) Ověřte, že místo určení není chráněno proti zápisu
- 2) Ověřte, že řadič neztratil kontakt s namontovaným zařízením.

11127, Chyba zálohování

Popis

Došlo k chybě v konfiguračním kroku zálohování. Chyba při čtení konfiguračních parametrů.

Doporučené postupy

11128, Chyba zálohování

Popis

Došlo k chybě v konfiguračním kroku zálohování. Chyba při zápisu konfiguračních parametrů.

Možné příčiny

- 1) Místo určení je chráněno proti zápisu
- 2) Řadič ztratil kontakt s namontovaným zařízením (např. NFS, FTP, USB).

Doporučené postupy

- 1) Ověřte, že místo určení není chráněno proti zápisu
- 2) Ověřte, že řadič neztratil kontakt s namontovaným zařízením.

11129, Chyba zálohování

Popis

Došlo k chybě v přípravném kroku zálohování. Uvedená cesta pro zálohování je příliš dlouhá.

Možné příčiny

Uvedená cesta pro zálohování překročila maximální přípustný počet *arg* znaků.

Doporučené postupy

Pro vytvoření zálohy použijte kratší cestu.

11130, Chyba zálohování

Popis

Došlo k chybě v konfiguračním kroku zálohování. Nejsou k dispozici žádné další objekty.

Doporučené postupy

11131, Chyba zálohování

Popis

Došlo k chybě v konfiguračním kroku zálohování. V adresáři chybí nejméně jedna nezbytná položka.

Doporučené postupy

11132, Chyba zálohování

Popis

Došlo k chybě v konfiguračním kroku zálohování. Verze systému neodpovídá záložní verzi.

Doporučené postupy

11133, Chyba zálohování

Popis

Došlo k chybě v konfiguračním kroku zálohování. Chyba při obnově konfiguračních parametrů.

Doporučené postupy

11134, Chyba zálohování

Popis

Došlo k chybě v konfiguračním kroku zálohování. Chyba při obnově konfiguračních parametrů.

Doporučené postupy

11135, Chyba zálohování

Popis

Došlo k chybě v konfiguračním kroku zálohování. Rozpor mezi aktuálním systémem a zálohou.

Doporučené postupy

11136, Chyba zálohování

Popis

Došlo k chybě v konfiguračním kroku zálohování. Chyba zápisu.

Možné příčiny

- 1) Místo určení je chráněno proti zápisu
- 2) Řadič ztratil kontakt s namontovaným zařízením (např. NFS, FTP, USB).

Doporučené postupy

- 1) Ověřte, že místo určení není chráněno proti zápisu
- 2) Ověřte, že řadič neztratil kontakt s namontovaným zařízením.

Pokračování na další straně

11137, Chyba zálohování

Popis

Došlo k chybě v konfiguračním kroku zálohování. Nejméně jeden název modname je příliš dlouhý.

Doporučené postupy

11138, Chyba zálohování

Popis

Došlo k chybě v konfiguračním kroku zálohování. Neznámá úloha.

Doporučené postupy

11139, Chyba zálohování

Popis

Došlo k chybě v konfiguračním kroku zálohování. Paměťové médium je zaplněno.

Doporučené postupy

11140, Chyba zálohování

Popis

Došlo k chybě v konfiguračním kroku zálohování. Nelze odstranit položku.

Doporučené postupy

11220, Chyba zálohování

Popis

Chyba v průběhu zálohování úlohy. Neznámá chyba.

Doporučené postupy

11221, Chyba zálohování

Popis

Chyba v průběhu zálohování úlohy. Obecná chyba.

Doporučené postupy

11222, Chyba zálohování

Popis

Chyba v průběhu zálohování úlohy. Adresář obsahuje položky, které je třeba vytvořit.

Doporučené postupy

11223, Chyba zálohování

Popis

Chyba v průběhu zálohování úlohy. V adresáři chybí nejméně jedna nezbytná položka.

Doporučené postupy

11224, Chyba zálohování

Popis

Chyba v průběhu zálohování úlohy. Adresář neexistuje.

Doporučené postupy

11225, Chyba zálohování

Popis

Chyba v průběhu zálohování úlohy. Nelze vytvořit adresář.

Možné příčiny

- 1) Místo určení je chráněno proti zápisu
- 2) Řadič ztratil kontakt s namontovaným zařízením (např. NFS, FTP, USB).

Doporučené postupy

- 1) Ověřte, že místo určení není chráněno proti zápisu
- 2) Ověřte, že řadič neztratil kontakt s namontovaným zařízením.

11226, Chyba zálohování

Popis

Chyba v průběhu zálohování úlohy. Chyba při zápisu zálohy.

Možné příčiny

- 1) Místo určení je chráněno proti zápisu
- 2) Řadič ztratil kontakt s namontovaným zařízením (např. NFS, FTP, USB).

Doporučené postupy

- 1) Ověřte, že místo určení není chráněno proti zápisu
- 2) Ověřte, že řadič neztratil kontakt s namontovaným zařízením.

11227, Chyba zálohování

Popis

Chyba v průběhu zálohování úlohy. Chyba při čtení konfiguračních parametrů.

Pokračování na další straně

5 Řešení potíží na základě protokolu událostí

5.3 1 xxxx

Pokračování

Doporučené postupy

11228, Chyba zálohování

Popis

Chyba v průběhu zálohování úlohy. Chyba při zápisu konfiguračních parametrů.

Možné příčiny

- 1) Místo určení je chráněno proti zápisu
- 2) Řadič ztratil kontakt s namontovaným zařízením (např. NFS, FTP, USB).

Doporučené postupy

- 1) Ověřte, že místo určení není chráněno proti zápisu
- 2) Ověřte, že řadič neztratil kontakt s namontovaným zařízením.

11229, Chyba zálohování

Popis

Došlo k chybě v přípravném kroku zálohování. Uvedená cesta pro zálohování je příliš dlouhá.

Možné příčiny

Uvedená cesta pro zálohování překročila maximální přípustný počet *arg* znaků.

Doporučené postupy

Pro vytvoření zálohy použijte kratší cestu.

11230, Chyba zálohování

Popis

Chyba v průběhu zálohování úlohy. Nejsou k dispozici žádné další objekty.

Doporučené postupy

11231, Chyba zálohování

Popis

Chyba v průběhu zálohování úlohy. V adresáři chybí nejméně jedna nezbytná položka.

Doporučené postupy

11232, Chyba zálohování

Popis

Chyba v průběhu zálohování úlohy. Verze systému neodpovídá záložní verzi.

Doporučené postupy

11233, Chyba zálohování

Popis

Chyba v průběhu zálohování úlohy. Chyba při obnově konfiguračních parametrů.

Doporučené postupy

11234, Chyba zálohování

Popis

Chyba v průběhu zálohování úlohy. Chyba při obnově konfiguračních parametrů.

Doporučené postupy

11235, Chyba zálohování

Popis

Chyba v průběhu zálohování úlohy. Rozpor mezi aktuálním systémem a zálohou.

Doporučené postupy

11236, Chyba zálohování

Popis

Chyba v průběhu zálohování úlohy. Chyba zápisu.

Doporučené postupy

Zkontrolujte následující možnosti: V zařízení nezůstává volné místo. Zařízení je poškozeno.

11237, Chyba zálohování

Popis

Chyba v průběhu zálohování úlohy. Nejméně jeden název modname je příliš dlouhý.

Doporučené postupy

11238, Chyba zálohování

Popis

Chyba v průběhu zálohování úlohy. Neznámá úloha.

Doporučené postupy

11239, Chyba zálohování

Popis

Chyba v průběhu zálohování úlohy. Paměťové médium je zaplněno.

Pokračování na další straně

112

Návod k použití - Řešení problémů, IRC5
3HAC020738-014 Revize: T

Doporučené postupy

11240, Chyba zálohování

Popis

Chyba v průběhu zálohování úlohy. Nelze odstranit položku.

Doporučené postupy

11260, Chyba zálohování

Popis

Chyba při kopírování *arg* do *arg*.

Dusledky

Soubor není součástí vytvořené zálohy.

11261, Záloha odstraněna

Popis

Došlo k chybě při vytváření zálohy na cestě: *arg*

Dusledky

Nebyla vytvořena žádná záloha. Původní záloha byla vymazána, jestliže záloha je konfigurována pro přepsání jakékoliv existující zálohy.

Možné příčiny

Zkontrolujte jiné chybové zprávy týkající se zálohy.

12020, Chyba obnovení

Popis

Došlo k chybě v přípravném kroku obnovení. Neznámá chyba.

Doporučené postupy

arg

12021, Chyba obnovení

Popis

Došlo k chybě v přípravném kroku obnovení. Obecná chyba.

Doporučené postupy

arg

12022, Chyba obnovení

Popis

Došlo k chybě v přípravném kroku obnovení. Adresář obsahuje položky, které je třeba vytvořit.

Doporučené postupy

arg

12023, Chyba obnovení

Popis

Došlo k chybě v přípravném kroku obnovení. V adresáři chybí nejméně jedna nezbytná položka.

Doporučené postupy

arg

12024, Chyba obnovení

Popis

Došlo k chybě v přípravném kroku obnovení. Adresář neexistuje.

Doporučené postupy

arg

12025, Chyba obnovení

Popis

Došlo k chybě v přípravném kroku obnovení. Nelze vytvořit adresář.

Doporučené postupy

arg

12026, Chyba obnovení

Popis

Došlo k chybě v přípravném kroku obnovení. Chyba při zápisu zálohy.

Doporučené postupy

arg

12027, Chyba obnovení

Popis

Došlo k chybě v přípravném kroku obnovení. Chyba při čtení konfiguračních parametrů.

Doporučené postupy

arg

12028, Chyba obnovení

Popis

Došlo k chybě v přípravném kroku obnovení. Chyba při zápisu konfiguračních parametrů.

Doporučené postupy

arg

Pokračování na další straně

5 Řešení potíží na základě protokolu událostí

5.3 1 xxxx

Pokračování

12029, Chyba obnovení

Popis

Došlo k chybě v přípravném kroku obnovení. Cesta je příliš dlouhá.

Možné příčiny

Maximální přípustný počet *arg* znaků byl překročen.

Doporučené postupy

Ujistěte se, že žádné soubory s hlubokou strukturou nebo dlouhými názvy nebyly přidány do zálohy určené pro obnovení.

12030, Chyba obnovení

Popis

Došlo k chybě v přípravném kroku obnovení. Nejsou k dispozici žádné další objekty.

Doporučené postupy

arg

12031, Chyba obnovení

Popis

Došlo k chybě v přípravném kroku obnovení. V adresáři chybí nejméně jedna nezbytná položka.

Doporučené postupy

arg

12032, Chyba obnovení

Popis

Došlo k chybě v přípravném kroku obnovení. Verze systému neodpovídá záložní verzi.

Doporučené postupy

arg

12033, Chyba obnovení

Popis

Došlo k chybě v přípravném kroku obnovení. Chyba při obnově konfiguračních parametrů.

Doporučené postupy

arg

12034, Chyba obnovení

Popis

Došlo k chybě v přípravném kroku obnovení. Chyba při obnově konfiguračních parametrů.

Doporučené postupy

arg

12035, Chyba obnovení

Popis

Došlo k chybě v přípravném kroku obnovení. Rozpor mezi aktuálním systémem a zálohou.

Doporučené postupy

arg

12036, Chyba obnovení

Popis

Došlo k chybě v přípravném kroku obnovení. Chyba zápisu.

Doporučené postupy

arg

12037, Chyba obnovení

Popis

Došlo k chybě v přípravném kroku obnovení. Nejméně jeden název modname je příliš dlouhý.

Doporučené postupy

arg

12038, Chyba obnovení

Popis

Došlo k chybě v přípravném kroku obnovení. Neznámá úloha.

Doporučené postupy

arg

12039, Chyba obnovení

Popis

Došlo k chybě v přípravném kroku obnovení. Paměťové médium je zaplněno.

Doporučené postupy

arg

12040, Chyba obnovení

Popis

Došlo k chybě v přípravném kroku obnovení. Nelze odstranit položku.

Doporučené postupy

arg

Pokračování na další straně

114

Návod k použití - Řešení problémů, IRC5
3HAC020738-014 Revize: T

12120, Chyba obnovení

Popis

Došlo k chybě v konfiguračním kroku obnovení. Neznámá chyba.

Doporučené postupy

12121, Chyba obnovení

Popis

Došlo k chybě v konfiguračním kroku obnovení. Obecná chyba.

Doporučené postupy

12122, Chyba obnovení

Popis

Došlo k chybě v konfiguračním kroku obnovení. Adresář obsahuje položky, které je třeba vytvořit.

Doporučené postupy

12123, Chyba obnovení

Popis

Došlo k chybě v konfiguračním kroku obnovení. V adresáři chybí nejméně jedna nezbytná položka.

Doporučené postupy

12124, Chyba obnovení

Popis

Došlo k chybě v konfiguračním kroku obnovení. Adresář neexistuje.

Doporučené postupy

12125, Chyba obnovení

Popis

Došlo k chybě v konfiguračním kroku obnovení. Nelze vytvořit adresář.

Doporučené postupy

12126, Chyba obnovení

Popis

Došlo k chybě v konfiguračním kroku obnovení. Chyba při zápisu zálohy.

Doporučené postupy

12127, Chyba obnovení

Popis

Došlo k chybě v konfiguračním kroku obnovení. Chyba při čtení konfiguračních parametrů.

Doporučené postupy

12128, Chyba obnovení

Popis

Došlo k chybě v konfiguračním kroku obnovení. Chyba při zápisu konfiguračních parametrů.

Doporučené postupy

12129, Chyba obnovení

Popis

Došlo k chybě v přípravném kroku obnovení. Cesta je příliš dlouhá.

Možné příčiny

Maximální přípustný počet *arg* znaků byl překročen.

Doporučené postupy

Ujistěte se, že žádné soubory s hlubokou strukturou nebo dlouhými názvy nebyly přidány do zálohy určené pro obnovení.

12130, Chyba obnovení

Popis

Došlo k chybě v konfiguračním kroku obnovení. Nejsou k dispozici žádné další objekty.

Doporučené postupy

12131, Chyba obnovení

Popis

Došlo k chybě v konfiguračním kroku obnovení. V adresáři chybí nejméně jedna nezbytná položka.

Doporučené postupy

12132, Chyba obnovení

Popis

Došlo k chybě v konfiguračním kroku obnovení. Verze systému neodpovídá záložní verzi.

Pokračování na další straně

5 Řešení potíží na základě protokolu událostí

5.3 1 xxxx

Pokračování

Doporučené postupy

12133, Chyba obnovení

Popis

Došlo k chybě v konfiguračním kroku obnovení. Chyba při obnově konfiguračních parametrů.

Doporučené postupy

12134, Chyba obnovení

Popis

Došlo k chybě v konfiguračním kroku obnovení. Chyba při obnově konfiguračních parametrů.

Doporučené postupy

12135, Chyba obnovení

Popis

Došlo k chybě v konfiguračním kroku obnovení. Rozpor mezi aktuálním systémem a zálohou.

Doporučené postupy

12136, Chyba obnovení

Popis

Došlo k chybě v konfiguračním kroku obnovení. Chyba zápisu.

Možné příčiny

Několik souborů v cílovém domovském adresáři se možná právě používá. Operace obnovy nemůže přepsat tento soubor (soubory).

Doporučené postupy

Zkontrolujte, jestli jsou tam nějaké otevřené soubory, a pokud ano, zavřete je.

12137, Chyba obnovení

Popis

Došlo k chybě v konfiguračním kroku obnovení. Nejméně jeden název modname je příliš dlouhý.

Doporučené postupy

12138, Chyba obnovení

Popis

Došlo k chybě v konfiguračním kroku obnovení. Neznámá úloha.

Doporučené postupy

12139, Chyba obnovení

Popis

Došlo k chybě v konfiguračním kroku obnovení. Paměťové médium je zaplněno

Doporučené postupy

12140, Chyba obnovení

Popis

Došlo k chybě v konfiguračním kroku obnovení. Nelze odstranit položku.

Doporučené postupy

12220, Chyba obnovení

Popis

Chyba v průběhu obnovení úlohy. Neznámá chyba.

Doporučené postupy

12221, Chyba obnovení

Popis

Chyba v průběhu obnovení úlohy. Obecná chyba.

Doporučené postupy

12222, Chyba obnovení

Popis

Chyba v průběhu obnovení úlohy. Adresář obsahuje položky, které je třeba vytvořit.

Doporučené postupy

12223, Chyba obnovení

Popis

Chyba v průběhu obnovení úlohy. V adresáři chybí nejméně jedna nezbytná položka.

Doporučené postupy

12224, Chyba obnovení

Popis

Chyba v průběhu obnovení úlohy. Adresář neexistuje

Pokračování na další straně

Doporučené postupy

12225, Chyba obnovení

Popis

Chyba v průběhu obnovení úlohy. Nelze vytvořit adresář

Doporučené postupy

12226, Chyba obnovení

Popis

Chyba v průběhu obnovení úlohy. Chyba při zápisu zálohy

Doporučené postupy

12227, Chyba obnovení

Popis

Chyba v průběhu obnovení úlohy. Chyba při čtení konfiguračních parametrů

Doporučené postupy

12228, Chyba obnovení

Popis

Chyba v průběhu obnovení úlohy. Chyba při zápisu konfiguračních parametrů

Doporučené postupy

12229, Chyba obnovení

Popis

Došlo k chybě v přípravném kroku obnovení. Cesta je příliš dlouhá.

Možné příčiny

Maximální přípustný počet *arg* znaků byl překročen.

Doporučené postupy

Ujistěte se, že žádné soubory s hlubokou strukturou nebo dlouhými názvy nebyly přidány do zálohy určené pro obnovení.

12230, Chyba obnovení

Popis

Chyba v průběhu obnovení úlohy. Nejsou k dispozici žádné další objekty

Doporučené postupy

12231, Chyba obnovení

Popis

Chyba v průběhu obnovení úlohy. V adresáři chybí nejméně jedna nezbytná položka.

Doporučené postupy

12232, Chyba obnovení

Popis

Chyba v průběhu obnovení úlohy. Verze systému neodpovídá záložní verzi.

Doporučené postupy

12233, Chyba obnovení

Popis

Chyba v průběhu obnovení úlohy. Chyba při obnově konfiguračních parametrů.

Doporučené postupy

12234, Chyba obnovení

Popis

Chyba v průběhu obnovení úlohy. Chyba při obnově konfiguračních parametrů.

Doporučené postupy

12235, Chyba obnovení

Popis

Chyba v průběhu obnovení úlohy. Rozpor mezi aktuálním systémem a zálohou.

Doporučené postupy

12236, Chyba obnovení

Popis

Chyba v průběhu obnovení úlohy. Chyba zápisu.

Doporučené postupy

12237, Chyba obnovení

Popis

Chyba v průběhu obnovení úlohy. Nejméně jeden název modname je příliš dlouhý.

Pokračování na další straně

5 Řešení potíží na základě protokolu událostí

5.3 1 xxxx

Pokračování

Doporučené postupy

12238, Chyba obnovení

Popis

Chyba v průběhu obnovení úlohy. Neznámá úloha.

Doporučené postupy

12239, Chyba obnovení

Popis

Chyba v průběhu obnovení úlohy. Paměťové médium je zaplněno.

Doporučené postupy

12240, Chyba obnovení

Popis

Chyba v průběhu obnovení úlohy. Nelze odstranit položku.

Doporučené postupy

12320, Chyba obnovení

Popis

Chyba v průběhu obnovení uživatelské úlohy. Neznámá chyba.

Doporučené postupy

12321, Chyba obnovení

Popis

Chyba v průběhu obnovení uživatelské úlohy. Obecná chyba.

Doporučené postupy

12322, Chyba obnovení

Popis

Chyba v průběhu obnovení uživatelské úlohy. Adresář obsahuje položky, které je třeba vytvořit.

Doporučené postupy

12323, Chyba obnovení

Popis

Chyba v průběhu obnovení uživatelské úlohy. V adresáři chybí nejméně jedna nezbytná položka.

Doporučené postupy

12324, Chyba obnovení

Popis

Chyba v průběhu obnovení uživatelské úlohy. Adresář neexistuje

Doporučené postupy

12325, Chyba obnovení

Popis

Chyba v průběhu obnovení uživatelské úlohy. Nelze vytvořit adresář

Doporučené postupy

12326, Chyba obnovení

Popis

Chyba v průběhu obnovení uživatelské úlohy. Chyba při zápisu zálohy

Doporučené postupy

12327, Chyba obnovení

Popis

Chyba v průběhu obnovení uživatelské úlohy. Chyba při čtení konfiguračních parametrů

Doporučené postupy

12328, Chyba obnovení

Popis

Chyba v průběhu obnovení uživatelské úlohy. Chyba při zápisu konfiguračních parametrů

Doporučené postupy

12329, Chyba obnovení

Popis

Došlo k chybě v přípravném kroku obnovení. Cesta je příliš dlouhá.

Možné příčiny

Maximální přípustný počet *arg* znaků byl překročen.

Doporučené postupy

Ujistěte se, že žádné soubory s hlubokou strukturou nebo dlouhými názvy nebyly přidány do zálohy určené pro obnovení.

Pokračování na další straně

118

Návod k použití - Řešení problémů, IRC5
3HAC020738-014 Revize: T

12330, Chyba obnovení

Popis

Chyba v průběhu obnovení uživatelské úlohy. Nejsou k dispozici žádné další objekty

Doporučené postupy

12331, Chyba obnovení

Popis

Chyba v průběhu obnovení uživatelské úlohy. V adresáři chybí nejméně jedna nezbytná položka.

Doporučené postupy

12332, Chyba obnovení

Popis

Chyba v průběhu obnovení uživatelské úlohy. Verze systému neodpovídá záložní verzi.

Doporučené postupy

12333, Chyba obnovení

Popis

Chyba v průběhu obnovení uživatelské úlohy. Chyba při obnově konfiguračních parametrů.

Doporučené postupy

12334, Chyba obnovení

Popis

Chyba v průběhu obnovení uživatelské úlohy. Chyba při obnově konfiguračních parametrů.

Doporučené postupy

12335, Chyba obnovení

Popis

Chyba v průběhu obnovení uživatelské úlohy. Rozpor mezi aktuálním systémem a zálohou.

Doporučené postupy

12336, Chyba obnovení

Popis

Chyba v průběhu obnovení uživatelské úlohy. Chyba zápisu.

Doporučené postupy

12337, Chyba obnovení

Popis

Chyba v průběhu obnovení uživatelské úlohy. Nejméně jeden název modname je příliš dlouhý.

Doporučené postupy

12338, Chyba obnovení

Popis

Chyba v průběhu obnovení uživatelské úlohy. Neznámá úloha.

Doporučené postupy

12339, Chyba obnovení

Popis

Chyba v průběhu obnovení uživatelské úlohy. Paměťové médium je zaplněno.

Doporučené postupy

12340, Chyba obnovení

Popis

Chyba v průběhu obnovení uživatelské úlohy. Nelze odstranit položku.

Doporučené postupy

12510, Neplatná maska podsítě

Popis

Maska podsítě *arg* pro síťové rozhraní *arg* je nepřipustná.

Důsledky

Síťové rozhraní nebude nakonfigurováno a nelze je použít.

Možné příčiny

Je možné, že je maska podsítě nesprávně zadána.

Doporučené postupy

1) Zkontrolujte správnost masky podsítě.

12511, Neplatná adresa IP síťového rozhraní

Popis

Adresa IP sítě *arg* pro rozhraní *arg* je nepřipustná nebo chybí.

Důsledky

Rozhraní nebude nakonfigurováno a nelze je použít.

Pokračování na další straně

5 Řešení potíží na základě protokolu událostí

5.3 1 xxxx

Pokračování

Možné příčiny

Adresa IP sítě může být nesprávně zadána nebo již v síti existuje.

Doporučené postupy

1) Zkontrolujte, zda je adresa IP rozhraní správná a zda není duplicitní.

12512, Neplatná adresa IP síťové brány

Popis

Adresa IP výchozí brány *arg* je nepřipustná nebo chybí. Také může být neplatná adresa IP lokální sítě *arg*.

Dusledky

Síť nebude dosažitelná a nelze ji použít.

Možné příčiny

Adresa IP brány nebo sítě LAN může být nesprávně zadána.

Doporučené postupy

1) Ověřte správnost adresy IP brány a sítě LAN.

12513, Nebyly přijaty žádné parametry ze serveru DHCP

Popis

Síťové rozhraní *arg* neobdrželo žádné parametry ze serveru DHCP.

Dusledky

Rozhraní nebude nakonfigurováno a nelze je použít.

Možné příčiny

Připojení LAN nepracuje - server DHCP není aktivován.

Doporučené postupy

- 1) Ujistěte se, že je kabel sítě LAN funkční a připojený.
- 2) Zkontrolujte, zda je aktivován server DHCP.
- 3) Nastavte adresu IP sítě LAN ručně.

12514, Chyba inicializace síťového rozhraní

Popis

Nelze inicializovat síťové rozhraní *arg*.

Dusledky

Rozhraní nebude nakonfigurováno a nelze je použít.

Možné příčiny

Parametry sítě mohou být chybné.

-Existuje také možnost, i když málo pravděpodobná, že je poškozen hardware a je třeba jej vyměnit.

Doporučené postupy

- 1) Zkontrolujte správnost parametrů sítě u daného rozhraní.
- 2) Zjistěte příčinu problému postupným vyměňováním hardwarových komponent, které by problém mohly způsobovat.

12610, Málo dostupné paměti RAM

Popis

Dostupné množství paměti RAM je malé. Celková velikost paměti RAM: *arg* bajtů. Volné: *arg* bajtů.

Dusledky

Systémová paměť se může vyčerpat.

Doporučené postupy

Doporučuje se restartovat systém.

12611, Velmi málo dostupné paměti RAM

Popis

Dostupné množství paměti RAM je velmi malé. Celková velikost paměti RAM: *arg* bajtů. Volné: *arg* bajtů.

Dusledky

Systémová paměť se může vyčerpat. Přidělení paměti pro neproduktivní kritickou funkčnost bude odmítnuto.

Doporučené postupy

Důrazně se doporučuje restartovat systém.

12612, Příliš málo dostupné paměti RAM

Popis

Dostupné množství paměti RAM je příliš malé. Celková velikost paměti RAM: *arg* bajtů. Volné: *arg* bajtů.

Dusledky

Systém přejde do stavu selhání systému.

Doporučené postupy

Restartujte systém.

5.4 2 xxxx

20010, Stav nouzového zastavení**Popis**

V době, kdy byl přerušen obvod nouzového zastavení, došlo k pokusu o provedení operace s robotem.

Dusledky

System zůstává ve stavu čekání na zapnutí motorů po nouzovém zastavení.

Možné příčiny

Došlo k pokusu o přestavení robota před přepnutím systému zpět do stavu Motors ON.

Doporučené postupy

1) Chcete-li obnovit provoz, přepněte systém zpět do stavu zapnutí motorů stisknutím tlačítka Motors ON na řídicím modulu.

20011, Stav nouzového zastavení.**Popis**

Je třeba vynulovat nouzové zastavení.

Doporučené postupy

Nejprve uvolněte tlačítko nouzového zastavení a poté stiskněte tlačítko na panelu.

20012, Aktivní stav selhání systému**Popis**

Vážná systémová chyba bez možnosti obnovy. Požaduje se restart řadiče.

Doporučené postupy

Vypněte a zapněte síťový vypínač znovu, jestliže příkaz měkkého restartu je ignorován nebo není možné ho dosáhnout.

20025, Vypršel časový limit příkazu k zastavení**Popis**

Když nebylo v očekávaném časovém limitu přijato potvrzení, byl příkaz k zastavení zadán jako vynucené ochranné zastavení.

Doporučené postupy**20030, Osa není komutována****Popis**

Nejméně jedna osa interní

pohybové jednotky není komutována.

Doporučené postupy**20031, Osa není kalibrována.****Popis**

Nejméně jedna absolutní nebo relativní měřicí osa není kalibrována.

Doporučené postupy

Zjistěte, které osy nejsou kalibrovány, a proveďte jejich kalibraci.

20032, Počítadlo otáčení nebylo aktualizováno**Popis**

Počítadlo otáčení není aktualizováno. Nejméně jedna absolutní měřicí osa není synchronizována.

Doporučené postupy

Přesuňte osy do synchronizované pozice a aktualizujte počítadla otáčení.

20033, Osa není synchronizována.**Popis**

Nejméně jedna relativní měřicí osa není synchronizována.

Doporučené postupy

Zadejte příkaz k zapnutí motorů a synchronizujte všechny mechanické jednotky v seznamu.

20034, Paměť SMB není v pořádku**Popis**

Tato akce nebo stav nejsou povoleny, protože data v paměti sériové měřicí desky (SMB) nejsou v pořádku.

Dusledky

Před přechodem do automatického provozu musí být v pořádku všechna data. Ruční přestavení robota je možné.

Možné příčiny

Existují rozdíly mezi daty uloženými na desce SMB a daty uloženými v řadiči. Příčinou může být výměna desky SMB, řadiče nebo obou jednotek, nebo ručně vymazaná paměť SMB.

Pokračování na další straně

5 Řešení potíží na základě protokolu událostí

5.4 2 xxxx

Pokračování

Doporučené postupy

) Aktualizujte data na sériové měřicí desce podle pokynů uvedených v příručce operátora, IRC5.

20051, Nepovolený příkaz

Popis

Tento příkaz je povolen jen tehdy, je-li prostředek (program/pohyb) ovládán klientem.

Dusledky

Systém setrvá v původním stavu a požadovaná akce nebude provedena.

Doporučené postupy

- 1) Podle hodnoty "Write Access" (Přístup pro zápis) v programu RobotStudio zkontrolujte, zda je aktivní ovládání klientem.
- 2) Zkontrolujte, zda prostředek skutečně ovládá klient, který by jej měl ovládat.

20054, Nepovolený příkaz

Popis

Tento příkaz NENÍ povolen v době, kdy je program prováděn.

Dusledky

Systém setrvá v původním stavu a požadovaná akce nebude provedena.

Doporučené postupy

- 1) Ujistěte se, že program není prováděn.

20060, Nepovolený příkaz

Popis

Použití tohoto příkazu v automatickém režimu není povoleno.

Dusledky

Systém setrvá v původním stavu a požadovaná akce nebude provedena.

Doporučené postupy

- 1) Ujistěte se, že systém NEPRACUJE v automatickém režimu.

20061, Nepovolený příkaz

Popis

Tento příkaz není povolen při přechodu do automatického režimu.

Dusledky

Systém setrvá v původním stavu a požadovaná akce nebude provedena.

Pokračování na další straně

122

Doporučené postupy

1) Ujistěte se, že systém NEPŘECHÁZÍ do automatického režimu.

20062, Nepovolený příkaz

Popis

Použití tohoto příkazu v ručním režimu není povoleno.

Dusledky

Systém setrvá v původním stavu a požadovaná akce nebude provedena.

Doporučené postupy

- 1) Ujistěte se, že systém NEPRACUJE v ručním režimu.

20063, Nepovolený příkaz

Popis

Použití tohoto příkazu v ručním režimu s plnou rychlostí není povoleno.

Dusledky

Systém setrvá v původním stavu a požadovaná akce nebude provedena.

Doporučené postupy

- 1) Ujistěte se, že systém NEPRACUJE v ručním režimu s plnou rychlostí.

20064, Nepovolený příkaz

Popis

Tento příkaz není povolen při přechodu do ručního režimu s plnou rychlostí.

Dusledky

Systém setrvá v původním stavu a požadovaná akce nebude provedena.

Doporučené postupy

- 1) Ujistěte se, že systém NEPŘECHÁZÍ do ručního režimu s plnou rychlostí.

20065, Nepovolený příkaz

Popis

Použití tohoto příkazu je povoleno pouze v ručním režimu (se sníženou nebo plnou rychlostí).

Dusledky

Systém setrvá v původním stavu a požadovaná akce nebude provedena.

Doporučené postupy

1) Ujistěte se, že systém NENÍ v automatickém režimu a nepřechází do ručního režimu (se sníženou nebo plnou rychlostí).

20066, Nepovolený příkaz

Popis

Akce systémového vstupu *arg* není povolena v ručním režimu s plnou rychlostí.

Dusledky

Systém setrvá v původním stavu a požadovaná akce nebude provedena.

Doporučené postupy

1) Ujistěte se, že systém NEPRACUJE v ručním režimu s plnou rychlostí.

20067, Nepovolený příkaz

Popis

Akce systémového vstupu *arg* není povolena během přechodu do ručního režimu s plnou rychlostí.

Dusledky

Systém setrvá v původním stavu a požadovaná akce nebude provedena.

Doporučené postupy

1) Ujistěte se, že systém NEPŘECHÁZÍ do ručního režimu s plnou rychlostí.

20068, Nepovolený příkaz

Popis

Použití tohoto příkazu v aktuálním energetickém stavu není povoleno.

Dusledky

Systém setrvá v původním stavu a požadovaná akce nebude provedena.

Možné příčiny

Systém je v energetickém úsporném stavu.

20070, Nepovolený příkaz

Popis

Použití tohoto příkazu ve stavu zapnutí motorů není povoleno.

Dusledky

Systém setrvá v původním stavu a požadovaná akce nebude provedena.

Doporučené postupy

1) Ujistěte se, že systém NEPRACUJE v režimu MOTORS OFF.

20071, Nepovolený příkaz

Popis

Použití tohoto příkazu při přechodu do stavu zapnutí motorů není povoleno.

Dusledky

Systém setrvá v původním stavu a požadovaná akce nebude provedena.

Doporučené postupy

1) Zjistěte, kdo zadal příkaz k provedení této akce a proč a v případě potřeby odstraňte příčinu.

20072, Nepovolený příkaz

Popis

Použití tohoto příkazu ve stavu MOTORS OFF není povoleno.

Dusledky

Systém setrvá v původním stavu a požadovaná akce nebude provedena.

Doporučené postupy

1) Ujistěte se, že systém NEPRACUJE v režimu zapnutí motorů.

20073, Nepovolený příkaz

Popis

Použití tohoto příkazu při přechodu do stavu MOTORS OFF není povoleno.

Dusledky

Systém setrvá v původním stavu a požadovaná akce nebude provedena.

Doporučené postupy

1) Zjistěte, kdo zadal příkaz k provedení této akce a proč a v případě potřeby odstraňte příčinu.

20074, Nepovolený příkaz

Popis

Použití tohoto příkazu ve stavu ochranného zastavení není povoleno.

Dusledky

Systém setrvá v původním stavu a požadovaná akce nebude provedena.

Pokračování na další straně

5 Řešení potíží na základě protokolu událostí

5.4 2 xxxx

Pokračování

Doporučené postupy

1) Ujistěte se, že se systém NENACHÁZÍ ve stavu ochranného zastavení.

20075, Nepovolený příkaz

Popis

Použití tohoto příkazu ve stavu nouzového zastavení není povoleno.

Dusledky

Je třeba vynulovat nouzové zastavení.

Doporučené postupy

1) Ujistěte se, že se systém NENACHÁZÍ ve stavu nouzového zastavení.

20076, Nepovolený příkaz

Popis

Tento příkaz není ve stavu selhání systému povolen.

Dusledky

Vznikla nezotavitelná systémová chyba a je nutné provést restart systému.

Doporučené postupy

- 1) Ujistěte se, že se systém NENACHÁZÍ ve stavu nouzového zastavení.
- 2) Proveďte restart podle podrobné instrukce v Příručce operátora, IRC5.
- 3) Jestliže restart není možný, přepněte hlavní vypínač na VYPNUTO a potom zpět na ZAPNUTO.

20080, Nepovolený příkaz

Popis

Příkaz není povolen, není-li osa komutována.

Dusledky

Systém setrvá v původním stavu a požadovaná akce nebude provedena.

Doporučené postupy

- 1) Proveďte komutaci osy podle pokynů uvedených v příručce Dodatečné osy.
- 2) Zjistěte, kdo zadal příkaz k provedení této akce a proč a v případě potřeby odstraňte příčinu.

20081, Nepovolený příkaz

Popis

Použití tohoto příkazu není povoleno, není-li osa kalibrována.

Pokračování na další straně

Dusledky

Systém setrvá v původním stavu a požadovaná akce nebude provedena.

Doporučené postupy

- 1) Kalibrujte osu podle pokynů uvedených v návodu pro kalibrační kyvadlo nebo v instrukcích pro kalibraci pomocí přístroje Levelmeter podle toho, které zařízení chcete použít.

20082, Nepovolený příkaz

Popis

Použití tohoto příkazu není povoleno, není-li aktualizováno počítadlo otáčení osy.

Dusledky

Systém setrvá v původním stavu a požadovaná akce nebude provedena.

Doporučené postupy

- 1) Aktualizujte počítadlo otáčení podle pokynů uvedených v příručce operátora, IRC5.

20083, Nepovolený příkaz

Popis

Použití tohoto příkazu není povoleno, není-li osa synchronizována.

Dusledky

Systém setrvá v původním stavu a požadovaná akce nebude provedena.

Doporučené postupy

- 1) Synchronizujte osu podle pokynů uvedených v návodu pro kalibrační kyvadlo nebo v instrukcích pro kalibraci pomocí přístroje Levelmeter podle toho, které zařízení chcete použít.

20084, Nepovolený příkaz

Popis

Tento příkaz není povolen, protože data v paměti sériové měřicí desky (SMB) nejsou v pořádku.

Dusledky

Před přechodem do automatického provozu musí být v pořádku všechna data. Ruční přestavení robota je možné.

Doporučené postupy

- 1) Aktualizujte data na sériové měřicí desce podle pokynů uvedených v příručce operátora, IRC5.

20088, Přechod do automatického režimu odmítnut

Popis

Po zadání požadavku na automatický režim nebylo možné nastavit rychlost na 100 %.

Dusledky

Systém nemůže přejít do automatického režimu.

Možné příčiny

Rychlost nelze nastavit na 100 %.

Doporučené postupy

- 1) Přepněte zpět na ruční režim.
- 2a) Nastavte rychlost v nabídce rychlého nastavení,
- 2b) Případně nastavte systémový parametr Controller/Auto Condition Reset/AllDebugSettings/Reset na NE, pokud se má systém po přepnutí do automatického režimu nacházet v režimu ladění.
- 3) Přepněte zpět do automatického režimu a akci potvrďte.

20089, Přechod do automatického režimu odmítnut

Popis

Po zadání požadavku na automatický režim byla posloupnost volání byla změněna, takže začíná v jiné rutině než v rutině Main.

Dusledky

Systém nemůže vstoupit do automatického režimu.

Možné příčiny

Ukazatel programu nebylo možné nastavit na rutinu Main.

Doporučené postupy

- 1) Přepněte zpět na ruční režim.
- 2a) Přesuňte ukazatel programu na rutinu Main.
- 2b) Pokud má program vždy začínat v nové rutině, změňte systémový parametr "Hlavní položka" (Řadič domény, Typ úlohy) na název nové rutiny.
- 2c) Případně nastavte systémový parametr Controller/Auto Condition Reset/AllDebugSettings/Reset na NE, pokud se má systém po přepnutí do automatického režimu nacházet v režimu ladění.
- 3) Přepněte zpět do automatického režimu a akci potvrďte.

20092, Nepovolený příkaz

Popis

Použití tohoto příkazu ve stavu blokování spuštění systémového V/V není povoleno.

Doporučené postupy

20093, Přechod do automatického režimu byl odmítnut

Popis

Po zadání požadavku na automatický režim nejméně jedna úloha typu NORMAL byla zakázána a nemohla být povolena.

Dusledky

Systém nemůže přejít do automatického režimu.

Možné příčiny

Nelze resetovat panel výběru úloh v synchronizovaném bloku.

Doporučené postupy

- 1) Přepněte zpět na ruční režim.
- 2a) Nastavte ukazatel programu na rutinu Main,
- 2b) nebo vystupte ze synchronizovaného bloku,
- 2c) nebo nastavte systémový parametr Controller/Auto Condition Reset/AllDebugSettings/Reset na NE, pokud se má systém po přepnutí do automatického režimu nacházet v režimu ladění.
- 3) Přepněte zpět do automatického režimu a akci potvrďte.

20094, Nebyl nalezen název zátěže

Popis

Nebyl nalezen název zátěže *arg*.

Dusledky

Bez správně definované zátěže nelze provádět ruční přestavení.

Možné příčiny

Modul obsahující definici zátěže byl pravděpodobně odstraněn.

Doporučené postupy

- Zaveďte modul s definicí zátěže.
Vyberte jinou zátěž.

20095, Nebyl nalezen název nástroje

Popis

Nebyl nalezen název nástroje *arg*.

Dusledky

Bez správně definovaného nástroje nelze provádět ruční přestavení.

Možné příčiny

Modul obsahující definici nástroje byl pravděpodobně odstraněn.

Doporučené postupy

Zaveďte modul s definicí nástroje.

Pokračování na další straně

5 Řešení potíží na základě protokolu událostí

5.4 2 xxxx

Pokračování

Vyberte jiný nástroj.

20096, Nebyl nalezen název pracovního objektu

Popis

Nebyl nalezen název pracovního objektu *arg*.

Dusledky

Bez správně definovaného pracovního objektu nelze provádět ruční přestavení.

Možné příčiny

Modul obsahující definici pracovního objektu byl pravděpodobně odstraněn.

Doporučené postupy

Zaveďte modul s definicí pracovního objektu.

Vyberte jiný pracovní objekt.

20097, Není povoleno provádět ruční přestavení se zátěží LOCAL PERS

Popis

Objekt *arg* je typu LOCAL PERS. S objekty tohoto typu nelze provádět ruční přestavení.

Doporučené postupy

Změňte zátěž.

20098, Není povoleno provádět ruční přestavení s nástrojem LOCAL PERS

Popis

Objekt *arg* je typu LOCAL PERS. S objekty tohoto typu nelze provádět ruční přestavení.

Doporučené postupy

Změňte nástroj.

20099, Ruční přestavení s pracovním objektem LOCAL PERS nepovoleno

Popis

Objekt *arg* je typu LOCAL PERS. S objekty tohoto typu nelze provádět ruční přestavení.

Doporučené postupy

Změňte pracovní objekt.

20101, Řízení je předáno programu FlexPendant.

Popis

Je aktivováno programovací okno panelu FlexPendant pro režim učení a toto okno

nyní ovládá programový server.

Doporučené postupy

Přejděte do výrobního okna a opakujte operaci.

20103, Řadič je zaneprázdněn aktualizací panelu výběru úloh.

Popis

Probíhá aktualizace panelu výběru úloh.

Nelze provést požadovaný příkaz.

Doporučené postupy

Proveďte příkaz znovu nebo restartujte systém a proveďte příkaz znovu.

20104, Systémová cesta je příliš dlouhá.

Popis

Systémová cesta je příliš dlouhá.

Systém se nemůže chovat bezpečným způsobem.

Dusledky

Systém přejde do stavu selhání systému.

Doporučené postupy

Přesuňte systém do složky s kratší souborovou cestou.

20105, Zálohování již probíhá

Popis

Zálohování již probíhá.

Dusledky

Příkaz "Zálohovat" ze signálu systémového vstupu bude odmítnut.

Doporučené postupy

Chcete-li kontrolovat, zda lze spustit zálohování, použijte signál systémového výstupu "Zálohování probíhá".

20106, Cesta pro zálohování

Popis

Cesta pro zálohování nebo název zálohy v konfiguraci pro zálohování systémového vstupu obsahují chyby. Adresář pro zálohu nelze vytvořit.

Cesta pro zálohování: *arg*

Název zálohy: *arg*

Dusledky

Příkaz "Zálohovat" ze signálu systémového vstupu bude odmítnut.

Pokračování na další straně

Doporučené postupy

Ověřte, zda nakonfigurovaná cesta a název pro zálohování systémového vstupu jsou správné.

20111, Řízení je předáno programu TP

Popis

Je aktivováno programovací okno panelu FlexPendant pro režim učení a toto okno nyní ovládá programový server.

Doporučené postupy

Přejděte do výrobního okna a opakujte operaci.

20120, Řízení předáno V/V systému

Popis

Viz název

Doporučené postupy

20126, Změnily se údaje o zátěži

Popis

Aktivní zátěž *arg* byla odstraněna a nahrazena zátěží *arg*. Data zátěže byla umístěna do úlohy *arg* připojené k mechanické jednotce *arg*.

Dusledky

Definice zátěže pro ruční nastavení není pravděpodobně správná.

Možné příčiny

Data zátěže byla odebrána. Modul obsahující původní definici nástroje byl patrně smazán.

Doporučené postupy

Pokud starou definici potřebujete, vyhledejte program nebo modul původních dat zátěže a načtěte jej.

20127, Změnily se údaje o nástroji

Popis

Aktivní nástroj *arg* byl odstraněn a nahrazen nástrojem *arg*. Data nástroje byla umístěna do úlohy *arg* připojené k mechanické jednotce *arg*.

Dusledky

Definice nástroje pro ruční nastavení není pravděpodobně správná.

Možné příčiny

Data nástroje byla odebrána. Modul obsahující původní definici nástroje byl patrně smazán.

Doporučené postupy

Pokud starou definici potřebujete, vyhledejte program nebo modul původních dat nástroje a načtěte jej.

20128, Došlo ke změně dat pracovního objektu

Popis

Aktivní pracovní objekt *arg* byl odstraněn a nahrazen objektem *arg*. Data pracovního objektu byla umístěna do úlohy *arg* připojené k mechanické jednotce *arg*.

Dusledky

Definice pracovního objektu pro ruční nastavení není pravděpodobně správná.

Možné příčiny

Data pracovního objektu byla odstraněna. Modul obsahující původní definici nástroje byl patrně smazán.

Doporučené postupy

Pokud starou definici potřebujete, vyhledejte program nebo modul původních dat pracovního objektu a načtěte jej.

20130, Nabídka aktivních úloh je obnovena

Popis

Během restartu systému je nabídka aktivních úloh obnovena v automatickém režimu.

Dusledky

Pokud nebyla jedna nebo více úloh vybrána, jsou po restartu systému v automatickém režimu znovu vybrány.

Možné příčiny

Byl proveden restart systému

Doporučené postupy

Přepněte na ruční režim.

2. Zrušte výběr nepotřebných úloh.

3. Přejděte zpět do automatického režimu.

20131, Přejít do automatického režimu odmítnut

Popis

Po zadání požadavku na automatický režim bylo jeden nebo více logických signálů V/V blokováno a nebylo možné je odblokovat.

Dusledky

Systém nemůže přejít do automatického režimu.

Pokračování na další straně

5 Řešení potíží na základě protokolu událostí

5.4 2 xxxx

Pokračování

Možné příčiny

Některé blokové signály V/V nebylo možné odblokovat.

Doporučené postupy

- 1) Přepněte zpět na ruční režim.
- 2a) Zkontrolujte chyby související s V/V v protokolu událostí,
- 2b) nebo nastavte systémový parametr Controller/Auto Condition Reset/AllDebugSettings/Reset na NE, pokud se má systém po přepnutí do automatického režimu nacházet v režimu ladění.
- 3) Přepněte zpět do automatického režimu a akci potvrďte.

20132, Blokové signály V/V

Popis

Při spuštění v automatickém režimu bylo blokováno jeden nebo více logických signálů V/V.

Důsledky

Blokové signály budou odblokovány.

Možné příčiny

Během restartu systému byl systém přepnut do automatického režimu.

Systémový parametr AllDebugSettings je nastaven na Ano.

Doporučené postupy

Žádná akce, systém automaticky resetoval nastavení ladění.

Chcete-li zachovat nastavení ladění v automatickém režimu:

- 1) Přepněte zpět do ručního režimu
- 2) Nastavte systémový parametr Controller/Auto Condition Reset/AllDebugSettings/Reset na NE.
- 3) Přepněte zpět do automatického režimu a akci potvrďte.
- 4) Další informace naleznete v Technické referenční příručce - Systémové parametry.

20133, Nastavení ladění v režimu Auto

Popis

Při spuštění v automatickém režimu bylo blokováno jeden nebo více logických signálů V/V.

Důsledky

Blokové signály V/V zůstanou blokovány.

V automatickém režimu nebude systém v plně produkčním režimu.

Doporučené postupy

Chcete-li dosáhnout plně produkčního režimu:

- 1) Přepněte zpět do ručního režimu.
- 2) Nastavte systémový parametr Controller/Auto Condition Reset/AllDebugSettings/Reset na ANO.
- 3) Přepněte zpět do automatického režimu a akci potvrďte.

Pokračování na další straně

128

4) Další informace naleznete v příručce Technical Reference Manual – část System Parameters.

20134, Posloupnost volání

Popis

Posloupnost volání byla změněna, takže začíná v jiné rutině než v rutině Main.

Důsledky

Ukazatel programu bude resetován na rutinu Main.

Možné příčiny

Během teplého spuštění byl systém byl přepnut do automatického režimu.

Systémový parametr AllDebugSettings je nastaven na Ano.

Doporučené postupy

Chcete-li dosáhnout režimu ladění v automatickém režimu:

- 1) Přepněte zpět do ručního režimu
- 2) Nastavte systémový parametr AllDebugSettings/Reset na NE.
- 3) Přepněte zpět do automatického režimu a akci potvrďte.
- 4) Další informace naleznete v Technické referenční příručce - Systémové parametry.

20135, Nastavení ladění v režimu Auto

Popis

Posloupnost volání byla změněna, takže začíná v jiné rutině než v rutině main.

Důsledky

Ukazatel programu nebude nastaven na rutinu Main.

V automatickém režimu nebude systém v plně produkčním režimu.

Doporučené postupy

Chcete-li dosáhnout plně produkčního režimu:

- 1) Přepněte zpět do ručního režimu.
- 2) Nastavte systémový parametr Controller/Auto Condition Reset/AllDebugSettings/Reset na ANO.
- 3) Přepněte zpět do automatického režimu a akci potvrďte.
- 4) Další informace naleznete v příručce Technical Reference Manual – část System Parameters.

20136, Snížená rychlost

Popis

Systém při spuštění v automatickém režimu pracoval se sníženou rychlostí.

Dusledky

Rychlost bude nastavena na 100 %.

Možné příčiny

Během teplého spuštění byl systém přepnut do automatického režimu.

Doporučené postupy

Žádná akce, systém automaticky resetoval nastavení ladění.

Chcete-li zachovat nastavení ladění v automatickém režimu:

- 1) Přepněte zpět do ručního režimu
- 2) Nastavte systémový parametr Controller/Auto Condition Reset/AllDebugSettings/Reset na NE.
- 3) Přepněte zpět do automatického režimu a akci potvrďte.
- 4) Další informace naleznete v Technické referenční příručce - Systémové parametry.

20137, Nastavení ladění v režimu Auto

Popis

Systém při spuštění v automatickém režimu pracoval se sníženou rychlostí.

Dusledky

Rychlost zůstane nezměněna.

V automatickém režimu nebude systém v plně produkčním režimu.

Doporučené postupy

Chcete-li dosáhnout plně produkčního režimu:

- 1) Přepněte zpět do ručního režimu.
- 2) Nastavte systémový parametr Controller/Auto Condition Reset/AllDebugSettings/Reset na ANO.
- 3) Přepněte zpět do automatického režimu a akci potvrďte.
- 4) Další informace naleznete v příručce Technical Reference Manual – část System Parameters.

20138, Zakázané úlohy

Popis

Nejméně jedna úloha typu NORMAL byla zakázána po spuštění v automatickém režimu.

Dusledky

Všechny zakázané úlohy NORMAL budou povoleny.

Možné příčiny

Během restartu byl systém přepnut do automatického režimu. Systémový parametr AllDebugSettings je nastaven na Ano.

Doporučené postupy

Žádná akce, systém automaticky resetoval nastavení ladění.

Chcete-li zachovat nastavení ladění v automatickém režimu:

1) Přepněte zpět na ruční režim

2) Nastavte systémový parametr Controller/Auto Condition Reset/AllDebugSettings/Reset na NE.

3) Přepněte zpět do automatického režimu a akci potvrďte.

4) Další informace naleznete v Technické referenční příručce - Systémové parametry.

20139, Nastavení ladění v režimu Auto

Popis

Nejméně jedna úloha typu NORMAL byla zakázána po spuštění v automatickém režimu.

Dusledky

Zakázané úlohy zůstanou zakázány.

V automatickém režimu nebude systém v plně produkčním režimu.

Doporučené postupy

Chcete-li dosáhnout plně produkčního režimu:

- 1) Přepněte zpět do ručního režimu.
- 2) Nastavte systémový parametr Controller/Auto Condition Reset/AllDebugSettings/Reset na ANO.
- 3) Přepněte zpět do automatického režimu a akci potvrďte.
- 4) Další informace naleznete v příručce Technical Reference Manual – část System Parameters.

20140, Příkaz k zapnutí motorů byl odmítnut

Popis

Příkaz k zapnutí motorů byl odmítnut prostřednictvím systémového V/V.

Doporučené postupy

20141, Příkaz k vypnutí motorů byl odmítnut

Popis

Příkaz k vypnutí motorů prostřednictvím V/V systému byl odmítnut.

Doporučené postupy

20142, Příkaz ke spuštění byl odmítnut

Popis

Spuštění/restart programu prostřednictvím V/V systému bylo odmítnuto.

Dusledky

Nebude možné program spustit.

Možné příčiny

- Příčinou může být pozice robota mimo návratovou vzdálenost.

Pokračování na další straně

5 Řešení potíží na základě protokolu událostí

5.4 2 xxxx

Pokračování

- Program byl prováděn.
- Probíhající operace zálohování.

Doporučené postupy

- Přestavte robota do návratové oblasti nebo přesuňte ukazatel programu.
- Zastavte program před aktivací startu systémového vstupu.

20143, Příkaz ke spuštění rutiny main byl odmítnut

Popis

Spuštění programu od rutiny main prostřednictvím V/V systému bylo odmítnuto.

Dusledky

Nebude možné program spustit.

Možné příčiny

- Program byl prováděn.
- Probíhající operace zálohování.

Doporučené postupy

Zastavte program před aktivací startu systémového vstupu v rutíně Main.

20144, Příkaz k zastavení byl odmítnut

Popis

Zastavení programu prostřednictvím V/V systému bylo odmítnuto.

Doporučené postupy

20145, Příkaz k zastavení cyklu byl odmítnut

Popis

Zastavení programu po dokončení cyklu prostřednictvím V/V systému bylo odmítnuto.

Doporučené postupy

20146, Ruční přerušení bylo odmítnuto

Popis

Ruční přerušení programu prostřednictvím V/V systému bylo odmítnuto.

Dusledky

Ruční přerušení nebude provedeno.

Možné příčiny

- Program byl prováděn.
- Probíhající operace zálohování.

Pokračování na další straně

130

Doporučené postupy

Zastavte program před aktivací přerušení systémového vstupu.

20147, Příkaz k zavedení a spuštění byl odmítnut

Popis

Zastavení a spuštění programu prostřednictvím V/V systému bylo odmítnuto.

Dusledky

Nebude možné program spustit.

Možné příčiny

- Argumenty pro načtení a start systémového vstupu jsou chybné.
- Modul byl načten, ale systém selhal při nastavování ukazatele programu.
- Program byl prováděn.
- Probíhající operace zálohování.

Doporučené postupy

Zkontrolujte:

- správnost argumentů pro načtení a start systémového vstupu,
- definovaný a správný název programového souboru, který má být načten (včetně paměťové jednotky),
- definovaný a správný název úlohy, do které má být program načten,
- zda se program zastavil před aktivací načtení a startu systémového vstupu.

20148, Potvrzení bylo odmítnuto

Popis

Potvrzení vynulování nouzového zastavení prostřednictvím V/V systému bylo odmítnuto.

Doporučené postupy

20149, Vynulování chyby bylo odmítnuto

Popis

Vynulování chyby provádění programu prostřednictvím V/V systému bylo odmítnuto.

Doporučené postupy

20150, Načítání selhalo

Popis

Načítání programu prostřednictvím V/V systému selhalo.

Dusledky

Nebude možné program spustit.

Možné příčiny

- Argumenty pro načtení systémového vstupu jsou chybné.
- Modul byl načten, ale systém selhal při nastavování ukazatele programu.
- Program byl prováděn.
- Probíhající operace zálohování.

Doporučené postupy

Zkontrolujte:

- správnost argumentů pro načítání prostřednictvím vstupu systému,
- definovaný a správný název programového souboru, který má být načten (včetně paměťové jednotky),
- definovaný a správný název úlohy, do které má být program načten,
- zda se program zastavil před aktivací načtení prostřednictvím vstupu systému.

20153, Příkaz k zapnutí motorů a spuštění byl odmítnut

Popis

Zapnutí motorů a spuštění/restart programu prostřednictvím V/V systému bylo odmítnuto.

Důsledky

Nebude možné program spustit.

Možné příčiny

- Příčinou může být pozice robota mimo návratovou vzdálenost.
- Program byl prováděn.
- Probíhající operace zálohování.

Doporučené postupy

- Přestavte robota do návratové oblasti nebo přesuňte ukazatel programu.
- Zastavte program před aktivací zapnutí motorů a startu systémového vstupu.

20154, Zastavení instrukce bylo odmítnuto

Popis

Zastavení programu po dokončení instrukce prostřednictvím V/V systému bylo odmítnuto.

Doporučené postupy

20156, Nedefinovaný argument

Popis

Není definován název rutiny přerušení pro ruční přerušení V/V systému.

Doporučené postupy

Nastavte název rutiny přerušení.

20157, Nedefinovaný argument

Popis

Není definován název programu pro operaci LoadStart V/V systému

Doporučené postupy

Nastavte název programu.

20158, Vstupní systémový signál není k dispozici

Popis

Systémový vstup byl konfigurován na neexistující V/V signál.

Systémový vstup: *arg*

Název signálu: *arg*

Důsledky

Systém přechází do stavu SYS FAIL.

Doporučené postupy

Přidejte signál *arg* do souboru *eio.cfg* nebo odstraňte systémový vstup *arg* ze souboru *eio.cfg*.

Pro každý systémový vstup musí být konfigurován signál.

20159, Výstupní systémový signál není k dispozici

Popis

Systémový výstup byl konfigurován na neexistující V/V signál.

Systémový výstup: *arg*

Název signálu: *arg*

Důsledky

Systém přechází do stavu SYS FAIL.

Doporučené postupy

Přidejte signál *arg* do souboru *eio.cfg* nebo odstraňte systémový výstup *arg* ze souboru *eio.cfg*.

Pro každý systémový výstup musí být konfigurován signál.

20161, Cesta nebyla nalezena

Popis

Systémovému modulu *arg* v úloze *arg* odpovídá

specifikace v konfiguraci modulů

úloh, která odkazuje na

neexistující cestu k souboru.

Pokračování na další straně

5 Řešení potíží na základě protokolu událostí

5.4 2 xxxx

Pokračování

Doporučené postupy

Zobrazte moduly úloh v nabídce systémových parametrů a změňte cestu v položce tohoto systémového modulu.

20162, Chyba zápisu

Popis

Došlo k chybě zápisu při pokusu systému o uložení systémového modulu *arg* na pozici *arg* v úloze *arg*. Souborový systém může být také zaplněn.

Doporučené postupy

Zobrazte moduly úloh v nabídce systémových parametrů a změňte cestu v položce tohoto systémového modulu.

20164, Selhání změny konfigurace

Popis

Některé systémové moduly stále nejsou uloženy.

Doporučené postupy

Přečtěte si popisy chyb v předchozích zprávách. Zkuste znovu spustit systém.

20165, Byl ztracen ukazatel PP.

Popis

Již nelze provést restart z aktuální pozice.

Doporučené postupy

Program je nutné spustit od začátku.

20166, Uložení modulu bylo odmítnuto

Popis

Modul *arg* je starší než zdrojový modul na pozici *arg* v úloze *arg*.

Doporučené postupy

20167, Neuložený modul

Popis

Modul *arg* se změnil, ale nebyl uložen. Úloha: *arg*.

Doporučené postupy

20170, Systém byl zastaven

Popis

Byla zjištěna chyba, což vedlo k zastavení systému.

Důsledky

Systém přejde do stavu SYS STOP a robot se zastaví na cestě. Přesný význam tohoto stavu je popsán v příručce pro řešení problémů, IRC5.

Možné příčiny

Tato změna stavu může být způsobena mnoha různými chybami.

Doporučené postupy

- 1) Zjistěte skutečnou příčinu chyby podle zpráv uložených do protokolu chyb současně s touto zprávou.
- 2) Odstraňte příčinu chyby.

20171, Bylo provedeno okamžité zastavení systému

Popis

Byla zjištěna chyba, což vedlo k okamžitému zastavení systému.

Důsledky

Systém přechází do stavu SYS HALT, provádění programu a pohyb robota jsou zastaveny a motory jsou vypnuty. Přesný význam tohoto stavu je popsán v příručce pro řešení problémů, IRC5.

Možné příčiny

Tato změna stavu může být způsobena mnoha různými chybami.

Doporučené postupy

- 1) Zjistěte skutečnou příčinu chyby podle zpráv uložených do protokolu chyb současně s touto zprávou.
- 2) Odstraňte příčinu chyby.
- 3) Restartujte program.

Pokračování na další straně

20172, Selhání systému

Popis

Byla zjištěna chyba, která způsobila selhání systému.

Dusledky

System přechází do stavu SYS FAIL. Provádění programu a pohyb robota jsou zastaveny a motory jsou vypnuty. Přesný význam tohoto stavu je popsán v příručce pro řešení problémů, IRC5.

Možné příčiny

Tato změna stavu může být způsobena mnoha různými chybami.

Doporučené postupy

- 1) Zjistěte skutečnou příčinu chyby podle zpráv uložených do protokolu chyb současně s touto zprávou.
- 2) Odstraňte příčinu chyby.
- 3) Proveďte restart systému podle podrobných pokynů uvedených v příručce operátora, IRC5.

20176, Vnější meze výstupu analogového systému

Popis

Hodnota *arg* systémového výstupu *arg*, signál *arg*, leží mimo své limity (logické minimum: *arg* m/s, logické maximum: *arg* m/s).

Dusledky

Nová hodnota není nastavena, je zachována předchozí hodnota analogového signálu.

Možné příčiny

Logická horní a/nebo dolní mez pro signál může být chybně definována.

Doporučené postupy

Upravte hodnoty pro logickou horní a/nebo dolní mez pro signál a restartujte řadič.

20177, Zkrat ve vinutí motoru

Popis

Došlo ke zkratu motoru nebo kabelu motoru pro kloub *arg* v pohybovém modulu *arg*, číslo pohybové jednotky *arg*.

Dusledky

Dokud nebude chyba odstraněna, další provoz není možný. System přechází do stavu SYS HALT.

Možné příčiny

Problém může být způsoben vadným motorem nebo kabelem motoru. Další možnou příčinou je znečištění kabelových stykačů nebo porucha na vinutí motoru.

Doporučené postupy

- 1) Ujistěte se, že je kabel motoru správně připojen k pohybové jednotce.
- 2) Zkontrolujte kabel a motor proměřením jejich odporových hodnot. Před měřením systém odpojte.
- 3) Je-li některá komponenta vadná, vyměňte ji.

20178, Je konfigurován nesprávný název úlohy

Popis

Je konfigurován nesprávný název úlohy *arg* pro systémový vstup *arg*.

Dusledky

Digitální vstupní signál nebude připojen k zadané události.

Doporučené postupy

Změňte konfiguraci a restartujte systém.

20179, Velikost diskové paměti pod kritickou hranicí

Popis

Velikost volného místa na disku klesla pod kritickou úroveň. Nyní je na disku méně než 10 MB místa. Provádění programů RAPID je zastaveno.

Dusledky

Disková paměť se velmi přiblížila stavu úplného zaplnění. V takovém případě systém nemůže pracovat.

Možné příčiny

Příliš mnoho dat na disku

Doporučené postupy

- 1) Uložte soubory na jiný disk připojený k síti.
- 2) Vymažte data z disku.
- 3) Po odebrání souborů z diskové jednotky restartujte program.

20181, Příkaz k resetování systému byl odmítnut.

Popis

Resetování systému prostřednictvím V/V systému není dovoleno.

Pokračování na další straně

5 Řešení potíží na základě protokolu událostí

5.4 2 xxxx

Pokračování

Doporučené postupy

20182, Systémový vstupní signál QuickStop je neúčinný.

Popis

Činnost zastavení již začala.

Doporučené postupy

20184, Nesprávný argument systémových vstupů

Popis

Pro V/V systém byl deklarován nedefinovaný režim spuštění.

Doporučené postupy

20185, Nesprávný název

Popis

V aktuální konfiguraci `runchn_bool` byl deklarován nedefinovaný název.

Doporučené postupy

20187, Byl vytvořen soubor diagnostických záznamů

Popis

Vzhledem k výskytu určitého počtu chyb byl vytvořen systémový diagnostický soubor v adresáři `arg`. Tento soubor obsahuje interní ladicí informace a je určen pro účely řešení problémů a ladění.

Dusledky

Reakce systému na chybu, která způsobila zastavení, je popsána v samostatném textu protokolu událostí.

Možné příčiny

Tento stav může být způsoben mnoha různými chybami. Také chyby, které způsobí přechod systému do stavu selhání obecně vedou k vytvoření souboru s diagnostickými záznamy.

Doporučené postupy

V případě potřeby lze výsledný soubor připojit k hlášení o chybě, které odesíláte místnímu zástupci společnosti ABB.

20188, Neplatná systémová data

Popis

Obsah souboru `arg` s trvalými systémovými daty je neplatný. Interní kód chyby: `arg`. Systém byl spuštěn s poslední platnou verzí systémových dat uloženou dříve - `arg`.

Pokračování na další straně

134

Dusledky

Změny provedené v konfiguraci systému a v programech RAPID od `arg` NEBUDOU po restartu k dispozici. Všechny tyto změny je nutné znovu implementovat.

Doporučené postupy

- 1) Určete skutečnou příčinu problému na základě dalších zpráv uložených do protokolu událostí současně s touto zprávou.
- 2) Pokud je to možné, proveďte restart typu B a potvrďte tak spuštění se zavedením poslední platné verze systémových dat.
- 3) Přeinstalujte systém.
- 4) Zkontrolujte velikost volného místa na disku. V případě potřeby uvolněte místo na disku smazáním nepotřebných dat.

20189, Neplatná data robota

Popis

Nelze zavést data robota nezávislá na systému ze souboru `arg`.

Tento soubor existuje, ale jeho obsah je neplatný. Interní kód: `arg`

Doporučené postupy

Zjistěte, jaké akce je třeba provést, podle dalších zpráv uvedených v protokolu. Ujistěte se, že je v zařízení k dispozici volná paměť.

20192, Nedostatek paměti na disku

Popis

Velikost volného místa na disku je menší než 25 MB. Poklesne-li velikost volného místa pod 10 MB, bude zastaveno provádění programů RAPID.

Dusledky

Disková paměť se přiblížila stavu úplného zaplnění. V takovém případě systém nemůže pracovat.

Možné příčiny

Příliš mnoho dat na disku

Doporučené postupy

- 1) Uložte soubory na jiný disk připojený k síti.
- 2) Smažte data z disku.

20193, Varování - aktualizace dat robota

Popis

Synchronizační hodnoty `os` a údaje se servisními informacemi (SIS) byly obnoveny ze zálohy.

Při ukončení práce systému nebyla uložena data robota nezávislá na systému.

Tato data byla obnovena z poslední zálohy.

Doporučené postupy

Ujistěte se, že je v zařízení k dispozici volná paměť.

Záložní baterie může být vybitá. Zkontrolujte hardwarový protokol.

20194, Systémová data nebyla zálohována

Popis

Systém byl úspěšně obnoven, ale nelze vytvořit zálohu aktuálních systémových dat.

Doporučené postupy

Zkontrolujte, zda je v zařízení *arg* dostatek volné paměti.

20195, Došlo ke ztrátě systémových dat posledního ukončení systému

Popis

Za normálních okolností se při ukončení práce systému ukládají veškerá systémová data. Při posledním ukončení práce však uložení dat selhalo. Systém byl spuštěn s poslední platnou verzí systémových dat uloženou dříve - *arg*.

Dusledky

arg Změny provedené v konfiguraci systému a v programech RAPID od *arg* NEBUDOU po restartu k dispozici. Všechny tyto změny je nutné znovu implementovat.

Možné příčiny

V době ukončení práce systému mohla být vybitá banka záložních baterií. Další možnou příčinou je zaplnění ukládacího disku.

Doporučené postupy

- 1) Určete skutečnou příčinu problému na základě dalších zpráv uložených do protokolu událostí současně s touto zprávou.
- 2) Pokud je to možné, proveďte restart typu B a potvrďte tak spuštění se zavedením systémových dat.
- 3) Přeinstalujte systém.
- 4) Zkontrolujte velikost volného místa na disku. V případě potřeby uvolněte místo na disku smazáním nepotřebných dat.

20196, Modul byl uložen

Popis

Během rekonfigurace systému byl nalezen změněný a neuložený modul.

Modul byl uložen do souboru

arg.

Doporučené postupy

20197, Nebyla nalezena systémová data z předchozího spuštění

Popis

Za normálních okolností se při ukončení práce systému ukládají veškerá systémová data. Soubor obsahující trvalá systémová data však nebyl nalezen. Systém byl spuštěn s poslední platnou verzí systémových dat uloženou dříve - *arg*.

Dusledky

arg Změny provedené v konfiguraci systému a v programech RAPID od *arg* NEBUDOU po restartu k dispozici. Všechny tyto změny je nutné znovu implementovat.

Možné příčiny

Soubor obsahující uložená systémová data mohl být ručně přesunut nebo odstraněn.

Doporučené postupy

- 1) Zkontrolujte umístění a dostupnost souboru s uloženými systémovými daty.
- 2) Pokud je to možné, proveďte restart typu B a potvrďte tak spuštění se zavedením poslední platné verze systémových dat.
- 3) Přeinstalujte systém.

20199, Systémový signál SoftStop byl odmítnut

Popis

Použití příkazu SoftStop pro systémový vstup není povoleno

Doporučené postupy

20200, Limitní spínač otevřen řadičem SC

Popis

Došlo k přerušení limitního spínače robota bezpečnostním řadičem (SC).

Dusledky

Systém přechází do stavu ochranného zastavení.

Možné příčiny

Bezpečnostní řadič přerušil limitní spínač kvůli porušení bezpečnosti.

Doporučené postupy

- 1) Vyhledejte důvod v ostatních protokolech událostí.
- 2) Zkontrolujte kabel mezi deskou stykače a bezpečnostním řadičem.
- 3) Proveďte potvrzené zastavení stisknutím tlačítka Motors ON nebo aktivováním příslušného systémového vstupu.

Pokračování na další straně

5 Řešení potíží na základě protokolu událostí

5.4 2 xxxx

Pokračování

20201, Limitní spínač je otevřen

Popis

Došlo k otevření limitního spínače robota.

Dusledky

Systém přechází do stavu MOTORS OFF.

Možné příčiny

Robot pracoval mimo pracovní rozsah definovaný limitními spínači, kterými je robot vybaven.

Doporučené postupy

- 1) Stiskněte případné externí tlačítko "Override Limit" a ručně přestavte robota zpět do normální pracovní oblasti.
- 2) Obnovte práci robota.

20202, Nouzový vypínač je otevřen

Popis

V době, kdy byl přerušen obvod nouzového zastavení, došlo k pokusu o provedení operace s robotem.

Dusledky

Systém setrvává ve stavu nouzového zastavení.

Možné příčiny

Došlo k pokusu o manipulaci s některým ovládacím prvkem, například s aktivačním zařízením.

Doporučené postupy

- 1) Chcete-li obnovit provoz, nejprve vynulujte tlačítko nouzového zastavení, které zastavení vyvolalo.
- 2) Poté přepněte systém zpět do stavu zapnutí motorů stisknutím tlačítka Motors ON na řídicím modulu.

20203, Aktivační zařízení je otevřeno

Popis

Bylo přerušeno pouze jeden ze dvou řetězců aktivačního zařízení.

Dusledky

Systém přechází do stavu SYS HALT.

Možné příčiny

Aktivační zařízení FlexPendant může být vadné nebo nesprávně připojené. Systém FlexPendant a jeho aktivační zařízení jsou popsány v příručce pro řešení problémů, IRC5.

Doporučené postupy

- 1) Zkontrolujte kabely a propojení jednotky FlexPendant.
- 2) V případě potřeby vyměňte vadnou jednotku FlexPendant nebo její kabel.

Pokračování na další straně

136

20204, Neshoda provozních klíčů

Popis

Systém zjistil nevyváženost dvou paralelních obvodů provozních klíčů MANUAL / AUTO.

Možné příčiny

Dvojice kontaktů v některém z kabelů propojujících obvody provozních klíčů nepracuje správně.

Doporučené postupy

- 1) Najděte kabel nebo konektor způsobující chybu
- 2) Zapojte kabel správným způsobem

20205, Obvod automatického zastavení je přerušen

Popis

Došlo k přerušení obvodu bezpečnostního zastavení v automatickém režimu.

Dusledky

Systém přechází do stavu automatického zastavení.

Možné příčiny

Nejméně jeden spínač připojený do série k obvodu bezpečnostního zastavení v automatickém režimu byl otevřen. Tento stav může způsobit mnoho různých závad. Může nastat pouze v režimu automatického provozu. Popis obvodu bezpečnostního zastavení v automatickém režimu naleznete v příručce pro řešení problémů.

Doporučené postupy

- 1) Najděte otevřený spínač, uveďte jej do normálního stavu a restartujte systém.
- 2) Zkontrolujte kabely a propojení.

20206, Spínač obecného zastavení je otevřen

Popis

Došlo k přerušení obvodu bezpečnostního zastavení v obecném režimu.

Dusledky

Systém přechází do stavu obecného zastavení.

Možné příčiny

Nejméně jeden spínač připojený do série k obvodu bezpečnostního zastavení v obecném režimu byl otevřen. Tento stav může způsobit mnoho různých závad. Může nastat v libovolném provozním režimu. Popis obvodu bezpečnostního zastavení v obecném režimu naleznete v příručce pro řešení problémů.

Návod k použití - Řešení problémů, IRC5
3HAC020738-014 Revize: T

Doporučené postupy

- 1) Najděte otevřený spínač, uveďte jej do normálního stavu a restartujte systém.
- 2) Zkontrolujte kabely a propojení.

20208, Přerušené spínače řetězce

Popis

Došlo k přerušení jiného bezpečnostního řetězce než obvodů automatického a obecného zastavení.

Dusledky

Systém přechází do stavu ochranného zastavení.

Možné příčiny

Nejméně jeden spínač připojený do série k obvodu horního běhového řetězce byl otevřen. Tento stav může způsobit mnoho různých závad. Horní běhový řetězec je popsán v příručce pro řešení problémů a v obvodovém schématu.

Doporučené postupy

- 1) Zjistěte prvotní příčinu chyby na základě dalších chybových zpráv.
- 2) Najděte spínač, uveďte jej do normálního stavu a restartujte systém.
- 3) Zkontrolujte kabely a propojení.

20209, Vnější stykač je otevřen

Popis

Došlo k otevření externího stykače.

Dusledky

Systém při pokusu o spuštění přejde ze stavu MOTORS OFF do stavu SYS HALT.

Možné příčiny

Běhový řetězec externího vybavení byl přerušen, což mohly způsobit vnější kontakty externího stykače nebo libovolná řídicí jednotka PLC, pokud je použita. Externí stykač dodává napájecí napětí jednotce externího vybavení, podobně jako běhový stykač zajišťuje napájení robota. Tato závada se může vyskytnout pouze při pokusu o přechod do režimu zapnutí motorů. Běhový řetězec je popsán v příručce pro řešení problémů a v obvodovém schématu.

Doporučené postupy

- 1) Najděte spínač, uveďte jej do normálního stavu a restartujte systém.
- 2) Zkontrolujte kabely a propojení.
- 3) Zkontrolujte vnější kontakty externího stykače.
- 4) Zkontrolujte libovolnou jednotku PLC, která řídí externí stykač, pokud je použita.

20211, Selhání dvoukanalového aktivačního řetězce

Popis

Došlo ke krátkodobému přerušení spínače v jednom ze dvou aktivačních řetězců. Řetězec byl přerušen a poté znovu uzavřen. Druhý řetězec nebyl ovlivněn.

Dusledky

Systém přechází do stavu SYS HALT.

Možné příčiny

Pravděpodobně se uvolnilo signálové vedení na straně počítače osy nebo bezpečnostního systému. Aktivační řetězec je popsán v příručce pro řešení problémů a v obvodovém schématu.

Doporučené postupy

- 1) Zkontrolujte kabely a propojení.
- 2) Ujistěte se, že signálové kabely mezi počítačem osy a bezpečnostním systémem jsou správně zapojené a nepoškozené.
- 3) Pokud nenajdete žádný uvolněný spoj, vyměňte vadnou desku.

20212, Selhání dvoukanalového běhového řetězce

Popis

Byl uzavřen pouze jeden ze dvou běhových řetězců.

Dusledky

Systém přechází do stavu SYS HALT.

Možné příčiny

Některý ze spínačů zapojených do běhového řetězce může být vadný nebo nesprávně připojený, což způsobilo uzavření pouze jednoho kanálu. Běhový řetězec je popsán v příručce pro řešení problémů, IRC5.

Doporučené postupy

- 1) Zkontrolujte kabely a propojení.
- 2) Na základě dalších zpráv zaznamenaných do protokolu událostí ve stejnou dobu určete, který spínač chybu způsobil.
- 3) Zkontrolujte správnou funkci všech spínačů.
- 4) Chcete-li vrátit řetězec do definovaného stavu, stiskněte a poté uvolněte nouzový vypínač.
- 5) Pokud nenaleznete žádný uvolněný spoj, vyměňte vadný spínač.

Pokračování na další straně

5 Řešení potíží na základě protokolu událostí

5.4 2 xxxx

Pokračování

20213, Selhání dvoukanálového řetězce

Popis

Byla zjištěna krátkodobá změna stavu některého z běhových nebo aktivačních řetězců.

Dusledky

System přechází do stavu SYS HALT.

Možné příčiny

Tato situace může být způsobena mnoha různými závadami. Aktivační a běhový řetězec je popsán v příručce pro řešení problémů, IRC5.

Doporučené postupy

- 1) Zkontrolujte kabely a propojení.
- 2) Zjistěte příčinu chyby podle zpráv uložených do protokolu událostí současně s touto zprávou.
- 3) Chcete-li vrátit řetězce do definovaného stavu, může pomoci stisknutí a následné uvolnění nouzového vypínače.

20214, Limitní spínač je otevřen, DRV1

Popis

Došlo k otevření limitního spínače robota.

Dusledky

System přechází do stavu MOTORS OFF.

Možné příčiny

Robot pracoval mimo pracovní rozsah definovaný limitními spínači, kterými je robot vybaven.

Doporučené postupy

- 1) Stiskněte případné externí tlačítko "Override Limit" a ručně přestavte robota zpět do normální pracovní oblasti.
- 2) Obnovte práci robota.

20215, Byl otevřen obvod nadřazeného zastavení

Popis

Došlo k otevření obvodu bezpečnostního zastavení v nadřazeném režimu.

Dusledky

System přechází do stavu nadřazeného zastavení.

Možné příčiny

Nejméně jeden spínač připojený do série k obvodu bezpečnostního zastavení v nadřazeném režimu byl otevřen. Tento stav může být způsoben mnoha různými závadami. Může nastat v libovolném provozním režimu. Popis obvodu bezpečnostního zastavení v nadřazeném režimu naleznete v příručce pro řešení problémů.

Pokračování na další straně

138

Doporučené postupy

- 1) Najděte spínač, uveďte jej do normálního stavu a restartujte systém.

20216, Bylo použito aktivační zařízení v automatickém režimu

Popis

System detekoval stisknutí aktivačního zařízení v automatickém provozním režimu na dobu delší než 3 sekundy.

Dusledky

System přechází do stavu ochranného zastavení.

Doporučené postupy

1. Uvolněte aktivační zařízení.
2. Přepněte do ručního režimu.

20217, Limitní spínač je otevřen, DRV2

Popis

Došlo k otevření limitního spínače robota.

Dusledky

System přechází do stavu MOTORS OFF.

Možné příčiny

Robot pracoval mimo pracovní rozsah definovaný limitními spínači, kterými je robot vybaven.

Doporučené postupy

- 1) Stiskněte případné externí tlačítko "Override Limit" a ručně přestavte robota zpět do normální pracovní oblasti.
- 2) Obnovte práci robota.

20218, Limitní spínač je otevřen, DRV3

Popis

Došlo k otevření limitního spínače robota.

Dusledky

System přechází do stavu MOTORS OFF.

Možné příčiny

Robot pracoval mimo pracovní rozsah definovaný limitními spínači, kterými je robot vybaven.

Doporučené postupy

- 1) Stiskněte případné externí tlačítko "Override Limit" a ručně přestavte robota zpět do normální pracovní oblasti.
- 2) Obnovte práci robota.

20219, Limitní spínač je otevřen, DRV4

Popis

Došlo k otevření limitního spínače robota.

Dusledky

Systém přechází do stavu MOTORS OFF.

Možné příčiny

Robot pracoval mimo pracovní rozsah definovaný limitními spínači, kterými je robot vybaven.

Doporučené postupy

- 1) Stiskněte případné externí tlačítko "Override Limit" a ručně přestavte robota zpět do normální pracovní oblasti.
- 2) Obnovte práci robota.

20220, Konflikt nadřazeného zastavení

Popis

Byl přerušen pouze jeden ze dvou řetězců bezpečnostního zastavení v nadřazeném režimu.

Dusledky

Systém přechází do stavu SYS HALT.

Možné příčiny

Některý ze spínačů zapojených do řetězce nadřazeného zastavení může být vadný nebo nesprávně připojený, což způsobilo uzavření pouze jednoho kanálu. Řetězec nadřazeného zastavení je popsán v příručce pro řešení problémů, IRC5.

Doporučené postupy

- 1) Zkontrolujte kabely a propojení.
- 2) Na základě dalších zpráv zaznamenaných do protokolu událostí ve stejnou dobu určete, který spínač chybu způsobil.
- 3) Zkontrolujte správnou funkci všech spínačů.
- 4) Pokud nenaleznete žádný uvolněný spoj, vyměňte vadný spínač.

20221, Konflikt běhových řetězců

Popis

Došlo ke konfliktu stavů běhového řetězce.

Doporučené postupy

Zkontrolujte prosím kabely běhového řetězce.

20222, Konflikt limitních spínačů

Popis

Bylo otevřeno pouze jeden ze dvou řetězců limitních spínačů.

Dusledky

Systém přechází do stavu SYS HALT.

Možné příčiny

Některý ze spínačů zapojených do řetězce limitních spínačů může být vadný nebo nesprávně připojený, což způsobilo uzavření pouze jednoho kanálu. Řetězec limitních spínačů je popsán v příručce pro řešení problémů, IRC5.

Doporučené postupy

- 1) Zkontrolujte kabely a propojení.
- 2) Na základě dalších zpráv zaznamenaných do protokolu událostí ve stejnou dobu určete, který spínač chybu způsobil.
- 3) Zkontrolujte správnou funkci všech spínačů.
- 4) Pokud nenaleznete žádný uvolněný spoj, vyměňte vadný spínač.

20223, Konflikt nouzových vypínačů

Popis

Bylo otevřeno pouze jeden ze dvou řetězců nouzového zastavení.

Dusledky

Systém přechází do stavu SYS HALT.

Možné příčiny

Některý ze spínačů zapojených do řetězce nouzového zastavení může být vadný nebo nesprávně připojený, což způsobilo uzavření pouze jednoho kanálu. Řetězec nouzového zastavení je popsán v příručce pro řešení problémů, IRC5.

Doporučené postupy

- 1) Zkontrolujte kabely a propojení.
- 2) Na základě dalších zpráv zaznamenaných do protokolu událostí ve stejnou dobu určete, který spínač chybu způsobil.
- 3) Zkontrolujte správnou funkci všech spínačů.
- 4) Pokud nenaleznete žádný uvolněný spoj, vyměňte vadný spínač.

20224, Konflikt aktivačního zařízení

Popis

Bylo přerušeno pouze jeden ze dvou řetězců aktivačního zařízení.

Dusledky

Systém přechází do stavu SYS HALT.

Možné příčiny

Aktivační zařízení FlexPendant může být vadné nebo nesprávně připojené. Systém FlexPendant a jeho aktivační zařízení jsou popsány v příručce pro řešení problémů, IRC5.

Doporučené postupy

- 1) Zkontrolujte kabely a propojení jednotky FlexPendant.

Pokračování na další straně

5 Řešení potíží na základě protokolu událostí

5.4 2 xxxx

Pokračování

2) V případě potřeby vyměňte vadnou jednotku FlexPendant nebo její kabel.

20225, Konflikt automatického zastavení

Popis

Byl přerušen pouze jeden ze dvou řetězců bezpečnostního zastavení v automatickém režimu.

Dusledky

Systém přechází do stavu SYS HALT.

Možné příčiny

Některý ze spínačů zapojených do řetězce automatického zastavení může být vadný nebo nesprávně připojený, což způsobilo uzavření pouze jednoho kanálu. Řetězec automatického zastavení je popsán v příručce pro řešení problémů, IRC5.

Doporučené postupy

- 1) Zkontrolujte kabely a propojení.
- 2) Na základě dalších zpráv zaznamenaných do protokolu událostí ve stejnou dobu určete, který spínač chybu způsobil.
- 3) Zkontrolujte správnou funkci všech spínačů.
- 4) Pokud nenaleznete žádný uvolněný spoj, vyměňte vadný spínač.

20226, Konflikt obecného zastavení

Popis

Byl přerušen pouze jeden ze dvou řetězců bezpečnostního zastavení v obecném režimu.

Dusledky

Systém přechází do stavu SYS HALT.

Možné příčiny

Některý ze spínačů zapojených do řetězce obecného zastavení může být vadný nebo nesprávně připojený, což způsobilo uzavření pouze jednoho kanálu. Řetězec obecného zastavení je popsán v příručce pro řešení problémů, IRC5.

Doporučené postupy

- 1) Zkontrolujte kabely a propojení.
- 2) Na základě dalších zpráv zaznamenaných do protokolu událostí ve stejnou dobu určete, který spínač chybu způsobil.
- 3) Zkontrolujte správnou funkci všech spínačů.
- 4) Pokud nenaleznete žádný uvolněný spoj, vyměňte vadný spínač.

Pokračování na další straně

20227, Konflikt stykačů motoru, DRV1

Popis

Příkaz k aktivaci potvrdil pouze jeden ze dvou motorových stykačů pohybového systému 1.

Dusledky

Systém přechází do stavu SYS HALT.

Možné příčiny

Došlo k selhání vnějších kontaktů stykače motoru nebo napětí přicházejícího na tyto kontakty.

Doporučené postupy

- 1) Zkontrolujte kabely a propojení.
- 2) Ověřte funkčnost vnějších kontaktů.

20231, Zpožděné nouzové zastavení v důsledku nevyváženosti obvodů

Popis

Systém zjistil nevyváženost dvou paralelních obvodů nouzového zastavení.

Dusledky

Systém přejde do stavu nouzového zastavení přibližně za 1 sekundu.

Možné příčiny

Dvojice kontaktů v některém z tlačítek nouzového zastavení nepracuje správně.

Doporučené postupy

1. Zjistěte, které tlačítko nouzového zastavení konflikt vyvolalo.
2. Zkontrolujte dvojici kontaktů.
3. Ujistěte se, že všechny spoje jsou řádně zasunuty.
4. V případě potřeby vyměňte tlačítko.

20232, Zpožděné automatické zastavení v důsledku nevyváženosti obvodů

Popis

Systém zjistil nevyváženost dvou paralelních obvodů automatického zastavení.

Dusledky

Systém přejde do stavu ochranného zastavení přibližně za 1 sekundu.

Možné příčiny

Dvojice kontaktů v některém z bezpečnostních zařízení připojených k obvodu automatického zastavení nepracuje správně.

Doporučené postupy

1. Zjistěte, které bezpečnostní zařízení konflikt vyvolalo.
2. Ujistěte se, že je použito dvoukanálové zařízení.
3. Zkontrolujte dvojici kontaktů.
4. Ujistěte se, že všechny spoje jsou řádně zasunuty.
5. V případě potřeby vyměňte zařízení.

20233, Zpožděné obecné zastavení v důsledku nevyváženosti obvodů

Popis

Systém zjistil nevyváženost dvou paralelních obvodů obecného zastavení.

Dusledky

Systém přejde do stavu ochranného zastavení přibližně za 1 sekundu.

Možné příčiny

Dvojice kontaktů v některém z bezpečnostních zařízení připojených k obvodu obecného zastavení nepracuje správně.

Doporučené postupy

1. Zjistěte, které bezpečnostní zařízení konflikt vyvolalo.
2. Ujistěte se, že je použito dvoukanálové zařízení.
3. Zkontrolujte dvojici kontaktů.
4. Ujistěte se, že všechny spoje jsou řádně zasunuty.
5. V případě potřeby vyměňte zařízení.

20234, Okamžité nouzové zastavení

Popis

Byly rozpojeny obvody nouzového zastavení.

Dusledky

Systém přechází přímo do stavu nouzového zastavení.

Možné příčiny

Bylo aktivováno nejméně jedno červené tlačítko nouzového zastavení.

Doporučené postupy

- 1) Zjistěte, které tlačítko nouzového zastavení bylo rozpojeno.
- 2) Uved'te toto tlačítko do sepnutého stavu.

20235, Okamžité automatické zastavení

Popis

Byly rozpojeny obvody automatického zastavení.

Dusledky

Systém přechází přímo do stavu ochranného zastavení.

Možné příčiny

Byl rozpojen nejméně jeden spínač bezpečnostního zařízení v obvodu automatického zastavení.

Doporučené postupy

- 1) Zjistěte, které bezpečnostní zařízení je rozpojeno
- 2) Uved'te spínač zařízení do sepnutého stavu.

20236, Okamžité obecné zastavení

Popis

Byly rozpojeny obvody obecného zastavení.

Dusledky

Systém přechází přímo do stavu ochranného zastavení.

Možné příčiny

Byl rozpojen nejméně jeden spínač bezpečnostního zařízení v obvodu obecného zastavení.

Doporučené postupy

- 1) Zjistěte, které bezpečnostní zařízení je rozpojeno
- 2) Uved'te spínač zařízení do sepnutého stavu.

20237, Okamžité nadřazené zastavení

Popis

Byly rozpojeny obvody nadřazeného zastavení.

Dusledky

Systém přechází přímo do stavu ochranného zastavení.

Možné příčiny

Byl rozpojen nejméně jeden spínač bezpečnostního zařízení v obvodu nadřazeného zastavení.

Doporučené postupy

- 1) Zjistěte, které bezpečnostní zařízení je rozpojeno
- 2) Uved'te spínač zařízení do sepnutého stavu.

20238, Zpožděné nadřazené zastavení v důsledku nevyváženosti obvodů

Popis

Systém zjistil nevyváženost dvou paralelních obvodů nadřazeného zastavení.

Dusledky

Systém přejde do stavu ochranného zastavení přibližně za 1 sekundu.

Možné příčiny

Dvojice kontaktů v některém z bezpečnostních zařízení připojených k obvodu nadřazeného zastavení nepracuje správně.

Pokračování na další straně

5 Řešení potíží na základě protokolu událostí

5.4 2 xxxx

Pokračování

Doporučené postupy

1. Zjistěte, které bezpečnostní zařízení konflikt vyvolalo.
2. Ujistěte se, že je použito dvoukanálové zařízení.
3. Zkontrolujte dvojici kontaktů.
4. Ujistěte se, že všechny spoje jsou řádně zasunuty.
5. V případě potřeby vyměňte zařízení.

20240, Konflikt mezi aktivačními signály

Popis

Došlo ke změně stavu spínače v jednom ze dvou aktivačních řetězců, zatímco stav druhého řetězce zůstal nezměněn.

Dusledky

Systém přechází do stavu SYS HALT.

Možné příčiny

Pravděpodobně se uvolnilo signálové vedení k bezpečnostnímu systému. Aktivační řetězec je popsán v příručce pro řešení problémů a v obvodovém schématu.

Doporučené postupy

- 1) Zkontrolujte kabely a propojení.
- 2) Ujistěte se, že signálové konektory bezpečnostního systému jsou správně zapojeny.
- 3) Pokud nenajdete žádný uvolněný spoj, vyměňte vadnou desku.

20241, Konflikt provozního režimu

Popis

Vznikl konflikt mezi provozním režimem vybraným v selektoru provozního režimu na přední straně skříňě řadiče a skutečným provozním režimem, který detekuje počítač osy.

Dusledky

Systém přechází do stavu SYS HALT.

Možné příčiny

Mohlo dojít k hardwarové poruše selektoru provozního režimu nebo kabelu, kterým je připojen k bezpečnostnímu systému.

Doporučené postupy

Ověřte funkčnost selektoru provozního režimu a jeho připojení k bezpečnostnímu systému.

20245, Konflikt stavů řízení běhu, DRV2

Popis

Došlo ke konfliktu stavů mezi řízením běhu a stykači motoru pro pohybový systém 2.

Dusledky

Systém přechází do stavu SYS HALT.

Pokračování na další straně

Možné příčiny

Došlo k selhání stykačů motoru nebo napětí přicházejícího na tyto stykače.

Doporučené postupy

- 1) Zkontrolujte kabely a propojení.
- 2) Restartujte systém.

20246, Konflikt stavů řízení běhu, DRV3

Popis

Došlo ke konfliktu stavů mezi řízením běhu a stykači motoru pro pohybový systém 3.

Dusledky

Systém přechází do stavu SYS HALT.

Možné příčiny

Došlo k selhání stykačů motoru nebo napětí přicházejícího na tyto stykače.

Doporučené postupy

- 1) Zkontrolujte kabely a propojení.
- 2) Restartujte systém.

20247, Konflikt stavů řízení běhu, DRV4

Popis

Došlo ke konfliktu stavů mezi řízením běhu a stykači motoru pro pohybový systém 4.

Dusledky

Systém přechází do stavu SYS HALT.

Možné příčiny

Došlo k selhání stykačů motoru nebo napětí přicházejícího na tyto stykače.

Doporučené postupy

- 1) Zkontrolujte kabely a propojení.
- 2) Restartujte systém.

20248, Konflikt stykačů motoru, DRV2

Popis

Příkaz k aktivaci potvrdil pouze jeden ze dvou motorových stykačů pohybového systému 2.

Dusledky

Systém přechází do stavu SYS HALT.

Možné příčiny

Došlo k selhání vnějších kontaktů stykače motoru nebo napětí přicházejícího na tyto kontakty.

Doporučené postupy

- 1) Zkontrolujte kabely a propojení.
- 2) Ověřte funkčnost vnějších kontaktů.

20249, Konflikt stykačů motoru, DRV3

Popis

Příkaz k aktivaci potvrdil pouze jeden ze dvou motorových stykačů pohybového systému 3.

Dusledky

Systém přechází do stavu SYS HALT.

Možné příčiny

Došlo k selhání vnějších kontaktů stykače motoru nebo napětí přicházejícího na tyto kontakty.

Doporučené postupy

- 1) Zkontrolujte kabely a propojení.
- 2) Prověřte funkčnost vnějších kontaktů.

20250, Konflikt stykačů motoru, DRV4

Popis

Příkaz k aktivaci potvrdil pouze jeden ze dvou motorových stykačů pohybového systému 4.

Dusledky

Systém přechází do stavu SYS HALT.

Možné příčiny

Došlo k selhání vnějších kontaktů stykače motoru nebo napětí přicházejícího na tyto kontakty.

Doporučené postupy

- 1) Zkontrolujte kabely a propojení.
- 2) Ověřte funkčnost vnějších kontaktů.

20252, Vysoká teplota motoru, DRV1

Popis

Přehřátí motoru manipulátoru. Před novým zadáním příkazu k zapnutí motorů počkejte, dokud motor nezchladne.

Doporučené postupy

- 1) Před novým zadáním příkazu k zapnutí motorů počkejte na zchladnutí přehřátého motoru.
- 2) Je-li použit volitelný vzduchový filtr, zkontrolujte, zda není zanesen a zda není nutná jeho výměna.

20253, Vysoká teplota externího zařízení, DRV1

Popis

Přehřátí externího zařízení. Před novým zadáním příkazu k zapnutí motorů počkejte, dokud externí zařízení nezchladne.

Doporučené postupy

Před novým zadáním příkazu k zapnutí motorů počkejte na zchladnutí přehřátého motoru.

20254, Vysoká teplota motoru, DRV2

Popis

Přehřátí motoru manipulátoru. Před novým zadáním příkazu k zapnutí motorů počkejte, dokud motor nezchladne.

Doporučené postupy

- 1) Před novým zadáním příkazu k zapnutí motorů počkejte na zchladnutí přehřátého motoru.
- 2) Je-li použit volitelný vzduchový filtr, zkontrolujte, zda není zanesen a zda není nutná jeho výměna.

20255, Vysoká teplota externího zařízení, DRV2

Popis

Přehřátí externího zařízení. Před novým zadáním příkazu k zapnutí motorů počkejte, dokud externí zařízení nezchladne.

Doporučené postupy

Před novým zadáním příkazu k zapnutí motorů počkejte na zchladnutí přehřátého motoru.

20256, Vysoká teplota motoru, DRV3

Popis

Přehřátí motoru manipulátoru. Před novým zadáním příkazu k zapnutí motorů počkejte, dokud motor nezchladne.

Doporučené postupy

- 1) Před novým zadáním příkazu k zapnutí motorů počkejte na zchladnutí přehřátého motoru.
- 2) Je-li použit volitelný vzduchový filtr, zkontrolujte, zda není zanesen a zda není nutná jeho výměna.

20257, Vysoká teplota externího zařízení, DRV3

Popis

Přehřátí externího zařízení. Před novým zadáním příkazu k zapnutí motorů počkejte, dokud externí zařízení nezchladne.

Doporučené postupy

Před novým zadáním příkazu k zapnutí motorů počkejte na zchladnutí přehřátého motoru.

Pokračování na další straně

5 Řešení potíží na základě protokolu událostí

5.4 2 xxxx

Pokračování

20258, Vysoká teplota motoru, DRV4

Popis

Přehřátí motoru manipulátoru. Před novým zadáním příkazu k zapnutí motorů počkejte, dokud motor nezchladne.

Doporučené postupy

- 1) Před novým zadáním příkazu k zapnutí motorů počkejte na zchladnutí přehřátého motoru.
- 2) Je-li použit volitelný vzduchový filtr, zkontrolujte, zda není zanesen a zda není nutná jeho výměna.

20259, Vysoká teplota externího zařízení, DRV4

Popis

Přehřátí externího zařízení. Před novým zadáním příkazu k zapnutí motorů počkejte, dokud externí zařízení nezchladne.

Doporučené postupy

Před novým zadáním příkazu k zapnutí motorů počkejte na zchladnutí přehřátého motoru.

20260, Konflikt stavů řízení běhu, DRV1

Popis

Došlo ke konfliktu stavů mezi řízením běhu a stykači motoru pro pohybový systém 1.

Důsledky

Systém přechází do stavu SYS HALT.

Možné příčiny

Došlo k selhání stykačů motoru nebo napětí přicházejícího na tyto stykače.

Doporučené postupy

- 1) Zkontrolujte kabely a propojení.
- 2) Restartujte systém.

20262, Bezpečnostní řadič *arg* nenalezen

Popis

Systém obsahuje doplněk pro bezpečnostní řadič *arg* na pohybovém modulu *arg*, ale žádný bezpečnostní řadič nebyl nalezen.

Doporučené postupy

- Zkontrolujte kabeláž bezpečnostního řadiče.
 - Zkontrolujte stav bezpečnostního řadiče.
- Po provedení doporučených akcí spusťte řadič restartem.

20263, SC *arg*, selhání komunikace

Popis

Chyba komunikace s bezpečnostním řadičem (SC) *arg*

Doporučené postupy

- Zkontrolujte kabeláž bezpečnostního řadiče.
 - Zkontrolujte stav bezpečnostního řadiče.
- Po provedení doporučených akcí spusťte řadič restartem.

20264, SC *arg*, doplněk nenalezen

Popis

Byl nalezen bezpečnostní řadič *arg* v pohybovém modulu *arg*. Tento systém však neobsahuje doplněk bezpečnostního řadiče pro daný pohybový modul.

Doporučené postupy

- Zkontrolujte softwarové doplňky pohybového modulu.
- Instalujte systém s povoleným doplňkem bezpečnostního řadiče.

20265, Chyba softwarového zastavení bezpečnostního řadiče

Popis

Softwarové zastavení bezpečnostního řadiče (SC) nepřerušilo stykače motoru ve vypočtené době.

Doporučené postupy

Je-li připojeno zařízení SafeMove, zkontrolujte zapojení limitního spínače.

20266, SC *arg*, požadavek na PIN

Popis

Bezpečnostní řadič *arg* obsahuje novou bezpečnostní konfiguraci a k jeho aktivaci je vyžadován kód PIN.

Doporučené postupy

1. Přihlaste se jako uživatel s oprávněním Bezpečnostní konfigurace.
2. Na ovládacím panelu zadejte nový kód PIN pro bezpečnostní řadič.

20267, SC *arg*, selhání inicializace

Popis

Bezpečnostní řadič *arg* nebyl správně inicializován nebo neodpověděl během spuštění.

Doporučené postupy

1. V předchozích chybových protokolech vyhledejte možné příčiny.

Pokračování na další straně

2. Restartujte systém.

20268, SC arg, nesprávný typ

Popis

Byl nalezen bezpečnostní řadič *arg* na pohybovém modulu *arg*, ale byl očekáván *arg*.

Doporučené postupy

- Zkontrolujte softwarové doplňky pohybového modulu.
- Instalujte systém se správným doplňkem bezpečnostního řadiče.
- Instalujte bezpečnostní řadič správného typu.

20269, SC arg – chybná data kalibrace motoru

Popis

Do bezpečnostního řadiče (SC) pohybového modulu *arg* nebyla zavedena žádná kalibrační data, nebo jsou data chybná.

Doporučené postupy

Zavedte data kalibrace motoru do bezpečnostního řadiče (SC).

20270, Chyba přístupu

Popis

Chyba přístupu k modulu panelu.

Doporučené postupy

Zkontrolujte konfigurační soubory V/V.

20280, Konflikt symbolů

Popis

Signál *arg* definovaný v konfiguraci V/V je v konfliktu s jiným symbolem programu se stejným názvem. Signál proto nelze namapovat na proměnnou programu.

Doporučené postupy

Přejmenujte signál v konfiguraci V/V.

20281, Chybná konfigurace V/V

Popis

arg arg s názvem signálu *arg* má nesprávný typ signálu. Nalezeno: *arg* Očekáváno: *arg*.

Doporučené postupy

Změňte konfiguraci a restartujte systém.

20282, Prostředek a index existují

Popis

Prostředek *arg*
Index *arg*.

Doporučené postupy

20283, Textová databáze je zaplněna.

Popis

Prostředek *arg*
Index *arg*

Doporučené postupy

20284, Nesprávný typ signálu pro systémový vstup

Popis

Systémový vstup *arg* je konfigurován s použitím V/V signálu nesprávného typu. V/V signál *arg* je typu *arg* a systémový vstup vyžaduje V/V signál typu *arg*.

Doporučené postupy

Změňte konfiguraci uvedeného systémového vstupu.

20285, Nesprávný typ signálu pro systémový výstup

Popis

Systémový výstup *arg* je konfigurován s použitím V/V signálu nesprávného typu. V/V signál *arg* je typu *arg* a systémový výstup vyžaduje V/V signál typu *arg*.

Doporučené postupy

Změňte konfiguraci uvedeného systémového výstupu.

20286, Nejednoznačný V/V signál na systémovém výstupu

Popis

Pro každý systémový výstup musí být konfigurován jedinečný V/V signál. Nelze konfigurovat tentýž V/V signál pro více systémových výstupů. Systémový výstup: *arg*
Název signálu: *arg*

Pokračování na další straně

5 Řešení potíží na základě protokolu událostí

5.4 2 xxxx

Pokračování

Doporučené postupy

20287, Nejednoznačný V/V signál na systémovém vstupu

Popis

Pro každý systémový vstup musí být konfigurován jedinečný V/V signál.

Nelze konfigurovat tentýž V/V signál pro více systémových vstupů.

Systémový vstup: *arg*

Název signálu: *arg*

20288, Neznámý typ systémového výstupu

Popis

Konfigurovaný typ systémového výstupu je v systému neznámý.

Neznámý systémový výstup: *arg*

Doporučené postupy

Zkontrolujte správnost zadání názvu systémového výstupu.

20289, Neznámý typ systémového vstupu

Popis

Konfigurovaný typ systémového vstupu je v systému neznámý.

Neznámý systémový vstup: *arg*

Doporučené postupy

Zkontrolujte správnost zadání názvu systémového vstupu.

20290, Neznámý název mechanické jednotky pro systémový výstup

Popis

Systémový výstup je konfigurován s názvem mechanické jednotky, který je v systému neznámý.

Systémový výstup: *arg*

Název mechanické jednotky: *arg*

Doporučené postupy

Zadanou mechanickou jednotku nemohou systémové výstupy používat, nebude-li konfigurována.

Ověřte správnost zadání názvu mechanické jednotky.

20291, Neznámý typ omezení systémového vstupu

Popis

Konfigurovaný typ omezení systémového vstupu je v systému neznámý.

Neznámé omezení systémového vstupu: *arg*

Pokračování na další straně

146

Doporučené postupy

Zkontrolujte správnost zadání názvu omezení systémového vstupu.

20292, Neznámé omezení systémového vstupu

Popis

Konfigurované omezení systémového vstupu je v systému neznámé.

Typ omezení systémového vstupu: *arg*

Neznámé omezení systémového vstupu: *arg*

Doporučené postupy

Zkontrolujte správnost zadání názvu omezení systémového vstupu.

20293, Požadovaná činnost je omezena

Popis

Vyžadovaný příkaz *arg* je omezen systémovým vstupem *arg* nastaveným V/V signálem *arg*.

Dusledky

Volaná činnost nebude provedena.

Možné příčiny

Systémový vstup *arg* může být nastaven externím vybavením, například jednotkami PLC apod., z mnoha různých důvodů.

Doporučené postupy

1) Zjistěte, proč byl nastaven systémový vstup, a v případě potřeby příčinu odstraňte.

20294, Akci *arg* nelze provést.

Popis

Požadovanou akci nelze provést, protože V/V jednotka nereaguje.

Dusledky

Nelze rozhodnout o tom, zda jsou pro akci nastavena nějaká omezení.

Možné příčiny

Požadovaná akce nebude provedena, dokud nebude znovu povolena V/V jednotka.

Doporučené postupy

Jednotky se systémovými vstupy a výstupy nikdy nezakazujte.

20295, Signál nelze použít jako systémový výstup.

Popis

Pro systémový výstup *arg* je konfigurován V/V signál nesprávné kategorie. V/V signál *arg* patří do kategorie bezpečnosti a nelze jej použít jako systémový výstup.

Doporučené postupy

Vyberte jiný signál nebo nastavte u tohoto signálu jinou kategorii.

20296, Je konfigurován nesprávný název úlohy

Popis

Je konfigurován nesprávný název úlohy *arg* pro systémový výstup *arg*.

Dusledky

Digitální výstupní signál nebude připojen k zadané události.

Doporučené postupy

Změňte konfiguraci a restartujte systém.

20297, Selhání komunikace systémového výstupu

Popis

Nelze nastavit hodnotu V/V signálu *arg* připojeného k systémovému výstupu *arg*.

Dusledky

Systém přechází do stavu SYS HALT.

Možné příčiny

– Je možné, že připojení k V/V jednotkám bylo ztraceno.

20298, Neznámý název mechanické jednotky pro systémový vstup

Popis

Systémový vstup je konfigurován s názvem mechanické jednotky, který je v systému neznámý.

Systémový vstup: *arg*

Název mechanické jednotky: *arg*

Doporučené postupy

Zadanou mechanickou jednotku nemohou systémové vstupy používat, nebude-li konfigurována.

Ověřte správnost zadání názvu mechanické jednotky.

20307, Selhání chladicího ventilátoru motoru, osa 1

Popis

Chladicí ventilátor motoru osy 1 u robota připojeného k pohybovému modulu *arg* nepracuje správně.

Dusledky

Přesný význam tohoto stavu je popsán v příručce pro řešení problémů, IRC5.

Možné příčiny

- Napájecí kabeláž ventilátoru může být poškozena nebo nesprávně připojena k motoru nebo k jednotce stykače.
- Ventilátor napájecího zdroje pohybového modulu může být vadný.

Doporučené postupy

- 1) Zkontrolujte, zda je správně připojen kabel ventilátoru.
- 2) Ujistěte se, že se ventilátor volně otáčí a že proudění vzduchu není blokováno.
- 3) Zkontrolujte, zda výstupní a vstupní napětí napájecího zdroje pohybového modulu splňuje limity uvedené v příručce pro řešení potíží. Pokud je některá jednotka vadná, vyměňte ji.

20308, Selhání chladicího ventilátoru motoru, osa 2

Popis

Chladicí ventilátor motoru osy 2 u robota připojeného k pohybovému modulu *arg* nepracuje správně.

Dusledky

Přesný význam tohoto stavu je popsán v příručce pro řešení problémů, IRC5.

Možné příčiny

- Napájecí kabeláž ventilátoru může být poškozena nebo nesprávně připojena k motoru nebo k jednotce stykače.
- Ventilátor napájecího zdroje pohybového modulu může být vadný.

Doporučené postupy

- 1) Zkontrolujte, zda je správně připojen kabel ventilátoru.
- 2) Ujistěte se, že se ventilátor volně otáčí a že proudění vzduchu není blokováno.
- 3) Zkontrolujte, zda výstupní a vstupní napětí napájecího zdroje pohybového modulu splňuje limity uvedené v příručce pro řešení potíží. Pokud je některá jednotka vadná, vyměňte ji.

Pokračování na další straně

5 Řešení potíží na základě protokolu událostí

5.4 2 xxxx

Pokračování

20309, Selhání chladicího ventilátoru motoru, osa 3

Popis

Chladicí ventilátor motoru osy 3 u robota připojeného k pohybovému modulu *arg* nepracuje správně.

Dusledky

Přesný význam tohoto stavu je popsán v příručce pro řešení problémů, IRC5.

Možné příčiny

- Napájecí kabeláž ventilátoru může být poškozena nebo nesprávně připojena k motoru nebo k jednotce stykače.
- Ventilátor napájecího zdroje pohybového modulu může být vadný.

Doporučené postupy

- 1) Zkontrolujte, zda je správně připojen kabel ventilátoru.
- 2) Ujistěte se, že se ventilátor volně otáčí a že proudění vzduchu není blokováno.
- 3) Zkontrolujte, zda výstupní a vstupní napětí napájecího zdroje pohybového modulu splňuje limity uvedené v příručce pro řešení potíží. Pokud je některá jednotka vadná, vyměňte ji.

20310, SC *arg*, selhání komunikace

Popis

Došlo k chybě při pokusu o komunikaci s bezpečnostním řadičem *arg*.

Doporučené postupy

- Zkontrolujte kabeláž bezpečnostního řadiče.
 - Zkontrolujte stav bezpečnostního řadiče.
- Po provedení doporučených akcí spusťte řadič restartem.

20311, Aktivační obvod 1 přerušen

Popis

Aktivační obvod 1 monitorování bezpečnostního systému byl přerušen.

Dusledky

Systém přechází do stavu SYS HALT.

Možné příčiny

Mohlo dojít k vnitřní poruše bezpečnostního systému nebo interní monitorovací obvod zjistil chybu.

Doporučené postupy

- 1) Zkontrolujte veškerá propojení bezpečnostního systému.
- 2) Pokud je některá deska vadná, vyměňte ji.

Pokračování na další straně

148

20312, Aktivační obvod 2 přerušen

Popis

Aktivační obvod 2 monitorování počítače osy byl otevřen.

Dusledky

Systém přechází do stavu SYS HALT.

Možné příčiny

Je možné, že došlo k potížím s propojením mezi hlavním počítačem a počítačem osy.

Doporučené postupy

- 1) Zkontrolujte všechna propojení počítače osy.
- 2) Zkontrolujte kabely připojené k bezpečnostnímu systému.

20313, Selhání monitorování aktivačního obvodu 1

Popis

Obvod ENABLE1 byl přerušen. Tento obvod monitoruje funkce bezpečnostního systému a hlavního počítače.

Dusledky

Systém přechází do stavu SYS HALT.

Možné příčiny

Na některé z jednotek sledovaných obvody ENABLE1 byla detekována chyba (pravděpodobně softwarová).

Doporučené postupy

- 1) Pokuste se systém znovu spustit stisknutím tlačítka Motors ON. Pokud systém NELZE restartovat, jde o hardwarovou poruchu bezpečnostního systému nebo počítače osy. Pokud systém LZE znovu spustit, ukazuje to na softwarovou chybu. V takovém případě se obraťte na místního zástupce společnosti ABB.
- 2) Identifikujte vadnou jednotku podle jejich indikátorů. Popis indikátorů naleznete v příručce pro řešení problémů. Vyměňte vadnou jednotku.

20314, Selhání monitorování aktivačního obvodu 2

Popis

Byl přerušen aktivační obvod ENABLE2 pohybového modulu

1. Tento obvod monitoruje např. funkce bezpečnostního systému a počítače osy.

Dusledky

Systém přechází do stavu SYS HALT.

Možné příčiny

Na některé z jednotek sledovaných aktivačním obvody 2 byla detekována chyba (pravděpodobně softwarová).

Doporučené postupy

- 1) Pokuste se systém znovu spustit stisknutím tlačítka Motors ON. Pokud systém NELZE restartovat, jde o hardwarovou poruchu bezpečnostního systému nebo počítače osy. Pokud systém LZE znovu spustit, ukazuje to na softwarovou chybu. V takovém případě se obraťte na místního zástupce společnosti ABB.
- 2) Identifikujte vadnou jednotku podle jejích indikátorů. Popis indikátorů naleznete v příručce pro řešení problémů. Vyměňte vadnou jednotku.

20315, Selhání monitorování aktivačního obvodu 2

Popis

Byl přerušen aktivační obvod ENABLE2 pohybového modulu 2. Tento obvod monitoruje např. funkce bezpečnostního systému a počítače osy.

Dusledky

Systém přechází do stavu SYS HALT.

Možné příčiny

Na některé z jednotek sledovaných aktivačním obvodem 2 byla detekována chyba (pravděpodobně softwarová).

Doporučené postupy

- 1) Pokuste se systém znovu spustit stisknutím tlačítka Motors ON. Pokud systém NELZE restartovat, jde o hardwarovou poruchu bezpečnostního systému nebo počítače osy. Pokud systém LZE znovu spustit, ukazuje to na softwarovou chybu. V takovém případě se obraťte na místního zástupce společnosti ABB.
- 2) Identifikujte vadnou jednotku podle jejích indikátorů. Popis indikátorů naleznete v příručce pro řešení problémů. Vyměňte vadnou jednotku.

20316, Selhání monitorování aktivačního obvodu 2

Popis

Byl přerušen aktivační obvod ENABLE2 pohybového modulu 3. Tento obvod monitoruje např. funkce bezpečnostního systému a počítače osy.

Dusledky

Systém přechází do stavu SYS HALT.

Možné příčiny

Na některé z jednotek sledovaných aktivačním obvodem 2 byla detekována chyba (pravděpodobně softwarová).

Doporučené postupy

- 1) Pokuste se systém znovu spustit stisknutím tlačítka Motors ON. Pokud systém NELZE restartovat, jde o hardwarovou poruchu bezpečnostního systému nebo počítače osy. Pokud systém LZE znovu spustit, ukazuje to na softwarovou chybu. V takovém případě se obraťte na místního zástupce společnosti ABB.
- 2) Identifikujte vadnou jednotku podle jejích indikátorů. Popis indikátorů naleznete v příručce pro řešení problémů. Vyměňte vadnou jednotku.

20317, Selhání monitorování aktivačního obvodu 2

Popis

Byl přerušen aktivační obvod ENABLE2 pohybového modulu 4. Tento obvod monitoruje např. funkce bezpečnostního systému a počítače osy.

Dusledky

Systém přechází do stavu SYS HALT.

Možné příčiny

Na některé z jednotek sledovaných aktivačním obvodem 2 byla detekována chyba (pravděpodobně softwarová).

Doporučené postupy

- 1) Pokuste se systém znovu spustit stisknutím tlačítka Motors ON. Pokud systém NELZE restartovat, jde o hardwarovou poruchu bezpečnostního systému nebo počítače osy. Pokud systém LZE znovu spustit, ukazuje to na softwarovou chybu. V takovém případě se obraťte na místního zástupce společnosti ABB.
- 2) Identifikujte vadnou jednotku podle jejích indikátorů. Popis indikátorů naleznete v příručce pro řešení problémů. Vyměňte vadnou jednotku.

20321, Nedefinované číslo

Popis

V úloze *arg* bylo nalezeno nedefinované číslo. Byl nalezen symbol typu *arg* obsahující nedefinované číslo.

Dusledky

Nedefinované číslo bylo nahrazeno hodnotou *arg*.

20322, Kladné nekonečno

Popis

V úloze *arg* bylo nalezeno kladné nekonečno. Byl nalezen symbol typu *arg* obsahující kladné nekonečno.

Pokračování na další straně

5 Řešení potíží na základě protokolu událostí

5.4 2 xxxx

Pokračování

Dusledky

Kladné nekonečno bylo nahrazeno hodnotou *arg*.

20323, Záporné nekonečno

Popis

V úloze *arg* bylo nalezeno záporné nekonečno.

Byl nalezen symbol typu *arg* obsahující záporné nekonečno.

Dusledky

Záporné nekonečno bylo nahrazeno hodnotou *arg*.

20324, Nesprávný argument systémového V/V signálu

Popis

Nastavení vstupu *arg* na signál *arg* má nesprávný argument.

Dusledky

Nebude možné použít *arg*.

Možné příčiny

Konfigurace byla pravděpodobně upravena mimo správný editor konfigurace.

Doporučené postupy

Signál V/V systému musí být překonfigurován, pokud možno pomocí editoru konfigurace v rámci produktu RobotStudio nebo jednotky Flex Pendant.

20325, Dohled SC *arg* není aktivní

Popis

V systému Safety Controller (SC, bezpečnostní řadič) neexistuje uživatelská konfigurace a bezpečnostní dohled je proto neaktivní.

Dusledky

Systém SC nemůže zastavit pohyb robota.

Možné příčiny

V SC není uživatelská konfigurace nebo není žádný SC připojen v *arg* hnacího modulu.

Doporučené postupy

Zavedte do systému SC novou uživatelskou konfiguraci.

Aktivujte konfiguraci provedením teplého startu a zadáním kódu PIN.

20350, Neplatný název úlohy

Popis

Název *arg* nelze použít jako název úlohy. Bud' je v systému již použit jako instalovaný symbol nebo jako rezervované slovo, nebo je příliš dlouhý (max. 16 znaků).

Dusledky

Úloha nebude instalována do systému.

Doporučené postupy

Změňte konfiguraci názvu úlohy a restartujte řadič.

20351, Byl překročen maximální počet úloh

Popis

Byl překročen maximální počet úloh *arg* s typem konfigurace *arg*.

Dusledky

Nebudou instalovány všechny konfigurované úlohy.

Doporučené postupy

Změňte konfiguraci a restartujte systém.

20352, Neplatný název plánovače pohybu

Popis

Název plánovače pohybu pro skupinu mechanických jednotek *arg* v konfiguraci *arg* je nesprávný.

Možné příčiny:

1. název je prázdný,
2. název není uveden v pohybové konfiguraci,
3. název je již používán jinou skupinou mechanických jednotek.

Dusledky

Systém nebude moci tento modul používat.

Doporučené postupy

Změňte konfiguraci a restartujte řadič.

20353, Mechanická jednotka nebyla nalezena

Popis

Mechanická jednotka *arg* in *arg* nebyla nalezena v seznamu konfigurovaných mechanických jednotek.

Dusledky

Nelze provést žádné instrukce jazyka RAPID, které používají konfigurované mechanické jednotky.

Možné příčiny

Tato jednotka pravděpodobně není uvedena v pohybové konfiguraci.

Pokračování na další straně

Doporučené postupy

Změňte konfiguraci a restartujte řadič.

20354, Nedefinovaný argument

Popis

Konfigurovaný argument *arg* pro úlohu *arg* je neplatného typu.

Dusledky

Chování úlohy bude nedefinované.

Doporučené postupy

Změňte konfiguraci a restartujte řadič.

20355, Nesprávný název skupiny mechanických jednotek

Popis

Konfigurovaný název jednotky *arg* v úloze *arg* je nesprávný.

Možné příčiny:

1. Argument není použit v konfiguraci.
2. Konfigurovaný název není členem skupiny mechanických jednotek.
3. Konfigurovaný název je již použit v jiné úloze.

Dusledky

Úloha nebude instalována nebo nebude možné provádět pohybové instrukce jazyka RAPID.

Doporučené postupy

Změňte konfiguraci a restartujte řadič.

20356, Byl překročen maximální počet pohybových úloh

Popis

Řízení mechanických jednotek, tj. provádění pohybových instrukcí jazyka RAPID, je povoleno pouze úlohám *arg*.

Doporučené postupy

Změňte konfiguraci a restartujte řadič.

20357, Není konfigurována žádná pohybová úloha

Popis

Není konfigurována žádná úloha pro řízení mechanických jednotek, tj. provádění pohybových instrukcí jazyka RAPID.

Dusledky

Nelze provádět žádné pohybové instrukce jazyka RAPID.

Doporučené postupy

Změňte konfiguraci tak, aby zahrnovala úlohu, která bude řídit mechanické jednotky.

Restartujte řadič.

20358, Nejsou konfigurovány žádné členové skupiny *arg*

Popis

U systému s více roboty je vyžadován typ konfigurace.

Dusledky

Nelze provádět žádné pohybové instrukce jazyka RAPID.

Doporučené postupy

Změňte konfiguraci a restartujte řadič.

20359, Je konfigurován typ konfigurace *arg*

Popis

Nalezený typ nebyl očekáván vzhledem k aktuálním volbám systému.

Doporučené postupy

Zkontrolujte, zda je zaveden správný konfigurační soubor, nebo odeberte všechny instance uvedeného typu.

Restartujte řadič.

20360, Neznámá událost v typu konfigurace *arg*

Popis

Událost *arg* není systémovou událostí.

Doporučené postupy

Změňte konfiguraci a restartujte systém.

20361, Ve sdílené úloze lze použít pouze sdílené moduly

Popis

Modul *arg* není konfigurován jako sdílený a nelze jej zavést do sdílené úlohy.

Doporučené postupy

Změňte konfiguraci a restartujte systém.

20362, Není definován žádný název úlohy

Popis

Úloha *arg* v typu konfigurace *arg* není v systému konfigurována.

Doporučené postupy

Změňte konfiguraci a restartujte systém.

20363, Modul není systémový

Popis

Modul *arg* zavedený ze souboru *arg* není systémový modul.

Pokračování na další straně

5 Řešení potíží na základě protokolu událostí

5.4 2 xxxx

Pokračování

Doporučené postupy

Změňte příponu souboru nebo přidejte k modulu atribut modulu.
Zavedte modul znovu a restartujte systém.

20364, Byl překročen maximální počet skupin mechanických jednotek

Popis

Byl překročen maximální počet skupin mechanických jednotek *arg* s typem konfigurace *arg*.

Dusledky

Nadbytečné instance budou ignorovány.

Doporučené postupy

Změňte konfiguraci a restartujte řadič.

20365, Aktualizace konfigurace je dokončena

Popis

Všechny úlohy jsou v důsledku změn konfigurace nastaveny zpět do svých rutin main.

Doporučené postupy

20366, Chybný typ v konfiguraci úlohy

Popis

Úloha *arg* je konfigurována s použitím nesprávného typu. Úloha konfigurovaná pro řízení mechanických jednotek, tj. pro provádění pohybových instrukcí RAPID, musí být typu *arg*.

Dusledky

Úloha nebude instalována.

Doporučené postupy

Změňte konfiguraci a restartujte řadič.

20367, Nejsou konfigurovány žádné mechanické jednotky

Popis

Instance *arg* konfiguračního typu *arg* nemá žádný argument mechanické jednotky.

Dusledky

Nebude možné provádět žádné akce v pohybovém systému, tj. provádět instrukce jazyka RAPID.

Doporučené postupy

Změňte konfiguraci a restartujte řadič.

20368, Není připojena skupina mechanických jednotek

Popis

Se skupinou mechanických jednotek *arg* není propojena žádná pohybová úloha.

Dusledky

Mechanické jednotky patřící do této skupiny nebude možné používat.

Možné příčiny

Příčinou této chyby může být chybějící instance úlohy RAPID v doméně řadiče dané konfigurace nebo úloha, která byla konfigurována jako pohybová.

Doporučené postupy

1. Přidejte do skupiny mechanických jednotek instanci pohybové úlohy, která je propojena se skupinou mechanických jednotek.
2. Změňte existující statickou úlohu na pohybovou.
3. Odeberte skupinu mechanických jednotek.
4. Proveďte kontrolu nesprávně zadaných názvů.

20369, Nekonzistentní konfigurace systémových parametrů.

Popis

Je použita kombinace nové a staré struktury typu System Misc.

Dusledky

Je možné, že nejsou konfigurovány správné parametry.

Možné příčiny

Do systému byla zavedena konfigurace kombinující starou a novou strukturu.

Doporučené postupy

1. Zkontrolujte, zda jsou konfigurovány správné parametry.
2. Aktualizujte parametry typu System Misc s použitím správných hodnot.
3. Uložte řadič domény a nahraďte starý konfigurační soubor.

20370, Nepodařilo se načíst data konfigurace návratové vzdálenosti

Popis

Systému se nepodařilo načíst konfigurační data pro typ *<arg>*. Návratová vzdálenost je vzdálenost, v níž systém vydá varování před zahájením návratového pohybu.

Dusledky

Bude použita výchozí hodnota návratové vzdálenosti.

Pokračování na další straně

Možné příčiny

- Soubor sys.cfg zavedený do systému neobsahuje žádné informace o návratové vzdálenosti.
- Soubor sys.cfg nebyl načten v důsledku chyb v souboru.

Doporučené postupy

- 1) Načtete nový soubor sys.cfg a restartujete systém

20371, Je použita výchozí skupina mechanické jednotky

Popis

Konfigurace úlohy *arg* není nijak spojena s objektem *arg*. V systému MultiMove je vyžadován atribut *arg*. Tento atribut však chybí.

Dusledky

Úloha neprovede žádné pohyby mechanickou jednotkou, ale umožňuje číst data. Funkce jazyka RAPID mohou selhat, pokud načítají pohybová data a současně jsou připojeny k chybné mechanické jednotce. Skupina mechanických jednotek v *arg* byla připojena k úloze.

Možné příčiny

- Atribut nebyl zadán při vytvoření konfigurace.
- Konfigurační soubor byl vytvořen v systému bez možnosti vícenásobného pohybu.

Doporučené postupy

- 1) Ujistěte se, že je k úloze připojena správná skupina mechanických jednotek.

20372, Nepodařilo se načíst data konfigurace.

Popis

Systému se nepodařilo načíst konfigurační data pro typ *<arg>*.

Dusledky

Operace hotedit nebo modpos nebudou možné.

Možné příčiny

- Soubor sys.cfg zavedený do systému neobsahuje žádné informace o operacích hotedit a modpos.
- Soubor sys.cfg nebyl načten v důsledku chyb v souboru.

Doporučené postupy

- Načtete nový soubor sys.cfg a restartujete systém

20380, K mechanické jednotce není připojen žádný plánovač pohybu

Popis

K mechanické jednotce *arg* není připojen žádný plánovač pohybu.

Dusledky

Tuto mechanickou jednotku nelze používat v žádných operacích, jako je kalibrace a aktivace.

Možné příčiny

Příčinou této chyby je pravděpodobně nesprávná konfigurace.

Doporučené postupy

Zkontrolujte konfiguraci pohybu a řadiče.

20381, Chyba při opětovném vytváření cesty po výpadku napájení

Popis

Cesta nebyla úspěšně znovu vytvořena.

Dusledky

Před novým spuštěním programu je nutné posunout ukazatel PP. Doporučuje se přesunout robota do bezpečné pozice, třebaže po restartu robot nebude pravděpodobně postupovat původní cestou.

Možné příčiny

Tento stav může být způsoben mnoha různými chybami. Chyby, které uvedly systém do stavu SYS FAIL, zpravidla také způsobí selhání opětovného vytvoření cesty po výpadku napájení.

Doporučené postupy

- 1) Zkontrolujte všechny zprávy o událostech, které byly zaneseny do protokolu současně s touto zprávou, a zjistěte skutečnou příčinu.
- 2) Odstraňte příčinu poruchy.
- 3) Před restartováním přesuňte robota do bezpečné pozice. Robot pravděpodobně nebude postupovat původní cestou.

20390, Příkaz ke spuštění byl odmítnut

Popis

Bylo odmítnuto spuštění nebo restart programu prostřednictvím V/V systému.

Příčinou je skutečnost, že přístup pro zápis je pozastaven uživatelem

arg využívajícím rozhraní *arg*

Doporučené postupy

20391, Příkaz ke spuštění rutiny main byl odmítnut

Popis

Bylo odmítnuto spuštění programu od rutiny main prostřednictvím V/V systému.

5 Řešení potíží na základě protokolu událostí

5.4 2 xxxx

Pokračování

Příčinou je skutečnost, že přístup pro zápis je pozastaven uživatelem

arg využívajícím rozhraní *arg*

Doporučené postupy

20392, Ruční přerušení bylo odmítnuto

Popis

Bylo odmítnuto ruční přerušení programu prostřednictvím V/V systému.

Příčinou je skutečnost, že přístup pro zápis je pozastaven uživatelem

arg využívajícím rozhraní *arg*

Doporučené postupy

20393, Příkaz k zavedení a spuštění byl odmítnut

Popis

Bylo odmítnuto načtení a spuštění programu prostřednictvím V/V systému.

Příčinou je skutečnost, že přístup pro zápis je pozastaven uživatelem

arg využívajícím rozhraní *arg*

Doporučené postupy

20394, Příkaz k zapnutí motorů a spuštění byl odmítnut.

Popis

Bylo odmítnuto zapnutí motorů a spuštění nebo restart programu prostřednictvím V/V systému.

Příčinou je skutečnost, že přístup pro zápis je pozastaven uživatelem

arg využívajícím rozhraní *arg*

Doporučené postupy

20395, Načtení odmítnuto

Popis

Bylo odmítnuto načtení programu prostřednictvím V/V systému.

Příčinou je skutečnost, že přístup pro zápis blokuje

arg s použitím *arg*

20396, Ruční přerušení bylo odmítnuto

Popis

Ruční přerušení programu prostřednictvím V/V systému bylo odmítnuto v úloze *arg*.

Ruční přerušení není povoleno během synchronizovaného pohybu.

20397, Ruční přerušení bylo odmítnuto

Popis

Ruční přerušení programu prostřednictvím V/V systému bylo odmítnuto v úloze *arg*.

Přerušení je spojeno s *arg*, což není platná procedura RAPID.

Dusledky

arg nebude provedeno.

Možné příčiny

1. *arg* neexistuje.
2. *arg* není procedura (PROC), která vyžaduje nula (0) parametrů.

Doporučené postupy

Ujistěte se, že *arg* je existující procedura (PROC), která vyžaduje nula (0) parametrů.

20398, Přejít do automatického režimu odmítnut

Popis

Zastavenou statickou/semistatickou úlohu (neboli úlohu na pozadí) nelze spustit po zadání požadavku na automatický režim.

Dusledky

Systém nemůže přejít do automatického režimu.

Možné příčiny

Zastavenou statickou/semistatickou úlohu nelze spustit.

Doporučené postupy

- 1) Přepněte zpět do ručního režimu.
- 2) Ujistěte se, že všechny statické/semistatické úlohy mají program/modul obsahující nakonfigurovanou výrobní položku.
- 3) Ujistěte se, že statické/semistatické úlohy neobsahují žádné syntaktické chyby.
- 4) Přepněte zpět do automatického režimu a akci potvrďte.

20399, Statická/semistatická úloha spuštěna

Popis

Nejméně jedna statická/semistatická úloha (neboli úloha na pozadí) nebyla prováděna po spuštění v automatickém režimu.

Dusledky

Provádění bylo spuštěno nejméně u jedné statické/semistatické úlohy.

Pokračování na další straně

Možné příčiny

Během restartu systému byl systém přepnut do automatického režimu.

Doporučené postupy

Žádná akce, systém automaticky resetoval nastavení ladění.

Chcete-li zachovat nastavení ladění v automatickém režimu:

- 1) Přepněte zpět do ručního režimu.
- 2) Nastavte systémový parametr Controller/Auto Condition Reset/AllDebugSettings/Reset na NE.
- 3) Přepněte zpět do automatického režimu a akci potvrďte.
- 4) Další informace naleznete v Technické referenční příručce - Systémové parametry.

20400, Nastavení ladění v režimu Auto

Popis

Statická/semistatická úloha (neboli úloha na pozadí) byla zastavena.

Dusledky

Statická/semistatická úloha nebude spuštěna.

V automatickém režimu nebude systém v plně produkčním režimu.

Doporučené postupy

Chcete-li dosáhnout plně produkčního režimu:

- 1) Přepněte zpět do ručního režimu.
- 2) Nastavte systémový parametr Controller/Auto Condition Reset/AllDebugSettings/Reset na Yes.
- 3) Přepněte zpět do automatického režimu a akci potvrďte.
- 4) Další informace naleznete v příručce Technical Reference Manual – část System Parameters.

20401, Příliš mnoho instancí CFG

Popis

V tématu *arg* je příliš mnoho instancí *arg* typu *arg*.

Dusledky

Může se stát, že bude použita chybná instance a způsobí neočekávané chování.

Možné příčiny

V tématu *arg* je více instancí *arg* typu *arg*.

Doporučené postupy

Odeberte všechny instance kromě jedné.

20402, Přechod do automatického režimu odmítnut

Popis

Po zadání požadavku na automatický režim nebylo možné deaktivovat aktivní relaci RAPID Spy.

Dusledky

Systém nemůže přejít do automatického režimu.

Možné příčiny

Relaci RAPID Spy nelze deaktivovat.

Doporučené postupy

- 1) Přepněte zpět na ruční režim.
- 2) K deaktivace relace RAPID Spy použijte externího klienta, např. produkt RobotStudio.
- 3) Přepněte zpět do automatického režimu a akci potvrďte.

20403, Relace RAPID Spy deaktivována

Popis

Po spuštění v automatickém režimu byla relace RAPID Spy deaktivována.

Dusledky

Relace RAPID Spy byla deaktivována.

Možné příčiny

Během teplého spuštění byl systém přepnut do automatického režimu.

Doporučené postupy

Žádná akce, systém automaticky resetoval nastavení ladění.

Chcete-li zachovat nastavení ladění v automatickém režimu:

- 1) Přepněte zpět na ruční režim.
- 2) Nastavte systémový parametr Controller/Auto Condition Reset/AllDebugSettings/Reset na No.
- 3) Přepněte zpět do automatického režimu a akci potvrďte.
- 4) Další informace naleznete v příručce Technical Reference Manual – část System Parameters.

20404, Nastavení ladění v režimu Auto

Popis

Relace RAPID Spy je aktivní.

Dusledky

Relace RAPID Spy nebude deaktivována.

V automatickém režimu nebude systém v plně produkčním režimu.

Doporučené postupy

Chcete-li dosáhnout plně produkčního režimu:

- 1) Přepněte zpět do ručního režimu.

Pokračování na další straně

5 Řešení potíží na základě protokolu událostí

5.4 2 xxxx

Pokračování

- 2) Nastavte systémový parametr Controller/Auto Condition Reset/AllDebugSettings/Reset na Yes.
- 3) Přepněte zpět do automatického režimu a akci potvrďte.
- 4) Další informace naleznete v příručce Technical Reference Manual – část System Parameters.

20408, PP na Main odmítnuto

Popis

Bylo odmítnuto spuštění nebo restart programu prostřednictvím V/V systému.

Příčinou je skutečnost, že přístup pro zápis je pozastaven uživatelem *arg* využívajícím rozhraní *arg*

20409, PP na Main odmítnuto

Popis

Nastavení PP na Main přes systémové V/V bylo odmítnuto.

Dusledky

PP nebylo nastaveno na Main.

Možné příčiny

Důvodem mohlo být provádění programu nebo že žádný načtený program neobsahuje proceduru Main.

Doporučené postupy

Ujistěte se, že provádění programu bylo zastaveno a že program obsahující proceduru Main je načten.

20410, Úspora energie byla resetována

Popis

Úspora energie byla resetována.

Před resetováním byl systém ve stavu Energie: *arg* a režim úspory energie: *arg*

Dusledky

Systém už není v režimu úspory energie.

Možné příčiny

Systém byl restartován, záměrně nebo z důvodu výpadku napájení.

20411, Aktivována úspora energie

Popis

Systém robota vstoupil do stavu úspory energie.

Dusledky

Systém robota nebude schopen provádět žádné normální úkoly.

Pokračování na další straně

20412, Deaktivována úspora energie

Popis

Systém robota vystoupil ze stavu úspory energie.

Dusledky

Systém robota bude nyní schopen provádět všechny normální úkoly.

20413, Selhalo obnovení režimu úspory energie

Popis

Zapnutí motorů selhalo, když se řadič navracel ze stavu úspory energie.

Dusledky

Systém zůstane ve stavu Motory vypnuty/Ochrana Stop.

Možné příčiny

Řadič už není v automatickém režimu.

20414, Selhalo obnovení režimu úspory energie

Popis

Zahájení provádění programu selhalo, když se řadič navracel ze stavu úspory energie.

Dusledky

Systém zůstane ve stavu zastavení.

Možné příčiny

Řadič už není v automatickém režimu.

20415, Selhalo obnovení režimu úspory energie

Popis

Selhalo Spuštění motorů a/nebo Zahájení provádění programu, když se řadič navracel ze stavu úspory energie.

Dusledky

Systém zůstane ve stavu Motory vypnuty.

Možné příčiny

Byl stisknut knoflík nouzového zastavení.

Doporučené postupy

Ujistěte se, že knoflík nouzového zastavení byl uvolněn a že nouzové zastavení bylo resetováno (stisknutím tlačítka Zapnutí motorů nebo pomocí systémové vstupní činnosti 'Reset Emergency Stop') (Reset nouzového zastavení).

20416, Úspora energie zablokována

Popis

Systém robota byl blokován před vstupem do stavu úspory energie.

Dusledky

Systém robota nebude schopen vstoupit do úsporného stavu, dokud nebude odblokován.

20417, Úspora energie odblokována

Popis

Systém robota opustil stav blokování.

Dusledky

Systém robota bude nyní schopen vstoupit do úsporného stavu.

20418, Úspora energie je již aktivní

Popis

Systém robota již vstoupil do stavu úspory energie. Není podpora pro přepínání mezi režimy úspory energie. Aby bylo možné vstoupit do odlišného systému úspory energie, systém robota musí nejprve pokračovat.

Dusledky

Systém robota zůstane v předchozím úsporném režimu.

Možné příčiny

Systém robota již vstoupil do stavu úspory energie.

Doporučené postupy

Aby bylo možné vstoupit do odlišného systému úspory energie, systém robota musí nejprve pokračovat.

20425, Přístup pro zápis byl odmítnut

Popis

Požadavek zápisu prostřednictvím systémového V/V byl odmítnut.

Dusledky

Přístup k zápisu nebyl udělen.

Možné příčiny

Příčinou může být to, že jiný klient již drží právo přístupu k zápisu.

Doporučené postupy

Ujistěte se, že žádný jiný klient, např. RobotStudio nedrží přístup k zápisu.

20426, Přístup pro zápis byl odmítnut

Popis

Požadavek zápisu prostřednictvím systémového V/V byl odmítnut.

Důvod: přístup pro zápis drží *arg* pomocí *arg*.

20440, Inicializace rámce upgradu firmwaru se nezdařila

Popis

Rámec upgradu firmwaru pro hardwarové desky nelze inicializovat.

Dusledky

Nebude proveden upgrade firmwaru hardwarových desek.

Možné příčiny

Neplatný soubor XML v instalaci řadiče:

arg

Doporučené postupy

Pro vývojáře:

– Opravte tento soubor. K ověření použijte schéma *hw_compatibility.xsd*.

Pro ostatní uživatele:

– Přeinstalujte systém.

20441, Inicializace opravy firmwaru se nezdařila

Popis

Inicializace opravy firmwaru pro hardwarové desky se nezdařila.

Dusledky

Nebudou použity žádné opravy firmwaru hardwarových desek.

Možné příčiny

Soubor opravy firmwaru je neplatný:

arg

Doporučené postupy

Opravte soubor opravy. K ověření použijte schéma *hw_compatibility.xsd*.

20443, Několik restartů upgradu firmwaru

Popis

Nový restart kvůli upgradu firmwaru byl vyžádán po dvou po sobě jdoucích restartech kvůli upgradu.

Dusledky

Další restart režimu upgradu firmwaru nebyl proveden.

Možné příčiny

Upgrade firmwaru hardwarové desky se pravděpodobně nezdařil. Je možné, že firmware nebo hardware desky je poškozen.

Doporučené postupy

Prohlédněte si předchozí chybové zprávy v protokolu událostí.

Pokračování na další straně

5 Řešení potíží na základě protokolu událostí

5.4 2 xxxx

Pokračování

20444, Karta SD byla odebrána

Popis

Karta SD byla odebrána.

Dusledky

Systém přejde do stavu selhání systému.

Možné příčiny

SD karta byla odebrána nebo se vyskytla porucha v kontaktu mezi SD kartou nebo řadičem.

Doporučené postupy

Proveďte restart podle podrobné instrukce v Příručce operátora, IRC5.

20445, Adaptér USB na Serial byl odstraněn

Popis

Adaptér USB na Serial byl odstraněn.

Dusledky

Port USB na Serial není přístupný.

Možné příčiny

USB na sériový port bylo odebráno nebo se vyskytla porucha v kontaktu mezi USB na sériový port nebo řadičem.

Doporučené postupy

Proveďte restart podle podrobné instrukce v Příručce operátora, IRC5.

20446, Selhal přístup k adresáři HOME

Popis

Během spouštění se systému nepodařil přístup k adresáři HOME.

Systém se pokusil vytvořit nový adresář HOME kvůli obnově.

Dusledky

Systém vstoupil do stavu Selhání systému.

Jestliže byl vytvořen nový adresář HOME:

arg

, potom bude prázdný.

Možné příčiny

Adresář HOME chyběl nebo byl přejmenován před restartováním systému.

Doporučené postupy

1. Zkontrolujte obsah adresáře HOME, jestli nechybí soubor nebo složka.
2. Zkopírujte chybějící obsah do adresáře HOME ze zálohy a restartujte systém nebo proveďte obnovu ze zálohy kvůli zotavení.

Pokračování na další straně

158

20450, SC arg – překročení rychlosti CBC

Popis

Došlo k překročení rychlostního limitu cyklické kontroly brzd (CBC) v bezpečnostním řadiči (SC) v mechanické jednotce *arg*. Buď vypršel interval kontroly CBC, nebo selhala předchozí kontrola brzd.

Doporučené postupy

Snižte rychlost a proveďte kontrolu brzd.

20451, SC arg není synchronizován

Popis

Bezpečnostní řadič (SC) *arg* není synchronizován se sledovanými mechanickými jednotkami.

Doporučené postupy

Přesuňte všechny mechanické jednotky sledované bezpečnostním řadičem *arg* do synchronizačních pozic definovaných v bezpečnostní konfiguraci.

20452, SC arg synchronizován

Popis

Bezpečnostní řadič (SC) *arg* je nyní synchronizován se sledovanými mechanickými jednotkami. Lze použít bezpečnostní dohled.

20453, SC arg, chybná synchronizační pozice

Popis

Pozice sledovaných mechanických jednotek neodpovídají synchronizačním pozicím definovaným v bezpečnostní konfiguraci pro bezpečnostní řadič (SC) *arg* pro osu *arg*.

Doporučené postupy

- Zkontrolujte, zda se všechny mechanické jednotky nacházejí v konfigurovaných synchronizačních pozicích.
- Ověřte, že spínač synchronizace pracuje správně.
- Ověřte, zda jsou kalibrace motoru a počítadla otáčení aktualizované a správné.
- Ověřte, že synchronizační pozice v bezpečnostní konfiguraci je správná.
- Zkontrolujte chyby konfigurace.
- Stáhněte kalibrační hodnoty motorů.
- Zkontrolujte, zda jsou osy 4 nebo 6 konfigurovány jako nezávislé a pokud ano, zkontrolujte, zda je konfigurace EPS nastavena shodně.

20454, SC arg, překročen limit zpoždění serva

Popis

Bezpečnostní řadič (SC) *arg* zjistil příliš velký rozdíl mezi požadovanou a skutečnou pozicí pro mechanickou jednotku *arg* a osu *arg*.

Doporučené postupy

- Zkontrolujte, zda nedošlo ke kolizi.
- Je-li použita vnější osa, zkontrolujte nastavení zpoždění serva v bezpečnostní konfiguraci.
- Je-li použito softservo, ověřte, zda tolerance OSR (Operational Safety Range, provozní bezpečnostní rozsah) není v bezpečnostní konfiguraci nastavena na příliš nízkou hodnotu.
- Ověřte, zda jsou počítadla otáčení mechanických jednotek správně aktualizována.
- Zkontrolujte, zda nejsou komunikační problémy s hlavním počítačem, počítačem osy nebo sériovou měřicí deskou.
- Zkontrolujte, zda je hmotnost nástroje správně definována.

20455, SC arg, nesprávná hodnota pozice

Popis

Bezpečnostní řadič (SC) *arg* zjistil nesprávnou hodnotu pozice ze sériové měřicí desky v mechanické jednotce *arg*.

Doporučené postupy

- Zkontrolujte dekodér a jeho připojení.
- Vyměňte sériovou měřicí desku.
- Vyměňte dekodér.

20456, SC arg, prodleva referenčních dat

Popis

Řadič robota přestal odesílat referenční data do bezpečnostního řadiče (SC) *arg*.

Doporučené postupy

1. V chybových protokolech vyhledejte možné příčiny.
2. Restartujte systém.

20457, SC arg – změněná bezpečnostní konfigurace

Popis

Bezpečnostní konfigurace bezpečnostního řadiče (SC) *arg* se změnila nebo neodpovídá použitému hardwaru.

Možné příčiny

- Byla stažena nová bezpečnostní konfigurace, běžný případ.
- Konfigurace neodpovídá použitému hardwaru. Typicky pokud se opakuje elog se žádostí o nový kód PIN.

– Poškozená bezpečnostní konfigurace. Typicky pokud se opakuje elog se žádostí o nový kód PIN.

Doporučené postupy

1. Vyhledejte nové zprávy elog, které udávají, zda byla stažena nová bezpečnostní konfigurace.
2. Pokud nebyla stažena nová bezpečnostní konfigurace a tato zpráva elog se zobrazí po restartu, stáhněte do bezpečnostního řadiče novou bezpečnostní konfiguraci.
3. Vytvořte a zaveďte novou bezpečnostní konfiguraci, pokud se tento elog objevuje po každém restartu a opět se zobrazuje žádost o nový kód PIN.

20458, SC arg, interní selhání

Popis

Interní selhání v bezpečnostním řadiči (SC) *arg*.

Doporučené postupy

- Zkontrolujte kabeláž bezpečnostního řadiče.
 - Zkontrolujte stav bezpečnostního řadiče podle indikátorů.
- Pokud chyba přetrvává, vyměňte bezpečnostní řadič.

20459, SC arg, selhání vstupu/výstupu

Popis

V/V chyba v bezpečnostním řadiči (SC) *arg*.

Doporučené postupy

- Zkontrolujte kabeláž bezpečnostního řadiče.
 - Zkontrolujte stav bezpečnostního řadiče robota.
- Po provedení doporučených akcí spusťte řadič restartem.

20460, SC arg, nenalezena bezpečnostní konfigurace

Popis

Načtení bezpečnostní konfigurace pro bezpečnostní řadič *arg* se nezdařilo.

Doporučené postupy

- Spusťte řadič robota restartem.
- Stáhněte do bezpečnostního řadiče bezpečnostní konfiguraci.
- Přeinstalujte systém.

20461, SC arg, nenalezena konfigurace robota

Popis

Načtení konfigurace robota pro bezpečnostní řadič (SC) *arg* se nezdařilo.

Doporučené postupy

- Spusťte řadič restartem.

Pokračování na další straně

5 Řešení potíží na základě protokolu událostí

5.4 2 xxxx

Pokračování

– Přeinstalujte systém.

20462, SC arg, nenalezeno posunutí kalibrace

Popis

Načtení posunutí kalibrace motoru pro bezpečnostní řadič (SC) *arg* se nezdařilo.

Doporučené postupy

Stáhněte do bezpečnostního řadiče nová posunutí kalibrace.

20463, SC arg, zavedena bezpečnostní konfigurace

Popis

Zavedení bezpečnostní konfigurace pro bezpečnostní řadič (SC) *arg* bylo úspěšné.

20464, SC arg, překročení limitu OSR

Popis

Bezpečnostní řadič (SC) *arg* zjistil příliš velký rozdíl mezi požadovanou a skutečnou pozicí v rámci OSR (Operational Safety Range, provozní bezpečnostní rozsah) pro mechanickou jednotku *arg* a osu *arg*.

Doporučené postupy

- Zkontrolujte, zda nedošlo ke kolizi.
- Ověřte, že tolerance OSR (Operational Safety Range, provozní bezpečnostní rozsah) v bezpečnostní konfiguraci není nastavena příliš malá.
- Synchronizujte bezpečnostní řadič, pokud byla počítadla otáčení od poslední synchronizace aktualizována.

20465, SC arg, překročení rychlosti SAS

Popis

Překročení bezpečné rychlosti (SAS) u osy *arg* v mechanické jednotce *arg* v bezpečnostním řadiči (SC).

Doporučené postupy

Snižte rychlost na ose *arg*.

20466, SC arg, selhání vstupu/výstupu

Popis

Chyba V/V v bezpečnostním řadiči (SC) *arg* V/V *arg* Typ *arg*

Typ 1: Vstup

Typ 2: Výstup

Možné příčiny

- Chybné připojení k V/V terminálům v bezpečnostním řadiči.
- Nesoulad V/V mezi dvěma kanály.

Pokračování na další straně

160

Doporučené postupy

- Zkontrolujte kabeláž bezpečnostního řadiče.
 - Zkontrolujte stav bezpečnostního řadiče.
- Po provedení doporučených akcí spusťte řadič robota restartem.

20467, SC arg, překročení rychlosti STS

Popis

Bezpečně snížená rychlost nástroje (STS) v bezpečnostním řadiči (SC) *arg* v mechanické jednotce *arg* je příliš vysoká.

Příčina *arg*.

Možné příčiny

1. Rychlost Tool0
2. Rychlost kolena
3. Rychlost nástroje
4. Rychlost doplňkové osy

Doporučené postupy

Snižte rychlost nástroje.

20468, SC arg – porušení zóny STZ

Popis

Došlo k narušení bezpečné zóny nástroje (STZ) *arg* u mechanické jednotky *arg*.

Nástroj *arg* byl aktivní.

Příčina *arg*

Možné příčiny

1. Překročení rychlosti
2. Chybná poloha nástroje
3. Chybná orientace nástroje
4. Chybná poloha kolena
11. Chybná poloha bodu nástroje 1
12. Chybná poloha bodu nástroje 2
13. Chybná poloha bodu nástroje 3
14. Chybná poloha bodu nástroje 4
15. Chybná poloha bodu nástroje 5
16. Chybná poloha bodu nástroje 6
17. Chybná poloha bodu nástroje 7
18. Chybná poloha bodu nástroje 8

Doporučené postupy

- Snižte rychlost.
- Přesuňte robota do bezpečné pozice.
- Upravte orientaci nástroje.

20469, SC arg, porušení rozsahu SAR

Popis

Došlo k narušení bezpečného rozsahu osy (SAR) *arg* u osy *arg* mechanické jednotky *arg*.

Doporučené postupy

Přesuňte mechanickou jednotku do bezpečné pozice.

20470, SC arg, předběžné varování synchronizace

Popis

Pro mechanické jednotky sledované bezpečnostním radičem *arg* je vyžadována synchronizace za méně než *arg* hod.

Doporučené postupy

Proveďte synchronizaci před vypršením tohoto časového limitu.

20471, SC arg, prodleva synchronizace

Popis

Vypršel časový limit synchronizace pro bezpečnostní radič (SC) *arg*. Poslední synchronizace proběhla před *arg* hod.

Doporučené postupy

Proveďte synchronizaci.

20472, SC arg, nová bezpečnostní konfigurace

Popis

Bezpečnostní radič (SC) *arg* obdržel novou bezpečnostní konfiguraci. K aktivaci je vyžadován nový kód PIN.

Doporučené postupy

1. Přihlaste se jako uživatel s oprávněním Bezpečnostní konfigurace.
2. Na ovládacím panelu zadejte nový kód PIN pro bezpečnostní radič.

20473, SC arg, nesoulad zdvojených počítačů

Popis

Bezpečnostní radič (SC) *arg* odesílal příliš dlouho konfliktní hodnoty na bezpečnostním výstupu.

Dusledky

Nebudou-li provedeny doporučené akce, během 10 minut bezpečnostní radič přejde do bezpečného stavu a ohlásí chybu.

Možné příčiny

– Mechanické jednotky jsou příliš dlouho zaparkovány v pozici limitu sledované nebo monitorované funkce, případně blízko této pozice.

– Interní výpočetní chyba v bezpečnostním radiči.

Doporučené postupy

Přesuňte osy a nástroje všech mechanických jednotek jasně mimo nebo dovnitř limitů monitorovaných nebo sledovaných funkcí.

20474, SC arg, selhání napájení V/V

Popis

Napájecí napětí pro bezpečnostního radič (SC) *arg* je mimo rozsah.

Možné příčiny

Napětí je mimo rozsah nebo chybí.

Doporučené postupy

1. Připojte k napájecím svorkám V/V zdroj 24 V se správným napětím.
2. Restartujte radič robota.

20475, SC arg, synchronizace odmítnuta

Popis

Bezpečnostní radič (SC) *arg* není správně nakonfigurován pro synchronizaci.

Možné příčiny

- Kód PIN bezpečnostní konfigurace není nastaven nebo je nesprávný.
- Bezpečnostní konfigurace je prázdná.
- Bezpečnostní konfigurace je poškozena nebo chybí.
- Bezpečnostní radič je připojen k nesprávné sběrnici SMB.
- Výpadek napájení V/V.

Doporučené postupy

Ověřte a zkontrolujte možné příčiny.

20476, SC arg zakázán

Popis

Bezpečnostní radič (SC) *arg* je zakázán.

Dusledky

V bezpečnostním radiči bylo zakázán veškerý bezpečnostní dohled. Riziko ohrožení bezpečnosti.

Doporučené postupy

Zavedte do bezpečnostního radiče bezpečnostní konfiguraci.

Pokračování na další straně

5 Řešení potíží na základě protokolu událostí

5.4 2 xxxx

Pokračování

20477, SC arg, selhání desky SMB

Popis

Bezpečnostní řadič (SC) *arg* nemůže komunikovat se sériovou měřicí deskou (SMB).

Doporučené postupy

1. Ověřte, zda je kabeláž mezi deskou SMB a bezpečnostním řadičem připojena a funkční.
2. Restartujte systém.

20478, SC arg, selhání hlavního napájení

Popis

Napájecí napětí bezpečnostního řadiče (SC) *arg* je mimo rozsah.

Možné příčiny

Napětí je mimo rozsah nebo je nulové.

Doporučené postupy

1. Zkontrolujte kabeláž bezpečnostního řadiče.
2. Zkontrolujte napětí ze zdroje napájení.
3. Restartujte řadič robota.

20479, SC arg, chybí dodatečná osa

Popis

Dodatečná osa, která je sledovaná bezpečnostním řadičem (SC) *arg*, se již v konfiguraci systému nenachází.

Doporučené postupy

Přinstalujte sledovanou dodatečnou osu nebo zaveďte bezpečnostní konfiguraci bez dodatečné osy.

20480, Bezpečnostní řadič arg, porušení stavu SST

Popis

Bezpečný klidový stav (SST) *arg* v bezpečnostním řadiči u osy *arg* v mechanické jednotce *arg* je porušen.

Doporučené postupy

- Ověřte program RAPID.
- Ověřte procesní vybavení.
- Ujistěte se, že v aktivním stavu SST neprobíhá pohyb.
- Ověřte předchozí zprávy elog.

20481, SC arg, aktivní operace přemostění

Popis

Aktivní operace přemostění (OVR) u bezpečnostního řadiče (SC) *arg*.

Je-li operace přemostění aktivní, modul SafeMove zastaví robota přibližně po 20 minutách.

Pokračování na další straně

Rychlost je omezena na 250 mm/s nebo 18 stupňů/s.

Doporučené postupy

Deaktivujte signál připojený k výstupu operace přemostění.

20482, SC arg, prodleva operace přemostění

Popis

Operace přemostění byla na bezpečnostním řadiči (SC) *arg* příliš dlouho aktivní.

Doporučené postupy

1. Restartujte řadič robota
2. Přepněte signál připojený k výstupu operace přemostění.
3. Aktivujte potvrzené zastavení stisknutím tlačítka Motors On.
4. Přestavte robota zpět do pracovní oblasti.
5. Deaktivujte signál připojený k výstupu operace přemostění.

20483, SC arg, brzy bude vyžadováno CBC

Popis

Cyklická kontrola brzd (CBC) bude vyžadována nejpozději za *arg* hod.

Doporučené postupy

Proveďte kontrolu brzd před vypršením tohoto časového limitu.

20484, SC arg – je třeba provést CBC

Popis

Vypršel časový limit cyklické kontroly brzd (CBC) v bezpečnostním řadiči (SC), nebo poslední kontrola brzd selhala.

Doporučené postupy

Proveďte kontrolu brzd.

20485, SC arg – nízký brzdny moment

Popis

Příliš nízký brzdny moment zjištěný bezpečnostním řadičem (SC) na mechanické jednotce *arg*, osa *arg*.

Možné příčiny

- Osa nebyla testována.
- Opotřebované brzdy.

Doporučené postupy

- Zkontrolujte, zda je příslušná osa aktivovaná
- Pokud je aktivovaná, vyměňte brzdy co možná nejdříve.

20486, SC arg – kontrola CBC byla přerušena nebo je chybná

Popis

Bezpečnostní řadič (SC) zjistil, že poslední cyklická kontrola brzd (CBC) na mechanické jednotce *arg* byla přerušena nebo byla chybná.

Doporučené postupy

- Zkontrolujte poslední zprávy elog.
- Provedte novou kontrolu brzd jen v případě potřeby, typicky pokud se objeví také elog 20485.

20487, SC arg, překročena nesynchronizovaná rychlost

Popis

Byla překročena rychlost osy v době, kdy byl bezpečnostní řadič (SC) *arg* nesynchronizován.

Doporučené postupy

Ručně přestavte mechanickou jednotku do polohy pro synchronizaci, a to nízkou rychlostí os. Omezte rychlost na 250 mm/s nebo 18 stupňů/s.

20488, SC arg, prodleva nesynchronizace

Popis

Uplynula povolená doba, po kterou se může robot pohybovat bez synchronizace s bezpečnostním řadičem (SC) *arg*.

Doporučené postupy

1. Provedte potvrzené zastavení stisknutím tlačítka Motors ON nebo aktivováním příslušného systémového vstupu
2. Synchronizujte bezpečnostní řadič *arg*.

20489, SC arg byl zakázán

Popis

Bezpečnostní řadič (SC) *arg* byl zakázán a nejsou aktivní žádné sledovací funkce.

Možné příčiny

Buď bylo provedeno resetování systému, nebo byl bezpečnostní řadič spuštěn poprvé.

Doporučené postupy

Zaveďte konfiguraci do bezpečnostního řadiče *arg*.

20490, SC arg, překročení rychlosti přemostění

Popis

Bylo překročeno omezení rychlosti při přemostění (OVR) na mechanické jednotce *arg*.

Možné příčiny

Je-li aktivní přemostění (OVR), pak platí omezení rychlosti při přemostění.

Doporučené postupy

- Snižte rychlost.
- Deaktivujte přemostění.

20491, SC arg, při spuštění je aktivní přemostění

Popis

Při spuštění bezpečnostního řadiče *arg* byl aktivní digitální vstup přemostění.

20492, Bezpečnostní řadič arg, porušení SST při testu brzd

Popis

Během testu brzd byl detekován pohyb bezpečnostním řadičem (SC) *arg*, mechanická jednotka *arg*, osa *arg*

Možné příčiny

- Přerušený test brzd.
- Opotřebované brzdy.

Doporučené postupy

- Restartujte CBC.
- Vyměňte brzdu.

20493, SC arg, došlo k aktivaci SBR

Popis

Doběh bezpečného brzdění (SBR) na bezpečnostním řadiči (SC) byl přerušen zastavením třídy 0 kvůli pomalému zpomalení mechanické jednotky *arg*. Tato situace je normální a nastává v případech, kdy je zastavení stop1 příliš pomalé. Vyhledejte další zprávy elog bezpečnostního řadiče.

Doporučené postupy

- Změňte hodnotu parametru SBR v konfiguraci pohybu.
- Vyvolejte nové zastavení a otestujte nový doběh brzdění.
- Pokud k této situaci dochází častěji, vyhledejte v aplikační příručce pro mechanickou jednotku pokyny pro konfiguraci.

20494, SC arg, nesprávná změna nástroje

Popis

Nesprávná změna nástroje *arg* u mechanické jednotky *arg*

Doporučené postupy

- Zkontrolujte, zda je použit správný nástroj.
- V případě potřeby snižte rychlost.
- Provedte novou změnu nástroje.

Pokračování na další straně

5 Řešení potíží na základě protokolu událostí

5.4 2 xxxx

Pokračování

20501, Panel nouzového zastavení je otevřen

Popis

V době, kdy byl poškozen panel nouzového zastavení, došlo k pokusu o provedení operace s robotem.

Dusledky

Systém setrvává ve stavu nouzového zastavení.

Možné příčiny

Došlo k pokusu o manipulaci s některým ovládacím prvkem, například s aktivačním zařízením.

Doporučené postupy

- 1) Chcete-li obnovit provoz, nejprve vynulujte tlačítko na panelu nouzového zastavení.
- 2) Poté přepněte systém zpět do stavu zapnutí motorů stisknutím tlačítka Motors ON na řídicím modulu.

20502, Nouzové zastavení na přenosné jednotce je přerušeno

Popis

V době, kdy byla poškozena přenosná jednotka nouzového zastavení, došlo k pokusu o provedení operace s robotem.

Dusledky

Systém setrvává ve stavu nouzového zastavení.

Možné příčiny

Došlo k pokusu o manipulaci s některým ovládacím prvkem, například s aktivačním zařízením.

Doporučené postupy

- 1) Chcete-li obnovit provoz, nejprve vynulujte tlačítko přenosné jednotky nouzového zastavení.
- 2) Poté přepněte systém zpět do stavu zapnutí motorů stisknutím tlačítka Motors ON na řídicím modulu.

20503, Obvod nouzového zastavení externí kategorie 0 je otevřen

Popis

V době, kdy bylo poškozeno externí nouzové zastavení, došlo k pokusu o provedení operace s robotem.

Dusledky

Systém setrvává ve stavu nouzového zastavení.

Možné příčiny

Došlo k pokusu o manipulaci s některým ovládacím prvkem, například s aktivačním zařízením.

Doporučené postupy

- 1) Chcete-li obnovit provoz, nejprve vynulujte externí tlačítko nouzového zastavení.
- 2) Poté přepněte systém zpět do stavu zapnutí motorů stisknutím tlačítka Motors ON na řídicím modulu.

20505, Obvod zpožděného zastavení přerušen

Popis

Obvod zpožděného zastavení je přerušen.

Dusledky

Systém přechází do stavu SYS HALT.

Doporučené postupy

- 1) Chcete-li obnovit provoz, nejprve vynulujte tlačítko zpožděného zastavení.
- 2) Poté přepněte systém zpět do stavu zapnutí motorů stisknutím tlačítka Motors ON na řídicím modulu.

20506, Obvod testovacího zastavení je přerušen

Popis

Došlo k přerušení obvodu bezpečnostního zastavení v testovacím režimu.

Dusledky

Systém přechází do stavu SYS HALT.

Možné příčiny

Nejméně jeden spínač připojený do série k obvodu bezpečnostního zastavení v testovacím režimu byl přerušen. Tento stav může způsobit mnoho různých závad. Může nastat pouze v režimu ručního provozu.

Doporučené postupy

- 1) Najděte spínač, uveďte jej do normálního stavu a restartujte systém.
- 2) Zkontrolujte kabely a propojení.

20507, Přerušené hardwarové řetězce

Popis

Relé (KA16 a KA17) na desce SIB (Safety Interface Board) nebyly aktivovány.

Dusledky

Příkaz k zapnutí motorů byl odmítnut.

Doporučené postupy

Stisknutím tlačítka Motors ON sepněte řetězec.

Pokračování na další straně

20521, Konflikt testovacího zastavení

Popis

Konflikt stavů v řetězci testovacího zastavení.

Dusledky

Systém přechází do stavu SYS HALT.

Doporučené postupy

Zkontrolujte prosím dvoukanálový systém ochranného zastavení, který konflikt vyvolal.

20525, Konflikt panelu nouzového zastavení

Popis

Konflikt stavů v řetězci panelu nouzového zastavení.

Dusledky

Systém přechází do stavu nouzového zastavení.

Doporučené postupy

Zkontrolujte prosím dvoukanálový systém ochranného zastavení, který konflikt vyvolal.

20526, Konflikt nouzového zastavení na přenosné jednotce

Popis

Konflikt stavů v řetězci přenosné jednotky nouzového zastavení.

Dusledky

Systém přechází do stavu nouzového zastavení.

Doporučené postupy

Zkontrolujte prosím dvoukanálový systém ochranného zastavení, který konflikt vyvolal.

20527, Konflikt obvodu nouzového zastavení externí kategorie 0

Popis

Konflikt stavů v řetězci nouzového zastavení externí kategorie 0.

Dusledky

Systém přechází do stavu nouzového zastavení.

Doporučené postupy

Zkontrolujte prosím dvoukanálový systém ochranného zastavení, který konflikt vyvolal.

20528, Konflikt vstupu vázaného zamykání vysokého napětí

Popis

Byl přerušen pouze jeden ze dvou vstupních signálů v řetězci vysokého napětí.

Dusledky

Aktivační řetězec nanášení barvy se přeruší.

Doporučené postupy

Zkontrolujte prosím dvoukanálový systém ochranného zastavení, který konflikt vyvolal.

20529, Konflikt vstupu vázaného zamykání skříně

Popis

Byl přerušen pouze jeden ze dvou vstupních signálů v řetězci vázaného zamykání skříně.

Dusledky

Aktivační řetězec nanášení barvy se přeruší.

Doporučené postupy

Zkontrolujte kabely a propojení.

20531, Konflikt zpožděného zastavení

Popis

Konflikt stavů u obvodu zpožděného zastavení.

Dusledky

Systém přechází do stavu SYS HALT.

Doporučené postupy

Zkontrolujte kabely a propojení.

20534, Konflikt selektoru režimu

Popis

Některé z připojení na selektor režimu je vadné.

Dusledky

Systém přechází do stavu SYS HALT.

Doporučené postupy

Zkontrolujte kabely a propojení.

20535, Konflikt vázaného zamykání AUX

Popis

Byl přerušen pouze jeden ze dvou řetězců vázaného zamykání AUX. Normálně se používá pro vázané zamykání dvířek systému CBS.

Pokračování na další straně

5 Řešení potíží na základě protokolu událostí

5.4 2 xxxx

Pokračování

Dusledky

Aktivační řetězec nanášení barvy se přeruší.

Doporučené postupy

Zkontrolujte kabely a propojení.

20536, Konflikt řetězce zapnutí motoru

Popis

Byl přerušen pouze jeden ze dvou signálů řetězce zapnutí motoru v běhovém řetězci.

Dusledky

Systém přechází do stavu SYS HALT.

Doporučené postupy

Zkontrolujte kabely a propojení.

20550, Selhání testu výpadku

Popis

Stav je aktivní, když firmware na desce PIB (Process Interface Board) nezjistil po 30 sekund žádné impulzy testu výpadku.

Dusledky

Systém přechází do stavu SYS HALT.

Doporučené postupy

1. Zjistěte prvotní příčinu chyby na základě dalších chybových zpráv.
2. Zkontrolujte, zda nedochází k problémům v komunikaci deskou PIB a hlavním počítačem (MC).

20556, Aktivační obvod 2 počítače osy 1 je přerušen

Popis

Stav je aktivní, je-li přerušen aktivační obvod počítače osy 1.

Dusledky

Systém přechází do stavu SYS HALT.

Doporučené postupy

1. Zjistěte prvotní příčinu chyby z dalších chybových zpráv.
2. Pokud nenajdete žádné další chybové zprávy, zkontrolujte, zda neselhala některá fáze napájecího napětí.

20557, Aktivační obvod 2 počítače osy 2 je přerušen

Popis

Stav je aktivní, je-li přerušen aktivační obvod počítače osy 2.

Dusledky

Systém přechází do stavu SYS HALT.

Pokračování na další straně

Doporučené postupy

1. Zjistěte prvotní příčinu chyby z dalších chybových zpráv.
2. Pokud nenajdete žádné další chybové zprávy, zkontrolujte, zda neselhala některá fáze napájecího napětí.

20558, Selhání manipulátoru

Popis

Stav je aktivní, když bylo ztraceno napájení manipulátoru *arg* připojeného k desce MIB (Manipulator Interface Board) *arg*, nebo když nejsou splněny podmínky aktivačního řetězce manipulátoru.

Dusledky

Systém přechází do stavu SYS HALT.

Doporučené postupy

1. Zkontrolujte napájení manipulátoru.
2. Zkontrolujte, zda je v pořádku aktivační řetězec na desce MCOB/MCB (Manipulator Controller Board).
3. Zkontrolujte přehřátí motorů manipulátoru.
4. Zkontrolujte signály manipulátoru pomocí desky PDB (Power Distribution Board). Viz obvodové schéma.

20559, Kolizní snímač je aktivní

Popis

Stav je aktivní, je-li aktivován digitální kolizní snímač na desce MCOB (Manipulator Controller Board) *arg*.

Dusledky

Systém přechází do stavu SYS HALT.

Doporučené postupy

Zkontrolujte kolizní snímače připojené k desce MCOB.

20560, Limit osy na desce MCOB

Popis

Stav je aktivní, když je aktivován limitní snímač na desce MCOB (Manipulator Controller Board) *arg*.

Dusledky

Systém přechází do stavu SYS HALT.

Doporučené postupy

Zkontrolujte limitní snímače připojené k desce MCOB.

20561, Software manipulátoru přerušil aktivační řetězec

Popis

Stav je aktivní, když software desky MCOB/MCB (Manipulator Controller Board) *arg* přerušil aktivační řetězec.

Dusledky

Systém přechází do stavu SYS HALT.

Doporučené postupy

1. Zjistěte prvotní příčinu chyby na základě dalších chybových zpráv.
2. Zkontrolujte, zda jsou v pořádku brzdy.

20562, Chyba vynulování nouzového zastavení

Popis

Stav je aktivní a vstup vynulování nouzového zastavení je aktivní déle než 3 sekundy.

Dusledky

Systém přechází do stavu SYS HALT.

Doporučené postupy

1. Zkontrolujte připojení externího nulovacího zařízení nouzového zastavení.
2. Zkontrolujte tlačítko Motors ON.

20563, Spínač odpojení serva je přerušen

Popis

Stav je aktivní stav a spínač odpojení serva v systému *arg* se přerušil.

Dusledky

Systém přechází do stavu SYS HALT.

Doporučené postupy

Pokud spínač odpojení serva není instalován, zkontrolujte blokovací signál na desce MIB (Manipulator Interface Board).

20564, Uvolnění brzdy na osách 1 a 7

Popis

Stav je aktivní a ruční brzda na osách 1 a 7 byla uvolněna.

Dusledky

Systém přechází do stavu SYS HALT.

Doporučené postupy

Zkontrolujte spínač uvolnění ruční brzdy na osách 1 a 7.

20565, Externí aktivační zařízení 1 je přerušeno

Popis

Stav je aktivní, když je přerušeno externí aktivační zařízení 1 na desce MCOB (Manipulator Controller Board) *arg*.

Dusledky

Systém přechází do stavu SYS HALT.

Doporučené postupy

Zkontrolujte kontakt MCCB X25.

20566, Externí aktivační zařízení 2 je přerušeno

Popis

Stav je aktivní, když je přerušeno externí aktivační zařízení 2 na desce MCOB (Manipulator Controller Board) *arg*.

Dusledky

Systém přechází do stavu SYS HALT.

Doporučené postupy

Zkontrolujte kontakt MCCB X43.

20567, Nízké napětí na desce MCOB

Popis

Stav je aktivní, když napětí na desce MCOB (Manipulator Controller Board) *arg* klesne pod 16 V.

Dusledky

Systém přechází do stavu SYS HALT.

Doporučené postupy

Zkontrolujte napětí na desce MCOB.

20568, Hardwarový aktivační řetězec desky MCOB/MCB přerušen

Popis

Stav je aktivní, když firmware desky MCOB/MCB (Manipulator Controller Board) *arg* přeruší aktivační řetězec.

Dusledky

Systém přechází do stavu SYS HALT.

20569, Porucha hlídacího obvodu na desce MCOB/MCB

Popis

Stav je aktivní, když hlídací obvod na desce MCOB/MCB (Manipulator Controller Board) *arg* selže.

Dusledky

Systém přechází do stavu SYS HALT.

20570, Chyba kabeláže FlexPendant

Popis

Stav je aktivní a deska PIB (Process Interface Board) zjistila poruchu na signálech přenosné jednotky nouzového zastavení a aktivačního zařízení (test výpadku).

Pokračování na další straně

5 Řešení potíží na základě protokolu událostí

5.4 2 xxxx

Pokračování

Dusledky

Systém přechází do stavu SYS HALT.

Doporučené postupy

1. Zkontrolujte kabely a připojení jednotky FlexPendant.
2. Zkontrolujte desky TIB (Pendant Interface Board) a MIB (Manipulator Interface Board).

20571, Přerušovaný obvod vázaného zamykání vysokého napětí

Popis

Vázané zamykání vysokého napětí (HV) systému pro nanášení barvy je přerušeno externím vázaným kontaktem.

Dusledky

Aktivační řetězec nanášení barvy se přeruší.

Doporučené postupy

Zkontrolujte stav ručního vypínače systému vysokého napětí.

20572, Přerušovaný obvod vázaného zamykání skříně

Popis

Vázané zamykání skříně je přerušeno externím vázaným kontaktem.

Dusledky

Aktivační řetězec nanášení barvy se přeruší.

Doporučené postupy

Zkontrolujte odvětrávání řadiče a další ochranné prvky řadiče.

20573, Chybí ID řadiče

Popis

ID řadiče je údaj sloužící k jednoznačné identifikaci řadiče. Standardně je tato hodnota rovna sériovému číslu uvedenému na skříní řadiče. V softwarové konfiguraci řadiče tento identifikační údaj chybí.

Možné příčiny

Tento stav může nastat po výměně nebo přeformátování ukládacího média řadiče.

Doporučené postupy

Chcete-li zjistit správnou hodnotu ID řadiče, přečtěte si sériové číslo řadiče uvedené na skříní řadiče. Pomocí nástroje RobotStudio nastavte pro daný řadič tuto hodnotu.

20574, Přerušovaný obvod vázaného zamykání procesu

Popis

Vázané zamykání procesu je přerušeno externím vázaným kontaktem.

Dusledky

Aktivační řetězec nanášení barvy se přeruší.

Doporučené postupy

Zkontrolujte stav ručního vypínače systému procesu.

20575, Přerušovaný obvod vázaného zamykání AUX

Popis

Vázané zamykání AUX je přerušeno externím vázaným kontaktem. Normálně se používá pro systém CBS (Cartridge Bell System).

Dusledky

Aktivační řetězec nanášení barvy se přeruší.

Doporučené postupy

Zkontrolujte kabely a zařízení připojené ke vstupům AUX.

20576, Přerušovaný obvod vázaného zamykání systému 2

Popis

Přerušovaný obvod vázaného zamykání systému 2. Normálně se používá pro systém CBS (Cartridge Bell System) nebo stříkací čerpadla.

Dusledky

Aktivační řetězec nanášení barvy se přeruší.

Doporučené postupy

Zkontrolujte kabely a zařízení připojené ke vstupům pro systém 2.

20577, Přerušovaný obvod vázaného zamykání zapnutí vysokého napětí

Popis

Spínač vysokého napětí (HV) na ovládacím panelu je přerušen.

Dusledky

Aktivační řetězec nanášení barvy se přeruší.

Doporučené postupy

Potvrďte povel Motors ON a spínač na klíči HV a znovu uzavřete vázané zamykání HV.

Pokračování na další straně

20581, Došlo ke ztrátě komunikace SPI s deskou SIB

Popis

Stav je aktivní a selhal cyklický test aktivačního zařízení 1 na desce SIB (Safety Interface Board).

Dusledky

Systém přechází do stavu SYS HALT.

Doporučené postupy

1. Zkontrolujte stav rozhraní SPI (Serial Peripheral Interface).
2. Zkontrolujte kabely mezi deskami PIB (Process Peripheral Interface) a SIB.

20582, Došlo ke ztrátě komunikace SPI s deskou MIB

Popis

Stav je aktivní a selhal cyklický test aktivačního zařízení 1 na desce MIB (Manipulator Interface Board) *arg*.

Dusledky

Systém přechází do stavu SYS HALT.

Doporučené postupy

- Zkontrolujte kabely a stav rozhraní SPI (Serial Peripheral Interface).
2. Zkontrolujte kabely mezi deskami SIB a MIB (Manipulator Interface Board).

20583, Hlídní shody softwaru PIB selhalo

Popis

Stav je aktivní a firmware na desce PIB (Process Interface Board) zjistil chybu hlídače shody mezi firmwarem a softwarem PIB.

Dusledky

Systém přechází do stavu SYS HALT.

Možné příčiny

Příliš vysoká zátěž procesoru na desce PIB

20584, Chyba interního rozhraní SPI

Popis

Stav je aktivní a firmware na desce PIB (Process Interface Board) zjistil chybu hlídače shody mezi deskami SIB (Safety Interface Board) a MIB (Manipulator Interface Board).

Dusledky

Systém přechází do stavu SYS HALT.

Možné příčiny

Selhala komunikace na rozhraní SPI (Serial Peripheral Interface) pro SPI 1.

Doporučené postupy

Zkontrolujte kabely mezi deskami PIB, SIB a MIB.

20585, Aktivační řetězec byl přerušen systémem IPS

Popis

Stav je aktivní a je přerušen aktivační řetězec signálem Safety/PibSw/Enable.

Dusledky

Systém přechází do stavu SYS HALT.

Doporučené postupy

Zkontrolujte aktuátor spojený se signálem Safety/PibSw/Enable.

20586, Hlídací obvod zjistil chybu firmwaru PIB

Popis

Stav je aktivní a software na desce PIB (Process Interface Board) zjistil chybu hlídače shody firmwaru PIB, způsobenou poruchou obvodu FPGA.

Dusledky

Systém přechází do stavu SYS HALT.

20587, Hlídací obvod zjistil chybu firmwaru PIB

Popis

Stav je aktivní a software na desce PIB (Process Interface Board) zjistil chybu hlídače shody firmwaru PIB, způsobenou poruchou systémového mikrořadiče.

Dusledky

Systém přechází do stavu SYS HALT.

Možné příčiny

Firmware neběží.

20588, Porucha hlídače shody mezi PIB a MC

Popis

Deska PIB (Process Interface Board) zjistila chybu hlídače shody s hlavním počítačem (MC).

Dusledky

Systém přechází do stavu SYS HALT.

Možné příčiny

1. Přerušovaný ethernetový kabel mezi deskou PIB a hlavním počítačem.

Pokračování na další straně

5 Řešení potíží na základě protokolu událostí

5.4 2 xxxx

Pokračování

2. Příliš vysoké zatížení sítě.

Doporučené postupy

Pokud problém přetrvává:

1. Zkontrolujte hlavní počítač.
2. Zkontroluje ethernetový kabel mezi deskou PIB a hlavním počítačem.
3. Restartujte řadič.

20589, Porucha hlídače shody mezi PIB a MCOB

Popis

Stav je aktivní a spojení agenta na sběrnici CAN mezi deskami PIB (Process Interface Board) a MCOB (Manipulator Controller Board) je přerušeno.

Dusledky

Systém přechází do stavu SYS HALT.

Doporučené postupy

1. Zkontrolujte kabely CAN.
2. Zkontrolujte stav MCOB.

20590, Není nastavena maska přerušného obvodu

Popis

Na desce MCOB/MCB (Manipulator Controller Board) *arg* není nastavena maska přerušného obvodu pro brzdy. Masku je třeba nastavit na desce PIB (Process Interface Board) během spouštění.

Dusledky

Tato zpráva bude generována při každém uvolnění brzd, dokud nebude nastavena maska přerušného obvodu na desce MCOB/MCB.

Možné příčiny

Konfigurace IPS pro desku PIB není zavedena nebo chybí konfigurační soubor pro nastavení brzd.

Doporučené postupy

1. Zkontrolujte, zda je při spouštění zaváděna konfigurace IPS.
2. Zkontrolujte, zda je do desky PIB zaveden soubor konfigurace brzd.

20591, Vypršela prodleva Hot plug jednotky FlexPendant

Popis

Tlačítko Hot plug jednotky FlexPendant bylo stisknuté příliš dlouho.

Dusledky

Systém přechází do stavu SYS HALT.

Doporučené postupy

Stisknutím tlačítka Motors ON sepněte řetězec.

20592, Externí aktivační zařízení procesu je přerušeno

Popis

Stav je aktivní, je-li přerušeno připojení externího aktivačního zařízení procesu na desce MCB (Manipulator Controller Board) *arg*.

Dusledky

Systém přechází do stavu SYS HALT.

Doporučené postupy

Zkontrolujte připojení u MCB X2.

20593, Nízké V/V napětí na desce MCB

Popis

Stav je aktivní, pokud V/V napětí na desce MCB (Manipulator Controller Board) *arg* kleslo pod 16 V.

Dusledky

Systém přechází do stavu SYS HALT.

Doporučené postupy

Zkontrolujte napětí na desce MCB.

20594, Chyba komunikace mezi PIB a MC

Popis

Deska PIB (Process Interface Board) zjistila chybu komunikace s hlavním počítačem (MC).

Dusledky

Systém přechází do stavu SYS FAIL.

Možné příčiny

1. Přerušený ethernetový kabel mezi deskou PIB a hlavním počítačem.
2. Příliš vysoké zatížení sítě.

Doporučené postupy

1. Zkontrolujte ethernetový kabel mezi deskou PIB a hlavním počítačem.
2. Zkontrolujte hlavní počítač.
3. Restartujte řadič.

Pokračování na další straně

20600, Neoficiální verze produktu RobotWare

Popis

Aktuální verze produktu RobotWare není oficiálně podporovanou verzí.

Neoficiální verze produktu RobotWare lze používat pouze pro časově omezené testování a pro ověřovací účely.

Dusledky

Společnost ABB nebude u neoficiálních verzí poskytovat dlouhodobou podporu.

Doporučené postupy

Jedná-li se o výrobní systém, nainstalujte co nejdříve oficiální verzi produktu RobotWare.

20601, Při rozbalování souborů RobotWare byla nalezena příliš dlouhá cesta

Popis

Instalační sada softwaru RobotWare nebyla na řadiči rozbalena správně. Některé soubory v instalační sadě se rozbalují do cesty, která je příliš dlouhá a kterou software řadiče není schopen zpracovat.

Během instalačního procesu byla provedena aktualizace softwaru řadiče tak, aby mohl pracovat s dlouhými cestami, opakováním instalace by se tedy měl problém vyřešit.

Dusledky

Některé soubory RobotWare na řadiči chybí a váš systém nemusí být schopen správně pracovat.

Doporučené postupy

Přeinstalujte systém pomocí nástroje SystemBuilder. Pokud tato chyba po opětovné instalaci přetrvává, obraťte se na podporu zákazníků.

20602, Neoficiální bitová kopie produktu RobotWare

Popis

Aktuální bitová kopie produktu RobotWare v hlavním počítači není originální, a proto není oficiálně podporována.

Dusledky

Společnost ABB nebude u neoficiálních verzí produktu RobotWare poskytovat dlouhodobou podporu.

Možné příčiny

Oficiálně vydaná bitová kopie v hlavním počítači byla nahrazena, například pro účely shromažďování diagnostických dat v případě specifických potíží.

Doporučené postupy

Jedná-li se o výrobní systém, nainstalujte co nejdříve oficiální verzi produktu RobotWare.

20610, Zkrat vinutí motoru

Popis

Pohybová jednotka kloubu *arg* ohlásila zkrat. Kloub je připojený k pohybovému modulu *arg* s pohybovou jednotkou na pozici *arg* a uzlu *arg*.

Dusledky

Dokud nebude chyba odstraněna, další provoz není možný. Systém přechází do stavu Motors OFF s nulovým krouticím momentem.

Možné příčiny

- 1) Zkrat na kabelech nebo konektorech mezi vinutími nebo se zemí.
- 2) Zkrat v motoru mezi vinutími nebo se zemí.

Doporučené postupy

- 1) Zkontrolujte/vyměňte kabely a konektory.
- 2) Zkontrolujte/vyměňte motor.

20630, Úloha kamery není platná

Popis

Kamera *arg* je v běhovém režimu, ale úloha, která je do ní zavedená, není platnou úlohou ABB.

Dusledky

Všechny výsledky kamery budou ztraceny.

Možné příčiny

Činnost kamery není platná činnost ABB nebo parametry vytvořené činností kamery u každého získaného snímku nebyly převedeny do proměnných RAPID.

Doporučené postupy

- Nastavte kameru do programového režimu. Zaveďte do kamery platnou úlohu ABB nebo ji vytvořte pomocí produktu RobotStudio.
- V RobotStudio zvolte na "Vision" položku "Output to RAPID" (Výstup pro RAPID), aby se parametry převedly na proměnné RAPID a uložte práci.

20631, Chyba komunikace s kamerou.

Popis

Nepodařila se komunikace řadiče robota s kamerou *arg*.

Dusledky

Výsledky kamery mohou být ztraceny.

Pokračování na další straně

5 Řešení potíží na základě protokolu událostí

5.4 2 xxxx

Pokračování

Doporučené postupy

- Zkontrolujte stav kamery.
- Zkontrolujte kabely mezi řadičem robota a kamerou.

20632, IP adresa kamery byla změněna

Popis

IP adresa kamery *arg* byla změněna. Je nutný restart řadiče, aby mohl být využit rozsah funkcí Integrated Vision.

Doporučené postupy

Restartujte řadič

20633, Integrated Vision není instalována

Popis

Volitelná Integrated Vision není instalována a na tomto systému.

Dusledky

Nelze komunikovat s kamerou.

Možné příčiny

Fukčnost Integrovaného vidění byla použita nebo konfigurována bez instalovaného doplňku Integrovaného vidění.

Doporučené postupy

- 1) Pokud je komponenta Integrated Vision vyžadována: nakonfigurujte nový systém s tímto doplňkem a instalujte jej.
- 2) Pokud není vyžadován doplněk Integrated Vision: odstraňte použití funkce Integrated Vision, tj. RAPID nebo konfigurační data.

20634, Momentální práce kamery je bez výsledku

Popis

Ovladač robota neobdržel žádný výsledek pro kameru *arg*.

Dusledky

Ovladač robotu nerozpozná v obrázku žádná polohovací data.

Možné příčiny

Žádné nástroje nebyly určeny pro momentální práci načtenou v kameře *arg*.

Doporučené postupy

Použijte RobotStudio pro přidání nástrojů Umístění dílu nebo Prohlídka dílu k práci. Postupujte podle instrukcí v kontextové nabídce RobotStudio a práci uložte.

20635, Připojeno příliš mnoho kamer

Popis

Počet kamer připojených k ovladači robota je *arg*. Maximální počet kamer pro ovladač robota je *arg*.

Dusledky

Ovladač robota nekomunikuje se všemi kamerami.

Možné příčiny

Maximální počet kamer pro ovladač robota byl překročen.

Doporučené postupy

Snižte počet kamer připojených k ovladači robota.

20636, Duplicitní název kamer

Popis

Konfigurace kamery je neplatná. Název kamery *arg* byl použit pro více než jednu kameru.

Dusledky

Ovladač robota nekomunikuje s kamerami, které mají stejný název.

Možné příčiny

Byly konfigurovány dvě nebo více kamer se stejným názvem.

Doporučené postupy

Přejmenujte kamery tak, aby měly jedinečné názvy a proveďte restart ovladače.

20637, Oprávnění kamery bylo odepřeno

Popis

Bylo odepřeno oprávnění přihlásit se ke kameře s IP adresou *arg* pomocí uživatelského jména *arg*.

Dusledky

Řadič robota se nemůže přihlásit ke kameře.

Možné příčiny

Uživatelské jméno a/nebo heslo není správné.

Doporučené postupy

Z RobotStudio Integrated Vision Add-In použijte "Set Controller User" (Nastavit uživatele řadiče) pro volbu pověření k přihlášení ke kameře, která bude použita řadičem.

5.5 3 xxxx

31810, Chybí řídicí karta/podřízená karta DeviceNet

Popis

Řídicí/podřízená karta DeviceNet nepracuje.

Dusledky

Nelze komunikovat přes síť DeviceNet.

Možné příčiny

Řídicí/podřízená karta DeviceNet je nefunkční nebo chybí.

Doporučené postupy

1. Zajistěte instalaci řídicí/podřízené karty DeviceNet.
2. Pokud je karta vadná, vyměňte ji.

31811, Chybí druhá řídicí/podřízená deska DeviceNet

Popis

Je nastavena volba Dual, přitom je ale instalována pouze jedna řídicí/podřízená deska DeviceNet.

Dusledky

K dispozici je pouze jedna sběrnice DeviceNet.

Možné příčiny

Druhá řídicí/podřízená deska DeviceNet je nefunkční nebo chybí.

Doporučené postupy

1. Ujistěte se, že je instalována druhá řídicí/podřízená deska DeviceNet.
2. Pokud je druhá deska vadná, vyměňte ji.

31812, Nekompatibilní desky DeviceNet

Popis

Systém detekoval nekompatibilní typy desek DeviceNet.

Dusledky

Nelze komunikovat přes rozhraní DeviceNet.

Možné příčiny

Do systému byly instalovány nekompatibilní typy desek DeviceNet.

Doporučené postupy

Zajistěte, aby byly instalovány kompatibilní typy desek.

31910, Chybí řídicí deska PROFIBUS

Popis

Řídicí deska PROFIBUS nepracuje.

Dusledky

Nelze komunikovat přes sběrnici Profibus.

Možné příčiny

Řídicí deska PROFIBUS je nefunkční nebo chybí.

Doporučené postupy

1. Zkontrolujte, jestli je nainstalována řídicí deska PROFIBUS.
2. Pokud je deska vadná, vyměňte ji.

31911, Chyba aktualizace desky Profibus

Popis

Softwaru RobotWare se nepodařilo zavést nový software ovladače do řídicí desky PROFIBUS. Kanál *arg* (ch *arg*) desky Profibus nelze naprogramovat. Interní kód chyby:*arg*.

Dusledky

Nelze komunikovat přes sběrnici Profibus.

Možné příčiny

Může být poškozen software RobotWare nebo může být nefunkční hardware desky.

Doporučené postupy

1. Restartujte systém a znovu se pokuste zavést software.
2. Znovu nainstalujte aktuální systémové soubory.
3. Vytvořte a spusťte nový systém, aby se zavedl software ovladače.
4. Pokud je deska vadná, vyměňte ji.

31912, Selhání řídicí desky PROFIBUS

Popis

Řídicí deska PROFIBUS nebyla správně spuštěna.

Dusledky

Nelze komunikovat přes sběrnici Profibus.

Možné příčiny

Pravděpodobně je nefunkční hardware řídicí desky PROFIBUS.

Doporučené postupy

1. Restartujte systém.
2. Pokud je řídicí deska Profibus vadná, vyměňte ji.

31913, Interní chyba řídicí desky PROFIBUS

Popis

Řídicí deska PROFIBUS ohlásila interní chybu *arg*.

Dusledky

Nelze komunikovat přes síť PROFIBUS.

Pokračování na další straně

5 Řešení potíží na základě protokolu událostí

5.5 3 xxxx

Pokračování

Možné příčiny

Pravděpodobně je nefunkční hardware řídicí desky PROFIBUS.

Doporučené postupy

1. Restartujte systém.
2. Pokud je řídicí deska PROFIBUS vadná, vyměňte ji.

31914, Chyba při spouštění sítě PROFIBUS

Popis

- Chyba při spouštění sítě PROFIBUS *arg*. Zkontrolujte kabely, terminátory a moduly a poté proveďte restart.

Doporučené postupy

31915, Chyba sítě PROFIBUS

Popis

Chyba hlavní sítě PROFIBUS.

Interní chyba

Kód chyby *arg*.

Důsledky

Určité očekávané související chyby mohou být zpožděny.

Možné příčiny

Vadné kabely, svorky nebo modul (moduly) sběrnice PROFIBUS.

Duplicitní adresy sběrnice PROFIBUS.

Doporučené postupy

Zkontrolujte kabely, svorky a moduly.

31916, Síť PROFIBUS je v pořádku

Popis

- Rozhraní PROFIBUS obnovilo kontakt na hlavní síť.

Doporučené postupy

31917, Výjimka řídicí desky PROFIBUS

Popis

Na řídicí desce PROFIBUS došlo k závažné chybě. Kanál *arg* v úloze *arg*. Parametry:*arg*

Důsledky

Nelze komunikovat přes sběrnici Profibus.

Možné příčiny

Pravděpodobně je nefunkční hardware řídicí desky PROFIBUS.

Doporučené postupy

1. Restartujte systém.
2. Pokud je řídicí deska Profibus vadná, vyměňte ji.

Pokračování na další straně

174

32501, Programovatelné hradlové pole (FPGA) hlavního počítače není přístupné

Popis

Systém nemůže kontaktovat FPGA na hlavním počítači.

Důsledky

Nelze komunikovat s bezpečnostním systémem. Systém přechází do stavu SYS FAIL.

Možné příčiny

FPGA hlavního počítače nefunguje.

Doporučené postupy

1. Pokud je jednotka vadná, vyměňte ji.

32530, Nelze komunikovat s bezpečnostním systémem

Popis

Nelze navázat sériovou komunikaci mezi bezpečnostním systémem a komunikační deskou robota.

Důsledky

Systém přechází do stavu SYS FAIL.

Možné příčiny

Pravděpodobně došlo k hardwarové chybě kabelu mezi bezpečnostním systémem a komunikační deskou robota. Rovněž mohla vzniknout závada v bezpečnostním systému nebo na jeho napájecím zdroji.

Doporučené postupy

- 1) Chcete-li obnovit provoz, restartujte systém.
- 2) Ujistěte se, že kabel mezi komunikační kartou robota a bezpečnostním systémem funguje a je správně zapojen.
- 3) Zkontrolujte napájecí zdroj bezpečnostního systému.
- 4) Pokud je jednotka vadná, vyměňte ji.

32540, Spuštěno zavedení nového firmwaru pohybové jednotky

Popis

V pohybovém modulu *arg* byl zahájen požadovaný upgrade firmwaru v pohybové jednotce na pozici *arg*. Původní revize firmwaru *arg* je nahrazena revizí *arg*.

Doporučené postupy

Počkejte na dokončení procesu upgradu firmwaru. Nevypínejte napájení systému!

32541, Dokončeno zavedení nového firmwaru pohybové jednotky

Popis

V pohybovém modulu *arg* byl dokončen požadovaný upgrade firmwaru v pohybové jednotce na pozici *arg*. Nová revize je *argturn off system power*

32542, Nepodporovaný hardware pohybové jednotky

Popis

V pohybovém modulu *arg* nemůže systém použít pohybovou jednotku s hardwarovou identitou *arg*, protože revize hardwaru *arg* není podporována.

Dusledky

Systém není schopen používat pohybovou jednotku. Systém přejde do stavu selhání systému.

Možné příčiny

Verze aplikace RobotWare je příliš stará a nepodporuje tuto pohybovou jednotku.

Doporučené postupy

- 1) Aktualizujte systém na verzi RobotWare, která podporuje revizi pohybové jednotky.
- 2) Vyměňte pohybovou jednotku za jednotku s kompatibilní revizí.

32543, Zavedení nového firmwaru pohybové jednotky selhalo

Popis

V pohybovém modulu *arg* se nezdařil požadovaný upgrade firmwaru v pohybové jednotce na pozici *arg*.

Dusledky

Požadovaný upgrade firmwaru pohybové jednotky nebyl proveden.

Doporučené postupy

- 1) Zkontrolujte zprávy eventlog jiného hardwaru a zjistěte podrobné vysvětlení chybové podmínky.
- 2) Zkuste znovu restartovat řadič pomocí hlavního síťového vypínače.

32544, Nebyl nalezen soubor firmwaru pohybové jednotky

Popis

Nebyl nalezen soubor *arg* nutný k upgradu firmwaru pohybové jednotky.

Dusledky

Požadovaný upgrade firmwaru pohybové jednotky nebyl proveden.

Možné příčiny

Instalace aplikace RobotWare neobsahuje soubor firmwaru.

Doporučené postupy

Přeinstalujte systém.

32545, Chyba typu souboru firmwaru pohybové jednotky

Popis

Soubor *arg* nutný k upgradu firmwaru pohybové jednotky je nesprávného typu.

Dusledky

Požadovaný upgrade firmwaru pohybové jednotky nebyl proveden.

Možné příčiny

Instalace aplikace RobotWare je chybná.

Doporučené postupy

Přeinstalujte systém.

32546, Chyba souboru firmwaru pohybové jednotky

Popis

Soubor *arg* nutný k upgradu firmwaru pohybové jednotky nelze použít, protože se nezdařila kontrola integrity.

Dusledky

Požadovaný upgrade firmwaru pohybové jednotky nebyl proveden.

Možné příčiny

Instalace aplikace RobotWare je chybná.

Doporučené postupy

Přeinstalujte systém.

32550, Bylo spuštěno zavedení nového firmwaru

Popis

Byla zahájena vyžádaná aktualizace firmwaru *arg*. Použitý soubor: *arg*].

Doporučené postupy

Počkejte na dokončení zavádění.

Pokračování na další straně

5 Řešení potíží na základě protokolu událostí

5.5 3 xxxx

Pokračování

32551, Zavádění nového firmwaru bylo dokončeno

Popis

Aktualizace firmwaru *arg* byla úspěšně dokončena.

32552, Zavedení nového firmwaru selhalo

Popis

Aktualizace firmwaru *arg* selhala.

Interní kód chyby:*arg*

Doporučené postupy

1. Vyhledejte podrobné vysvětlení v dalších chybových zprávách.
2. Restartujte systém.
3. Přeinstalujte systém.
4. Nahraďte soubor *arg*

32553, Soubor firmwaru je poškozen

Popis

Soubor firmwaru [*arg*] je poškozen. Interní kód chyby:*arg*

Doporučené postupy

Přeinstalujte systém.

32554, Soubor firmwaru nebyl nalezen

Popis

Soubor firmwaru [*arg*] nebyl nalezen.

Doporučené postupy

Přeinstalujte systém.

32555, Jednotka bezpečnostního systému není podporována

Popis

Systém nemůže používat jednotku bezpečnostního systému *arg*, revize *arg*.

Dusledky

Systém není schopen používat příslušný hardware.

Doporučené postupy

1. Změňte hardware a použijte kompatibilní verzi.

32560, Bylo spuštěno zavedení nového firmwaru počítače osy

Popis

V pohybovém modulu *arg* byl zahájen požadovaný upgrade firmwaru v počítači osy *arg* s hardwarovou identitou *arg*. Původní revize firmwaru *arg* byla nahrazena revizí *arg*.

Doporučené postupy

Počkejte na dokončení procesu upgradu firmwaru. Nevypínejte napájení systému!

32561, Dokončeno zavedení nového firmwaru počítače osy

Popis

V pohybovém modulu *arg* byl dokončen upgrade firmwaru v počítači osy *arg* s hardwarovou identitou *arg*. Nová revize je *arg*.

32562, Chyba komunikace počítače osy

Popis

Při pokusu o čtení informací o firmwaru selhala komunikace systému s počítačem osy *arg*.

Dusledky

Systém není schopen určit, zda je vyžadován upgrade firmwaru v příslušném pohybovém modulu. Systém přejde do stavu selhání systému.

Možné příčiny

Příčinou může být přerušný kabel, chybný konektor nebo vysoká úroveň rušení v kabelu mezi hlavním počítačem a počítačem osy.

Doporučené postupy

- 1) Ujistěte se, že kabel mezi hlavním počítačem a počítačem osy je nepoškozený a že jsou oba konektory správně zapojeny.
- 2) Ujistěte se, že v blízkosti kabeláže robota nejsou zdroje silného elektromagnetického rušení.

32563, Nepodporovaný hardware počítače osy

Popis

V pohybovém modulu *arg* nemůže systém použít počítač osy s hardwarovou identitou *arg*, protože revize hardware *arg* není podporována.

Dusledky

Systém nebude moci tento počítač osy použít. Systém přejde do stavu selhání systému.

Pokračování na další straně

Možné příčiny

Verze aplikace RobotWare je příliš stará a nepodporuje tuto jednotku počítače osy.

Doporučené postupy

- 1) Nahradte počítač osy počítačem s kompatibilní revizí.
- 2) Provedte upgrade systému na verzi aplikace RobotWare, která podporuje danou revizi počítače osy.

32564, Zavedení nového firmwaru počítače osy selhalo

Popis

V pohybovém modulu *arg* selhal upgrade firmwaru v počítači osy *arg* s hardwarovou identitou *arg*.

Dusledky

Požadovaný upgrade firmwaru počítače osy nebyl proveden.

Doporučené postupy

- 1) Vyhleďte podrobné vysvětlení této chyby v dalších zprávách protokolu událostí hardwaru.
- 2) Zkuste znovu restartovat systém pomocí hlavního vypínače.

32565, Soubor firmwaru počítače osy nebyl nalezen

Popis

Nebyl nalezen soubor *arg* nutný k upgradu firmwaru počítače osy.

Dusledky

Požadovaný upgrade firmwaru počítače osy nebyl proveden.

Možné příčiny

Instalace aplikace RobotWare neobsahuje soubor firmwaru.

Doporučené postupy

Přeinstalujte systém.

32567, Chyba typu souboru firmwaru počítače osy

Popis

Soubor *arg* nutný k upgradu firmwaru počítače osy je nesprávného typu.

Dusledky

Požadovaný upgrade firmwaru počítače osy nebyl proveden.

Možné příčiny

Soubor firmwaru je poškozen.

Doporučené postupy

Přeinstalujte systém.

32568, Chyba souboru firmwaru počítače osy

Popis

Soubor *arg* nutný k upgradu firmwaru počítače osy nelze použít, protože se nezdařila kontrola integrity.

Dusledky

Požadovaný upgrade firmwaru počítače osy nebyl proveden.

Možné příčiny

Soubor firmwaru je poškozen.

Doporučené postupy

Přeinstalujte systém.

32569, Poškozený hardware počítače osy

Popis

Obsah paměti typu flash v počítači osy pohybového modulu *arg* je poškozen.

Doporučené postupy

- 1) Zkuste znovu restartovat systém pomocí hlavního vypínače.
- 2) Pokud problém trvá, vyměňte vadný počítač osy.

32570, Bylo spuštěno zavedení nového firmwaru

Popis

Byla zahájena vyžádaná aktualizace firmwaru *arg*. Nahrazuje se původní verze firmwaru: *arg*].

Doporučené postupy

Počkejte na dokončení zavádění.

32571, Zavádění nového firmwaru bylo dokončeno

Popis

Aktualizace firmwaru *arg* byla úspěšně dokončena. Nová verze: *[arg]*. Interní kód: *[arg]*

32572, Zavedení nového firmwaru selhalo

Popis

Upgrade firmwaru *arg* selhal.

Aktuální verze:*arg* Interní kód chyby: *arg*.

Doporučené postupy

1. Vyhleďte podrobnější vysvětlení v dalších zprávách protokolu událostí hardwaru.
2. Přeinstalujte systém.

5 Řešení potíží na základě protokolu událostí

5.5 3 xxxx

Pokračování

32573, Nelze zavést soubor firmwaru

Popis

Soubor firmwaru *arg* nebyl nalezen. Interní kód chyby: *arg*.

Doporučené postupy

Přeinstalujte systém.

32574, Poškozený hardware počítače osy

Popis

Obsah paměti typu flash *arg* je poškozen. Interní kód chyby: *arg*.

Doporučené postupy

1. Vyhledejte podrobnější vysvětlení v dalších zprávách protokolu událostí hardwaru.
2. Přeinstalujte systém.
3. Dojde-li k selhání znovu, vyměňte počítač osy.

32575, Nebyla nalezena žádná deska počítače osy

Popis

Systému se nepodařilo detekovat žádný připojený počítač osy.

Doporučené postupy

1. Zkontrolujte, zda je v systému zapojena deska počítače osy.
2. Zkontrolujte ethernetové kabely mezi hlavním počítačem a počítačem osy.
3. Restartujte systém.

32576, Firmware osy: Žádná komunikace

Popis

Při pokusu o kontrolu verze firmwaru selhala komunikace systému s deskou osy *arg*.

Dusledky

Systém není schopen zkontrolovat a popřípadě aktualizovat firmware v počítači dotyčné osy.

Doporučené postupy

1. Zkontrolujte, zda je v systému zapojena deska počítače osy.
2. Zkontrolujte ethernetové kabely mezi hlavním počítačem a počítačem osy.
3. Restartujte systém.

32577, Hardwarová chyba dat počítače osy

Popis

V počítači osy pohybového modulu *arg* jsou uloženy chybné informace.

Dusledky

Systém přejde do stavu selhání systému.

Možné příčiny

Selhala kontrola integrity informací počítače osy uložených v jednotce.

Doporučené postupy

- 1) Zkuste znovu restartovat systém pomocí hlavního vypínače.
- 2) Vyměňte vadný počítač osy.

32580, Bylo spuštěno zavedení nového firmwaru

Popis

Byla zahájena vyžádaná aktualizace firmwaru *arg*. Interní kód: *arg*.

Soubor: [*arg*].

Doporučené postupy

Počkejte na dokončení zavádění.

32581, Zavádění nového firmwaru bylo dokončeno

Popis

Aktualizace firmwaru *arg* byla úspěšně dokončena. Interní kód: [*arg*].

Doporučené postupy

Není vyžadována žádná akce.

32582, Zavedení nového firmwaru selhalo

Popis

Aktualizace firmwaru *arg* selhala.

Interní kód chyby: *arg*

Doporučené postupy

1. Vyhledejte podrobnější vysvětlení v dalších chybových zprávách.
2. Přeinstalujte systém.

32583, Soubor firmwaru je poškozen

Popis

Aktualizace firmwaru *arg* selhala.

Soubor firmwaru [*arg*] je poškozen.

Interní kód chyby: *arg*.

Doporučené postupy

Přeinstalujte systém.

Pokračování na další straně

32584, Soubor firmwaru nebyl nalezen

Popis

Aktualizace firmwaru *arg* selhala.
Soubor firmwaru [*arg*] nebyl nalezen.
Interní kód chyby:*arg*.

Doporučené postupy

Přeinstalujte systém.

32585, Počítač osy nenalezl bezpečnostní systém

Popis

Počítači osy se nepodařilo najít bezpečnostní systém.

Doporučené postupy

1. Zkontrolujte komunikační kabely mezi počítačem osy a bezpečnostním systémem.
2. Ověřte napájení bezpečnostního systému.
3. Restartujte systém.

32590, Bylo spuštěno zavedení nového firmwaru

Popis

Byla zahájena vyžádaná aktualizace firmwaru *arg* v pohybovém modulu jednotky *arg*.
Soubor: [*arg*].

Doporučené postupy

Počkejte na dokončení operace zavádění nového firmwaru, která bude trvat přibližně 3,5 minuty.

32591, Zavádění nového firmwaru bylo dokončeno

Popis

Aktualizace firmwaru *arg* v pohybovém modulu *arg* byla úspěšně dokončena.

Doporučené postupy

Není vyžadována žádná akce.

32592, Zavedení nového firmwaru selhalo

Popis

Aktualizace firmwaru *arg* v pohybovém modulu *arg* selhala.

Doporučené postupy

1. Vyhledejte podrobnější vysvětlení v dalších chybových zprávách.
2. Přeinstalujte systém.

32593, Soubor firmwaru je poškozen

Popis

Aktualizace firmwaru *arg* v pohybovém modulu *arg* selhala.
Soubor firmwaru [*arg*] je poškozen.

Doporučené postupy

Přeinstalujte systém.

32594, Soubor firmwaru nebyl nalezen

Popis

Aktualizace firmwaru *arg* v pohybovém modulu *arg* selhala.
Soubor firmwaru [*arg*] nebyl nalezen.

Doporučené postupy

Přeinstalujte systém.

32601, Chybí řídicí/podřízená deska Interbus

Popis

Řídicí/podřízená deska Interbus nepracuje.

Dusledky

Nelze komunikovat přes rozhraní Interbus.

Možné příčiny

Řídicí/podřízená deska Interbus je nefunkční nebo chybí.

Doporučené postupy

- Ujistěte se, že je instalována řídicí/podřízená deska Interbus.
2. Pokud je deska vadná, vyměňte ji.

32651, Hardware sériového portu je nedostupný

Popis

Systém se neúspěšně pokusil o adresování sériového portu *arg*.

Dusledky

Volitelný hardware sériového portu není dostupný. Konektor a fyzický kanál, který jej využívá, nebudou k dispozici.

Možné příčiny

Hardware sériového portu chybí nebo je nefunkční.

Doporučené postupy

- 1) Zkontrolujte, zda byl požadovaný hardware sériového portu správně nainstalován a zda není vadný.
- 2) Vyměňte hardware sériového portu.

33503, Selhala aktualizace počítadla otáčení

Popis

Aktualizace počítadla otáčení pro kloub *arg* selhala.

Pokračování na další straně

5 Řešení potíží na základě protokolu událostí

5.5 3 xxxx

Pokračování

Dusledky

Kloub není synchronizován.

Možné příčiny

1. Kloub chybí nebo je neaktivní.
2. Chyba měřicího systému.

Doporučené postupy

1. Zkontrolujte, zda je kloub aktivní.
2. Zkontrolujte konfigurační soubory.
3. Zkontrolujte měřicí systém.

33601, Chybí adaptér Fieldbus Adapter

Popis

Chybí adaptér Fieldbus Adapter.

Dusledky

Nelze komunikovat s adaptérem Fieldbus Adapter.

Možné příčiny

Adaptér Fieldbus Adapter buď nepracuje správně, nebo chybí.

Doporučené postupy

1. Ověřte, zda je adaptér Fieldbus Adapter nainstalován.
2. Pokud je modul vadný, vyměňte jej.

34100, Nepodporovaný hardware pohybového systému

Popis

Konfigurovaný pohybový systém v pohybovém modulu *arg* není typu Drive System '04.

Dusledky

Systém přejde do stavu selhání systému.

Možné příčiny

1. Je použit chybný klíč pohybového modulu, tj. konfigurace neodpovídá hardwaru.
2. V systému je použit nesprávný hardware.

Doporučené postupy

1. Přinstalujte systém s klíčem pohybového modulu, který odpovídá hardwaru.
2. Vyměňte pohybový modul za modul, který podporuje Drive System '04.

34101, Nepodporovaný hardware pohybového systému

Popis

Konfigurovaný pohybový systém v pohybovém modulu *arg* není typu Drive System '09.

Pokračování na další straně

180

Dusledky

Systém přejde do stavu selhání systému.

Možné příčiny

1. Je použit chybný klíč pohybového modulu, tj. konfigurace neodpovídá hardwaru.
2. V systému je použit nesprávný hardware.

Doporučené postupy

1. Přinstalujte systém s klíčem pohybového modulu, který odpovídá hardwaru.
2. Vyměňte pohybový modul za modul, který podporuje Drive System '09.

34200, Ztráta komunikace se všemi pohybovými jednotkami

Popis

Počítač osy v pohybovém modulu *arg* ztratil spojení se všemi pohybovými jednotkami.

Dusledky

Dokud nebude chyba odstraněna, další provoz není možný. Systém přechází do stavu Motors OFF s nulovým krouticím momentem.

Možné příčiny

Problém při komunikaci mezi pohybovými jednotkami a počítačem osy

Doporučené postupy

- 1) Zkontrolujte, zda jsou všechny kabely správně zapojeny.
- 2) Ověřte, zda pohybové jednotky mají logické napájení.
- 3) Zkontrolujte ethernetové kabely a případně je vyměňte.
- 4) Vyhledejte další zprávy protokolu událostí systému.
- 5) Zkontrolujte, zda protokol událostí neobsahuje chybové zprávy jednotky napájecího zdroje.
- 6) Zkontrolujte kabeláž mezi jednotkou napájecího zdroje a pohybovou jednotkou.
- 7) Zkontrolujte výstup 24 V z jednotky napájecího zdroje.

34201, Připojená pohybová jednotka není nakonfigurovaná

Popis

Pohybová jednotka v pohybovém modulu *arg* na pozici *arg* je připojena, ale není použita v konfiguraci.

Dusledky

Provoz bude možný, ale další pohybová jednotka nebude použita.

Možné příčiny

Pohybová jednotka není použita v konfiguraci.

Doporučené postupy

- 1) Odeberte další pohybovou jednotku, není-li potřeba.
- 2) Přeinstalujte systém a použijte klíč pohybového modulu, který další pohybovou jednotku podporuje.

34202, Ztráta spojení s pohybovou jednotkou

Popis

Počítač osy v pohybovém modulu *arg* ztratil spojení s pohybovou jednotkou na pozici *arg*.

Dusledky

Dokud nebude chyba odstraněna, další provoz není možný. Systém přechází do stavu Motors OFF s nulovým krouticím momentem.

Možné příčiny

Problém při komunikaci mezi pohybovou jednotkou a počítačem osy

Doporučené postupy

- 1) Zkontrolujte, zda jsou všechny kabely správně zapojeny.
- 2) Ověřte, zda pohybová jednotka má logické napájení.
- 3) Zkontrolujte ethernetové kabely a případně je vyměňte.
- 4) Vyhledejte další zprávy protokolu událostí systému.
- 5) Zkontrolujte, zda protokol událostí neobsahuje chybové zprávy jednotky napájecího zdroje.
- 6) Zkontrolujte kabeláž mezi jednotkou napájecího zdroje a pohybovou jednotkou.
- 7) Zkontrolujte výstup 24 V z jednotky napájecího zdroje.

34203, Příliš vysoký proud motoru

Popis

Příliš vysoký proud motoru kloubu *arg* připojeného k pohybovému modulu *arg* s pohybovou jednotkou na pozici *arg* a uzlu *arg*.

Dusledky

Dokud nebude chyba odstraněna, další provoz není možný. Systém přechází do stavu Motors OFF.

Možné příčiny

- 1) Konfigurace motoru je nesprávná.
- 2) Zatížení motoru může být příliš vysoké, mohlo dojít k jeho zablokování (například při kolizi).
- 3) Motor je pro danou pohybovou jednotku příliš slabý.
- 4) Zkrat v motoru mezi vinutími nebo se zemí.

Doporučené postupy

- 1) Ověřte správnost konfigurace motoru.
- 2) Zkontrolujte, zda robot nenarazil na překážku.
- 3) Pokud je to možné, snižte rychlost v uživatelském programu.
- 4) Zkontrolujte, zda zatížení osy není pro daný motor příliš vysoké.
- 5) Ověřte, zda maximální proud motoru není ve srovnání s maximálním proudem pohybové jednotky příliš malý.
- 6) Zkontrolujte kabel a motor proměřením jejich odporu. Před měřením systém odpojte.

34251, Výpadek fáze vstupního napájení

Popis

V pohybovém modulu *arg* detekovala usměrňovací jednotka na pozici pohybové jednotky *arg* výpadek jedné z fází napájecího zdroje.

Dusledky

Systém může být zastaven z důvodu příliš nízkého napětí stejnosměrného propojení.

Možné příčiny

- 1) Došlo k výpadku jedné fáze vstupního napájení.
- 2) Došlo k závadě v kabeláži nebo interních třífázových součástech.
- 3) Usměrňovací jednotka je vadná.

Doporučené postupy

- 1) Zkontrolujte všechny fáze vstupního napájení ve skříní.
- 2) Zkontrolujte všechny interní třífázové komponenty (hlavní vypínač, síťový filtr, pojistky, stykače) a kabeláž v pohybové jednotce.

34252, Výpadek vstupního napájení

Popis

V pohybovém modulu *arg* detekovala usměrňovací jednotka na pozici pohybové jednotky *arg* výpadek napájení.

Dusledky

Dokud nebude chyba odstraněna, další provoz není možný. Systém přechází do stavu vypnutých motorů.

Možné příčiny

- 1) Došlo k výpadku vstupního napájení.
- 2) Došlo k závadě v kabeláži nebo interních třífázových součástech.
- 3) Usměrňovací jednotka je vadná.

Doporučené postupy

- 1) Zkontrolujte vstupní napájení.

Pokračování na další straně

5 Řešení potíží na základě protokolu událostí

5.5 3 xxxx

Pokračování

2) Zkontrolujte všechny interní třífázové komponenty (hlavní vypínač, síťový filtr, pojistky, stykače) a kabeláž v pohybové jednotce.

34255, Chyba teploty usměrňovače

Popis

V pohybovém modulu *arg* bylo v usměrňovací jednotce na pozici pohybové jednotky *arg* dosaženo příliš vysoké teploty.

Dusledky

Dokud usměrňovač nevychladne, další provoz není možný. Systém přechází do stavu vypnutých motorů.

Možné příčiny

- 1) Mohlo dojít k selhání chladicích ventilátorů nebo je přívod vzduchu blokován nějakou překážkou.
- 2) Teplota prostředí může být příliš vysoká.
- 3) Je možné, že systém je po delší dobu spuštěn s příliš vysokým krouticím momentem.

Doporučené postupy

- 1) Ověřte, zda ventilátory běží a přívod vzduchu není zablokovaný.
- 2) Zkontrolujte, zda teplota okolí nepřekročila hodnoty platné pro danou skříň.
- 3) Pokud je to možné, přepište uživatelský program tak, aby obsahoval méně operací zahrnujících prudké zrychlení a zpomalení.
- 4) Omezte statický krouticí moment způsobovaný zemskou přitažlivostí nebo externími silami.

34256, Varování – vysoká teplota usměrňovače

Popis

V pohybovém modulu *arg* se teplota v usměrňovací jednotce na pozici pohybové jednotky *arg* blíží příliš vysokým hodnotám.

Dusledky

Je možné pokračovat, ale blíží se maximální povolená teplota při které již nelze zajistit dlouhodobý provoz.

Možné příčiny

- 1) Mohlo dojít k selhání chladicích ventilátorů nebo je přívod vzduchu blokován nějakou překážkou.
- 2) Teplota prostředí může být příliš vysoká.
- 3) Je možné, že systém je po delší dobu spuštěn s příliš vysokým krouticím momentem.

Doporučené postupy

- 1) Ověřte, zda ventilátory běží a přívod vzduchu není zablokovaný.

Pokračování na další straně

2) Zkontrolujte, zda teplota okolí nepřekročila hodnoty platné pro danou skříň.

3) Pokud je to možné, přepište uživatelský program tak, aby obsahoval méně operací zahrnujících prudké zrychlení a zpomalení.

4) Omezte statický krouticí moment způsobovaný zemskou přitažlivostí nebo externími silami.

34257, Přerušený obvod vybíjecího odporu

Popis

V pohybovém modulu *arg* je rezistence vybíjecího odporu připojeného k usměrňovací jednotce na pozici pohybové jednotky *arg* příliš vysoká (přerušený obvod).

Dusledky

Dokud nebude chyba odstraněna, další provoz není možný. Systém přechází do stavu vypnutých motorů.

VAROVÁNÍ – VYSOKÉ NAPĚTÍ: PO VYPNUTÍ SYSTÉMU NEBUDE VYBITO STEJNOSMĚRNÉ PROPOJENÍ.

Možné příčiny

Příčinou může být vadný kabel vybíjecího odporu nebo vadný vybíjecí odpor.

Doporučené postupy

UPOZORNĚNÍ NA MOŽNOST VYSOKÉHO NAPĚTÍ.

- 1) Zkontrolujte, zda je kabel vybíjecího odporu řádně připojen k usměrňovací jednotce.
- 2) Odpojte vybíjecí odpor, zkontrolujte kabel a změřte rezistenci vybíjecího odporu. Očekávaný odpor by měl být přibližně *arg* ohmů.

34258, Zkrat v obvodu vybíjecího odporu

Popis

V pohybovém modulu *arg* došlo ke zkratu vybíjecího odporu připojeného k usměrňovací jednotce na pozici pohybové jednotky *arg*.

Dusledky

Dokud nebude chyba odstraněna, další provoz není možný. Systém přechází do stavu vypnutých motorů.

VAROVÁNÍ – VYSOKÉ NAPĚTÍ: PO VYPNUTÍ SYSTÉMU NEBUDE VYBITO STEJNOSMĚRNÉ PROPOJENÍ.

Možné příčiny

Příčinou může být vadný kabel vybíjecího odporu nebo vadný vybíjecí odpor.

Doporučené postupy

UPOZORNĚNÍ NA MOŽNOST VYSOKÉHO NAPĚTÍ.

- 1) Zkontrolujte, zda je kabel vybíjecího odporu řádně připojen k usměrňovací jednotce.
- 2) Odpojte vybíjecí odpor, zkontrolujte kabel a změřte rezistenci vybíjecího odporu. Očekávaný odpor by měl být přibližně *arg* ohmů.
- 3) Zkontrolujte zkrat vybíjecího odporu s uzemněním.

34261, Chyba při spouštění usměrňovače

Popis

V pohybovém modulu *arg* došlo k chybě řídicího relé nárazového proudu v usměrňovací jednotce na pozici pohybové jednotky *arg*.

Dusledky

Dokud nebude chyba odstraněna, další provoz není možný. Systém přechází do stavu vypnutých motorů.

Možné příčiny

Problém může být způsoben vadným řídicím relé zapínacího proudu usměrňovací jednotky.

Doporučené postupy

Proveďte restart systému a opakujte operaci. Pokud problém přetrvává, vyměňte jednotku.

34262, Varování – frekvence vstupního napájení

Popis

V pohybovém modulu *arg* byla zjištěna chybná frekvence vstupního napájení. Problém ohlásila usměrňovací jednotka na pozici pohybové jednotky *arg*.

Dusledky

Systém může být zastaven z důvodu příliš nízkého napětí stejnosměrného propojení.

Možné příčiny

- 1) Frekvence vstupního napájení neodpovídá specifikacím.
- 2) Došlo ke zkratu mezi fázemi motoru nebo uzemněním.

Doporučené postupy

- 1) Zkontrolujte a upravte frekvenci vstupního napájení.
- 2) Zkontrolujte kabel motoru a motor proměřením jejich odporových hodnot. Před měřením systém odpojte.

34263, Chyba při spouštění usměrňovače

Popis

V pohybovém modulu *arg* je příliš nízké napětí stejnosměrného propojení v usměrňovací jednotce na pozici pohybové jednotky *arg*.

Dusledky

Dokud nebude chyba odstraněna, další provoz není možný. Systém přechází do stavu Motors OFF.

Možné příčiny

- 1) Snižte střídavé napětí na vstupu usměrňovací jednotky.
- 2) Problém může být způsoben vadným řídicím odporem zapínacího proudu usměrňovací jednotky.
- 3) Došlo ke zkratu stejnosměrného propojení.

Doporučené postupy

- 1) Proveďte restart systému a opakujte operaci.
- 2) Zkontrolujte vstupní napájení.
- 3) Zkontrolujte všechny interní třífázové komponenty (hlavní vypínač, síťový filtr, pojistky, stykače) a kabeláž v pohybové jednotce.
- 4) Jestliže se jedná o nový instalovaný systém se síťovým transformátorem - zkontrolujte napěťovou sekci transformátoru.
- 5) Pokud pohybová jednotka obsahuje dodatečné osy, ověřte kabeláž stejnosměrné linky.
- 6) Pokud problém přetrvává, vyměňte jednotku.

34264, Omezení zapínacího proudu usměrňovače aktivní ve stavu zapnutí motorů

Popis

V pohybovém modulu *arg* je chybně zapojen řídicí odpor nárazového proudu v usměrňovací jednotce na pozici pohybové jednotky *arg*.

Dusledky

Systém přechází do stavu vypnutých motorů s cílem ochránit hardware.

Možné příčiny

K této chybě dojde, pokud je napětí stejnosměrného propojení příliš nízké a dojde k výpadku všech fází napájecího zdroje.

Doporučené postupy

- 1) V protokolu událostí hardwaru ověřte, zda nedošlo k dalším chybám.
- 2) Zkontrolujte vstupní napájení.
- 3) Ověřte, zda je pomocí propojovacích můstků na transformátoru vybráno správné napětí (volitelné).
- 4) Zkontrolujte všechny interní třífázové komponenty (hlavní vypínač, síťový filtr, pojistky, stykače) a kabeláž v pohybové jednotce.

Pokračování na další straně

5 Řešení potíží na základě protokolu událostí

5.5 3 xxxx

Pokračování

34265, Zkrat stejnosměrného propojení

Popis

V pohybovém modulu *arg* došlo ke zkratu stejnosměrného propojení v usměrňovací jednotce na pozici pohybové jednotky *arg*.

Dusledky

Dokud nebude chyba odstraněna, další provoz není možný. Systém přechází do stavu vypnutých motorů.

Možné příčiny

- 1) Kabely stejnosměrného propojení pro dodatečnou pohybovou jednotku jsou poškozeny nebo chybně připojeny.
- 2) Došlo k interní chybě usměrňovací nebo pohybové jednotky.

Doporučené postupy

Zkontrolujte konektory a kabely stejnosměrného propojení.

34266, Omezení zapínacího proudu usměrňovače a vybíjecí odpor jsou aktivní

Popis

V pohybovém modulu *arg* s usměrňovací jednotkou na pozici pohybové jednotky *arg* je řídicí odpor zapínacího proudu aktivní a současně je aktivní také vybíjecí odpor.

Řídicí odpor zapínacího proudu je umístěn v usměrňovací jednotce.

Vybíjecí odpor je připojen k usměrňovací jednotce nebo k pohybové jednotce s integrovaným usměrňovačem.

Dusledky

Systém přechází do stavu vypnutých motorů s cílem ochránit hardware.

Možné příčiny

K tomuto problému nejčastěji dochází, je-li vstupní napájení pro usměrňovač příliš vysoké.

Doporučené postupy

- 1) Ověřte, zda vstupní napájení odpovídá specifikaci pohybové jednotky.
- 2) Ověřte, zda je pomocí propojovacích můstků na transformátoru vybráno správné napětí (volitelné).

34267, Připojeno příliš mnoho usměrňovačů

Popis

V pohybovém modulu *arg* systém detekoval více usměrňovačů, než je schopen zpracovat. Tohoto limitu bylo dosaženo detekcí pohybové jednotky na pozici *arg*.

Dusledky

Dokud nebude chyba odstraněna, další provoz není možný. Systém přechází do stavu selhání systému.

Možné příčiny

- 1) Je připojeno příliš mnoho pohybových jednotek, které jsou vybaveny usměrňovačem.
- 2)

Doporučené postupy

- 1) Ověřte, zda jsou ke komunikační lince pohybové jednotky připojeny správné typy pohybových jednotek.
- 2) Odpojte nepoužívané pohybové jednotky.

34268, Chyba nabíjení usměrňovací jednotky

Popis

V pohybovém modulu *arg* je příliš nízké napětí stejnosměrného propojení v usměrňovací jednotce na pozici pohybové jednotky *arg*.

Dusledky

Dokud nebude chyba odstraněna, další provoz není možný. Systém přechází do stavu Motors OFF.

Možné příčiny

- 1) Snižte střídavé napětí na vstupu usměrňovací jednotky.
- 2) Problém může být způsoben vadným odporovým děličem usměrňovací jednotky.
- 3) Odpor děliče nebo jeho zapojení jsou vadné.
- 4) Došlo ke zkratu stejnosměrného propojení.

Doporučené postupy

- 1) Proveďte restart řadiče a opakujte operaci.
- 2) Zkontrolujte vstupní napájení.
- 3) Jestliže se jedná o nový instalovaný systém se síťovým transformátorem - zkontrolujte napěťovou sekci transformátoru.
- 4) Zkontrolujte odpor děliče a jeho zapojení.
- 5) Pokud problém přetrvává, vyměňte jednotku.

34300, Neznámý typ pohybové jednotky

Popis

V pohybovém modulu *arg* má pohybová jednotka na pozici *arg* neznámou hardwarovou identitu *arg*.

Dusledky

Dokud nebude chyba odstraněna, další provoz není možný. Systém přejde do stavu selhání systému.

Možné příčiny

Pohybová jednotka není podporována nebo je vadná.

Pokračování na další straně

Doporučené postupy

- 1) Ověřte, zda je pohybová jednotka podporována danou verzí aplikace RobotWare. V případě potřeby proveďte upgrade aplikace RobotWare.
- 2) Vyměňte pohybovou jednotku.

34303, Varování před vysokým proudem motoru

Popis

Aktuální řadič detekoval u kloubu *arg* příliš velkou odchylku krouticího momentu pro daný motor. Kloub je připojen k pohybovému modulu *arg* v pohybové jednotce na pozici *arg* a uzlu *arg*.

Dusledky

Další provoz je možný, ale systém je blízko k chybě a zastavení.

Možné příčiny

- 1) Data motoru v konfiguračních souborech mohou být nesprávná.
- 2) Kabely motoru nejsou správně připojené nebo jsou poškozené.
- 3) Zkrat v kabelu motoru mezi fázemi nebo mezi fází a zemí.
- 4) Je možné, že napětí stejnosměrného vedení je příliš nízké.
- 5) Vstupní napájecí napětí neodpovídá specifikacím.

Doporučené postupy

- 1) Zkontrolujte správnost dat motoru v konfiguračním souboru pro daný kloub. Podrobný postup kontroly konfiguračního souboru naleznete v příručce pro řešení problémů.
- 2) Zkontrolujte, zda kabely motoru nejsou poškozené nebo nesprávně připojené.
- 3) Zkontrolujte, zda není zkrat v kabelu motoru mezi fázemi nebo mezi fází a zemí.
- 4) Zkontrolujte, zda v protokolu událostí nejsou uvedeny chyby stejnosměrného vedení.
- 5) Ověřte, zda vstupní napájecí napětí odpovídá specifikacím.

34304, Varování před vysokým proudem motoru

Popis

Aktuální řadič detekoval u kloubu *arg* příliš velkou odchylku proudu pro daný motor. Kloub je připojen k pohybovému modulu *arg* v pohybové jednotce na pozici *arg* a uzlu *arg*.

Dusledky

Další provoz je možný, ale systém je blízko k chybě a zastavení.

Možné příčiny

- 1) Data motoru v konfiguračních souborech mohou být nesprávná.

- 2) Kabely motoru nejsou správně připojené nebo jsou poškozené.
- 3) Zkrat v kabelu motoru mezi fázemi nebo mezi fází a zemí.
- 4) Je možné, že napětí stejnosměrného vedení je příliš nízké.
- 5) Vstupní napájecí napětí neodpovídá specifikacím.

Doporučené postupy

- 1) Zkontrolujte správnost dat motoru v konfiguračním souboru pro daný kloub. Podrobný postup kontroly konfiguračního souboru naleznete v příručce pro řešení problémů.
- 2) Zkontrolujte, zda kabely motoru nejsou poškozené nebo nesprávně připojené.
- 3) Zkontrolujte, zda není zkrat v kabelu motoru mezi fázemi nebo mezi fází a zemí.
- 4) Zkontrolujte, zda v protokolu událostí nejsou uvedeny chyby stejnosměrného vedení.
- 5) Ověřte, zda vstupní napájecí napětí odpovídá specifikacím.

34306, Chyba – vysoká teplota pohybové jednotky

Popis

Teplota v pohybové jednotce pro kloub *arg* dosáhla příliš vysokých hodnot. Kloub je připojen k pohybovému modulu *arg* s pohybovou jednotkou na pozici *arg* a uzlem *arg*.

Dusledky

Dokud nebude chyba odstraněna, další provoz není možný. Systém přejde do stavu Motors OFF.

Možné příčiny

- 1) Mohlo dojít k selhání chladicích ventilátorů nebo je přívod vzduchu blokován nějakou překážkou.
- 2) Chladicí ventilátory jsou zaneseny prachem, což snižuje účinnost chlazení.
- 3) Je možné, že teplota okolního prostředí je příliš vysoká.
- 4) Je možné, že kloub pracuje delší dobu s příliš vysokým krouticím momentem.

Doporučené postupy

- 1) Zkontrolujte, zda běží ventilátory a zda není přívod vzduchu zablokován nějakou překážkou.
- 2) Vyčistěte chladicí ventilátory.
- 3) Zkontrolujte, zda teplota prostředí nepřekračuje hodnoty platné pro danou skříň.
- 4) Pokud je to možné, přepište uživatelský program tak, aby obsahoval méně operací zahrnujících prudké zrychlení či zpomalení.
- 5) Snižte statický krouticí moment způsobovaný gravitací či vnějšími silami.

Pokračování na další straně

5 Řešení potíží na základě protokolu událostí

5.5 3 xxxx

Pokračování

34307, Varování – vysoká teplota pohybové jednotky

Popis

Teplota v pohybové jednotce pro kloub *arg* se blíží příliš limitním hodnotám. Kloub je připojen k pohybovému modulu *arg* s pohybovou jednotkou na pozici *arg* a uzlem *arg*.

Dusledky

Je možné pokračovat, hranice maximální povolené teploty je příliš blízko, aby umožňovala dlouhodobý provoz.

Možné příčiny

- 1) Mohlo dojít k selhání chladicích ventilátorů nebo je přívod vzduchu blokován nějakou překážkou.
- 2) Chladicí ventilátory jsou zaneseny prachem, což snižuje účinnost chlazení.
- 3) Je možné, že teplota okolního prostředí je příliš vysoká.
- 4) Je možné, že kloub pracuje delší dobu s příliš vysokým krouticím momentem.

Doporučené postupy

- 1) Zkontrolujte, zda běží ventilátory a zda není přívod vzduchu zablokován nějakou překážkou.
- 2) Vyčistěte chladicí ventilátory.
- 3) Zkontrolujte, zda teplota prostředí nepřekračuje hodnoty platné pro danou skříň.
- 4) Pokud je to možné, přepište uživatelský program tak, aby obsahoval méně operací zahrnujících prudké zrychlení či zpomalení.
- 5) Snižte statický krouticí moment způsobovaný gravitací či vnějšími silami.

34308, Chyba – kritická teplota pohybové jednotky

Popis

Teplota v pohybové jednotce pro kloub *arg* dosáhla kritické úrovně. Kloub je připojen k pohybovému modulu *arg* s pohybovou jednotkou na pozici *arg* a uzlem *arg*.

Dusledky

Dokud nebude chyba odstraněna, další provoz není možný. Systém přechází do stavu Motors OFF s nulovým krouticím momentem.

Možné příčiny

- 1) Mohlo dojít k selhání chladicích ventilátorů nebo je přívod vzduchu blokován nějakou překážkou.
- 2) Chladicí ventilátory jsou zaneseny prachem, což snižuje účinnost chlazení.
- 3) Je možné, že teplota okolního prostředí je příliš vysoká.

Pokračování na další straně

186

4) Je možné, že kloub pracuje delší dobu s příliš vysokým krouticím momentem.

Doporučené postupy

- 1) Zkontrolujte, zda běží ventilátory a zda není přívod vzduchu zablokován nějakou překážkou.
- 2) Vyčistěte chladicí ventilátory.
- 3) Zkontrolujte, zda teplota prostředí nepřekračuje hodnoty platné pro danou skříň.
- 4) Pokud je to možné, přepište uživatelský program tak, aby obsahoval méně operací zahrnujících prudké zrychlení či zpomalení.
- 5) Snižte statický krouticí moment způsobovaný gravitací či vnějšími silami.

34309, Příliš vysoký proud pohybového tranzistoru

Popis

Proud tranzistoru pohybové jednotky pro kloub *arg* je příliš vysoký. Kloub je připojený k pohybovému modulu *arg* s pohybovou jednotkou na pozici *arg* a uzlu *arg*.

Dusledky

Dokud nebude chyba odstraněna, další provoz není možný. Systém přechází do stavu Motors OFF.

Možné příčiny

- 1) Konfigurace motoru je nesprávná.
- 2) Zatížení osy může být příliš vysoké nebo mohlo dojít k přetížení motoru (například při kolizi).
- 3) Zkrat v motoru mezi vinutími nebo se zemí.

Doporučené postupy

- 1) Ověřte správnost konfigurace motoru.
- 2) Zkontrolujte, zda robot nenarazil na překážku.
- 3) Pokud je to možné, snižte rychlost v uživatelském programu.
- 4) Zkontrolujte, zda zatížení osy není pro danou pohybovou jednotku příliš vysoké.
- 5) Zkontrolujte kabel motoru a vinutí proměřením jejich odporu. Před měřením systém odpojte.

34311, Varování – dosažení kapacity invertoru pohonu

Popis

Pohybová jednotka pro kloub *arg* dosáhla maximálního výstupního napětí. Kloub je připojen k pohybovému modulu *arg* s pohybovou jednotkou na pozici *arg* a uzlu *arg*.

Dusledky

Provoz bude možný, ale systém je blízko stavu zastavení.

Možné příčiny

- 1) Motor není správně připojen k pohybové jednotce.
- 2) Data motoru v konfiguračním souboru nejsou správná.
- 3) Napětí stejnosměrného propojení je příliš nízké.
- 4) Došlo ke zkratu mezi fázemi motoru nebo uzemněním.

Doporučené postupy

- 1) Zkontrolujte konektory a kabely motoru.
- 2) Zkontrolujte konfiguraci parametrů motoru.
- 3) Zkontrolujte ostatní zprávy protokolu událostí hardwaru.
- 4) Zkontrolujte vstupní napájení pro usměrňovací jednotku a upravte minimální hodnotu tolerance hlavního napájení.
- 5) Zkontrolujte kabel motoru a motor proměřením jejich odporových hodnot. Před měřením systém odpojte.

34312, Chybějící pohybová jednotka

Popis

Systém nenalezl konfigurovanou pohybovou jednotku pro kloub *arg*. Kloub je nakonfigurován pro pohybový modul *arg* v pohybové jednotce na pozici *arg*.

Dusledky

Systém přejde do stavu selhání systému.

Možné příčiny

Kloub je nakonfigurován, ale nebyla nalezena pohybová jednotka.

Doporučené postupy

- 1) Ověřte, zda pohybový modul obsahuje pohybovou jednotku pro daný kloub.
- 2) Ověřte správnost konfigurace pozice pohybové jednotky.
- 3) Zkontrolujte, zda jsou kabely mezi pohybovými jednotkami správně připojeny do odpovídajících pozic.
- 4) Je-li kabel správně připojen, je možné, že je poškozen a je třeba ho vyměnit.
- 5) Zkontrolujte, zda protokol událostí neobsahuje chybové zprávy jednotky napájecího zdroje.
- 6) Zkontrolujte kabeláž mezi jednotkou napájecího zdroje a pohybovou jednotkou.
- 7) Zkontrolujte výstup 24 V z jednotky napájecího zdroje.

34313, Chybný typ pohybové jednotky

Popis

V pohybovém modulu *arg* se identita hardwaru pro pohybovou jednotku na pozici *arg* liší od identity uvedené v konfiguraci. Identita hardwaru instalované pohybové jednotky: *arg*. Identita uvedená v konfiguraci: *arg*.

Dusledky

Dokud nebude chyba odstraněna, další provoz není možný. Systém přejde do stavu selhání systému.

Možné příčiny

Typ pohybové jednotky neodpovídá typu uvedenému v instalačním klíči.

Doporučené postupy

- 1) Ověřte, zda pozice pohybové jednotky je správná, tj. zda jsou správně připojeny ethernetové kabely.
- 2) Zkontrolujte, zda klíč pohybového modulu odpovídá nainstalovanému hardwaru.
- 3) Nahraďte pohybovou jednotku jednotkou určenou klíčem pohybového modulu.

34314, Chybějící uzel pohybové jednotky

Popis

Pohybová jednotka u kloubu *arg* nepodporuje nakonfigurované číslo uzlu. Kloub je nakonfigurován pro pohybový modul *arg* v pohybové jednotce na pozici *arg* s uzlem *arg*.

Dusledky

Systém přejde do stavu selhání systému.

Možné příčiny

Nakonfigurovaný uzel pohybové jednotky není podporován pro nakonfigurovaný typ pohybové jednotky.

Doporučené postupy

Ověřte číslo uzlu pohybové jednotky v konfiguraci.

34316, Chyba proudu motoru

Popis

Aktuální řadič detekoval u kloubu *arg* příliš velkou odchylku kroučícího momentu pro daný motor. Kloub je připojen k pohybovému modulu *arg* v pohybové jednotce na pozici *arg* a uzlu *arg*.

Dusledky

Systém přechází do stavu Motors OFF.

Možné příčiny

- 1) Konfigurační soubory mohou obsahovat nesprávná data motoru.
- 2) Kabely motoru jsou poškozené nebo nesprávně připojené.
- 3) Došlo ke zkratu v kabelu motoru mezi fázemi nebo mezi fází a uzemněním.
- 4) Napětí stejnosměrného propojení je příliš nízké.
- 5) Vstupní napájecí napětí neodpovídá specifikacím.

Pokračování na další straně

5 Řešení potíží na základě protokolu událostí

5.5 3 xxxx

Pokračování

Doporučené postupy

- 1) Zkontrolujte správnost dat motoru v konfiguračním souboru pro daný kloub. Podrobný postup kontroly konfiguračního souboru naleznete v příručce pro řešení problémů.
- 2) Zkontrolujte, zda kabely motoru nejsou poškozené nebo nesprávně připojené.
- 3) Zkontrolujte, zda není zkrat v kabelu motoru mezi fázemi nebo mezi fází a zemí.
- 4) Zkontrolujte, zda v protokolu událostí nejsou uvedeny chyby stejnosměrného propojení.
- 5) Ověřte, zda vstupní napájecí napětí odpovídá specifikacím. Změňte minimální hodnotu tolerance hlavního napájení tak, aby odpovídala aktuálnímu napájecímu napětí.

34317, Chyba proudu motoru

Popis

Aktuální řadič detekoval u kloubu *arg* příliš velkou odchylku pro daný motor. Kloub je připojen k pohybovému modulu *arg* v pohybové jednotce na pozici *arg* a uzlu *arg*.

Dusledky

Systém přechází do stavu Motors OFF.

Možné příčiny

- 1) Konfigurační soubory mohou obsahovat nesprávná data motoru.
- 2) Kabely motoru jsou poškozené nebo nesprávně připojené.
- 3) Došlo ke zkratu v kabelu motoru mezi fázemi nebo mezi fází a uzemněním.
- 4) Napětí stejnosměrného propojení je příliš nízké.
- 5) Vstupní napájecí napětí neodpovídá specifikacím.

Doporučené postupy

- 1) Zkontrolujte správnost dat motoru v konfiguračním souboru pro daný kloub. Podrobný postup kontroly konfiguračního souboru naleznete v příručce pro řešení problémů.
- 2) Zkontrolujte, zda kabely motoru nejsou poškozené nebo nesprávně připojené.
- 3) Zkontrolujte, zda není zkrat v kabelu motoru mezi fázemi nebo mezi fází a zemí.
- 4) Zkontrolujte, zda v protokolu událostí nejsou uvedeny chyby stejnosměrného propojení.
- 5) Ověřte, zda vstupní napájecí napětí odpovídá specifikacím. Změňte minimální hodnotu tolerance hlavního napájení tak, aby odpovídala aktuálnímu napájecímu napětí.

Pokračování na další straně

34318, Chyba – dosažení kapacity invertoru pohonu

Popis

Pohybová jednotka pro kloub *arg* dosáhla maximálního výstupního napětí. Kloub je připojen k pohybovému modulu *arg* s pohybovou jednotkou na pozici *arg* a uzlu *arg*.

Dusledky

Systém přechází do stavu vypnutých motorů.

Možné příčiny

- 1) Motor není správně připojen k pohybové jednotce.
- 2) Data motoru v konfiguračním souboru nejsou správná.
- 3) Napětí stejnosměrného propojení je příliš nízké.
- 4) Došlo ke zkratu mezi fázemi motoru nebo uzemněním.

Doporučené postupy

- 1) Zkontrolujte konektory a kabely motoru.
- 2) Zkontrolujte konfiguraci parametrů motoru.
- 3) Zkontrolujte ostatní zprávy protokolu událostí hardwaru.
- 4) Zkontrolujte vstupní napájení pro usměrňovací jednotku.
- 5) Zkontrolujte kabel motoru a motor proměřením jejich odporových hodnot. Před měřením systém odpojte.

34319, Kritická chyba pohybové jednotky

Popis

Pohybová jednotka pro kloub *arg* ohlásila nspecifikovanou chybu, pravděpodobně způsobenou přehřátím nebo zkratem. Kloub je připojený k pohybovému modulu *arg* s pohybovou jednotkou na pozici *arg* a uzlu *arg*.

Dusledky

Dokud nebude chyba odstraněna, další provoz není možný. Systém přechází do stavu Motors OFF s nulovým krouticím momentem.

Možné příčiny

- 1) Mohlo dojít k selhání chladicích ventilátorů nebo je přívod vzduchu blokován nějakou překážkou.
- 2) Chladicí ventilátory jsou zaneseny prachem, což snižuje účinnost chlazení.
- 3) Je možné, že teplota okolního prostředí je příliš vysoká.
- 4) Je možné, že kloub pracuje delší dobu s příliš vysokým krouticím momentem.
- 5) Zkrat na kabelech nebo konektorech mezi vinutími nebo se zemí.
- 6) Zkrat v motoru mezi vinutími nebo se zemí.

Doporučené postupy

- 1) Zkontrolujte, zda běží ventilátory a zda není přívod vzduchu zablokován nějakou překážkou.

- 2) Vyčistěte chladicí žebra.
- 3) Zkontrolujte, zda teplota prostředí nepřekračuje hodnoty platné pro danou skříň.
- 4) Pokud je to možné, přepište uživatelský program tak, aby obsahoval méně operací zahrnujících prudké zrychlení či zpomalení.
- 5) Snižte statický krouticí moment způsobovaný gravitací či vnějšími silami.
- 6) Zkontrolujte/vyměňte kabely a konektory.
- 7) Zkontrolujte/vyměňte motor.

34320, Příliš mnoho připojených pohybových uzlů

Popis

V pohybovém modulu *arg* systém detekoval více pohybových uzlů, než je schopen zpracovat. K této chybě došlo při detekci pohybové jednotky na pozici *arg*.

Dusledky

Dokud nebude chyba odstraněna, další provoz není možný. Systém přejde do stavu selhání systému.

Možné příčiny

- 1) Ke komunikační lince pohybové jednotky je připojeno příliš mnoho pohybových jednotek.
- 2) Připojené pohybové jednotky mohou být nesprávného typu a mohou být vybaveny příliš mnoha pohybovými uzly.

Doporučené postupy

- 1) Ověřte, zda jsou ke komunikační lince pohybové jednotky připojeny správné typy pohybových jednotek.
- 2) Odpojte nepoužívané pohybové jednotky.

34321, Chyba konfigurace pohybové jednotky

Popis

V pohybovém modulu *arg* došlo v pohybové jednotce na pozici *arg* k chybě konfigurace, protože pohybová jednotka a měřicí systém si nedopovídají. Pohybová jednotka může podporovat pouze klouby *arg* se stejným buzením měření. K této chybě došlo, když byl do systému přidán kloub *arg*.

Dusledky

Dokud nebude chyba odstraněna, další provoz není možný. Systém přejde do stavu selhání systému.

Možné příčiny

Příliš mnoho kloubů používá stejné buzení měření a všechny používají stejnou pohybovou jednotku.

Doporučené postupy

- 1) Přesuňte kloub *arg* nebo jiný kloub se stejným buzením uzlu na jiné buzení (EXC1 - EXC2), a to přesměrováním připojení měřicího uzlu kloubu v hardwaru i v konfiguraci.
- 2) Restartujte systém.

34322, Chyba konfigurace pohybové jednotky

Popis

Pohybová jednotka v pohybovém modulu *arg* na pozici *arg* používá nesprávnou usměrňovací jednotku.

Dusledky

Dokud nebude chyba odstraněna, další provoz není možný. Systém přejde do stavu selhání systému.

Možné příčiny

Pohybová jednotka musí vždy konfigurovat usměrňovací jednotku s nižší nebo stejnou pozicí jako invertor. Na pozici mezi nakonfigurovanou usměrňovací jednotkou a pohybovou jednotkou nesmí existovat žádná jiná usměrňovací jednotka.

Doporučené postupy

- 1) Ověřte, zda konfigurační soubor pro dodatečnou osu je typu Drive System 09.
- 2) Změňte použitou usměrňovací jednotku (*dc_link*) v konfiguraci dodatečné osy.
- 3) Odeberte nepoužitou usměrňovací jednotku umístěnou mezi nakonfigurovanou usměrňovací jednotkou a pohybovou jednotkou.

34400, Příliš vysoké napětí stejnosměrného vedení

Popis

Napětí stejnosměrného vedení v pohybovém modulu *arg* v pohybové jednotce na pozici *arg* je příliš vysoké.

Dusledky

Dokud nebude chyba odstraněna, další provoz není možný. Systém přejde do stavu Motors OFF.

VAROVÁNÍ – VYSOKÉ NAPĚTÍ: PŘI VYPNUTÍ SYSTÉMU MŮŽE BÝT STEJNOSMĚRNÉ VEDENÍ VYBITO VELMI POMALU (PŘIBLIŽNĚ ZA 1 HODINU).

Možné příčiny

- 1) Vybíjecí odpor není připojený nebo je vadný.
- 2) Je možné, že uživatelský program obsahuje příliš mnoho zpomalení os manipulátoru. Tato situace nastává častěji u systémů s dalšími osami.

Doporučené postupy

VAROVÁNÍ – POZOR NA VYSOKÉ NAPĚTÍ.

Pokračování na další straně

5 Řešení potíží na základě protokolu událostí

5.5 3 xxxx

Pokračování

- 1) Zkontrolujte, zda je kabel vybíjecího odporu řádně připojen k usměrňovací jednotce.
- 2) Odpojte vybíjecí odpor, zkontrolujte kabel a změřte hodnotu odporu. Očekávaný odpor by měl být přibližně *arg* ohmů.
- 3) Přepište uživatelský program tak, aby obsahoval méně operací zahrnujících prudké zpomalení.

34401, Varování – příliš nízké napětí stejnosměrného propojení

Popis

V pohybovém modulu *arg* je napětí stejnosměrného propojení pohybové jednotky na pozici *arg* blízko dolní meze.

Důsledky

Provoz bude možný, ale systém je blízko stavu zastavení.

Možné příčiny

Vstupní napájení pro usměrňovací jednotku je mimo specifikace.

Doporučené postupy

- 1) V protokolu událostí hardwaru ověřte další chyby týkající se problémů s napájením.
- 2) Zkontrolujte vstupní napájení. Změňte minimální hodnotu tolerance hlavního napájení tak, aby napájecí napětí spadalo do určeného intervalu.
- 3) Ověřte, zda je pomocí propojovacích můstků na transformátoru vybráno správné napětí (volitelné).
- 4) Zkontrolujte všechny interní třífázové komponenty (hlavní vypínač, síťový filtr, pojistky, stykače) a kabeláž v pohybové jednotce.

34402, Příliš nízké napětí stejnosměrného propojení

Popis

V pohybovém modulu *arg* je napětí stejnosměrného propojení pro pohybovou jednotku na pozici *arg* příliš nízké.

Důsledky

Dokud nebude chyba odstraněna, další provoz není možný. Systém přechází do stavu Motors OFF.

Možné příčiny

Vstupní napájení pro usměrňovací jednotku je mimo specifikace.

Doporučené postupy

- 1) V protokolu událostí hardwaru ověřte další chyby týkající se problémů s napájením.
- 2) Zkontrolujte vstupní napájení. Změňte minimální hodnotu tolerance hlavního napájení tak, aby napájecí napětí spadalo do určeného intervalu.

Pokračování na další straně

- 3) Ověřte, zda je pomocí propojovacích můstků na transformátoru vybráno správné napětí (volitelné).
- 4) Zkontrolujte všechny interní třífázové komponenty (hlavní vypínač, síťový filtr, pojistky, stykače) a kabeláž v pohybové jednotce.

34404, Kriticky vysoké napětí stejnosměrného vedení

Popis

Napětí stejnosměrného vedení v pohybovém modulu *arg* v pohybové jednotce na pozici *arg* je kriticky vysoké.

Důsledky

Dokud nebude chyba odstraněna, další provoz není možný. Systém přejde do stavu Motors OFF s nulovým krouticím momentem.

VAROVÁNÍ – VYSOKÉ NAPĚTÍ: PŘI VYPNUTÍ SYSTÉMU MŮŽE BÝT STEJNOSMĚRNÉ VEDENÍ VYBITO VELMI POMALU (PŘIBLIŽNĚ ZA 1 HODINU).

Možné příčiny

- 1) Vybíjecí odpor není připojený nebo je vadný.
- 2) Je možné, že uživatelský program obsahuje příliš mnoho zpomalení os manipulátoru. Tato situace nastává častěji u systémů s dalšími osami.

Doporučené postupy

VAROVÁNÍ – POZOR NA VYSOKÉ NAPĚTÍ.

- 1) Zkontrolujte, zda je kabel vybíjecího odporu řádně připojen k usměrňovací jednotce.
- 2) Odpojte vybíjecí odpor, zkontrolujte kabel a změřte hodnotu odporu. Očekávaný odpor by měl být přibližně *arg* ohmů.
- 3) Přepište uživatelský program tak, aby obsahoval méně operací zahrnujících prudké zpomalení.

34405, Varování – příliš vysoké napětí stejnosměrného vedení

Popis

Napětí stejnosměrného vedení v pohybovém modulu *arg* v pohybové jednotce na pozici *arg* je blízko maximální hodnoty.

Důsledky

Provoz bude možný, ale systém se blíží k chybě se zastavením. **VAROVÁNÍ – VYSOKÉ NAPĚTÍ: PŘI VYPNUTÍ SYSTÉMU MŮŽE BÝT STEJNOSMĚRNÉ VEDENÍ VYBITO VELMI POMALU (PŘIBLIŽNĚ ZA 1 HODINU).**

Možné příčiny

- 1) Vybíjecí odpor není připojený nebo je vadný.

2) Je možné, že uživatelský program obsahuje příliš mnoho zpomalení os manipulátoru. Tato situace nastává častěji u systémů s dalšími osami.

Doporučené postupy

VAROVÁNÍ – POZOR NA VYSOKÉ NAPĚTÍ.

- 1) Zkontrolujte, zda je kabel vybíjecího odporu řádně připojen k usměrňovací jednotce.
- 2) Odpojte vybíjecí odpor, zkontrolujte kabel a změřte hodnotu odporu. Očekávaný odpor by měl být přibližně *arg* ohmů.
- 3) Přepište uživatelský program tak, aby obsahoval méně operací zahrnujících prudké zpomalení.

34406, Chyba napájecího zdroje pohybové jednotky

Popis

V pohybovém modulu *arg* byl v pohybové jednotce na pozici *arg* detekován problém s logickým napájením.

Dusledky

Dokud nebude chyba odstraněna, další provoz není možný. Systém přechází do stavu Motors OFF s nulovým krouticím momentem.

Možné příčiny

Došlo k dočasné nebo trvalé ztrátě logického napájení 24 V dané jednotky.

Doporučené postupy

- 1) Vyhleďte v protokolu událostí chybové zprávy týkající se jednotky napájecího zdroje.
- 2) Zkontrolujte kabeláž mezi jednotkou napájecího zdroje a pohybovou jednotkou.
- 3) Zkontrolujte výstup 24V z jednotky napájecího zdroje.

34407, Interní chyba pohybové jednotky

Popis

V pohybovém modulu *arg* došlo v pohybové jednotce na pozici *arg* k vnitřní chybě.

Dusledky

Systém přechází do stavu Selhání systému s nulovým krouticím momentem.

Možné příčiny

Ve firmwaru pohybové jednotky došlo k vnitřní chybě.

Doporučené postupy

Restartujte systém pomocí hlavního vypínače.

34408, Chyba hardwarových dat pohybové jednotky

Popis

V pohybovém modulu *arg* jsou v pohybové jednotce na pozici *arg* uloženy poškozené informace.

Dusledky

Systém přejde do stavu selhání systému.

Možné příčiny

Kontrola integrity informací uložených v pohybové jednotce se nezdařila.

Doporučené postupy

- 1) Zkuste znovu restartovat systém pomocí hlavního vypínače.
- 2) Vyměňte vadnou pohybovou jednotku.

34409, Chyba spuštění pohybové jednotky

Popis

Dokončení inicializace pohybové jednotky v systému se nezdařilo. Pohybová jednotka je umístěna v pohybovém modulu *arg* na pozici *arg*.

Dusledky

Systém přejde do stavu selhání systému.

Možné příčiny

Dokončení inicializace pohybové jednotky v systému se nezdařilo.

Doporučené postupy

- 1) Zkuste restartovat systém pomocí hlavního vypínače.
- 2) Vyhleďte další zprávy protokolu událostí hardwaru.

34410, Příliš mnoho připojených pohybových jednotek

Popis

V pohybovém modulu *arg* systém detekoval více pohybových jednotek, než je schopen zpracovat. Maximální počet podporovaných jednotek je *arg*, ale bylo zjištěno *arg* jednotek.

Dusledky

Dokud nebude chyba odstraněna, další provoz není možný. Systém přechází do stavu selhání systému.

Možné příčiny

- 1) Je připojeno příliš mnoho pohybových jednotek.

Doporučené postupy

- 1) Odpojte nepoužívané pohybové jednotky.

Pokračování na další straně

5 Řešení potíží na základě protokolu událostí

5.5 3 xxxx

Pokračování

34411, Chyba stejnosměrného propojení

Popis

Systém zjistil neočekávaně nízké napětí stejnosměrné sběrnice v pohybové jednotce, která není používána žádnými klouby. Tato pohybová jednotka je umístěna v pohybovém modulu *arg* na pozici *arg*.

Důsledky

Dokud nebude chyba odstraněna, další provoz není možný. Systém přechází do stavu Motors OFF.

Možné příčiny

- 1) Není k dispozici hlavní přívodní napájení.
- 2) Kabel stejnosměrné sběrnice je chybně připojen k pohybové jednotce.
- 3) Stejnosměrná sběrnice je zkratována. Problém může být uvnitř pohybové jednotky i v kabelech.

Doporučené postupy

- 1) Zkontrolujte vstupní napájení.
- 2) Zkontrolujte kabeláž stejnosměrného propojení.
- 3) Ověřte, zda někde nedošlo ke zkratu.
- 4) Vyměňte pohybové jednotky.

34423, Nekompatibilní typy pohybové jednotky

Popis

Konfigurovaný pohybový systém v pohybovém modulu *arg* obsahuje nekompatibilní typy pohybové jednotky.

Důsledky

Systém přejde do stavu selhání systému.

Možné příčiny

Pohybové jednotky typu DSQC462 nejsou kompatibilní s žádnými jinými typy pohybových jednotek a nesmí se používat ve stejném pohybovém modulu.

Doporučené postupy

- 1) Zkontrolujte konfiguraci, aby bylo jisté, že ve stejném pohybovém modulu se používají pouze kompatibilní pohybové jednotky.

37001, Chyba aktivace stykače Motors ON

Popis

Kontakty stykače pro zapnutí motorů *arg* v pohybovém modulu *arg* při zadání příslušného příkazu neseplnily.

Důsledky

Mechanickou jednotku nelze spustit ručně ani automaticky.

Možné příčiny

- 1) Je otevřen běhový obvod stykače.

Pokračování na další straně

192

2) Na samotném stykači vznikla mechanická nebo elektrická závada.

3) Aktivační zařízení FlexPendant mohlo být přepnuto příliš rychle nebo systém není správně nakonfigurován. Ve výjimečných případech se tato chyba může vyskytnout v kombinaci s jinými chybami, které lze vyhledat v protokolu chyb.

Doporučené postupy

- 1) Chcete-li obnovit standardní provoz, nejprve potvrďte zprávu o chybě, poté uvolněte aktivační zařízení a přibližně po uplynutí jedné sekundy je znovu stiskněte.
- 2) Zkontrolujte kabely a propojení bezpečnostního systému.
- 3) Pokuste se zjistit příčinu problému na základě dalších chybových zpráv uložených do protokolu v nejbližším časovém okolí této chyby.
- 4) Zkontrolujte nastavení relé pro zapnutí motorů v pohybové konfiguraci systému. Podrobný postup kontroly konfiguračního souboru naleznete v příručce pro řešení problémů.

37043, Přetížení bezpečnostních signálů

Popis

Signál AC_ON nebo SPEED odebírá příliš mnoho proudu.

Důsledky

Bezpečnostní systém tyto signály vypne a systém přejde do stavu selhání systému (pro AC_ON) nebo SYS HALT (pro SPEED).

Možné příčiny

Zatížení obvodu může být příliš vysoké nebo došlo k poruše bezpečnostního systému. Viz obvodové schéma!

Doporučené postupy

- 1) Zkontrolujte všechny zátěže připojené k obvodům AC_ON a SPEED
- 2) Zkontrolujte kabeláž bezpečnostního systému, a pokud je některá jednotka vadná, vyměňte ji.

37044, Přetížení vyvolané signály digitálního výstupu na desce panelu

Popis

Uživatelské digitální výstupy na desce panelu odebírají příliš mnoho proudu.

Důsledky

Deska panelu tyto signály vypne a systém přejde do stavu SYS HALT.

Možné příčiny

Zatížení obvodu může být příliš vysoké nebo došlo k poruše desky panelu. Viz obvodové schéma.

Doporučené postupy

- 1) Zkontrolujte všechny zátěže připojené k uživatelským digitálním výstupům.
- 2) Zkontrolujte kabely a konektory připojené k desce panelu a vadné prvky v případě potřeby vyměňte.

37045, Vadný ventilátor externího počítače

Popis

Ventilátor externího počítače v řídicím modulu se točí příliš pomalu.

Dusledky

Tento stav nemá zatím žádné následky pro systém. Teplota v řídicím modulu poroste.

Možné příčiny

Vadný ventilátor, kabeláž nebo napájení. Viz obvodové schéma.

Doporučené postupy

- 1) Zkontrolujte kabely ventilátoru externího počítače.
- 2) Zkontrolujte ventilátor a vadné prvky v případě potřeby vyměňte.

37046, Přetížení bezpečnostních signálů

Popis

24V zdroj panelu odebírá příliš mnoho proudu.

Dusledky

Bezpečnostní systém tento signál vypne a systém přejde do stavu SYS HALT.

Možné příčiny

Zatížení obvodu může být příliš vysoké nebo došlo k poruše jednotky bezpečnostního systému. Viz obvodové schéma.

Doporučené postupy

- 1) Zkontrolujte všechny zátěže připojené k obvodu 24V PANEL.
- 2) Zkontrolujte kabeláž bezpečnostního systému.

37049, Chyba sepnutí aktivačního stykače

Popis

Aktivační relé mechanické jednotky *arg* nesehnulo.

Dusledky

Mechanickou jednotku nelze spustit ručně ani automaticky.

Možné příčiny

Aktivační relé konfigurované v systému může být vadné nebo může být systém nesprávně konfigurován.

Doporučené postupy

- 1) Zkontrolujte stykač a přesvědčte se, zda jsou jeho přípojky správně zapojeny.
- 2) Zkontrolujte nastavení aktivačního relé v pohybové konfiguraci systému. Podrobný postup kontroly konfiguračního souboru naleznete v příručce pro řešení problémů.

37050, Přehřátí hlavního počítače

Popis

Teplota jednotky nebo procesoru hlavního počítače je příliš vysoká.

Dusledky

Systém může být poškozený.

Možné příčiny

Jednotka může být přetížena, její ventilátory mohou být nefunkční nebo může být omezeno proudění vzduchu.

Doporučené postupy

- 1) Zkontrolujte, zda ventilátory pracují.
- 2) Zkontrolujte, zda nic nebrání přívodu vzduchu k ventilátorům jednotky.

37053, Zkontrolujte napětí baterie CMOS

Popis

Baterie CMOS na desce počítače může být vybitá.

Dusledky

Po restartu systému bude resetován systémový čas. Při restartování systém použije nesprávné nastavení nebo nebude možné restart provést.

Možné příčiny

1. Systémový čas nebyl nikdy nastaven.
2. Baterie CMOS je vadná/vybitá.

Doporučené postupy

1. Nastavte systémový čas, restartuje systém vypínačem napájení a zkontrolujte, jestli je znovu hlášen tento elog.
2. Jestliže je tato chyba hlášena znovu, vyměňte baterii CMOS a nastavte systémový čas.

37054, Vadný ventilátor jednotky počítače

Popis

Ventilátory počítačové jednotky se točí příliš pomalu.

Dusledky

Tento stav nemá zatím žádné následky pro systém. Teplota počítačové jednotky poroste.

Pokračování na další straně

5 Řešení potíží na základě protokolu událostí

5.5 3 xxxx

Pokračování

Možné příčiny

Vadný ventilátor, kabeláž nebo napájení. Viz obvodové schéma.

Doporučené postupy

- 1) Zkontrolujte kabeláž ventilátoru počítačové jednotky.
- 2) Zkontrolujte ventilátor.
- 3) Zkontrolujte napájení ventilátoru.
- 4) V případě potřeby vyměňte vadnou komponentu.

37056, Chyba chladicího ventilátoru

Popis

Chladicí ventilátor se zastavil nebo se točí velmi pomalu (pomaleji než *arg* ot/min).

Doporučené postupy

1. Zkontrolujte kabely ventilátoru.
2. Vyměňte ventilátor.

37062, Varování napájecího zdroje počítačového modulu

Popis

Skutečná hodnota napětí *arg* V napájecího zdroje počítačového modulu je *arg* V. Tato hodnota je mimo povolený rozsah.

Dusledky

-

Možné příčiny

Nesprávnou hodnotu napětí může způsobovat jednotka napájecího zdroje, kabeláž, vstupní napětí napájecího zdroje nebo zatížení na výstupu. Viz příručka pro řešení problémů a obvodové schéma.

Doporučené postupy

- 1) Zkontrolujte všechny kabely vedoucí k jednotce napájecího zdroje.
- 2) Změřte hodnoty vstupního a výstupního napětí.
- 3) V případě potřeby vyměňte vadnou jednotku.

37069, Vadný záložní napájecí zdroj

Popis

Banka záložních baterií řídicího modulu, která dodává záložní napětí, je vadná.

Dusledky

Po vypnutí napájení nebudou uložena žádná systémová data, jedině když bude nejdříve provedeno "Vypnout hlavní počítač".

Možné příčiny

Příčinou může být závada na bance záložních baterií, kabeláži nebo nabíječe.

Pokračování na další straně

Doporučené postupy

Provedte "Vypnout hlavní počítač" před odpojením napájení nebo počkejte, až bude baterie dobít!

- 1) Zkontrolujte kabely a konektory banky záložních baterií.
- 2) Zkontrolujte banku záložních baterií.
- 3) Zkontrolujte napájecí zdroj.
- 4) V případě potřeby vyměňte vadnou jednotku.

37070, Přehřátí napájecího zdroje řídicího modulu

Popis

Teplota napájecího zdroje řídicího modulu je příliš vysoká.

Dusledky

System bude okamžitě vypnut.

Možné příčiny

Příčinou může být špatné chlazení, příliš vysoké zatížení napájecího zdroje nebo vadný napájecí zdroj.

Doporučené postupy

- 1) Zkontrolujte chladicí ventilátor.
- 2) Zkontrolujte výstupní výkon.
- 3) Pokud je některá jednotka vadná, vyměňte ji.

37074, Profukovací tlak je příliš nízký

Popis

Profukovací systém číslo *arg* přidružený k desce MIB (Manipulator Interface Board) *arg*.

Doporučené postupy

Zkontrolujte přívod vzduchu pro profukování a ověřte těsnost následujících komponent:

1. profukovací jednotka,
2. pružná hadice,
3. samotný manipulátor.

37075, Profukovací tlak je příliš vysoký

Popis

Profukovací systém číslo *arg* přidružený k desce MIB (Manipulator Interface Board) *arg*.

Doporučené postupy

Zkontrolujte profukovací jednotku a přívod vzduchu

37076, Nečekaně nízký průtok při profukování

Popis

Profukovací systém číslo *arg* přidružený k desce MIB (Manipulator Interface Board) *arg*.

Doporučené postupy

Zkontrolujte profukovací jednotku a přívod vzduchu. Najděte netěsnosti v profukovacím systému.

37077, Nečekaně vysoký průtok při profukování

Popis

Profukovací systém číslo *arg* přidružený k desce MIB (Manipulator Interface Board) *arg*.

Doporučené postupy

Zkontrolujte profukovací jednotku a přívod vzduchu.

37078, Hodnoty profukovacích časovačů se liší

Popis

Nepřijatelný rozdíl mezi profukovacími časovači desky PIB (Process Interface Board) a MIB (Manipulator Interface Board) *arg*.

Dusledky

Profukovací časovač bude restartován.

Doporučené postupy

1. Zkontrolujte kabely SIB (Serial Peripheral Interface).
2. Pokud je deska MIB vadná, vyměňte ji.
3. Pokud je deska PIB vadná, vyměňte ji.

37080, Konfigurace profukování není platná

Popis

Časový klíč profukování na desce MIB (Manipulator Interface Board) *arg* X19 není platný.

Dusledky

Bude použit výchozí čas (300 s).

Možné příčiny

Nesprávný nebo chybějící časový klíč profukování.

Doporučené postupy

1. Zkontrolujte, zda je správně nastaven časový klíč profukování.
2. Změňte časový klíč profukování.

37081, Hodnoty profukovacích časovačů se liší

Popis

Nepřijatelný rozdíl mezi firmware FPGA a CPLD a na profukovacích časovačích MIB (Manipulator Interface Board) *arg*.

Dusledky

Profukovací časovač bude restartován.

Doporučené postupy

Pokud je deska MIB vadná, vyměňte ji.

37082, Rozdíl mezi výstupy PIB a MIB

Popis

Desky PIB (Process Interface Board) a MIB (Manipulator Interface Board) *arg* nejsou v souladu, pokud jde o status výstupů pro profukovací relé a napájecí relé.

Dusledky

Sekvence profukování je restartována.

37083, Výpadek v profukovacím systému

Popis

Selhání profukování nahlásila deska MIB (Manipulator Interface Board) *arg*. Systém profukování detekoval pomocí snímačů, že tlak není v pořádku. Motory a zařízení pro nanášení barvy jsou vypnuty a hlavní počítač může být informován o odpojení jednotky SMU (Serial Measurement Unit). To závisí na načasování signálu.

Dusledky

Motory a zařízení pro nanášení barvy jsou vypnuty, běhový řetězec je otevřen a možná je rovněž odpojena jednotka SMU.

Doporučené postupy

1. Zkontrolujte přívod vzduchu.
2. Zkontrolujte, zda nejsou blokovány větrací otvory.
3. Zkontrolujte snímače profukování a jejich kabeláž.

37090, Přehřátí, snímač *arg*

Popis

Bylo rozpoznáno přehřátí systému na desce MCOB (Manipulator Controller Board) *arg*. Snímače 1-7: motor 1-7. Snímač 8: sériová měřicí deska. Byl přerušen běhový řetězec.

Doporučené postupy

Počkejte, dokud přehřátý motor nebo zařízení nevychladne.

37094, Chyba aktivace spojení

Popis

Nelze aktivovat spojení *arg*. Vstup spojovacího relé *arg* udává nepřítomnost spojení.

Doporučené postupy

1. Zkontrolujte, zda je připojena mechanická jednotka.
2. Zkontrolujte nastavení vstupního signálu spojovacího relé.

Pokračování na další straně

5 Řešení potíží na základě protokolu událostí

5.5 3 xxxx

Pokračování

37095, Porucha napájení brzd

Popis

Modul monitorující napájení brzd desky MCOB (Manipulator Controller Board) *arg* detekoval selhání signálu napájení a zapnul všechny brzdy.

Doporučené postupy

1. Zkontrolujte napájení brzd na desce MCOB.
2. Zkontrolujte relé napájení brzd v řadiči.
3. Zkontrolujte případné poruchy signálu napájení brzd na desce MCOB.
4. Zkontrolujte, zda není zkrat v obvodech brzd.

37096, Porucha napájení brzd

Popis

Modul monitorující napájení brzd desky MCOB/MCB (Manipulator Controller Board) *arg* detekoval selhání signálu napájení a zapnul všechny brzdy.

Doporučené postupy

1. Zkontrolujte napájení brzd na desce MCOB/MCB.
2. Zkontrolujte napájení brzd ze zdroje v řadiči.
3. Zkontrolujte případné poruchy signálu napájení brzd na desce MCOB/MCB.
4. Zkontrolujte, zda není zkrat v obvodech brzd.

37097, Zkrat v obvodu brzdy

Popis

Modul monitorující brzdy desky MCOB/MCB (Manipulator Controller Board) *arg* detekoval zkrat na ose *arg* a zapnul všechny brzdy.

Doporučené postupy

1. Najděte zkrat v obvodech brzd.

37098, Přerušovaný obvod brzdy

Popis

Modul monitorující brzdy na desce MCOB/MCB (Manipulator Controller Board) *arg* detekoval přerušovaný obvod na ose *arg* a zapnul všechny brzdy.

Doporučené postupy

1. Najděte místo přerušování obvodu brzd.

37099, Přehřátí, snímač *arg*

Popis

Bylo rozpoznáno přehřátí systému na desce MCOB (Manipulator Controller Board) *arg*. Snímače kontrolují motory, jednotky SMU

Pokračování na další straně

(Serial Measurement Unit) nebo procesní vybavení. Byl přerušen běhový řetězec.

Snímače 1-8: Motory robota 1-8. Snímač 9: jednotka SMU.

Snímače 10-14: procesní vybavení 1-5. Podrobnější informace vyhledejte v aktuální konfiguraci robota.

Doporučené postupy

Počkejte, dokud přehřátý motor nebo zařízení nevychladne.

37100, Chyba flash disku u V/V uzlu

Popis

Název flash disku: *arg*

Funkce flash disku: *arg*

Popis chyby: *arg*

Doporučené postupy

Ohlašte chybu.

37101, Selhání brzdy

Popis

Nepodařilo se aktivovat brzdy mechanické jednotky *arg*.

Dusledky

Při vypnutí motorů může mechanická jednotka zkolabovat.

Možné příčiny

Konfigurace brzdových relé může být nesprávná nebo může být vadné brzdové relé. Pokud používáte externí brzdové relé, musí být toto relé správně definováno v souboru s pohybovou konfigurací.

Doporučené postupy

- 1) Zkontrolujte, zda je v konfiguračním souboru správně definováno externí brzdové relé (pokud je použito).
- 2) Zkontrolujte, zda je v konfiguračním souboru V/V správně definován odpovídající V/V signál. Podrobný postup kontroly konfiguračních souborů naleznete v příručce pro řešení problémů.

37102, Varování napájecího zdroje, nesprávná hodnota 24V COOL

Popis

Výstupní hodnota 24V COOL napájecího zdroje řídicího modulu je mimo rozsah.

Dusledky

Tento stav nemá zatím žádné následky pro systém.

Možné příčiny

Nesprávná hodnota napětí může být způsobena kabeláží jednotky napájecího zdroje řídicího modulu nebo zatížením na

výstupu. Informace o napájecích zdrojích naleznete v příručce pro řešení problémů a v obvodovém schématu.

Doporučené postupy

- 1) Zkontrolujte veškerou kabeláž napájecího zdroje řídicího modulu.
- 2) Zkontrolujte hodnotu výstupního napětí, a pokud je některá jednotka vadná, vyměňte ji.

37103, Varování napájecího zdroje, nesprávná hodnota 24V SYS

Popis

Výstupní hodnota 24V SYS napájecího zdroje řídicího modulu je mimo rozsah.

Dusledky

Tento stav nemá zatím žádné následky pro systém.

Možné příčiny

Nesprávná hodnota napětí může být způsobena jednotkou napájecího zdroje řídicího modulu, kabeláží nebo zatížením na výstupu. Informace o napájecích zdrojích naleznete v příručce pro řešení problémů a v obvodovém schématu.

Doporučené postupy

- 1) Zkontrolujte veškerou kabeláž napájecího zdroje řídicího modulu.
- 2) Zkontrolujte hodnotu výstupního napětí, a pokud je některá jednotka vadná, vyměňte ji.

37104, Není k dispozici záložní napětí!

Popis

Banka záložních baterií udržující záložní napětí je nefunkční.

Dusledky

Po vypnutí napájení musí být proveden restart typu B. Při vypnutí nebudou uloženy žádné změny systémových dat.

Možné příčiny

Příčinou může být závada na bance záložních baterií, kabeláži nebo nabíječe.

Doporučené postupy

Než budete pokračovat v práci se systémem, proveďte řízené vypnutí a zajistěte tak správné uložení všech systémových dat.

- 1) Zkontrolujte kabely a konektory banky záložních baterií.
- 2) Zkontrolujte banku záložních baterií.
- 3) Zkontrolujte napájecí zdroj.
- 4) V případě potřeby vyměňte vadnou jednotku.

37105, Obnovena komunikace s napájecím zdrojem

Popis

Hlavní počítač obnovil komunikaci s napájecím zdrojem řídicího modulu.

37106, Nízká hodnota napětí banky záložních baterií

Popis

Napětí banky záložních baterií počítačové jednotky je příliš nízké, takže nezaručuje správnou funkci.

Dusledky

Tento stav nemá zatím žádné následky pro systém. Při vypnutí nebudou uloženy žádné změny systémových dat.

Možné příčiny

Příčinou může být závada na bance záložních baterií, kabeláži nebo nabíječe.

Doporučené postupy

Než budete pokračovat v práci se systémem, proveďte řízené vypnutí a zajistěte tak správné uložení všech systémových dat.

- 1) Zkontrolujte kabely a konektory banky záložních baterií.
- 2) Zkontrolujte banku záložních baterií.
- 3) Zkontrolujte napájecí zdroj.
- 4) V případě potřeby vyměňte vadnou jednotku.

37107, Vadná banka záložních baterií

Popis

Banka záložních baterií řídicího modulu, která udržuje záložní napětí, je nefunkční.

Dusledky

V případě vypnutí napájení musí být proveden restart typu B. Při vypnutí nebude vytvořena žádná záloha.

Možné příčiny

Příčinou může být závada na bance záložních baterií, kabeláži nebo nabíječe.

Doporučené postupy

Než budete pokračovat v práci se systémem, proveďte řízené vypnutí a zajistěte tak správné uložení všech systémových dat.

- 1) Zkontrolujte kabel a konektor banky záložních baterií.
- 2) Zkontrolujte banku záložních baterií.
- 3) V případě potřeby vyměňte vadnou jednotku.

5 Řešení potíží na základě protokolu událostí

5.5 3 xxxx

Pokračování

37108, Ztráta komunikace: napájecí zdroj a počítač

Popis

Hlavní počítač ztratil možnost komunikace s napájecím zdrojem řídicího modulu.

Dusledky

Hlavní počítač nemůže načíst informace o stavu ani vypnout napájecí zdroj. Při vypnutí nebudou uloženy žádné změny systémových dat.

Možné příčiny

Kabel USB mezi hlavním počítačem a napájecím zdrojem řídicího modulu může být vadný nebo odpojený nebo může být poškozen napájecí zdroj.

Doporučené postupy

Než budete pokračovat v práci se systémem, proveďte řízení vypnutí a zajistěte tak správné uložení všech systémových dat.

- 1) Zkontrolujte kabeláž a konektory napájecího zdroje řídicího modulu.
- 2) Zkontrolujte jednotku napájecího zdroje, a pokud je některá jednotka vadná, vyměňte ji.

37200, Porucha napájení: napájení nouzového zastavení

Popis

Porucha napájení 24 V pro nouzové zastavení. Zpětná vazba od desky SIB (Safety Interface Board).

Dusledky

Systém přechází do stavu SYS HALT.

Doporučené postupy

1. Zkontrolujte kabely a propojení.
2. Zkontrolujte zdroje napájení.

37201, Porucha napájení: napájení 24 V pro funkci Failsafe

Popis

Porucha napájení 24 V pro funkci Failsafe. Zpětná vazba od desky SIB (Safety Interface Board).

Dusledky

Systém přechází do stavu SYS HALT.

Doporučené postupy

1. Zkontrolujte kabely a propojení.
2. Zkontrolujte zdroje napájení.

Pokračování na další straně

198

37202, Porucha napájení: napájení 24 V pro V/V

Popis

Porucha napájení 24 V pro V/V. Zpětná vazba od desky SIB (Safety Interface Board).

Dusledky

Systém přechází do stavu SYS HALT.

Doporučené postupy

1. Zkontrolujte kabely a propojení.
2. Zkontrolujte zdroje napájení.

37203, Porucha napájení: napájení 24 V pro systém

Popis

Chyba napájení je hlášena při poklesu 24V napětí pro systém pod 18 V. Zpětná vazba od desky MIB (Manipulator Interface Board) *arg* .

Dusledky

Systém přechází do stavu SYS HALT.

Doporučené postupy

1. Zkontrolujte kabely a propojení.
2. Zkontrolujte zdroje napájení.

37204, Porucha napájení: napájení 24 V pro V/V

Popis

Chyba napájení je hlášena při poklesu 24V napětí pro V/V pod 18 V. Zpětná vazba od desky MIB (Manipulator Interface Board) *arg* .

Dusledky

Systém přechází do stavu SYS HALT.

Doporučené postupy

1. Zkontrolujte kabely a propojení.
2. Zkontrolujte zdroje napájení.

37205, Porucha napájení: napájení 12 V pro profukování

Popis

Chyba napájení je hlášena při poklesu 12V napětí pro profukování pod 10,8 V. Zpětná vazba od desky MIB (Manipulator Interface Board) *arg* .

Dusledky

Systém přechází do stavu SYS HALT.

Doporučené postupy

1. Zkontrolujte kabely a propojení.

Návod k použití - Řešení problémů, IRC5
3HAC020738-014 Revize: T

2. Zkontrolujte zdroje napájení.

37206, Porucha napájení: Napájení 12 V pro FlexPendant

Popis

Porucha napájení na napájecím napětí 12 V pro FlexPendant. Zpětná vazba od desky PIB (Pendant Interface Board).

Dusledky

Systém přechází do stavu SYS HALT.

Doporučené postupy

1. Zkontrolujte kabely a propojení.
2. Zkontrolujte zdroje napájení.

37207, Baterie je vybitá

Popis

Do úplného vybití baterie na sériové měřicí desce (SMB, Serial Measurement Board) zbývají méně než 2 měsíce. Tato lhůta začíná prvním zobrazením této zprávy. Baterie je umístěna na desce MIB (Manipulator Interface Board).

Doporučené postupy

Vyměňte baterii na desce MIB.

37208, Přehřátí transformátoru

Popis

Teplota v transformátoru je příliš vysoká.

Dusledky

Systém přechází do stavu SYS HALT.

Možné příčiny

Jednotka může být přetížena, její ventilátory mohou být nefunkční nebo může být omezeno proudění vzduchu.

Doporučené postupy

- 1) Zkontrolujte, zda ventilátory pracují.
- 2) Zkontrolujte, zda nic neblokuje přístup vzduchu k ventilátorům jednotky.

37209, Přehřátí řadiče

Popis

Teplota v řadiči je příliš vysoká.

Dusledky

Systém přechází do stavu SYS HALT.

Možné příčiny

Jednotka může být přetížena, její ventilátory mohou být nefunkční nebo může být omezeno proudění vzduchu.

Doporučené postupy

- 1) Zkontrolujte, zda ventilátory pracují.
- 2) Zkontrolujte, zda nic neblokuje přístup vzduchu k ventilátorům jednotky.

37210, Porucha na stykači KM1

Popis

Na stykači motoru KM1 se vyskytla chyba.

Dusledky

Systém přechází do stavu SYS HALT.

Doporučené postupy

1. Zkontrolujte kabely a propojení.
2. Zkontrolujte stykač.

37211, Porucha na stykači KM2

Popis

Na stykači motoru KM2 se vyskytla chyba.

Dusledky

Systém přechází do stavu SYS HALT.

Doporučené postupy

1. Zkontrolujte kabely a propojení.
2. Zkontrolujte stykač.

37212, Porucha na stykači KM101

Popis

Na stykači motoru KM101 se vyskytla chyba.

Dusledky

Systém přechází do stavu SYS HALT.

Doporučené postupy

1. Zkontrolujte kabely a propojení.
2. Zkontrolujte stykač.

37213, Porucha na stykači KM102

Popis

Na stykači motoru KM102 se vyskytla chyba.

Dusledky

Systém přechází do stavu SYS HALT.

Doporučené postupy

1. Zkontrolujte kabely a propojení.
2. Zkontrolujte stykač.

Pokračování na další straně

5 Řešení potíží na základě protokolu událostí

5.5 3 xxxx

Pokračování

37214, Konflikt zpětné vazby běhového řetězce 1

Popis

Desky SIB (Safety Interface Board) a MIB (Manipulator Interface Board) *arg* hlásí rozdíl v signálech zpětné vazby běhového řetězce 1.

Dusledky

Systém přechází do stavu SYS HALT.

Doporučené postupy

1. Zkontrolujte kabely a připojení.
2. Pokud je deska SIB vadná, vyměňte ji.
3. Pokud je deska MIB vadná, vyměňte ji.

37215, Konflikt zpětné vazby běhového řetězce 2

Popis

Desky SIB (Safety Interface Board) a MIB (Manipulator Interface Board) *arg* hlásí rozdíl v signálech zpětné vazby běhového řetězce 2.

Dusledky

Systém přechází do stavu SYS HALT.

Doporučené postupy

1. Zkontrolujte kabely a připojení.
2. Pokud je deska SIB vadná, vyměňte ji.
3. Pokud je deska MIB vadná, vyměňte ji.

37216, Konflikt zpětné vazby brzdového řetězce 1

Popis

Desky SIB (Safety Interface Board) a MIB (Manipulator Interface Board) *arg* hlásí rozdíl v signálech zpětné vazby brzdového řetězce 1.

Dusledky

Systém přechází do stavu SYS HALT.

Doporučené postupy

1. Zkontrolujte kabely a připojení.
2. Pokud je deska SIB vadná, vyměňte ji.
3. Pokud je deska MIB vadná, vyměňte ji.

37217, Konflikt zpětné vazby brzdového řetězce 2

Popis

Desky SIB (Safety Interface Board) a MIB (Manipulator Interface Board) *arg* hlásí rozdíl v signálech zpětné vazby brzdového řetězce 2.

Dusledky

Systém přechází do stavu SYS HALT.

Doporučené postupy

1. Zkontrolujte kabely a připojení.
2. Pokud je deska SIB vadná, vyměňte ji.
3. Pokud je deska MIB vadná, vyměňte ji.

37218, Konflikt zpětné vazby řetězce vázaného zamykání skříně 1

Popis

Desky SIB (Safety Interface Board) a MIB (Manipulator Interface Board) *arg* hlásí rozdíl v signálech zpětné vazby řetězce vázaného zamykání skříně 1.

Dusledky

Systém přechází do stavu SYS HALT.

Doporučené postupy

1. Zkontrolujte kabely a připojení.
2. Pokud je deska SIB vadná, vyměňte ji.
3. Pokud je deska MIB vadná, vyměňte ji.

37219, Konflikt zpětné vazby řetězce vázaného zamykání skříně 2

Popis

Desky SIB (Safety Interface Board) a MIB (Manipulator Interface Board) *arg* hlásí rozdíl v signálech zpětné vazby řetězce vázaného zamykání skříně 2.

Dusledky

Systém přechází do stavu SYS HALT.

Doporučené postupy

1. Zkontrolujte kabely a připojení.
2. Pokud je deska SIB vadná, vyměňte ji.
3. Pokud je deska MIB vadná, vyměňte ji.

Pokračování na další straně

37220, Konflikt zpětné vazby řetězce 1 vázaného zamykání HV

Popis

Desky SIB (Safety Interface Board) a MIB (Manipulator Interface Board) *arg* hlásí rozdíl v signálech zpětné vazby řetězce vázaného zamykání vysokého napětí 1.

Dusledky

Systém přechází do stavu SYS HALT.

Doporučené postupy

1. Zkontrolujte kabely a připojení.
2. Pokud je deska SIB vadná, vyměňte ji.
3. Pokud je deska MIB vadná, vyměňte ji.

37221, Konflikt zpětné vazby řetězce 2 vázaného zamykání HV

Popis

Desky SIB (Safety Interface Board) a MIB (Manipulator Interface Board) *arg* hlásí rozdíl v signálech zpětné vazby řetězce vázaného zamykání vysokého napětí 2.

Dusledky

Systém přechází do stavu SYS HALT.

Doporučené postupy

1. Zkontrolujte kabely a připojení.
2. Pokud je deska SIB vadná, vyměňte ji.
3. Pokud je deska MIB vadná, vyměňte ji.

37222, Konflikt zpětné vazby řetězce vázaného zamykání systému 2

Popis

Desky SIB (Safety Interface Board) a MIB (Manipulator Interface Board) *arg* hlásí rozdíl v signálech zpětné vazby řetězce vázaného zamykání systému 2.

Dusledky

Systém přechází do stavu SYS HALT.

Doporučené postupy

1. Zkontrolujte kabely a připojení.
2. Pokud je deska SIB vadná, vyměňte ji.
3. Pokud je deska MIB vadná, vyměňte ji.

37223, Konflikt zpětné vazby řetězce hlavního relé

Popis

Desky SIB (Safety Interface Board) a MIB (Manipulator Interface Board) *arg* hlásí rozdíl v signálech zpětné vazby řetězce hlavního relé.

Dusledky

Systém přechází do stavu SYS HALT.

Doporučené postupy

1. Zkontrolujte kabely a připojení.
2. Pokud je deska SIB vadná, vyměňte ji.
3. Pokud je deska MIB vadná, vyměňte ji.

37224, Konflikt řetězce vázaného zamykání skříně 1

Popis

Rozdíl u řetězce vázaného zamykání skříně 1 mezi vstupními a výstupními signály na desce SIB (Safety Interface Board).

Dusledky

Aktivační řetězec nanášení barvy se přeruší.

Doporučené postupy

1. Zkontrolujte kabely a propojení.
2. Pokud je deska SIB vadná, nahradte ji.

37225, Konflikt řetězce vázaného zamykání skříně 2

Popis

Rozdíl u řetězce vázaného zamykání skříně 2 mezi vstupními a výstupními signály na desce SIB (Safety Interface Board).

Dusledky

Aktivační řetězec nanášení barvy se přeruší.

Doporučené postupy

1. Zkontrolujte kabely a propojení.
2. Pokud je deska SIB vadná, nahradte ji.

37226, Konflikt řetězce 1 vázaného zamykání HV

Popis

Rozdíl u řetězce 1 vázaného zamykání vysokého napětí mezi vstupními a výstupními signály na desce SIB (Safety Interface Board).

Dusledky

Aktivační řetězec nanášení barvy se přeruší.

Pokračování na další straně

5 Řešení potíží na základě protokolu událostí

5.5 3 xxxx

Pokračování

Doporučené postupy

1. Zkontrolujte kabely a propojení.
2. Pokud je deska SIB vadná, nahradte ji.

37227, Konflikt řetězce 2 vázaného zamykání HV

Popis

Rozdíl u řetězce 2 vázaného zamykání vysokého napětí mezi vstupními a výstupními signály na desce SIB (Safety Interface Board).

Dusledky

Aktivační řetězec nanášení barvy se přeruší.

Doporučené postupy

1. Zkontrolujte kabely a propojení.
2. Pokud je deska SIB vadná, nahradte ji.

37228, Konflikt řetězce vázaného zamykání skříně z desky SIB

Popis

Je otevřen pouze jeden ze dvou řetězců vázaného zamykání skříně. Ohlášeno deskou SIB (Safety Interface Board).

Dusledky

Aktivační řetězec nanášení barvy se přeruší.

Doporučené postupy

Pokud je deska SIB vadná, vyměňte ji.

37229, Konflikt řetězce vázaného zamykání vysokého napětí z desky SIB

Popis

Je otevřen pouze jeden ze dvou řetězců vázaného zamykání vysokého napětí. Ohlášeno deskou SIB (Safety Interface Board).

Dusledky

Aktivační řetězec nanášení barvy se přeruší.

Doporučené postupy

Pokud je deska SIB vadná, vyměňte ji.

37230, Varování výkonu brzd

Popis

Cyklická kontrola brzd udává, že brzda pro mechanickou jednotku *arg*, osa č. *arg* nemá plný brzdny moment.

Dusledky

Toto je pouze varování a není nutné provádět žádné bezprostřední akce.

37231, Chyba výkonu brzd

Popis

Cyklická kontrola brzd udává, že brzda pro mechanickou jednotku *arg*, osa č. *arg* nemá plný brzdny moment.

Dusledky

VAROVÁNÍ: Výkon brzdy je pro tuto osu příliš malý.

Dokud se neobnoví požadovaný brzdny moment brzdy, bude možný pohyb robota pouze určenou ruční sníženou maximální rychlostí („Reduced max speed (mm/s)“) podle nastavení konfigurátoru pro cyklickou kontrolu brzd.

Doporučené postupy

- 1) Proveďte znovu cyklickou kontrolu brzdy.
- 2) Vyměňte motor s jeho brzdou.

37232, Chybná konfigurace cyklické kontroly brzd

Popis

Cyklická kontrola brzd zjistila, že mechanická brzda pro mechanickou jednotku *arg*, osa č. *arg* nemá definovaný požadovaný brzdící moment.

Dusledky

Cyklická kontrola brzd bude pokračovat, ale pro tuto osu nebude možné provést platnou kontrolu brzd.

Možné příčiny

Data konfigurace pohybu nejsou pro tuto osu správně nastavena.

Doporučené postupy

Data konfigurace pohybu nejsou pro tuto osu správně nastavena:

- 1) Určete hodnotu pro parametr `max_static_arm_torque`, jestliže osa má být testována.
- 2) Deaktivujte cyklickou kontrolu brzdy v konfiguraci pohybu, jestliže osa nebude testována.

37233, Chybná konfigurace cyklické kontroly brzd

Popis

Cyklická kontrola brzd zjistila, že mechanická brzda pro mechanickou jednotku *arg*, osa č. *arg* by měla být testována podle konfigurace. Aktuální mechanická jednotka však nemůže být zahrnuta do bezpečnostního řadiče, protože je povolena aktivace/deaktivace za běhu.

Pokračování na další straně

Dusledky

Cyklická kontrola brzd bude pokračovat další mechanickou jednotkou.

Možné příčiny

Data konfigurace pohybu nejsou pro tuto osu správně nastavena.

Doporučené postupy

Data konfigurace pohybu nejsou pro tuto osu správně nastavena:

- 1) Byla určena cyklická kontrola brzdy, ale neměla by se provádět pro tuto osu
- 2) Mechanická jednotka musí být aktivní při startu a deaktivace nesmí být povolena.

37234, Varování výkonu brzd

Popis

Cyklická kontrola brzd udává, že mechanická brzda pro mechanickou jednotku *arg*, osa č. *arg* nemá plný brzdňý moment.

Dusledky

Toto je pouze varování a není nutné provádět žádné bezprostřední akce.

37235, Chyba výkonu brzd

Popis

Cyklická kontrola brzd udává, že mechanická brzda pro mechanickou jednotku *arg*, osa č. *arg* má příliš malý brzdňý moment.

Dusledky

VAROVÁNÍ: Výkon brzdy je pro tuto osu příliš malý.

Doporučené postupy

- 1) Provedte znovu kontrolu brzdy.
- 2) Vyměňte motor s jeho brzdou.

37236, Chybná konfigurace kontroly brzd

Popis

Kontrola brzd zjistila, že mechanická brzda pro mechanickou jednotku *arg*, osa č. *arg* by měla být otestována. Aktuální mechanická jednotka však nemůže být zahrnuta do testu, protože je povolena aktivace/deaktivace za běhu.

Dusledky

Kontrola brzd bude pokračovat dalšími mechanickými jednotkami.

Možné příčiny

Data konfigurace pohybu nejsou pro tuto osu správně nastavena.

Doporučené postupy

Data konfigurace pohybu nejsou pro tuto osu správně nastavena:

- 1) Byla určena kontrola brzd, ale neměla by se provádět pro tuto osu
- 2) Mechanická jednotka musí být aktivní při startu a deaktivace nesmí být povolena.

37240, Konflikt řetězce vázaného zamykání skříně z desky MIB

Popis

Je přerušen pouze jeden ze dvou řetězců vázaného zamykání skříně. Zprávu vyslala deska MIB (Manipulator Interface Board) *arg*.

Dusledky

Aktivační řetězec nanášení barvy se přeruší.

Doporučené postupy

Pokud je deska MIB vadná, vyměňte ji.

37241, Konflikt řetězce vázaného zamykání HV z desky MIB

Popis

Je přerušen pouze jeden ze dvou řetězců vázaného zamykání vysokého napětí (HV). Zprávu vyslala deska MIB (Manipulator Interface Board) *arg*.

Dusledky

Aktivační řetězec nanášení barvy se přeruší.

Doporučené postupy

Pokud je deska MIB vadná, vyměňte ji.

37242, Konflikt běhových řetězců z desky SIB

Popis

Z desky SIB (Safety Interface Board) byl přijat pouze jeden ze dvou signálů zpětné vazby přerušeni běhových řetězců.

Dusledky

Systém přechází do stavu SYS HALT.

Doporučené postupy

Pokud je deska SIB vadná, vyměňte ji.

5 Řešení potíží na základě protokolu událostí

5.5 3 xxxx

Pokračování

37243, Konflikt brzdových řetězců z desky SIB

Popis

Z desky SIB (Safety Interface Board) byl přijat pouze jeden z dvou signálů o přerušení brzdových řetězců.

Dusledky

Systém přechází do stavu SYS HALT.

Doporučené postupy

Pokud je deska SIB vadná, vyměňte ji.

37244, Konflikt běhových řetězců z desky MIB arg

Popis

Z desky MIB (Manipulator Interface Board) byl přijat pouze jeden ze dvou signálů zpětné vazby přerušení běhových řetězců.

Dusledky

Systém přechází do stavu SYS HALT.

Doporučené postupy

Pokud je deska MIB vadná, vyměňte ji.

37245, Konflikt brzdových řetězců z desky MIB arg

Popis

Z desky MIB (Manipulator Interface Board) byl přijat pouze jeden ze dvou signálů zpětné vazby přerušení brzdových řetězců.

Dusledky

Systém přechází do stavu SYS HALT.

Doporučené postupy

Pokud je deska MIB vadná, vyměňte ji.

37246, Konflikt relé nouzového zastavení

Popis

Deska SIB (Safety Interface Board) vyslala zprávu o přerušení pouze jednoho ze dvou nouzových řetězců.

Dusledky

Systém setrvává ve stavu nouzového zastavení.

Doporučené postupy

1. Stiskněte tlačítko nouzového zastavení a resetujte nouzové zastavení ještě jednou.
2. Pokud je deska SIB vadná, nahraďte ji.

37247, Porucha cirkulačního ventilátoru arg

Popis

Cirkulační ventilátor pro pohybové systémy v zadní části skříně se zastavil nebo se otáčí velmi pomalu.

Dusledky

Dojde ke zvýšení teploty pohybových systémů.

Možné příčiny

Vadný ventilátor, kabeláž nebo napájení. Viz obvodové schéma.

Doporučené postupy

1. Zkontrolujte kabely ventilátoru.
2. Zkontrolujte napájecí zdroj.
3. Zkontrolujte ventilátor.

37248, Porucha cirkulačního ventilátoru arg

Popis

Cirkulační ventilátor v přední části skříně se zastavil nebo se otáčí velmi pomalu.

Dusledky

Teplota ve skříně se zvýší.

Možné příčiny

Vadný ventilátor, kabeláž nebo napájení. Viz obvodové schéma.

Doporučené postupy

1. Zkontrolujte kabely ventilátoru.
2. Zkontrolujte napájecí zdroj.
3. Zkontrolujte ventilátor.

37249, Výpadek v obvodech nouzového zastavení

Popis

V průběhu několika milisekund byly detekovány dvě nebo více změn stavu signálu. Tato zpráva je velmi pravděpodobně způsobena chybným připojením v obvodech ES_INPUT.

Dusledky

Je možné, že motory a zařízení pro nanášení barvy jsou vypnuty.

Doporučené postupy

Ověřte v bezpečnostním systému kabely a připojení pro ES_INPUT.

Pokračování na další straně

37250, Výpadek v obvodu automatického zastavení

Popis

V průběhu několika milisekund byly detekovány dvě nebo více změn stavu signálu. Tato zpráva je velmi pravděpodobně způsobena chybným připojením v obvodech MODE_STOP.

Dusledky

Je možné, že motory jsou vypnuty.

Doporučené postupy

Ověřte v bezpečnostním systému kabely a připojení pro Auto_Mode_Stop (nebo Test_Mode_Stop / aktivační zařízení).

37251, Výpadek v obvodu zpožděného zastavení

Popis

V průběhu několika milisekund byly detekovány dvě nebo více změn stavu signálu. Tato zpráva je velmi pravděpodobně způsobena chybným připojením v obvodech DLY_STOP.

Dusledky

Je možné, že motory jsou vypnuty.

Doporučené postupy

Ověřte v bezpečnostním systému kabely a připojení pro DLY_STOP.

37252, Výpadek v obvodu obecného zastavení

Popis

V průběhu několika milisekund byly detekovány dvě nebo více změn stavu signálu. Tato zpráva je velmi pravděpodobně způsobena chybným připojením v obvodech GM_STOP.

Dusledky

Je možné, že motory jsou vypnuty.

Doporučené postupy

Ověřte v bezpečnostním systému kabely a připojení pro GM_STOP.

37253, Výpadek v běhovém řetězci na desce SIB

Popis

V průběhu několika milisekund byly detekovány dvě nebo více změn stavu signálu. Tato zpráva je velmi pravděpodobně způsobena chybným připojením v obvodech běhových řetězců desky SIB (Safety Interface Board).

Dusledky

Je možné, že motory jsou vypnuty.

Doporučené postupy

1. Ověřte v bezpečnostním systému kabely a připojení.
2. Ověřte další chybové zprávy pro externí připojení (vázané zamykání).

37254, Výpadek v běhovém řetězci na desce MIB

Popis

V průběhu několika milisekund byly detekovány dvě nebo více změn stavu signálu. Tato zpráva je velmi pravděpodobně způsobena chybným připojením v obvodech běhových řetězců desky MIB (Manipulator Interface Board).

Dusledky

Je možné, že motory pro CBS a pohyb CBS jsou vypnuty.

Doporučené postupy

1. Ověřte v bezpečnostním systému kabely a připojení.
2. Ověřte další chybové zprávy pro externí připojení (vázané zamykání).

37255, Výpadek v obvodu vázaného zamykání skříně

Popis

V průběhu několika milisekund byly detekovány dvě nebo více změn stavu signálu. Tato zpráva je velmi pravděpodobně způsobena chybným připojením v obvodech vázaného zamykání skříně.

Dusledky

Je možné, že zařízení pro nanášení barvy jsou vypnuta.

Doporučené postupy

Ověřte v bezpečnostním systému kabely a připojení pro vázané zamykání skříně.

37256, Výpadek v obvodu vázaného zamykání vysokého napětí

Popis

V průběhu několika milisekund byly detekovány dvě nebo více změn stavu signálu. Tato zpráva je velmi pravděpodobně způsobena chybným připojením v obvodech vázaného vysokého napětí.

Dusledky

Je možné, že vysoké napětí je vypnuto.

Doporučené postupy

Ověřte v bezpečnostním systému kabely a připojení pro vázané zamykání vysokého napětí.

Pokračování na další straně

5 Řešení potíží na základě protokolu událostí

5.5 3 xxxx

Pokračování

37257, Výpadek v obvodu vázaného zamykání systému 2

Popis

V průběhu několika milisekund byly detekovány dvě nebo více změn stavu signálu. Tato zpráva je velmi pravděpodobně způsobena chybným připojením v obvodech vázaného zamykání systému 2.

Dusledky

Je možné, že zařízení pro nanášení barvy jsou vypnuta.

Doporučené postupy

Ověřte v bezpečnostním systému kabely a připojení pro vázané zamykání systému 2.

37258, Výpadek v obvodu vázaného zamykání procesu

Popis

V průběhu několika milisekund byly detekovány dvě nebo více změn stavu signálu. Tato zpráva je velmi pravděpodobně způsobena chybným připojením v obvodech vázaného zamykání procesu.

Dusledky

Je možné, že zařízení pro nanášení barvy jsou vypnuta.

Doporučené postupy

Ověřte v bezpečnostním systému kabely a připojení pro vázané zamykání procesu.

37259, Výpadek v obvodu vázaného zamykání AUX

Popis

V průběhu několika milisekund byly detekovány dvě nebo více změn stavu signálu. Tato zpráva je velmi pravděpodobně způsobena chybným připojením v obvodech běhového řetězce AUX. Normálně se používá pro dvířka systému CBS (Cartridge Bell System).

Dusledky

Je možné, že motory pro systém 2 a pohyb jsou vypnuty.

Doporučené postupy

Ověřte v bezpečnostním systému kabely a připojení pro běhový řetězec AUX.

37260, Porucha pohonu brzd

Popis

Modul monitorující brzdy desky MCOB (Manipulator Controller Board) *arg* detekoval poruchu pohonu na ose *arg* a zapnul všechny brzdy.

Doporučené postupy

1. Zkontrolujte nebo vyměňte desku MCOB.

37261, Porucha cirkulačního ventilátoru

Popis

Cirkulační ventilátor pro PDB se zastavil nebo se otáčí velmi pomalu.

Dusledky

Teplota distribuční desky napájení (PDB) stoupne.

Možné příčiny

Vadný ventilátor, kabeláž nebo napájení. Viz obvodové schéma!

Doporučené postupy

1. Zkontrolujte kabely ventilátoru.
2. Zkontrolujte napájecí zdroj.
3. Zkontrolujte ventilátor.

37501, Neznámý souborový systém: zařízení USB

Popis

Typ souborového systému na zařízení USB s logickou jednotkou *arg* není podporován.

Dusledky

Přístup k zařízení USB s logickou jednotkou *arg* není možný. Souborový systém je typu *arg*. Přístup k souborům v zařízení USB s logickým číslem *arg* nebude možný.

Možné příčiny

Formát dotyčného souborového systému není podporován.

Doporučené postupy

Zformátujte zařízení USB se souborovým systémem FAT32.

37502, Velkokapacitní paměťové zařízení odebráno

Popis

Velkokapacitní paměťové zařízení bylo odebráno.

Dusledky

Systém přejde do stavu selhání systému. Souborový systém velkokapacitního paměťového zařízení může být poškozen. Soubory na velkokapacitním paměťovém zařízení mohou být

Pokračování na další straně

poškozeny. Přístup k souborům na velkokapacitním paměťovém zařízení nebude možný.

Možné příčiny

Velkokapacitní paměťové zařízení bylo odebráno nebo u něj došlo k poruše.

Doporučené postupy

Zkontrolujte, zda je velkokapacitní paměťové zařízení spolehlivě připojeno. Pokud problém přetrvává, vyzkoušejte jiné zařízení.

37503, Systémová chyba souboru velkokapacitní paměti

Popis

Systémová chyba souboru velkokapacitní paměti.

Důsledky

V souborovém systému byla zjištěna chyba. Chyba byla opravena. Oprava by měla vést k chybějícímu souboru (souborům).

Možné příčiny

Velkokapacitní paměťové zařízení bylo odebráno nebo u něj došlo k poruše.

Doporučené postupy

Pokud problém přetrvává, vyzkoušejte jiné zařízení.

37504, Systémová chyba souboru velkokapacitní paměti

Popis

Systémová chyba souboru velkokapacitní paměti.

Důsledky

Systém přejde do stavu selhání systému. Souborový systém velkokapacitního paměťového zařízení může být poškozen. Soubory na velkokapacitním paměťovém zařízení mohou být poškozeny.

Možné příčiny

Velkokapacitní paměťové zařízení bylo odebráno nebo u něj došlo k poruše.

Doporučené postupy

Pokud problém přetrvává, vyzkoušejte jiné zařízení.

37505, Ukládací jednotka USB zapisuje během vypínání

Popis

Během vypínání došlo k zápisu na ukládací jednotku USB.

Důsledky

Předchozí čas vypnutí mohl být delší než obvykle.

Možné příčiny

Během vypínání došlo k aktivnímu zápisu na ukládací jednotku USB.

Doporučené postupy

Žádný, předchozí čas vypnutí mohl být delší než obvykle.

38100, Selhání konfigurace

Popis

Pohybový modul zjistil selhání konfigurace u měřicího propojení.

Pohybový modul: *arg*

Měřicí propojení: *arg*

Měřicí deska: *arg*

Doporučené postupy

- Zkontrolujte konfiguraci měřicího propojení.
- Zkontrolujte konfiguraci měřicí desky.
- Zkontrolujte konfiguraci měřicích uzlů.

38101, Selhání komunikace SMB

Popis

Bylo zjištěno selhání přenosu mezi počítačem osy a sériovou měřicí deskou u měřicího propojení *arg* v pohybovém modulu *arg*.

Důsledky

Systém přejde do stavu SYS FAIL a ztratí informace o kalibraci.

Možné příčiny

Tento stav může způsobit špatné propojení nebo vadné kabely (stínění), zejména v případě, že jsou pro dodatečné osy použity kabely jiného výrobce než ABB. K možným příčinám patří také vadná sériová měřicí deska nebo vadný počítač osy.

Doporučené postupy

- 1) Vynulujte počítadla otáčení robota podle podrobných pokynů uvedených v produktové příručce robota.
- 2) Zkontrolujte správné připojení kabelu mezi sériovou měřicí deskou a počítačem osy a ujistěte se, že tento kabel splňuje specifikace stanovené společností ABB.
- 3) Zkontrolujte, zda je stínění kabelu na obou koncích správně připojeno.
- 4) Ujistěte se, že v blízkosti kabeláže robota nejsou zdroje silného elektromagnetického rušení.
- 5) Provéřte plnou funkčnost sériové měřicí desky a počítače osy. Pokud je některá jednotka vadná, vyměňte ji.

Pokračování na další straně

5 Řešení potíží na základě protokolu událostí

5.5 3 xxxx

Pokračování

38102, Interní selhání

Popis

Měřicí systém detekoval selhání hardwaru nebo softwaru u měřicího propojení *arg* v pohybovém modulu *arg*.

Dusledky

Systém přejde do stavu SYS FAIL a ztratí informace o kalibraci.

Možné příčiny

Tento stav může být způsoben dočasným narušením prostoru buňky robota nebo vadným počítačem osy.

Doporučené postupy

- 1) Restartujte systém.
- 2) Vynulujte počítadla otáčení robota podle podrobných pokynů uvedených v produktové příručce robota.
- 3) Ujistěte se, že v blízkosti kabeláže robota nejsou zdroje silného elektromagnetického rušení.
- 4) Ujistěte se, že počítač této osy je plně funkční. Pokud je některá jednotka vadná, vyměňte ji.

38103, Ztráta spojení s deskou SMB

Popis

Došlo k výpadku komunikace mezi počítačem osy a sériovou měřicí deskou u měřicího propojení *arg* v pohybovém modulu *arg*.

Dusledky

Systém přejde do stavu SYS FAIL a ztratí informace o kalibraci.

Možné příčiny

Tento stav může způsobit špatné propojení nebo vadné kabely (stínění), zejména v případě, že jsou pro dodatečné osy použity kabely jiného výrobce než ABB. K možným příčinám patří také vadná sériová měřicí deska nebo vadný počítač osy.

Doporučené postupy

- 1) Vynulujte počítadla otáčení robota podle podrobných pokynů uvedených v produktové příručce robota.
- 2) Zkontrolujte správné připojení kabelu mezi sériovou měřicí deskou a počítačem osy a ujistěte se, že tento kabel splňuje specifikace stanovené společností ABB.
- 3) Zkontrolujte, zda je stínění kabelu na obou koncích správně připojeno.
- 4) Ujistěte se, že v blízkosti kabeláže robota nejsou zdroje silného elektromagnetického rušení.
- 5) Proveďte plnou funkčnost sériové měřicí desky a počítače osy. Pokud je některá jednotka vadná, vyměňte ji.

Pokračování na další straně

208

38104, Příliš vysoká rychlost v režimu učení

Popis

Kloub *arg* připojený k pohybovému modulu *arg* překročil maximální rychlost pro provoz v režimu učení.

Dusledky

Systém přechází do stavu SYS HALT.

Možné příčiny

Pravděpodobně došlo k ručnímu posunutí robota s motory ve vypnutém stavu. K možným příčinám chyby patří také nesprávné nastavení relace, komutace, mezi hřídelí motoru a dekodérem na externí ose, především během instalace.

Doporučené postupy

- 1) Stiskněte aktivační zařízení pro pokus o obnovení provozu.
- 2) Zkontrolujte všechny zprávy o událostech, které byly zaneseny do protokolu současně s touto zprávou, a zjistěte skutečnou příčinu.
- 3) Proveďte rekomutaci motoru, který je při ruce. Postup je uveden v příručce Dodatečné osy.

38105, Data nebyla nalezena.

Popis

Nebyla nalezena konfigurační data měřicí desky.

Systém použije výchozí data.

Pohybový modul: *arg*

Měřicí propojení: *arg*

Uzel desky: *arg*

Doporučené postupy

Zkontrolujte konfiguraci.

38200, Ztráta záložní baterie

Popis

Záložní baterie sériové měřicí desky (SMB) *arg* robota připojeného k pohybovému modulu *arg* u měřicího propojení *arg* byla ztracena.

Dusledky

Po přerušení napájení ze záložní baterie desky SMB robot ztratí data počítadel otáčení. Toto varování bude protokolováno opakovaně.

Možné příčiny

Příčinou může být vybitá nebo špatně připojená baterie desky SMB. U některých modelů robotů je napájení z baterie desky SMB dodáváno přes propojovací můstek v signálovém kabelu robota (viz obvodové schéma produktu IRC5) a odpojení tohoto kabelu přeruší napájení. Některé starší verze robotů používaly

Návod k použití - Řešení problémů, IRC5
3HAC020738-014 Revize: T

dobíjecí baterie, které se před dosažením správné funkce musely alespoň 18 hodin nabíjet.

Doporučené postupy

- 1) Ujistěte se, že je baterie desky SMB správně připojena.
- 2) **UPOZORNĚNÍ!** Odpojení signálového kabelu robota může odpojit také napájení od baterie SMB, což způsobí zaprotokolování varování o záložní baterii.
- 3) Vynulujte varování o záložní baterii aktualizací počítačel otáčení, jak je popsáno v příručce o kalibraci nebo o produktu.
- 4) Vyměňte baterii, je-li vybitá.

38201, Sériová deska nebyla nalezena

Popis

U měřicího propojení nebyla nalezena sériová měřicí deska.

Pohybový modul: *arg*

Měřicí propojení: *arg*

Měřicí deska: *arg*

Doporučené postupy

- Zkontrolujte konfigurační parametry systému.
- Zkontrolujte připojení a kabely vedoucí k sériové měřicí desce.
- Vyměňte sériovou měřicí desku.

38203, Chyba signálu X posunutí desky SMB

Popis

Byla zjištěna chyba posunutí u signálu X sériové měřicí desky.

Pohybový modul: *arg*

Měřicí propojení: *arg*

Měřicí deska: *arg*

Doporučené postupy

- Vyměňte sériovou měřicí desku.

38204, Chyba signálu Y posunutí desky SMB

Popis

Byla zjištěna chyba posunutí u signálu Y sériové měřicí desky.

Pohybový modul: *arg*

Měřicí propojení: *arg*

Měřicí deska: *arg*

Doporučené postupy

- Vyměňte sériovou měřicí desku.

38205, Chyba linearity desky SMB

Popis

Byla zjištěna chyba linearity u rozdílového signálu X-Y sériové měřicí desky.

Po vygenerování varování může systém nadále pracovat.

V případě chyby systém přestane pracovat.

Pohybový modul: *arg*

Měřicí propojení: *arg*

Měřicí deska: *arg*

Doporučené postupy

- Vyměňte sériovou měřicí desku.

38206, Chyba linearity signálu X u desky SMB

Popis

Byla zjištěna chyba linearity signálu X sériové měřicí desky.

Pohybový modul: *arg*

Měřicí propojení: *arg*

Měřicí deska: *arg*

Doporučené postupy

- Vyměňte sériovou měřicí desku.

38207, Chyba linearity signálu Y u desky SMB

Popis

Byla zjištěna chyba linearity signálu Y sériové měřicí desky.

Pohybový modul: *arg*

Měřicí propojení: *arg*

Měřicí deska: *arg*

Doporučené postupy

- Vyměňte sériovou měřicí desku.

38208, Chyba dekodéru

Popis

Dekodér generuje příliš vysoké napětí signálu X nebo Y.

Součet čtverců hodnot X a Y překračuje povolené maximum.

Kloub: *arg*

Pohybový modul: *arg*

Měřicí propojení: *arg*

Měřicí deska: *arg*

Uzel desky: *arg*

Doporučené postupy

- Zkontrolujte dekodér a jeho připojení.
- Vyměňte sériovou měřicí desku.
- Vyměňte dekodér.

38209, Chyba dekodéru

Popis

Dekodér generuje příliš nízké napětí signálu X nebo Y.

Součet čtverců hodnot X a Y je příliš nízký.

Pokračování na další straně

5 Řešení potíží na základě protokolu událostí

5.5 3 xxxx

Pokračování

Kloub: *arg*

Pohybový modul: *arg*

Měřicí propojení: *arg*

Měřicí deska: *arg*

Uzel desky: *arg*

Doporučené postupy

- Zkontrolujte dekodér a jeho připojení.
- Vyměňte sériovou měřicí desku.
- Vyměňte dekodér.

38210, Chyba přenosu.

Popis

Selhala komunikace SMS se sériovou měřicí deskou.

Stav: *arg*

Pohybový modul: *arg*

Měřicí propojení: *arg*

Měřicí deska: *arg*

Uzel desky: *arg*

Doporučené postupy

- Restartujte systém.
- Zkontrolujte komunikační kabely a konektory desky SMB.
- Vyměňte sériovou měřicí desku.

38211, Chyba funkčnosti měření.

Popis

Sériová měřicí deska nepodporuje 7 os.

Hnací modul: *arg*

Měřicí propojení: *arg*

Měřicí deska: *arg*

Doporučené postupy

- Zkontrolujte konfigurace 7. osy.
- Vyměňte sériovou měřicí desku za desku, která má rozsah funkcí 7 os.

38212, Data nebyla nalezena.

Popis

Konfigurační data pro sériovou měřicí desku nebyla nalezena.

Systém použije výchozí data.

Pohybový modul: *arg*

Měřicí propojení: *arg*

Měřicí deska: *arg*

Doporučené postupy

- Zkontrolujte konfiguraci.

Pokračování na další straně

210

38213, Baterie je vybitá

Popis

Baterie na sériové měřicí desce bude brzy vyčerpána. Vyměňte baterii při vhodné příležitosti.

Pohybový modul: *arg*

Měřicí propojení: *arg*

Měřicí deska: *arg*

Doporučené postupy

- Nevypínejte ovladač, dokud není baterie vyměněna.
- Vyměňte baterii sériové měřicí desky.

38214, Selhání baterie.

Popis

Vypnutí baterie pro účely transportu selhalo. Baterie bude i nadále pracovat v normálním režimu.

Pohybový modul: *arg*

Měřicí propojení: *arg*

Měřicí deska: *arg*

Doporučené postupy

- Pokuste se vypnutí zopakovat.
- Vyměňte sériovou měřicí desku.

38215, Selhání monitorování baterie

Popis

Při resetování obvodu monitorování baterie v sériové měřicí desce (SMB) došlo k chybě.

Modul jednotky: *arg*

Propojení měření: *arg*

Měřicí deska: *arg*

Doporučené postupy

- Opakujte aktualizaci počítadla otáčení pro kloub připojení k desce SMB.
- Vyměňte sériovou měřicí desku.

38216, Chyba rozsahu funkcí SMB.

Popis

Sériová měřicí deska nepodporuje potřebný rozsah funkcí.

Potřebná funkčnost je k dispozici v DSQC633C nebo lépe SMB.

Hnací modul: *arg*

Měřicí propojení: *arg*

Měřicí deska: *arg*

Dusledky

Provedení pohybu bude nižší ve srovnání s tím, jaké by mělo být s DSQC633C nebo lépe SMB.

Doporučené postupy

- Vyměňte sériovou měřicí desku za desku, která má rozsah funkcí alespoň DSQC633C.

38217, Chyba rozsahu funkcí SMB.

Popis

Deska sériového měření nepodporuje potřebnou funkčnost. Potřebná funkčnost je k dispozici v DSQC633C nebo lépe SMB.

Hnací modul: *arg*

Měřicí propojení: *arg*

Měřicí deska: *arg*

Dusledky

Provedení pohybu bude nižší ve srovnání s tím, jaké by mělo být s DSQC633D nebo lépe SMB.

Doporučené postupy

- Vyměňte sériovou měřicí desku za desku, která má rozsah funkcí alespoň DSQC633D.

38218, EIB vysoká teplota kodéru.

Popis

Teplota motoru kodéru je příliš vysoká.

Spoj: *arg*

Hnací modul: *arg*

Měřicí propojení: *arg*

Měřicí deska: *arg*

Deskový uzel: *arg*

Dusledky

Životnost kodéru může být snížena.

Doporučené postupy

Zastavte robota a počkejte, až motor/kodér vychladne.

- Snižte okolní teplotu

- Změňte program robota, aby se omezily vysoké rychlosti a kroutící momenty

38230, Karta PMC není správně připojena

Popis

Karta PMC, která je uvedena v pohybové konfiguraci, není připojena nebo nepracuje správně.

Dusledky

Aplikaci, která vyžaduje tuto kartu PMC, nelze spustit.

Možné příčiny

Karta PMC není připojena nebo je poškozena.

Doporučené postupy

Zkontrolujte kartu PMC, která je připojena k počítači osy v pohybovém modulu *arg*.

38231, Nelze spustit kartu PMC

Popis

Karta PMC uvedená v pohybové konfiguraci není správně nastavena a nelze ji spustit.

Dusledky

Aplikaci, která využívá tuto kartu PMC, nelze spustit.

Možné příčiny

Pravděpodobně se jedná o chybu v pohybové konfiguraci.

Doporučené postupy

Zkontrolujte prosím limity kanálů této karty v pohybové konfiguraci.

38232, Bylo dosaženo maximálního počtu kanálů PMC

Popis

Karta PMC uvedená v pohybové konfiguraci není správně nastavena a nelze ji spustit.

Dusledky

Aplikaci, která využívá tuto kartu PMC, nelze spustit.

Možné příčiny

Pravděpodobně se jedná o chybu v pohybové konfiguraci.

Doporučené postupy

Zkontrolujte prosím limity kanálů této karty v pohybové konfiguraci.

38233, Chyba bezpečnostního kanálu snímače síly

Popis

Bezpečnostní kanál v kabelu mezi snímačem síly a měřicí deskou nedosahuje úrovně konfigurovaného napětí bezpečnostního kanálu. Snímač síly je připojen k počítači osy v pohybovém modulu *arg*.

Dusledky

Systém přejde do stavu SYS HALT a aplikaci, která používá tento snímač, nebude možné spustit, dokud kabel nepřipojíte nebo nevyměníte. Dohled nad bezpečnostním kanálem lze odpojit v konfiguraci pohybu.

Možné příčiny

1. Kabel není připojen správně.
2. Kabel má poškozené konektory nebo je sám poškozen.

Pokračování na další straně

5 Řešení potíží na základě protokolu událostí

5.5 3 xxxx

Pokračování

3. Kabel snímače neobsahuje bezpečnostní kanál.

Doporučené postupy

Ověřte, že kabel je připojen správně a zkontrolujte konektory na obou koncích kabelu i kabel samotný. Poškozené díly vyměňte.

38234, Dosažena max. síla nebo točivý moment

Popis

Měřená síla nebo točivý moment na snímači síly připojeném k počítači osy v pohybovém modulu *arg* mají vyšší hodnotu, než pro jakou jsou nakonfigurované.

Dusledky

Systém nebude z tohoto důvodu zastaven.

Možné příčiny

Síla nebo točivý moment použité na snímač jsou vyšší než je nakonfigurováno. Příčinou může být příliš vysoká požadovaná referenční hodnota. Rovněž může být chybná konfigurace.

Doporučené postupy

Zkontrolujte referenční hodnoty síly a točivého momentu v programu a zda prostředí nevyvinulo na snímač příliš velkou sílu nebo točivý moment.

38235, Varování o nasycení vstupu snímače síly

Popis

Analogové vstupní hodnoty měřicí desky připojené ke snímači síly jsou nasyceny a doba saturace dosáhla varovné úrovně. Měřicí deska je připojena k počítači osy v pohybovém modulu *arg*.

Doporučené postupy

Zkontrolujte zatížení vyvinuté na snímač síly/točivého momentu. Zkontrolujte, zda není poškozen kabel, snímač a měřicí deska. Zvyšte hodnotu systémového parametru: *time in saturation before warning*

38236, Chyba nasycení vstupu snímače síly

Popis

Analogové vstupní hodnoty měřicí desky připojené ke snímači síly jsou nasyceny a doba saturace dosáhla varovné úrovně. Měřicí deska je připojena k počítači osy v pohybovém modulu *arg*.

Dusledky

Systém se zastaví

Pokračování na další straně

212

Doporučené postupy

Zkontrolujte zatížení vyvinuté na snímač síly/točivého momentu. Zkontrolujte, zda není poškozen kabel, snímač a měřicí deska. Zvyšte hodnotu systémového parametru: doba saturace před chybou

38237, Chyba konfigurace měřicí desky síly

Popis

Vstupní hodnoty konfigurace pro měřicí desku síly připojenou ke snímači síly jsou chybné. Deska je připojena k pohybovému modulu *arg*, vedení *arg*.

Dusledky

Systém přejde do stavu selhání systému.

Doporučené postupy

Zkontrolujte konfiguraci.

39401, Chyba referenční hodnoty proudu krouticího momentu

Popis

Referenční hodnota proudu krouticího momentu u kloubu *arg*, připojeného k pohybovému modulu *arg*, se příliš rychle zvyšuje.

Dusledky

-

Možné příčiny

Zpětná vazba dekodéru může být ve špatném stavu nebo může být špatně nastaven zisk rychlostní smyčky.

Doporučené postupy

- 1) Zkontrolujte kabel dekodéru pro daný kloub a jeho uzemnění. V případě, že se jedná o kloub na dodatečné ose, zkontrolujte správnost dat motoru v konfiguračním souboru. Podrobný postup kontroly konfiguračního souboru naleznete v příručce pro řešení problémů.
- 2) Snižte zisk rychlostní smyčky.

39402, Varování referenční hodnoty úhlu motoru

Popis

Referenční hodnota úhlu motoru u kloubu *arg*, připojeného k pohybovému modulu *arg*, se příliš rychle zvyšuje.

Dusledky

-

Možné příčiny

Zpětná vazba dekodéru může být ve špatném stavu nebo může být špatně nastaven zisk rychlostní smyčky.

Doporučené postupy

- 1) Zkontrolujte kabel dekodéru pro daný kloub a jeho uzemnění. V případě, že se jedná o kloub na dodatečné ose, zkontrolujte správnost dat motoru v konfiguračním souboru. Podrobný postup kontroly konfiguračního souboru naleznete v příručce pro řešení problémů.
- 2) Snižte zisk rychlostní smyčky.

39403, Nízký proud smyčky točivého momentu

Popis

Řadič proudu točivého momentu zjistil příliš nízký proud na kloubu *arg* připojeném k pohybovému modulu *arg*.

Dusledky

-

Možné příčiny

Data motoru v konfiguračních souborech mohou být nesprávná nebo může být příliš nízké napětí na stejnosměrné sběrnici.

Doporučené postupy

- 1) Zkontrolujte správnost dat motoru v konfiguračním souboru pro daný kloub. Podrobný postup při kontrole naleznete v příručce pro řešení problémů.
- 2) Zkontrolujte, zda nejsou v protokolu událostí uvedeny chyby stejnosměrné sběrnice.
- 3) Zkontrolujte, zda vstupní napájecí napětí odpovídá specifikacím.
- 4) Zkontrolujte, zda nejsou kabely motoru poškozeny nebo nesprávně připojeny.

39404, Příliš vysoký proud ve smyčce točivého momentu

Popis

Řadič proudu pole zjistil příliš vysoký proud na kloubu *arg* připojeném k pohybovému modulu *arg*.

Dusledky

-

Možné příčiny

Konfigurační soubory mohou obsahovat nesprávná data motoru.

Doporučené postupy

- 1) Zkontrolujte správnost dat motoru v konfiguračním souboru pro daný kloub. Podrobný postup při kontrole naleznete v příručce pro řešení problémů.
- 2) Zkontrolujte, zda nejsou v protokolu událostí uvedeny chyby stejnosměrné sběrnice.
- 3) Zkontrolujte, zda vstupní napájecí napětí odpovídá specifikacím.

- 4) Zkontrolujte, zda nejsou kabely motoru poškozeny nebo nesprávně připojeny.

39405, Řadič točivého momentu dosáhl maximální hodnoty PWM

Popis

Došlo k zahlcení řídicí smyčky proudu točivého momentu pro kloub *arg* připojený k pohybovému modulu *arg*.

Dusledky

-

Možné příčiny

Napájecí napětí může být příliš nízké nebo došlo k poškození vinutí či kabelů motoru.

Doporučené postupy

- 1) Zkontrolujte, zda nejsou v protokolu událostí uvedeny chyby stejnosměrné sběrnice.
- 2) Zkontrolujte, zda vstupní napájecí napětí odpovídá stanoveným limitům.
- 3) Zkontrolujte, zda nedošlo k přerušení obvodu u kabelů a vinutí motoru.

39406, Příliš vysoký proud ve smyčce pole

Popis

Řídicí smyčka proudu pole přivádí příliš vysoký proud na kloub *arg* připojený k pohybovému modulu *arg*.

Dusledky

-

Možné příčiny

Konfigurační soubory mohou obsahovat nesprávná data motoru.

Doporučené postupy

- 1) Zkontrolujte, zda nejsou v protokolu událostí uvedeny chyby stejnosměrné sběrnice.
- 2) Zkontrolujte, zda vstupní napájení odpovídá stanoveným limitům.
- 3) Zkontrolujte kabely a vinutí motoru.

39407, Nesprávný kód typu pohybové jednotky

Popis

Kód typu pohybové jednotky pro kloub *arg* v pohybovém modulu *arg* se liší od kódu uvedeného v konfiguračním souboru. Typ instalované pohybové jednotky: *arg*. Typ uvedený v konfiguraci: *arg*.

Pokračování na další straně

5 Řešení potíží na základě protokolu událostí

5.5 3 xxxx

Pokračování

Dusledky

Dokud nebude chyba odstraněna, další provoz není možný. Systém přechází do stavu SYS HALT.

Možné příčiny

Konfigurační soubor může obsahovat nesprávné hodnoty, mohl být použit chybný konfigurační klíč nebo hardware nesprávného typu. Pokud byla pohybová jednotka v nedávné době vyměněna, je možné, že byla instalována jednotka s nesprávným kódem typu nebo že nebyl původní klíč nahrazen klíčem odpovídajícím správné kombinaci hardwaru a softwaru.

Doporučené postupy

- 1) Ujistěte se, že hodnoty v konfiguračním souboru odpovídají instalovanému hardwaru.
- 2) Ujistěte se, že konfigurační klíč odpovídá instalované kombinaci hardwaru a softwaru. Podrobný postup kontroly konfiguračního souboru naleznete v příručce pro řešení problémů.
- 3) Pokud byla pohybová jednotka vyměněna, zkontrolujte, zda byla použita jednotka se správným kódem typu.

39408, Nesprávný kód typu usměrňovací jednotky

Popis

Kód typu usměrňovací jednotky *arg* v pohybovém modulu *arg* se liší od kódu uvedeného v konfiguračním souboru. Typ instalované usměrňovací jednotky:*arg* Typ uvedený v konfiguraci:*arg*.

Dusledky

Dokud nebude chyba odstraněna, další provoz není možný. Systém přechází do stavu SYS FAIL.

Možné příčiny

Konfigurační soubor může obsahovat nesprávné hodnoty, mohl být použit chybný konfigurační klíč nebo hardware nesprávného typu. Pokud byla usměrňovací jednotka v nedávné době vyměněna, je možné, že byla instalována jednotka s nesprávným kódem typu nebo že nebyl původní klíč nahrazen klíčem odpovídajícím správné kombinaci hardwaru a softwaru.

Doporučené postupy

- 1) Ujistěte se, že hodnoty v konfiguračním souboru odpovídají instalovanému hardwaru.
- 2) Ujistěte se, že konfigurační klíč odpovídá instalované kombinaci hardwaru a softwaru. Podrobný postup kontroly konfiguračního souboru naleznete v příručce pro řešení problémů.
- 3) Pokud byla usměrňovací jednotka vyměněna, zkontrolujte, zda byla použita jednotka se správným kódem typu.

Pokračování na další straně

39409, Nesprávný kód typu kapacitní jednotky

Popis

Kód typu kapacitní jednotky *arg* v pohybovém modulu *arg* se liší od kódu uvedeného v konfiguračním souboru. Typ instalované kapacitní jednotky: *arg* Typ uvedený v konfiguraci: *arg*.

Dusledky

Dokud nebude chyba odstraněna, další provoz není možný. Systém přechází do stavu SYS HALT.

Možné příčiny

Konfigurační soubor může obsahovat nesprávné hodnoty, mohl být použit chybný konfigurační klíč nebo hardware nesprávného typu. Pokud byla kapacitní jednotka v nedávné době vyměněna, je možné, že byla instalována jednotka s nesprávným kódem typu nebo že nebyl původní klíč nahrazen klíčem odpovídajícím správné kombinaci hardwaru a softwaru.

Doporučené postupy

- 1) Ujistěte se, že hodnoty v konfiguračním souboru odpovídají instalovanému hardwaru.
- 2) Ujistěte se, že konfigurační klíč odpovídá instalované kombinaci hardwaru a softwaru. Podrobný postup při kontrole konfiguračního souboru je uveden v příručce pro řešení problémů.
- 3) Pokud byla kapacitní jednotka vyměněna, zkontrolujte, zda byla použita jednotka se správným kódem typu.

39410, Varování komunikace pohybové jednotky

Popis

Byl zjištěn výskyt velkého počtu chyb komunikace mezi počítačem osy a pohybovou jednotkou *arg* v pohybovém modulu *arg*. (počet chyb na jednotku času)

Dusledky

Pokud počet chyb komunikace dále vzroste, existuje nebezpečí, že bude řadič nucen zastavit

Možné příčiny

Komunikační signály mohou být rušeny vnějším zdrojem.

Doporučené postupy

-) Zkontrolujte, zda je správně připojen komunikační kabel mezi počítačem osy a hlavní pohybovou jednotkou.
-) Zkontrolujte řádné uzemnění modulu.
-) Zjistěte, zda se v blízkosti pohybového modulu nenacházejí vnější zdroje elektromagnetického rušení.

39411, Příliš mnoho chyb komunikace

Popis

Došlo ke ztrátě čtyř nebo více po sobě jdoucích komunikačních paketů mezi počítačem osy a pohybovou jednotkou *arg* v pohybovém modulu *arg*.

Dusledky

Dokud nebude chyba odstraněna, další provoz není možný. Systém přechází do stavu SYS HALT.

Možné příčiny

Mohlo dojít k přerušení komunikačního kabelu mezi počítačem osy a hlavní pohybovou jednotkou, pohybový modul může být nedostatečně uzemněn nebo mohou být komunikační signály rušeny vnějším zdrojem.

Doporučené postupy

- 1) Zkontrolujte, zda je správně připojen komunikační kabel mezi počítačem osy a hlavní pohybovou jednotkou.
- 2) Zkontrolujte řádné uzemnění modulu.
- 3) Zjistěte, zda se v blízkosti pohybového modulu nenacházejí vnější zdroje elektromagnetického rušení.

39412, Příliš mnoho nepřijatých aktualizací referenčních hodnot

Popis

Bylo zjištěno příliš mnoho nepřijatých komunikačních paketů u kloubu *arg* v pohybovém modulu *arg*.

Dusledky

Dokud nebude chyba odstraněna, další provoz není možný. Systém přechází do stavu SYS HALT.

Možné příčiny

Mohlo dojít k přerušení komunikačního kabelu mezi počítačem osy a hlavní pohybovou jednotkou, pohybový modul může být nedostatečně uzemněn nebo mohou být komunikační signály rušeny vnějším zdrojem.

Doporučené postupy

- 1) Zkontrolujte, zda je správně připojen komunikační kabel mezi počítačem osy a hlavní pohybovou jednotkou.
- 2) Zkontrolujte řádné uzemnění modulu.
- 3) Zjistěte, zda se v blízkosti pohybového modulu nenacházejí vnější zdroje elektromagnetického rušení.

39413, Pohybový software není synchronizován

Popis

Software počítače osy v pohybovém modulu *arg* přestal být synchronizován s pohybovým softwarem kloubu *arg*. Tento stav softwaru je nestabilní.

Dusledky

Dokud nebude chyba odstraněna, další provoz není možný. Systém přechází do stavu SYS HALT.

Možné příčiny

Může docházet k výpadkům systémového časovače.

Doporučené postupy

- 1) Restartujte řadič.
- 2) Pokud problém přetrvává, obraťte se na místního zástupce společnosti ABB.

39414, Neznámý kód typu kondenzátoru

Popis

Kód typu kapacitní jednotky *arg* v pohybovém modulu *arg* nebyl systémem rozpoznán.

Dusledky

Dokud nebude chyba odstraněna, další provoz není možný. Systém přechází do stavu SYS HALT.

Možné příčiny

Mohl být instalován nesprávný typ kapacitní jednotky nebo software nepodporuje použitou verzi kondenzátoru.

Doporučené postupy

- 1) Zkontrolujte typ instalované kapacitní jednotky. Pokud byla použita jednotka nesprávného typu, vyměňte ji.
- 2) Pokud problém přetrvává, obraťte se na místního zástupce společnosti ABB.

39415, Ztráta komunikace s pohybovou jednotkou

Popis

Došlo ke ztrátě komunikace s pohybovou jednotkou č. *arg* v pohybovém modulu *arg*.

Dusledky

Dokud nebude chyba odstraněna, další provoz není možný. Systém přechází do stavu SYS HALT.

Možné příčiny

Mohlo dojít k přerušení komunikačního kabelu mezi počítačem osy a hlavní pohybovou jednotkou, pohybový modul může být nedostatečně uzemněn nebo mohou být komunikační signály rušeny vnějším zdrojem.

Pokračování na další straně

5 Řešení potíží na základě protokolu událostí

5.5 3 xxxx

Pokračování

Doporučené postupy

- 1) Zkontrolujte, zda je správně připojen komunikační kabel mezi počítačem osy a hlavní pohybovou jednotkou.
- 2) Zkontrolujte řádné uzemnění modulu.
- 3) Zjistěte, zda se v blízkosti pohybového modulu nenacházejí vnější zdroje elektromagnetického rušení.

39416, Pohybová jednotka nereaguje

Popis

Hlavní pohybová jednotka v pohybovém modulu *arg* nereaguje.

Důsledky

Dokud nebude chyba odstraněna, další provoz není možný.

Systém přechází do stavu SYS HALT.

Možné příčiny

Mohlo dojít k přerušení komunikačního kabelu mezi počítačem osy a hlavní pohybovou jednotkou nebo k zablokování softwaru.

Doporučené postupy

- 1) Zkontrolujte, zda je správně připojen komunikační kabel mezi počítačem osy a hlavní pohybovou jednotkou.
- 2) Restartujte řadič.
- 3) Pokud problém přetrvává, obraťte se na místního zástupce společnosti ABB.

39417, Nebyl nalezen soubor s verzí pohybového softwaru

Popis

Systému se nepodařilo nalézt na disku platný soubor s verzí pohybového softwaru.

Soubor mohl být omylem vymazán. Bez tohoto souboru nelze zjistit, zda software pohybových jednotek nevyžaduje aktualizaci.

Doporučené postupy

Obraťte se na místního zástupce společnosti ABB.

39418, Neznámý kód typu pohybové jednotky

Popis

Kód typu pohybové jednotky *arg* v pohybovém modulu *arg* nebyl systémem rozpoznán. Typ instalované pohybové jednotky: *arg* Typ uvedený v konfiguraci: *arg*.

Důsledky

Dokud nebude chyba odstraněna, další provoz není možný.

Systém přechází do stavu SYS HALT.

Možné příčiny

Kvalita spojení s pohybovou jednotkou může být nedostatečná nebo mohlo dojít k selhání hardwaru.

Doporučené postupy

- 1) Zkontrolujte správné připojení kabelů k pohybové jednotce.
- 2) Ujistěte se, že tento řadič podporuje použitou pohybovou jednotku.
- 3) Pokud byla pohybová jednotka v nedávné době vyměněna, zkontrolujte, zda byla použita jednotka se správným kódem typu.

39419, Neznámý kód typu usměrňovače

Popis

Kód typu usměrňovací jednotky *arg* v pohybovém modulu *arg* nebyl systémem rozpoznán. Typ instalované usměrňovací jednotky: *arg* Typ uvedený v konfiguraci: *arg*.

Důsledky

Dokud nebude chyba odstraněna, další provoz není možný.

Systém přechází do stavu SYS HALT.

Možné příčiny

Kvalita spojení s pohybovou jednotkou může být nedostatečná nebo mohlo dojít k selhání hardwaru.

Doporučené postupy

- 1) Zkontrolujte správné připojení kabelů k usměrňovací jednotce.
- 2) Ujistěte se, že tento řadič podporuje použitou usměrňovací jednotku.
- 3) Pokud byla usměrňovací jednotka v nedávné době vyměněna, zkontrolujte, zda byla použita jednotka se správným kódem typu.

39420, Selhání vestavěného testu pohybové jednotky

Popis

Pohybová jednotka č. *arg* v pohybovém modulu *arg* detekovala vnitřní hardwarovou chybu.

Důsledky

Dokud nebude chyba odstraněna, další provoz není možný.

Systém přechází do stavu SYS HALT.

Možné příčiny

Testovací software nepracuje správně nebo skutečně došlo k selhání hardwaru.

Doporučené postupy

- 1) Proveďte vypnutí a potom restartujte řadič.

Pokračování na další straně

2) Jestliže problém přetrvává, odstavte vadnou pohybovou jednotku a vyměňte ji.

39421, Selhání testu konfigurace pohybové jednotky

Popis

Pohybová jednotka č. *arg* v pohybovém modulu *arg* detekovala vnitřní chybu.

Dusledky

Dokud nebude chyba odstraněna, další provoz není možný. Systém přechází do stavu SYS HALT.

Možné příčiny

Kvalita spojení s pohybovou jednotkou může být nedostatečná nebo mohl být instalován nesprávný hardware.

Doporučené postupy

- 1) Vypněte systém a poté jej znovu spusťte.
- 2) Pokud problém přetrvává, zjistěte, která pohybová jednotka je vadná, a vyměňte ji.

39422, Vypršel časový limit hlídacého obvodu pohybové jednotky

Popis

Vypršel časový limit hlídacého časovače pohybové jednotky č. *arg* v pohybovém modulu *arg*.

Dusledky

Dokud nebude chyba odstraněna, další provoz není možný. Systém přechází do stavu SYS HALT.

Možné příčiny

Kvalita spojení s pohybovou jednotkou může být nedostatečná nebo mohl být instalován nesprávný hardware. Příčinou může být také vnitřní chyba v pohybové jednotce.

Doporučené postupy

- 1) Vypněte systém a poté jej znovu spusťte.
- 2) Pokud problém přetrvává, zjistěte, která pohybová jednotka je vadná, a vyměňte ji.

39423, Interní varování pohybové jednotky

Popis

Varování interního měření pohybové jednotky č. *arg* v pohybovém modulu *arg*.

Dusledky

Dokud nebude chyba odstraněna, další provoz není možný. Systém přechází do stavu SYS HALT.

Možné příčiny

Mohly nastat problémy s řídicím kabelem, se stejnosměrným propojením (vodivý pruh sběrnice nebo kabel) nebo s vnitřním hardwarem.

Doporučené postupy

- 1) Zkontrolujte, zda jsou u této jednotky správně zasunuty řídicí kabely a konektory stejnosměrného propojení (vodivý pruh sběrnice nebo kabel).
- 2) Restartujte systém.

39424, Interní chyba pohybové jednotky

Popis

Varování interního měření pohybové jednotky č. *arg* v pohybovém modulu *arg*.

Dusledky

Dokud nebude chyba odstraněna, další provoz není možný. Systém přechází do stavu SYS HALT.

Možné příčiny

Kvalita spojení s pohybovou jednotkou může být nedostatečná nebo mohl být instalován nesprávný hardware. Příčinou může být také vadný řídicí kabel, stejnosměrné propojení (vodivý pruh sběrnice nebo kabel) nebo vnitřní hardware.

Doporučené postupy

- 1) Ověřte správnost připojení řídicích kabelů a stejnosměrného propojení (vodivý pruh sběrnice nebo kabel) u této jednotky.
- 2) Vypněte systém a znovu jej spusťte.
- 3) Pokud problém přetrvává, zjistěte, která jednotka je vadná, a vyměňte ji.

39425, Selhání měření u pohybové jednotky

Popis

Selhal proudový měřicí obvod pohybové jednotky č. *arg*, pohybový modul *arg*, připojený ke kloubu *arg*.

Dusledky

Dokud nebude chyba odstraněna, další provoz není možný. Systém přechází do stavu SYS HALT.

Možné příčiny

Příčinou může být vadné nebo chybějící stejnosměrné propojení mezi usměrňovací a pohybovou jednotkou.

Doporučené postupy

- 1) Zkontrolujte, zda jsou usměrňovací a pohybová jednotka správně propojeny stejnosměrnou linkou (vodivým pruhem sběrnice nebo kabelem).

5 Řešení potíží na základě protokolu událostí

5.5 3 xxxx

Pokračování

2) Zkontrolujte světelné indikátory na usměrňovací a pohybové jednotce. Význam jednotlivých indikátorů je uveden v příručce pro řešení problémů.

39426, Vnitřní chyba usměrňovače

Popis

Usměrňovač komunikační linky *arg* připojený k pohybovému modulu *arg* detekoval interní chybu.

Důsledky

Dokud nebude chyba odstraněna, další provoz není možný. Systém přechází do stavu SYS HALT.

Možné příčiny

Příčinou může být vadné nebo chybějící signálové propojení mezi usměrňovací a pohybovou jednotkou.

Doporučené postupy

- 1) Zkontrolujte, zda jsou usměrňovací a pohybová jednotka správně propojeny signálním kabelem.
- 2) Zkontrolujte světelné indikátory na usměrňovací a pohybové jednotce. Význam jednotlivých indikátorů je uveden v příručce pro řešení problémů.

39427, Není k dispozici komunikace s usměrňovačem

Popis

Došlo ke ztrátě komunikace s usměrňovačem pohybového komunikačního propojení *arg*, pohybový modul *arg*.

Důsledky

Dokud nebude chyba odstraněna, další provoz není možný. Systém přechází do stavu SYS HALT.

Možné příčiny

Příčinou může být vadné nebo chybějící signálové propojení mezi usměrňovací a pohybovou jednotkou.

Doporučené postupy

- 1) Zkontrolujte, zda jsou usměrňovací a pohybová jednotka správně propojeny signálním kabelem.
- 2) Vypněte systém a poté jej znovu spusťte.
- 3) Pokud problém přetrvává, zjistěte, která jednotka je vadná, a vyměňte ji.

39428, Chyba při spuštění usměrňovače

Popis

Usměrňovač pohybové komunikační linky *arg*, pohybový modul *arg*, zjistil chybu při spuštění.

Pokračování na další straně

Důsledky

Dokud nebude chyba odstraněna, další provoz není možný. Systém přechází do stavu SYS HALT.

Možné příčiny

Příčinou může být také vnitřní chyba v usměrňovací jednotce.

Doporučené postupy

- 1) Zkontrolujte, zda jsou usměrňovací a pohybová jednotka správně propojeny signálním kabelem.
- 2) Vypněte systém a poté jej znovu spusťte.
- 3) Pokud problém přetrvává, zjistěte, která usměrňovací jednotka je vadná, a vyměňte ji.

39431, Probíhá aktualizace softwaru pohybové jednotky

Popis

Probíhá aktualizace softwaru pohybové jednotky v pohybovém modulu *arg*.

Počkejte prosím na dokončení přechodu na novou verzi.

Operace potrvá přibližně 3,5 minuty.

POZNÁMKA: Dokud zavádění neskončí, nevybíjejte napájení ani řadič nerestartujte.

Doporučené postupy

Čekejte prosím...

39432, Nekompatibilní verze zaváděcího softwaru v pohybové jednotce

Popis

V pohybovém modulu *arg* se nachází verze *arg* zaváděcího softwaru. Tato verze není povolena. Nejstarší povolená verze zaváděcího softwaru je *arg*.

Důsledky

Dokud nebude chyba odstraněna, další provoz není možný. Systém přechází do stavu SYS HALT.

Možné příčiny

Verze zaváděcího softwaru není kompatibilní s verzí hardwaru.

Doporučené postupy

- 1) Nahraďte pohybovou jednotku jednotkou, která používá nejstarší povolenou nebo vyšší verzi zaváděcího softwaru.

39434, Selhání při spuštění pohybové jednotky

Popis

Nepodařilo se spustit pohybovou jednotku v pohybovém modulu *arg*. Stav zavádění pohybového systému = *arg*. Stav dsp1 pohybového systému = *arg*

Dusledky

Robota nelze uvést do provozu.

Možné příčiny

Tento stav může být způsoben mnoha různými chybami.

Doporučené postupy

- 1) Vypněte hlavní napájecí zdroj modulu a poté jej znovu zapněte. Běžný restart v tomto případě NEPOSTAČUJE!
- 2) Pokud problém přetrvává, vyměňte pohybovou jednotku.

39435, Nebyla nalezena pohybová jednotka dodatečné osy

Popis

Systém nenalezl jednotku dodatečné osy pro kloub *arg* v pohybovém modulu *arg*.

Dusledky

Systém přešel do stavu SYS_FAIL.

Možné příčiny

Důvody mohou být následující:

- 1) Jsou nakonfigurovány dodatečné osy, ale pohybový modul neobsahuje pohybovou jednotku.
- 2) Je k dispozici externí pohybová jednotka, ale kabel není připojen ke konektoru na pozici *Xarg* na hlavní pohybové jednotce.
- 3) Byl poškozen kabel mezi jednotkou dodatečné osy a hlavní pohybovou jednotkou.

Doporučené postupy

- 1) Ověřte, zda pohybový modul obsahuje dostatek jednotek dodatečných os.
- 2) Ověřte, zda konfigurační klíč nedefinuje více externích pohybových jednotek, než kolik jich je připojeno v pohybovém modulu.
- 3) Ověřte, zda kabel mezi pohybovou jednotkou dodatečné osy a hlavní pohybovou jednotkou je správně připojen do odpovídajících pozic.
- 4) Je-li kabel k dispozici a je správně připojen, je možné, že je poškozen a je třeba jej vyměnit.

39440, Přerušeny obvod vybíjecího odporu

Popis

Obvod vybíjecího odporu připojeného k usměrňovači na lince pohybového systému *arg*, pohybový modul *arg*, je přerušen.

Dusledky

Dokud nebude chyba odstraněna, další provoz není možný. Systém přechází do stavu SYS HALT.

Možné příčiny

Příčinou může být vadný kabel vybíjecího odporu nebo vadný vybíjecí odpor.

Doporučené postupy

- 1) Zkontrolujte, zda je kabel vybíjecího odporu řádně připojen k usměrňovací jednotce.
- 2) Ověřte správnou funkci kabelu a odporu proměřením jejich odporových hodnot. Před měřením systém odpojte.
- 3) Je-li některá komponenta vadná, vyměňte ji.

39441, Zkrat v obvodu vybíjecího odporu

Popis

Obvod vybíjecího odporu připojeného k usměrňovači na lince pohybového systému *arg*, pohybový modul *arg*, je zkratován.

Dusledky

Dokud nebude chyba odstraněna, další provoz není možný. Systém přechází do stavu SYS HALT.

Možné příčiny

Příčinou může být vadný kabel vybíjecího odporu nebo vadný vybíjecí odpor.

Doporučené postupy

- 1) Zkontrolujte, zda je kabel vybíjecího odporu řádně připojen k usměrňovací jednotce.
- 2) Ověřte správnou funkci kabelu a odporu proměřením jejich odporových hodnot. Před měřením systém odpojte.
- 3) Je-li některá komponenta vadná, vyměňte ji.

39442, Příliš nízký vybíjecí odpor

Popis

Vybíjecí odpor u usměrňovače na komunikační lince pohybového systému *arg*, pohybový modul *arg*, je příliš nízký.

Dusledky

Dokud nebude chyba odstraněna, další provoz není možný. Systém přechází do stavu SYS HALT.

Možné příčiny

Vybíjecí obvody mohou mít nesprávný odpor nebo mohlo sejit k selhání některého z vybíjecích obvodů a k následnému zkratu.

Doporučené postupy

- 1) Zkontrolujte, zda hodnoty vybíjecích odporů odpovídají konfiguraci daného pohybového modulu.
- 2) Ověřte, zda nedošlo k selhání některého odporu. Podrobný postup kontroly konfiguračního souboru naleznete v příručce pro řešení problémů.

Pokračování na další straně

5 Řešení potíží na základě protokolu událostí

5.5 3 xxxx

Pokračování

39443, Varování před přehřátím vybíjecího odporu

Popis

Proud odebíraný vybíjecími odpory u usměrňovače komunikačního vedení pohybového systému *arg*, pohybový modul *arg* se blíží hodnotám signalizujícím přetížení.

Dusledky

Dokud nebude chyba odstraněna, další provoz není možný. Systém přechází do stavu SYS HALT.

Možné příčiny

Uživatelský program může obsahovat příliš mnoho operací zahrnujících intenzivní brzdění manipulátorů. Tato možnost je pravděpodobnější, obsahuje-li systém dodatečné osy.

Doporučené postupy

1) Přepište uživatelský program tak, aby obsahoval méně operací zahrnujících prudké brzdění.

39444, Chyba – přetížení vybíjecího odporu

Popis

Vybíjecí odpory u usměrňovače na komunikačním vedení pohybového systému *arg*, pohybový modul *arg*, jsou přetíženy.

Dusledky

Dokud nebude chyba odstraněna, další provoz není možný. Systém přechází do stavu SYS HALT.

Možné příčiny

Uživatelský program může obsahovat příliš mnoho instrukcí prudkého brzdění nebo způsobovat příliš vysoké zatížení manipulátorů. Tato situace nastává častěji u systémů s dodatečnými osami.

Doporučené postupy

1) Přepište uživatelský program tak, aby obsahoval méně operací zahrnujících prudké brzdění.

39450, Vadný napájecí zdroj ventilační jednotky

Popis

Napětí napájecího zdroje ventilační jednotky v pohybovém modulu *arg* je mimo povolený rozsah.

Dusledky

-

Možné příčiny

Hlavní jednotka napájení ventilátorů může být vadná nebo se mohou hodnoty jejího vstupního napětí nacházet mimo povolený rozsah.

Pokračování na další straně

220

Doporučené postupy

1) Zkontrolujte, zda jsou správně zasunuty kabely ventilátorů.
2) Zkontrolujte, zda všechny ventilátory pracují. 3) Zkontrolujte vstupní napětí hlavní jednotky napájení ventilátorů. Pokud je některá jednotka vadná, vyměňte ji.

39451, Ventilační jednotka je nefunkční

Popis

Ventilační jednotka v pohybovém modulu *arg* je nefunkční.

Dusledky

-

Možné příčiny

Ventilační jednotka může být vadná, mohlo dojít k výpadku napájení nebo mohou být nesprávně připojeny napájecí kabely ventilátorů.

Doporučené postupy

1) Zkontrolujte správné připojení kabelu ventilátoru.
2) Zkontrolujte, zda všechny ventilátory pracují a zde není tok vzduchu omezován nějakou překážkou.
3) Změřte výstupní napětí jednotky, z níž je ventilátor napájen. Pokud je některá jednotka vadná, vyměňte ji.

39452, Nefunkční chladicí ventilátor počítače osy

Popis

Chladicí ventilátor počítače osy v pohybovém modulu *arg* je nefunkční.

Doporučené postupy

1) Zkontrolujte, zda je kabel ventilátoru správně zapojen.
2) Vyměňte vadnou ventilační jednotku.

39453, Nefunkční chladicí ventilátor transformátoru

Popis

Chladicí ventilátor transformátoru, který dodává proud pohybovému modulu *arg*, je nefunkční.

Doporučené postupy

Zkontrolujte, zda je kabel ventilátoru správně zapojen.
2) Vyměňte vadnou ventilační jednotku.

39460, Příliš nízké napětí stejnosměrné linky

Popis

Napětí stejnosměrného propojení u usměrňovače na komunikační lince pohybového systému *arg*, pohybový modul *arg*, je příliš nízké.

Dusledky

Dokud nebude chyba odstraněna, další provoz není možný. Systém přechází do stavu SYS HALT.

Možné příčiny

Vodivý pruh stejnosměrné sběrnice může být nesprávně připojen nebo mohlo dojít k výpadku třífázového napájecího zdroje v době, kdy byl robot ve stavu zapnutí motorů. Mohlo také dojít k otevření hlavního stykače (přerušení bezpečnostního řetězce) v době, kdy byl robot ve stavu zapnutí motorů. K možným příčinám patří rovněž příliš nízké vstupní napájecí napětí.

Doporučené postupy

- 1) Zkontrolujte, zda je správně připojen vodivý pruh stejnosměrné sběrnice.
- 2) Zkontrolujte, zda nedošlo k výpadku napájení.
- 3) Zkontrolujte, zda nebyl přerušen bezpečnostní řetězec.
- 4) Ujistěte se, že výstupní napětí napájecího zdroje pohybového modulu se nachází v povoleném rozmezí uvedeném v příručce k produktu.

39461, Příliš vysoké napětí stejnosměrného vedení

Popis

Napětí stejnosměrného vedení u usměrňovače na komunikačním vedení pohybového systému *arg*, pohybový modul *arg*, je příliš vysoké.

Dusledky

Dokud nebude chyba odstraněna, další provoz není možný. Systém přechází do stavu SYS HALT.

Možné příčiny

Uživatelský program může obsahovat příliš mnoho operací zahrnujících intenzivní brzdění manipulátorů. Tato možnost je pravděpodobnější, obsahuje-li systém dodatečné osy. Mohlo také dojít k závadě brzdových odporů.

Doporučené postupy

- 1) Zkontrolujte, zda hodnoty vybíjecích odporů odpovídají konfiguraci daného pohybového modulu.
- 2) Prověřte funkčnost odporů.
- 3) Pokud je to možné, přepište uživatelský program tak, aby obsahoval méně operací zahrnujících prudké brzdění.

39462, Napětí stejnosměrného vedení je na kritické hranici

Popis

Napětí stejnosměrného propojení u usměrňovače na komunikačním vedení pohybového systému *arg*, pohybový modul *arg*, je nebezpečně vysoké.

Dusledky

Dokud nebude chyba odstraněna, další provoz není možný. Systém přechází do stavu SYS HALT.

Možné příčiny

Uživatelský program může obsahovat příliš mnoho operací zahrnujících intenzivní brzdění manipulátorů. Tato možnost je pravděpodobnější, obsahuje-li systém dodatečné osy. Mohlo také dojít k závadě brzdových odporů.

Doporučené postupy

- 1) Zkontrolujte, zda hodnoty vybíjecích odporů odpovídají konfiguraci daného pohybového modulu.
- 2) Prověřte funkčnost odporů.
- 3) Přepište uživatelský program tak, aby obsahoval méně operací zahrnujících prudké brzdění.

39463, Varování před zkratem vinutí motoru

Popis

V motoru připojeném ke kloubu *arg*, pohybový modul *arg*, nebo v kabelu tohoto motoru byl zjištěn krátkodobý zkrat.

Dusledky

-

Možné příčiny

Příčinou může být prach nebo kovové částice znečišťující kontakty nebo vinutí motoru.

Doporučené postupy

Pokud problém nepřetrvává, není nutné provádět žádnou akci.

39464, Zkrat ve vinutí motoru

Popis

Došlo ke zkratu motoru nebo kabelu motoru pro kloub *arg* v pohybovém modulu *arg*, číslo pohybové jednotky *arg*.

Dusledky

Dokud nebude chyba odstraněna, další provoz není možný. Systém přechází do stavu SYS HALT.

Možné příčiny

Problém může být způsoben vadným motorem nebo kabelem motoru. Další možnou příčinou je znečištění kabelových stykačů nebo závada na vinutí motoru.

Pokračování na další straně

5 Řešení potíží na základě protokolu událostí

5.5 3 xxxx

Pokračování

Doporučené postupy

- 1) Ujistěte se, že je kabel motoru správně připojen k pohybové jednotce.
- 2) Zkontrolujte kabel a motor proměřením jejich odporových hodnot. Před měřením systém odpojte.
- 3) Je-li některá komponenta vadná, vyměňte ji.

39465, Varování před vysokým proudem motoru

Popis

Proud motoru u kloubu *arg* v pohybovém modulu *arg*, číslo pohybové jednotky *arg*, překračuje povolené maximum.

Dusledky

-

Možné příčiny

Zatížení motoru může být příliš vysoké nebo mohlo dojít k jeho zablokování (například při kolizi).

Doporučené postupy

- 1) Zkontrolujte, zda robot nenarazil na překážku.
- 2) Pokud je to možné, snižte rychlost v uživatelském programu.
- 3) V případě dodatečné osy zkontrolujte, zda zatížení motoru není pro danou pohybovou jednotku příliš vysoké.

39466, Proudové přetížení motoru

Popis

Proud motoru u kloubu *arg* v pohybovém modulu *arg*, číslo pohybové jednotky *arg*, je příliš vysoký.

Dusledky

Dokud nebude chyba odstraněna, další provoz není možný. Systém přechází do stavu SYS HALT.

Možné příčiny

Zatížení motoru může být příliš vysoké nebo mohlo dojít k jeho zablokování (například při kolizi).

Doporučené postupy

- 1) Zkontrolujte, zda robot nenarazil na překážku.
- 2) Pokud je to možné, snižte rychlost v uživatelském programu.
- 3) V případě dodatečné osy zkontrolujte, zda zatížení motoru není pro danou pohybovou jednotku příliš vysoké.

39467, Varování – vysoká teplota pohybové jednotky

Popis

Teplota pohybové jednotky č. *arg*, pohybový modul *arg*, vzrostla nad úroveň varování, tj. nad nejvyšší ze tří hraničních hodnot.

Pokračování na další straně

Dusledky

-

Možné příčiny

Teplota prostředí může být příliš vysoká, mohlo dojít k selhání chladicích ventilátorů nebo může uživatelský program spotřebovávat více proudu, než kolik ho pohybový systém stačí dodávat.

Doporučené postupy

- 1) Zkontrolujte, zda běží ventilátory a zda není přívod vzduchu zablokovaný nějakou překážkou.
- 2) Zkontrolujte, zda teplota prostředí nepřekračuje hodnoty platné pro danou skříň.
- 3) Pokud systém obsahuje dodatečné osy, zkontrolujte, zda zatížení motorů není pro pohybové jednotky příliš vysoké.
- 4) Pokud je to možné, přepište uživatelský program tak, aby obsahoval méně operací zahrnujících prudké zrychlení.

39468, Výstražný signál pro teplotu pohybové jednotky

Popis

Teplota pohybové jednotky č. *arg*, pohybový modul *arg*, vzrostla nad úroveň výstrahy, tj. nad druhou ze tří hraničních hodnot.

Dusledky

Dokud nebude chyba odstraněna, další provoz není možný. Systém přechází do stavu SYS HALT.

Možné příčiny

Teplota prostředí může být příliš vysoká, mohlo dojít k selhání chladicích ventilátorů nebo může uživatelský program spotřebovávat více proudu, než kolik ho pohybový systém stačí dodávat.

Doporučené postupy

- 1) Zkontrolujte, zda běží ventilátory a zda není přívod vzduchu zablokovaný nějakou překážkou.
- 2) Zkontrolujte, zda teplota prostředí nepřekračuje hodnoty platné pro danou skříň.
- 3) Pokud systém obsahuje dodatečné osy, zkontrolujte, zda zatížení motorů není pro pohybové jednotky příliš vysoké.
- 4) Pokud je to možné, přepište uživatelský program tak, aby obsahoval méně operací zahrnujících prudké zrychlení.

39469, Kritická teplota pohybové jednotky

Popis

Teplota pohybové jednotky č. *arg*, pohybový modul *arg*, vzrostla nad kritickou úroveň, tj. nad nejvyšší ze tří hraničních hodnot.

Dusledky

Dokud nebude chyba odstraněna, další provoz není možný. Systém přechází do stavu SYS HALT.

Možné příčiny

Teplota prostředí může být příliš vysoká, mohlo dojít k selhání chladicích ventilátorů nebo může uživatelský program spotřebovávat více proudu, než kolik ho pohybový systém stačí dodávat.

Doporučené postupy

- 1) Zkontrolujte, zda běží ventilátory a zda není přívod vzduchu zablokován nějakou překážkou.
- 2) Zkontrolujte, zda teplota prostředí nepřekračuje hodnoty platné pro danou skříň.
- 3) Pokud systém obsahuje dodatečné osy, zkontrolujte, zda zatížení motorů není pro pohybové jednotky příliš vysoké.
- 4) Pokud je to možné, přepište uživatelský program tak, aby obsahoval méně operací zahrnujících prudké zrychlení.

39470, Varování silového polovodiče

Popis

Silový polovodič kloubu *arg* v pohybové jednotce č. *arg*, pohybový modul *arg*, se blíží stavu přetížení.

Dusledky

-

Možné příčiny

Zatížení motoru může být příliš vysoké, mohlo dojít k jeho zablokování (například při kolizi) nebo může být příčinou nedostatečné chlazení.

Doporučené postupy

- 1) Zkontrolujte, zda robot nenarazil na překážku.
- 2) Zkontrolujte, zda běží ventilátory a zda není přívod vzduchu zablokován nějakou překážkou.
- 3) Zkontrolujte, zda teplota prostředí nepřekračuje hodnoty platné pro danou skříň.
- 4) Pokud systém obsahuje dodatečné osy, zkontrolujte, zda zatížení motorů není pro pohybové jednotky příliš vysoké.
- 5) Pokud je to možné, přepište uživatelský program tak, aby obsahoval méně operací zahrnujících prudké zrychlení.

39471, Chyba - přetížení silového polovodiče

Popis

Došlo k přetížení silového polovodiče kloubu *arg* v pohybové jednotce č. *arg*, pohybový modul *arg*.

Dusledky

Dokud nebude chyba odstraněna, další provoz není možný. Systém přechází do stavu SYS HALT.

Možné příčiny

Zatížení motoru může být příliš vysoké, mohlo dojít k jeho zablokování (například při kolizi) nebo může být příčinou nedostatečné chlazení.

Doporučené postupy

- 1) Zkontrolujte, zda robot nenarazil na překážku.
- 2) Zkontrolujte, zda běží ventilátory a zda není přívod vzduchu zablokován nějakou překážkou.
- 3) Zkontrolujte, zda teplota prostředí nepřekračuje hodnoty platné pro danou skříň.
- 4) Pokud systém obsahuje dodatečné osy, zkontrolujte, zda zatížení motorů není pro pohybové jednotky příliš vysoké.
- 5) Pokud je to možné, přepište uživatelský program tak, aby obsahoval méně operací zahrnujících prudké zrychlení.

39472, Výpadek fáze vstupního napájení

Popis

Usměrňovač připojený ke komunikačnímu vedení *arg* v pohybovém modulu *arg* detekoval výpadek jedné z fází napájecího zdroje.

Dusledky

Dokud nebude chyba odstraněna, další provoz není možný. Systém přechází do stavu SYS HALT.

Možné příčiny

Příčinou může být skutečný výpadek napájecího zdroje, závada ve stykačích Motors ON, v jejich kabeláži nebo v jiné části třífázového řetězce uvnitř řadiče. Ve výjimečných případech se tato chyba může vyskytnout v kombinaci s jinými chybami, které lze vyhledat v protokolu chyb.

Doporučené postupy

- 1) Zkontrolujte, zda je zapnut hlavní vypínač a zda je přítomno napájecí napětí. Nepřítomnost napětí naznačuje problém s konektorem napájecího kabelu nebo výpadek elektrické rozvodné sítě.
- 2) Pokud je napájecí napětí v pořádku, odpojte vstupní napájecí kabel a změřte odpor mezi všemi třemi fázemi u všech komponent třífázového napájecího řetězce. Začněte od stykače nejbližšímu k usměrňovači a postupujte zpět k hlavnímu vypínači. Pro účely měření lze stykače sepnout ručně. Orientujte se podle elektrického schématu řadiče.
- 3) Zkontrolujte světelné indikátory na usměrňovací jednotce. Význam jednotlivých indikátorů je uveden v příručce pro řešení problémů.

Pokračování na další straně

5 Řešení potíží na základě protokolu událostí

5.5 3 xxxx

Pokračování

4) Pokud je napětí v pořádku, pokuste se zjistit příčinu problému na základě dalších chybových zpráv uložených do protokolu v nejbližším časovém okolí této chyby.

39473, Výpadek všech fází vstupního napájení

Popis

Usměrňovač připojený ke komunikačnímu vedení *arg* v pohybovém modulu *arg* detekoval výpadek jedné nebo více fází napájecího zdroje.

Dusledky

Dokud nebude chyba odstraněna, další provoz není možný. Systém přechází do stavu SYS HALT.

Možné příčiny

Příčinou může být skutečný výpadek napájecího zdroje, závada ve stykačích Motors ON, v jejich kabeláži nebo v jiné části třífázového řetězce uvnitř řadiče. Ve výjimečných případech se tato chyba může vyskytnout v kombinaci s jinými chybami, které lze vyhledat v protokolu chyb.

Doporučené postupy

- 1) Zkontrolujte, zda je zapnut hlavní vypínač a zda je přítomno napájecí napětí. Nepřítomnost napětí naznačuje problém s konektorem napájecího kabelu nebo výpadek elektrické rozvodné sítě.
- 2) Pokud je napájecí napětí v pořádku, odpojte vstupní napájecí kabel a změřte odpor mezi všemi třemi fázemi u všech komponent třífázového napájecího řetězce. Začněte od stykače nejbližšímu k usměrňovači a postupujte zpět k hlavnímu vypínači. Pro účely měření lze stykače sepnout ručně. Orientujte se podle elektrického schématu řadiče.
- 3) Zkontrolujte světelné indikátory na usměrňovací jednotce. Význam jednotlivých indikátorů je uveden v příručce pro řešení problémů.
- 4) Pokud je napětí v pořádku, pokuste se zjistit příčinu problému na základě dalších chybových zpráv uložených do protokolu v nejbližším časovém okolí této chyby.

39474, Varování před vysokým proudem v usměrňovači

Popis

Usměrňovač připojený k pohybové komunikační lince *arg* v pohybovém modulu *arg* se blíží stavu přetížení.

Dusledky

Dokud nebude chyba odstraněna, další provoz není možný. Systém přechází do stavu SYS HALT.

Pokračování na další straně

Možné příčiny

Celkový proud odebíraný motorem je zřejmě vyšší, než je usměrňovač schopen dodávat.

Doporučené postupy

- 1) Pokud je to možné, přepište uživatelský program tak, aby obsahoval méně operací zahrnujících prudké zrychlení.

39475, Chyba - vysoký proud v usměrňovači

Popis

Usměrňovač připojený k pohybové komunikační lince *arg* v pohybovém modulu *arg* je přetížen.

Dusledky

Dokud nebude chyba odstraněna, další provoz není možný. Systém přechází do stavu SYS HALT.

Možné příčiny

Celkový proud odebíraný motorem je zřejmě vyšší, než je usměrňovač schopen dodávat.

Doporučené postupy

- 1) Pokud je to možné, přepište uživatelský program tak, aby obsahoval méně operací zahrnujících prudké zrychlení.

39476, Varování před vysokou teplotou usměrňovače

Popis

Teplota v usměrňovací jednotce připojené ke komunikačnímu vedení pohybového systému *arg* v pohybovém modulu *arg* se blíží k příliš vysokým hodnotám.

Dusledky

Dokud nebude chyba odstraněna, další provoz není možný. Systém přechází do stavu SYS HALT.

Možné příčiny

Mohlo dojít k selhání chladicích ventilátorů nebo je přívod vzduchu blokován nějakou překážkou. Teplota prostředí může být příliš vysoká nebo systém pracuje delší dobu pod příliš vysokým zatížením.

Doporučené postupy

- 1) Zkontrolujte, zda běží ventilátory a zda není přívod vzduchu zablokován nějakou překážkou.
- 2) Zkontrolujte, zda teplota prostředí nepřekračuje hodnoty platné pro danou skříň.
- 3) Pokud systém obsahuje dodatečné osy, zkontrolujte, zda zatížení motorů není pro pohybové jednotky příliš vysoké.
- 4) Pokud je to možné, přepište uživatelský program tak, aby obsahoval méně operací zahrnujících prudké zrychlení.

39477, Chyba - vysoká teplota usměrňovače

Popis

Teplota v usměrňovací jednotce připojené ke komunikačnímu vedení pohybového systému *arg* v pohybovém modulu *arg* dosáhla příliš vysokých hodnot.

Dusledky

Dokud nebude chyba odstraněna, další provoz není možný. Systém přechází do stavu SYS HALT.

Možné příčiny

Mohlo dojít k selhání chladicích ventilátorů nebo je přívod vzduchu blokován nějakou překážkou. Teplota prostředí může být příliš vysoká nebo systém pracuje delší dobu pod příliš vysokým zatížením.

Doporučené postupy

- 1) Zkontrolujte, zda běží ventilátory a zda není přívod vzduchu zablokován nějakou překážkou.
- 2) Zkontrolujte, zda teplota prostředí nepřekračuje hodnoty platné pro danou skříň.
- 3) Pokud systém obsahuje dodatečné osy, zkontrolujte, zda zatížení motorů není pro pohybové jednotky příliš vysoké.
- 4) Pokud je to možné, přepište uživatelský program tak, aby obsahoval méně operací zahrnujících prudké zrychlení.

39478, Chyba - příliš vysoká teplota vnitřních motorů

Popis

Teplota v jednom nebo více motorech robota připojeného k pohybovému modulu *arg* dosáhla příliš vysoké úrovně.

Dusledky

Dokud nebude chyba odstraněna, další provoz není možný. Systém přechází do stavu SYS HALT.

Možné příčiny

Mohlo dojít k vzpříčení motoru (například po kolizi), motor může být přetížený nebo mohla teplota prostředí vzrůst nad hodnoty uvedené v technické specifikaci robota.

Doporučené postupy

- 1) Zkontrolujte, zda robot nenarazil na překážku.
- 2) Zkontrolujte, zda teplota prostředí nepřekračuje hodnoty uvedené v technické specifikaci robota.
- 3) Nechte robota vychladnout a poté znovu spusťte systém. Vyměňte všechny motory poškozené vysokou teplotou.
- 4) Pokud je to možné, přepište uživatelský program tak, aby obsahoval méně operací zahrnujících prudké zrychlení.

39479, Chyba - příliš vysoká teplota vnějších motorů

Popis

Teplota jednoho nebo více motorů dodatečných os připojených k pohybovému modulu *arg* dosáhla příliš vysoké úrovně.

Dusledky

Dokud nebude chyba odstraněna, další provoz není možný. Systém přechází do stavu SYS HALT.

Možné příčiny

Mohlo dojít k vzpříčení motoru (například po kolizi), motor může být přetížený nebo mohla teplota prostředí vzrůst nad hodnoty uvedené v technické specifikaci robota.

Doporučené postupy

- 1) Zkontrolujte, zda dodatečná osa nenarazila na překážku.
- 2) Zkontrolujte, zda teplota prostředí nepřekračuje hodnoty uvedené v technické specifikaci.
- 3) Nechte motor vychladnout a poté znovu spusťte systém. Vyměňte všechny motory poškozené vysokou teplotou.
- 4) Pokud je to možné, přepište uživatelský program tak, aby obsahoval méně operací zahrnujících prudké zrychlení.

39482, Příliš vysoké napájecí napětí

Popis

Napájecí napětí naměřené v pohybovém modulu *arg* je příliš vysoké.

Dusledky

Robota nelze uvést do provozu.

Možné příčiny

Napájecí transformátor může být nesprávně zapojen nebo je napájecí napětí dodávané zvenčí příliš vysoké.

Doporučené postupy

- 1) Změřte vstupní napětí na hlavním stykači pohybového modulu. Zkontrolujte, zda se toto napětí pohybuje v rozsahu povoleném pro daný modul.
- 2) Zkontrolujte zapojení napájecího transformátoru podle podrobných informací uvedených v produktové příručce robota.

39483, Zkrat stejnosměrného propojení

Popis

Byl zjištěn zkrat na stejnosměrném propojení pohybového modulu *arg*.

Dusledky

Robota nelze uvést do provozu.

Pokračování na další straně

5 Řešení potíží na základě protokolu událostí

5.5 3 xxxx

Pokračování

Možné příčiny

Vodivý pruh stejnosměrné sběrnice může být špatně připojen. Zkrat může způsobit také znečištění jeho kontaktních ploch.

Doporučené postupy

- 1) Zkontrolujte, zda jsou všechny vodivé pruhy stejnosměrné propojovací sběrnice správně připojeny.
- 2) Zkontrolujte, zda nedošlo ke znečištění kontaktů.

39484, Běhový řetězec je přerušen ve stavu zapnutí motorů

Popis

Běhový řetězec *arg* je přerušen, zatímco je systém ve stavu zapnutí motorů. K problému došlo v pohybovém systému *arg*.

Dusledky

Systém přešel do stavu SYS_HALT.

Možné příčiny

- 1) Kabely a konektory bezpečnostního systému jsou odpojené nebo poškozené.
- 2) Stykač tohoto běhového řetězce v pohybovém modulu se možná zasekl kvůli mechanické závadě.
- 3) Pomocný stykač na hlavním stykači byl možná galvanicky poškozen nebo je vadný kabel k bezpečnostnímu systému.

Doporučené postupy

- 1) Zkontrolujte, zda nedošlo k zaseknutí stykače motoru.
- 2) Vyměňte vadný stykač motoru.

39485, Běhový řetězec je přerušen ve stavu vypnutí motorů

Popis

Běhový řetězec *arg* je přerušen, zatímco je systém ve stavu zapnutí motorů. K problému došlo v pohybovém systému *arg*.

Dusledky

Systém přešel do stavu SYS_HALT.

Možné příčiny

- 1) Stykač pro tento řetězec, umístěný v pohybovém modulu byl ručně přepnut.
- 2) Stykač se zavařil v sepnuté poloze.

Doporučené postupy

- 1) Pokud se stykač neuvolní a zůstane v jedné poloze, vypněte systém a vyměňte stykač.
- 2) Pokud byl stykač přepnut ručně, považujte tuto zprávu pouze za informativní.

Pokračování na další straně

226

39486, Stejnosměrné propojení není zapojeno

Popis

Stejnosměrné propojení k pohonu, který obsluhuje kloub *arg* v pohybovém modulu *arg*, číslo pohybové jednotky *arg* chybí nebo není správně zapojeno.

Dusledky

Systém přešel do stavu SYS_HALT.

Možné příčiny

- 1) Jednotka DC Bussbar buď chybí, nebo není správně zapojena.
- 2) Je-li jednotka bussbar správně zapojena, může být závada na pohybové jednotce, která hlásí tuto chybu.

Doporučené postupy

- 1) Zkontrolujte, zda je jednotka DC Bussbar správně připojena ke všem pohybovým jednotkám

39500, Varování pro logické napětí pohybové jednotky

Popis

24V napětí dodávané z napájecího zdroje pohybového modulu do hlavní pohybové jednotky v pohybovém modulu *arg* je mimo rozsah.

Dusledky

-

Možné příčiny

24V napětí na výstupu napájecího zdroje pohybového modulu je pravděpodobně mimo rozsah.

Doporučené postupy

- 1) Zkontrolujte, zda je správně připojen napájecí kabel vedoucí z napájecího zdroje pohybového modulu do hlavní pohybové jednotky.
- 2) Zkontrolujte, zda indikátor napájecího zdroje svítí červeně. Přesný význam všech světelných indikátorů je popsán v příručce pro řešení problémů, IRC5.

39501, Chyba logického napětí pohybové jednotky

Popis

24V napětí dodávané pohybové jednotce v pohybovém modulu *arg* je mimo rozsah.

Dusledky

Dokud nebude chyba odstraněna, další provoz není možný. Systém přechází do stavu SYS_HALT.

Návod k použití - Řešení problémů, IRC5
3HAC020738-014 Revize: T

Možné příčiny

24V napětí na výstupu jednotky napájecího zdroje je pravděpodobně mimo rozsah.

Doporučené postupy

- 1) Zkontrolujte, zda je správně připojen napájecí kabel vedoucí z jednotky napájecího zdroje do hlavní pohybové jednotky.
- 2) Zkontrolujte, zda indikátor jednotky napájecího zdroje svítí červeně. Přesný význam všech světelných indikátorů je popsán v příručce pro řešení problémů, IRC5.

39502, Chyba logického napětí usměrňovače

Popis

24V napětí přiváděné na usměrňovač v pohybovém modulu *arg* je mimo rozsah.

Dusledky

-

Možné příčiny

Kabel mezi pohybovou jednotkou a usměrňovačem může být špatně připojený nebo se může napětí přiváděné z napájecího zdroje do pohybové jednotky nacházet mimo rozsah.

Doporučené postupy

- 1) Zkontrolujte správné připojení kabelu mezi jednotkou napájecího zdroje a usměrňovací jednotkou.
- 2) Proměřte 24V napětí v napájecím kabelu pohybové jednotky.

39503, Přehřátí napájecího zdroje

Popis

Teplota v napájecím zdroji pohybového modulu *arg* dosáhla kritické úrovně.

Dusledky

Dokud nebude chyba odstraněna, další provoz není možný. Systém přechází do stavu SYS HALT.

Možné příčiny

Ventilační jednotka může být vadná, mohlo dojít k zablokování přívodu chladicího vzduchu nějakou překážkou nebo k příliš vysokému nárůstu teploty okolí.

Doporučené postupy

- 1) POZOR! Nepokoušejte se řadič ihned znovu spustit; nejprve jej nechte vychladnout po dobu cca. deseti minut.
- 2) Ujistěte se, že ventilátory běží a že přívod vzduchu není zablokovaný.
- 3) Zkontrolujte, zda teplota okolí nepřekročila hodnoty platné pro daný pohybový modul.

- 4) Ověřte, zda jsou konektory napájecího zdroje správně připojeny k počítači osy.

39504, Přetížení napájecího zdroje brzd

Popis

Napájecí obvod brzd v pohybovém modulu *arg* odebírá příliš vysoký proud.

Dusledky

Dokud nebude chyba odstraněna, další provoz není možný. Systém přechází do stavu SYS HALT.

Možné příčiny

Mohlo dojít k závadě (zkratu) napájecího kabelu brzd nebo k použití motorů dodatečných os s brzdami, které spotřebovávají příliš mnoho proudu. Možnou příčinou závady je také nesprávné připojení kabelu jednotky napájecího zdroje k pohybovému modulu.

Doporučené postupy

- 1) Zkontrolujte, zda je kabel napájecího zdroje správně připojen k pohybovému modulu.
- 2) Zjistěte, zda na napájecím kabelu brzd nedošlo ke zkratu.
- 3) Zkontrolujte, zda celkový proud odebíraný motory externích os nepřekračuje hodnoty uvedené v technické specifikaci pohybového modulu.
- 4) Ujistěte se, že konektory napájecího zdroje jsou správně připojeny k počítači osy.
- 5) Zkontrolujte, zda se napětí 24 V BRAKE nachází v povoleném rozsahu. Viz obvodový diagram v příručce k produktu, IRC5.

39505, Výpadek vstupního napětí napájecího zdroje

Popis

Došlo k výpadku síťového napětí na vstupu jednotky napájecího zdroje v pohybovém modulu *arg*.

Dusledky

Dokud nebude chyba odstraněna, další provoz není možný. Systém přechází do stavu SYS FAIL.

Možné příčiny

Je možné, že je vypnut hlavní vypínač pohybového modulu. Mohlo dojít k závadě (přerušení) přívodního síťového kabelu nebo k vypnutí jističe v obvodu napájecího zdroje. Možnou příčinou závady je také nesprávné připojení konektoru jednotky napájecího zdroje k počítači osy.

Doporučené postupy

- 1) Zkontrolujte, zda je zapnutý hlavní vypínač pohybového modulu, a restartujte systém.

Pokračování na další straně

5 Řešení potíží na základě protokolu událostí

5.5 3 xxxx

Pokračování

2) Zkontrolujte, zda je konektor jednotky napájecího zdroje správně připojen k počítači osy.

3) Měřením se ujistěte, že je na stykači napájecího zdroje přítomno napětí.

4) Zkontrolujte, zda nedošlo k vypnutí pojistek nebo jističů napájecího zdroje v pohybovém modulu.

39506, Stav stejnosměrné sběrnice není v pořádku

Popis

Stejnoseměrná sběrnice jedné nebo dvou pohybových jednotek připojených k pohybovému modulu *arg* byla neočekávaně vypnuta.

Důsledky

Systém přechází do stavu SYS HALT.

Možné příčiny

K tomu došlo kvůli vadným kabelům nebo vnitřním chybám v pohybové jednotce.

Doporučené postupy

- 1) Zkontrolujte kabely připojené k pohybové jednotce..
- 2) Restartujte řadič.
- 3) Pokud je pohybová jednotka vadná, vyměňte ji.

39520, Ztráta komunikace s pohybovým modulem

Popis

Hlavní počítač ztratil kontakt s pohybovým modulem *arg*.

Důsledky

Systém přechází do stavu SYS HALT. Dokud nebude chyba odstraněna, další provoz není možný.

Možné příčiny

Příčinou může být přerušovaný kabel, špatně připojený konektor nebo vysoká úroveň rušení v kabelu.

Doporučené postupy

- 1) Zkontrolujte, zda nedošlo k poškození kabelu mezi řídicím a pohybovým modulem a zda jsou oba konektory správně zapojeny.
- 2) Ujistěte se, že se v blízkosti kabeláže robota nenachází extrémně silný zdroj elektromagnetického rušení.

39521, Varování komunikace pohybového modulu

Popis

Byl zjištěn vysoký počet chyb komunikace u ethernetového propojení s pohybovým modulem *arg*.

Pokračování na další straně

228

Příčinou může být působení vnějších zdrojů elektromagnetického rušení na kabel.

Doporučené postupy

Zkontrolujte, zda se v blízkosti kabelu nebo pohybového či počítačového modulu nenacházejí zdroje elektromagnetického rušení.

39522, Počítač osy nebyl nalezen

Popis

Počítač osy v pohybovém modulu *arg* není připojen k hlavnímu počítači.

Důsledky

Systém přejde do stavu selhání systému. Dokud nebude chyba odstraněna, další provoz není možný.

Možné příčiny

Příčinou může být přerušovaný kabel, špatně připojené konektory nebo výpadek napájení.

Doporučené postupy

- 1) Ujistěte se, že kabel mezi hlavním počítačem a počítačem osy není poškozen a že oba konektory jsou správně připojeny.
- 2) Ujistěte se, že elektrické napájení k počítači osy funguje správně.
- 3) Restartujte řadič.

39523, Je připojen nepoužitý počítač osy

Popis

K hlavnímu počítači je připojen počítač osy v pohybovém modulu *arg*, ale není používán.

Možné příčiny

Příčinou může být problém v konfiguraci.

Doporučené postupy

1. Odpojte nepoužívaný počítač osy nebo nastavte systém tak, aby tento počítač používal.
2. Restartujte systém.

39524, Vypršel časový limit příkazů pohybového modulu

Popis

Pohybový modul *arg* nereaguje na příkaz *arg*. Systém z bezpečnostních důvodů zastavil provádění programu.

Doporučené postupy

1. Zkontrolujte, zda je pohybový modul zapnutý.
2. Zkontrolujte kabel mezi hlavním počítačem a počítačem osy.
3. Restartujte systém.

39525, Chyba spuštění pohybového modulu

Popis

Systém nemohl dokončit inicializační fázi pohybového modulu *arg*.

Dusledky

Systém přejde do stavu selhání systému.

Možné příčiny

Systém nemohl dokončit inicializační fázi pohybového modulu.

Doporučené postupy

- 1) Zkuste restartovat systém pomocí hlavního vypínače.
- 2) Vyhledejte další zprávy protokolu událostí hardwaru.

39526, Počítač osy nebyl nalezen v systému Multi Move

Popis

Počítač osy v pohybovém modulu *arg* není připojen k hlavnímu počítači.

Dusledky

Systém přejde do stavu selhání systému. Dokud nebude chyba odstraněna, další provoz není možný.

Možné příčiny

Příčinou může být přerušovaný kabel, špatně připojené konektory, chybějící spínač počítače osy nebo výpadek napájení.

Doporučené postupy

- 1) Ujistěte se, že hlavní síťový vypínač na pohybovém modulu *arg* byl zapnut (ON).
- 2) Ujistěte se, že kabel od hlavního počítače procházející spínačem k pohybovému modulu není poškozen a že oba konektory jsou správně připojeny.
- 3) Ujistěte se, že tento kabel je připojen ke správnému portu na spínači počítače osy.
- 4) Ujistěte se, že napájecí jednotka v pohybovém modulu *arg* pracuje správně.
- 5) Restartujte řadič.

39527, Počítač osy nebyl nalezen v samostatném systému Multi Move

Popis

Počítač osy v pohybovém modulu *arg* není připojen k hlavnímu počítači.

Dusledky

Systém přejde do stavu selhání systému. Dokud nebude chyba odstraněna, další provoz není možný.

Možné příčiny

Příčinou může být přerušovaný kabel, špatně připojené konektory, chybějící spínač počítače osy nebo výpadek napájení.

Doporučené postupy

- 1) Ujistěte se, že kabel od hlavního počítače procházející spínačem k počítači osy není poškozen a že všechny konektory jsou správně připojeny.
- 2) Ujistěte se, že elektrické napájení k počítači osy funguje správně.
- 3) Restartujte řadič.

39530, Počítač osy ztratil spojení s bezpečnostním systémem

Popis

Došlo ke ztrátě komunikace mezi počítačem osy a bezpečnostním systémem v pohybovém modulu *arg*.

Dusledky

Systém přechází do stavu SYS HALT.

Možné příčiny

Příčinou může být vadný komunikační kabel nebo konektory mezi počítačem osy a bezpečnostním systémem. Může jít také o silné rušení nebo o výpadek napájení bezpečnostního systému.

Doporučené postupy

- 1) Ujistěte se, že kabel mezi počítačem osy a bezpečnostním systémem je správně zapojený a nepoškozený.
- 2) Zkontrolujte napájení bezpečnostního systému.
- 3) Ujistěte se, že v blízkosti kabeláže robota nejsou zdroje silného elektromagnetického rušení.

39531, Není spuštěn test výpadků běhového řetězce

Popis

Nebyl proveden test výpadků běhového řetězce. Výskyt problému zjistil bezpečnostní systém připojený k počítači osy v pohybovém modulu *arg*.

Dusledky

Systém přechází do stavu SYS HALT.

Možné příčiny

Příčinou mohou být vnitřní chyby.

Doporučené postupy

Obraťte na místní pracoviště podpory společnosti ABB.

5 Řešení potíží na základě protokolu událostí

5.6 4 xxxx

5.6 4 xxxx

40001, Chyba v argumentech

Popis

Volitelný argument *arg* byl v jednom volání rutiny použit více než jednou.

Doporučené postupy

1) Upravte volání rutiny tak, aby v něm nebyl volitelný parametr použit více než jednou.

40002, Chyba v argumentech

Popis

Argument *arg* byl zadán pro více než jeden parametr.

Doporučené postupy

Jednotlivé parametry v seznamu, z něhož je daný parametr vybrán, se vzájemně vylučují.

1) Zajistěte, aby byl argument použit pouze pro jeden parametr.

40003, Chyba v argumentech

Popis

Byl očekáván argument povinného parametru *arg*, ale nalezen byl nepovinný argument *arg*.

Doporučené postupy

1) Zadejte argumenty v pořadí odpovídajícím pořadí parametrů volané rutiny.

40004, Chyba v argumentech

Popis

Argument parametru REF *arg* neobsahuje odkaz na datový objekt.

Doporučené postupy

1) Jako argument použijte odkaz na datový objekt nebo na parametr.

40005, Chyba v argumentech

Popis

Argumentem parametru INOUT *arg* není proměnná ani trvalý odkaz nebo je tento argument určen jen ke čtení.

Doporučené postupy

1) Jako argument použijte parametr proměnné nebo trvalé proměnné nebo trvalý odkaz na parametr, který NENÍ určen jen ke čtení.

2) Argument NEUVÁDĚJTE v závorkách ().

Pokračování na další straně

230

40006, Chyba v argumentech

Popis

Chybí hodnota nepovinného argumentu pro parametr *arg*.

Doporučené postupy

Jedinými parametry, které lze zadat pouze pomocí názvu, jsou parametry typu přepínač. Všem ostatním parametrům je nutné přiřadit hodnotu.

1) Zadejte hodnotu parametru.

40007, Chyba v argumentech

Popis

Nepovinný argument *arg* nebyl nalezen na správné pozici v seznamu argumentů.

Doporučené postupy

1) Zadejte argumenty v pořadí odpovídajícím pořadí parametrů volané rutiny.

40008, Chyba v argumentech

Popis

Chybí odkaz na nepovinný parametr *arg*.

Doporučené postupy

Pro každý z nepovinných parametrů musí být zadán argument odkazu uvozený znakem zpětného lomítka (\).

1) Změňte povinný argument na nepovinný.

40009, Chyba v argumentech

Popis

V podmíněném argumentu chybí odkaz na povinný parametr *arg*.

Doporučené postupy

Každá z podmíněných hodnot nepovinného parametru musí odkazovat na nepovinný parametr ve volající rutině.

1) Změňte podmíněnou hodnotu.

40010, Chyba v argumentech

Popis

V nepovinném argumentu chybí odkaz na povinný parametr *arg*.

Doporučené postupy

Pro každý z povinných parametrů musí být zadán argument odkazu uvozený znakem zpětného lomítka (\).

1) Změňte nepovinný argument na povinný.

40011, Chyba v argumentech

Popis

Povinný argument *arg* nebyl nalezen na správné pozici v seznamu argumentů.

Doporučené postupy

Zadejte argumenty v pořadí odpovídajícím pořadí parametrů volané rutiny.

40012, Chyba v argumentech

Popis

Argument *arg* typu přepínač má hodnotu.

Možné příčiny

Argumentu, který odpovídá parametru typu přepínač, nelze přiřadit hodnotu.

Doporučené postupy

1) Odstraňte hodnotu.

40013, Chyba v argumentech

Popis

Volání rutiny *arg* nemá dostatečný počet argumentů.

Doporučené postupy

Ve volání rutiny musí být zadány hodnoty všech povinných parametrů volané rutiny. Seznam argumentů musí obsahovat stejný počet položek jako seznam parametrů.

1) Přidejte další argumenty tak, aby jejich celkový počet odpovídal počtu parametrů.

40014, Chyba v argumentech

Popis

Volání rutiny *arg* má příliš mnoho argumentů.

Doporučené postupy

Nesmí být zadány žádné argumenty, které neodpovídají položkám definovaným v seznamu parametrů volané rutiny. Seznam argumentů musí obsahovat stejný počet položek jako seznam parametrů.

1) Odeberte ze seznamu argumentů nadbytečné položky.

40015, Chybná deklarace datového objektu

Popis

Počet dimenzí pole je *arg*, platné hodnoty jsou však pouze 1, 2 a 3.

Doporučené postupy

1) Změňte výraz udávající počet dimenzí.

40016, Chybná deklarace datového objektu

Popis

Definice pole obsahuje příliš mnoho dimenzí.

Doporučené postupy

Pole může mít nejvýše tři dimenze.

Přepište program tak, abyste nepotřebovali více než 3 dimenze.

40017, Chybný typ

Popis

Indexovaný datový objekt *arg*, *arg* není typu pole.

Doporučené postupy

Indexovat lze pouze datové objekty deklarované jako pole.

1) Odeberte index (indexy).

2) Deklarujte datový objekt jako pole.

40018, Chybný typ

Popis

Datový objekt *arg*, *arg* není typu záznam.

Doporučené postupy

Komponenty jsou k dispozici pouze u datového objektu typu záznam.

1) Zkontrolujte typ a název odkazovaného datového objektu.

40019, Chyba limitu

Popis

Úloha *arg*: Chyba při vytváření trvalé proměnné *arg*.

K chybě došlo při ukládání trvalé proměnné do databáze.

Ref. č. programu *arg*

Dusledky

Vytvořenou trvalou proměnnou nelze v programu RAPID použít.

Možné příčiny

Paměť programu je plná nebo fragmentovaná.

Doporučené postupy

Podívejte se, jestli je možné velké datové struktury rozdělit do menších bloků.

Pokračování na další straně

5 Řešení potíží na základě protokolu událostí

5.6 4 xxxx

Pokračování

Použití instalovaných modulů může ušetřit místo v programové paměti.

40020, Chybná deklaráce datového objektu

Popis

Výraz *arg* není konstantním výrazem.

Doporučené postupy

V deklaraci datového objektu smí být obsaženy pouze konstantní výrazy.

1) Opravte výrazy tak, aby neobsahovaly proměnné, trvalé odkazy ani volání funkcí.

40021, Chyba v instrukci

Popis

V instrukci RETURN chybí výraz.

Možné příčiny

Instrukce RETURN ve funkci musí určovat návratovou hodnotu.

Doporučené postupy

1) Přidejte výraz určující hodnotu.

40022, Chybný typ

Popis

Nepřípustná kombinace typů operandu *arg* a *arg* u operátoru '**'.

Doporučené postupy

Povolené kombinace typů operandů: "num""num", "num""pos", "pos""num", "pos""pos" a "orient""orient".

1) Zkontrolujte typy operandů.

40023, Chyba v instrukci

Popis

Nelze předat řízení jinému seznamu instrukcí.

Doporučené postupy

Nelze provést skok na instrukci programového toku.

1) Zkontrolujte, zda je návěští umístěno ve stejném seznamu instrukcí jako instrukce GOTO a na stejné nebo vyšší úrovni vnoření.

40024, Chybný typ

Popis

Neplatný typ *arg* levého operandu binárního operátoru '+' nebo '-'.

Doporučené postupy

Pro binární operátor "+" jsou povoleny typy operandů "num", "pos" a "string" a pro binární operátor "-" typy "num" a "pos".

1) Zkontrolujte typy operandů.

40025, Chybný typ

Popis

Neplatný typ *arg* operandu unárního operátoru '+' nebo '-'.

Doporučené postupy

Povolené typy operandů unárních operátorů "+" a "-" jsou "num" a "pos".

1) Zkontrolujte typy operandů.

40026, Chybný typ

Popis

Neplatný typ *arg* pravého operandu binárního operátoru '+' nebo '-'.

Doporučené postupy

Pro binární operátor "+" jsou povoleny typy operandů "num", "pos" a "string" a pro binární operátor "-" typy "num" a "pos".

1) Zkontrolujte typy operandů.

40027, Chybný typ

Popis

Neplatný typ *arg* levého operandu operátoru '/', 'DIV' nebo 'MOD'.

Doporučené postupy

Pro operátory '/', 'DIV' a 'MOD' jsou povoleny pouze operandy typu "num".

1) Zkontrolujte typy operandů.

40028, Chybný typ

Popis

Neplatný typ *arg* pravého operandu operátoru '/', 'DIV' nebo 'MOD'.

Doporučené postupy

Pro operátory '/', 'DIV' a 'MOD' jsou povoleny pouze operandy typu "num".

1) Zkontrolujte typy operandů.

40029, Chybný typ

Popis

Neplatný typ *arg* levého operandu operátoru '<', '<=', '>' nebo '>='.

Pokračování na další straně

Doporučené postupy

Pro operátory "<", "<=", ">" a ">=" jsou povoleny pouze operandy typu "num".

1) Zkontrolujte typy operandů.

40030, Chybný typ

Popis

Neplatný typ *arg* pravého operandu operátoru '<', '<=', '>' nebo '>='.

Doporučené postupy

Pro operátory "<", "<=", ">" a ">=" jsou povoleny pouze operandy typu "num".

1) Zkontrolujte typy operandů.

40031, Chybný typ

Popis

Neplatný typ *arg* levého operandu operátoru '*'.

Doporučené postupy

Povolené typy operandů operátoru "*" jsou "num", "pos" a "orient".

1) Zkontrolujte typy operandů.

40032, Chybný typ

Popis

Neplatný typ *arg* pravého operandu operátoru '*'.

Doporučené postupy

Povolené typy operandů operátoru "*" jsou "num", "pos" a "orient".

1) Zkontrolujte typy operandů.

40033, Chybný typ

Popis

Neplatný typ *arg* operandu operátoru 'NOT'.

Doporučené postupy

U operátoru "NOT" jsou povoleny pouze operandy typu "bool".

1) Zkontrolujte typy operandů.

40034, Chybný typ

Popis

Neplatný typ *arg* levého operandu operátoru 'OR', 'XOR' nebo 'AND'.

Doporučené postupy

Pro operátory "OR", "XOR" a "AND" jsou povoleny pouze operandy typu "num".

1) Zkontrolujte typy operandů.

40035, Chybný typ

Popis

Neplatný typ *arg* pravého operandu operátoru 'OR', 'XOR' nebo 'AND'.

Doporučené postupy

Pro operátory "OR", "XOR" a "AND" jsou povoleny pouze operandy typu "num".

1) Zkontrolujte typy operandů.

40036, Chybný typ

Popis

Seznam indexů pro pole *arg* s počtem dimenzí *arg* obsahuje nesprávný počet indexů.

Doporučené postupy

1) Upravte počet indexů v seznamu tak, aby odpovídal počtu dimenzí indexovaného datového pole.

40037, Chybná deklarace datového objektu

Popis

Neplatný atribut LOCAL v deklaraci konstanty rutiny.

Doporučené postupy

Atribut LOCAL mohou mít pouze deklarace datových objektů programu. Odeberte atribut LOCAL nebo přesuňte deklaraci mimo rutinu.

40038, Chybná deklarace datového objektu

Popis

Neplatný atribut LOCAL v deklaraci proměnné rutiny.

Doporučené postupy

Atribut LOCAL mohou mít pouze deklarace datových objektů programu. Odeberte atribut LOCAL nebo přesuňte deklaraci mimo rutinu.

40039, Chybný název

Popis

Název konstanty *arg* je nejednoznačný.

Doporučené postupy

Názvy datových objektů rutiny musí být v rámci rutiny jedinečné. Názvy datových objektů programu musí být jedinečné v rámci

Pokračování na další straně

5 Řešení potíží na základě protokolu událostí

5.6 4 xxxx

Pokračování

modulu. Přejmenujte datový objekt nebo změňte název, s nímž je nový název v konfliktu.

40040, Chybný název

Popis

Název globální konstanty *arg* je nejednoznačný.

Doporučené postupy

Názvy globálních datových objektů musí být jedinečné v rámci všech globálních typů, datových objektů, globálních rutin a modulů v celém programu. Přejmenujte datový objekt nebo změňte název, s nímž je nový název v konfliktu.

40041, Chybný název

Popis

Název globálního trvalého datového objektu *arg* je nejednoznačný.

Doporučené postupy

Názvy globálních datových objektů musí být jedinečné v rámci všech globálních typů, datových objektů, globálních rutin a modulů v celém programu. Přejmenujte datový objekt nebo změňte název, s nímž je nový název v konfliktu.

40042, Chybný název

Popis

Název globální rutiny *arg* je nejednoznačný.

Doporučené postupy

Názvy globálních rutin musí být jedinečné v rámci všech globálních typů, datových objektů, globálních rutin a modulů v celém programu. Přejmenujte rutinu nebo změňte název, s nímž je nový název v konfliktu.

40043, Chybný název

Popis

Název globální proměnné *arg* je nejednoznačný.

Doporučené postupy

Názvy globálních datových objektů musí být jedinečné v rámci všech globálních typů, datových objektů, globálních rutin a modulů v celém programu. Přejmenujte datový objekt nebo změňte název, s nímž je nový název v konfliktu.

40044, Chybný název

Popis

Název návěští *arg* je nejednoznačný.

Pokračování na další straně

234

Doporučené postupy

Názvy návěští musí být v rámci rutiny jedinečné. Přejmenujte návěští nebo změňte název, s nímž je nový název v konfliktu.

40045, Chybný název

Popis

Název modulu *arg* je nejednoznačný.

Doporučené postupy

Názvy modulů musí být jedinečné v rámci všech globálních typů, globálních datových objektů, globálních rutin a modulů v celém programu. Přejmenujte modul nebo změňte název, s nímž je nový název v konfliktu.

40046, Chybný název

Popis

Název parametru *arg* je nejednoznačný.

Doporučené postupy

Názvy parametrů musí být v rámci rutiny jedinečné. Přejmenujte parametr nebo změňte název, s nímž je nový název v konfliktu.

40047, Chybný název

Popis

Název trvalého datového objektu *arg* je nejednoznačný.

Doporučené postupy

Názvy datových objektů programu musí být v rámci modulu jedinečné. Přejmenujte datový objekt nebo změňte název, s nímž je nový název v konfliktu.

40048, Chybný název

Popis

Název rutiny *arg* je nejednoznačný.

Doporučené postupy

Názvy rutin musí být v rámci modulu jedinečné. Přejmenujte rutinu nebo změňte název, s nímž je nový název v konfliktu.

40049, Chybný název

Popis

Název proměnné *arg* je nejednoznačný.

Doporučené postupy

Názvy datových objektů rutiny musí být v rámci rutiny jedinečné. Názvy datových objektů programu musí být jedinečné v rámci modulu. Přejmenujte datový objekt nebo změňte název, s nímž je nový název v konfliktu.

40050, Chybný typ

Popis

Typy operandů *arg* a *arg* u binárního operátoru '+' nebo '-' nejsou shodné.

Doporučené postupy

Oba operandy operátorů '+' a '-' musí být shodného typu. Zkontrolujte typy operandů.

40051, Chybný typ

Popis

Typy operandů *arg* a *arg* operátoru '=' nebo '<>' nejsou shodné.

Doporučené postupy

Oba operandy operátorů '=' a '<>' musí být shodného typu. Zkontrolujte typy operandů.

40052, Chyba v instrukci

Popis

Instrukce RETURN s výrazem je povolena pouze ve funkcích.

Doporučené postupy

V procedurách a obsluhách výjimky nesmí instrukce RETURN určovat výraz pro výpočet návratové hodnoty. Odeberte výraz.

40054, Chybný typ

Popis

Rozměr typu pole (*arg*) a agregace (*arg*) se liší.

Doporučené postupy

Upravte počet výrazů v agregaci tak, aby odpovídal dimenzi datového pole.

40055, Chybný typ

Popis

Typ cíle přiřazení *arg* není hodnotový ani semihodnotový.

Doporučené postupy

Typ datového objektu, kterému má být přiřazena hodnota, musí být hodnotový nebo semihodnotový. Datové objekty nehodnotových typů lze použít pouze u speciálních předdefinovaných instrukcí nebo funkcí pro práci s danými typy.

40056, Chybný typ

Popis

Typ *arg* levého operandu operátoru '=' nebo '<>' není typu hodnota nebo semihodnota

Doporučené postupy

Operátory '=' a '<>' lze použít pouze s výrazy s výsledným typem hodnota nebo semihodnota. Pro porovnávání jiných typů hodnot je třeba použít speciální funkce předdefinované pro daný typ.

40057, Chybný typ

Popis

Typ *arg* pravého operandu operátoru '=' nebo '<>' není typu hodnota nebo semihodnota

Doporučené postupy

Operátory '=' a '<>' lze použít pouze s výrazy s výsledným typem hodnota nebo semihodnota. Pro porovnávání jiných typů hodnot je třeba použít speciální funkce předdefinované pro daný typ.

40058, Chybný typ

Popis

Typ výrazu TEST *arg* není hodnotový ani semihodnotový.

Doporučené postupy

Instrukci TEST lze použít pouze s výrazy hodnotového nebo semihodnotového typu. Pro porovnávání jiných typů hodnot je třeba použít speciální funkce předdefinované pro daný typ.

40059, Chybná deklaráce datového objektu

Popis

V definici pojmenované konstanty není povoleno použití zástupného symbolu hodnotového výrazu.

Doporučené postupy

Doplňte deklaraci datového objektu nebo změňte název datového objektu na zástupný symbol.

40060, Chybná deklaráce datového objektu

Popis

V definici pojmenované konstanty není povoleno použití zástupného symbolu dimenze pole.

Doporučené postupy

Doplňte deklaraci datového objektu nebo změňte název datového objektu na zástupný symbol.

40061, Chybná deklaráce rutiny

Popis

V definici pojmenované rutiny není povoleno použití zástupného symbolu dimenzí pole.

Pokračování na další straně

5 Řešení potíží na základě protokolu událostí

5.6 4 xxxx

Pokračování

Doporučené postupy

Doplňte deklaraci parametru nebo změňte název rutiny na zástupný symbol.

40062, Chybný název

Popis

V definici pojmenované rutiny není povoleno použití zástupného symbolu názvu parametru.

Doporučené postupy

Doplňte deklaraci rutiny nebo změňte název této rutiny na zástupný symbol.

40063, Chybná deklarace datového objektu

Popis

V definici pojmenovaného trvalého datového objektu není povoleno použití zástupného symbolu výrazu, který určuje výchozí hodnotu.

Doporučené postupy

Doplňte deklaraci datového objektu nebo změňte název datového objektu na zástupný symbol.

40064, Chybná deklarace rutiny

Popis

V definici pojmenované rutiny není povoleno použití zástupného symbolu parametru.

Doporučené postupy

Doplňte deklaraci parametru, odeberte zástupný symbol nebo změňte název rutiny na zástupný symbol.

40065, Chybný odkaz

Popis

V definicích pojmenovaných datových objektů, komponent záznamů a rutin není povoleno použití zástupného symbolu pro typ

Doporučené postupy

Doplňte deklaraci datového objektu nebo rutiny nebo změňte název datového objektu nebo rutiny na zástupný symbol.

40066, Chybná deklarace datového objektu

Popis

V definici pojmenované proměnné není povoleno použití zástupného symbolu výrazu určujícího výchozí hodnotu.

Doporučené postupy

Doplňte deklaraci datového objektu nebo změňte název datového objektu na zástupný symbol.

40067, Chybný typ

Popis

Nedostatečný počet komponent v agregovaném záznamu typu *arg*

Doporučené postupy

Upravte počet výrazů v agregaci tak, aby odpovídal počtu komponent v typu záznamu.

40068, Chybný typ

Popis

Příliš mnoho komponent v agregovaném záznamu typu *arg*

Doporučené postupy

Upravte počet výrazů v agregaci tak, aby odpovídal počtu komponent v typu záznamu.

40069, Chybný odkaz

Popis

Odkaz na datový *arg* objekt je nejednoznačný.

Doporučené postupy

Z této programové pozice je viditelný nejméně jeden objekt se stejným názvem jako odkazovaný datový objekt. Upravte názvy objektů tak, aby splňovaly podmínky jednoznačnosti.

40070, Chybný odkaz

Popis

odkaz na funkci *arg* je nejednoznačný

Doporučené postupy

Z této programové pozice je viditelný nejméně jeden objekt se stejným názvem jako odkazovaná funkce. Upravte názvy objektů tak, aby splňovaly podmínky jednoznačnosti.

40071, Chybný odkaz

Popis

Odkaz na návěští *arg* je nejednoznačný.

Doporučené postupy

Z této programové pozice je viditelný nejméně jeden objekt se stejným názvem jako odkazované návěští. Upravte názvy objektů tak, aby splňovaly podmínky jednoznačnosti.

Pokračování na další straně

40072, Chybný odkaz

Popis

Odkaz na proceduru *arg* je nejednoznačný.

Doporučené postupy

Z této programové pozice je viditelný nejméně jeden objekt se stejným názvem jako odkazovaná procedura. Upravte názvy objektů tak, aby splňovaly podmínky jednoznačnosti.

40073, Chybný odkaz

Popis

Odkaz na obsluhu

arg výjimky je nejednoznačný.

Doporučené postupy

Z této programové pozice je viditelný nejméně jeden objekt se stejným názvem jako odkazovaná obsluha výjimky. Upravte názvy objektů tak, aby splňovaly podmínky jednoznačnosti.

40074, Chybný odkaz

Popis

arg

není úplný odkaz na datový objekt

Doporučené postupy

Zadaný název identifikuje jiný než datový objekt. Zkontrolujte, zda není požadovaný datový objekt překryt jiným stejnojmenným objektem.

40075, Chybný odkaz

Popis

arg

není odkaz na funkci

Doporučené postupy

Zadaný název identifikuje jiný objekt než funkci. Zkontrolujte, zda není požadovaná funkce překryta jiným stejnojmenným objektem.

40076, Chybný odkaz

Popis

arg

není odkaz na návěští

Doporučené postupy

Zadaný název identifikuje jiný objekt než návěští. Zkontrolujte, zda není požadované návěští překryto jiným stejnojmenným objektem.

40077, Chybný odkaz

Popis

arg

není odkaz na nepovinný parametr v hodnotě podmíněného argumentu

Doporučené postupy

Zadaný název identifikuje jiný objekt než nepovinný parametr. Změňte název tak, aby odkazoval na nepovinný parametr.

40078, Chybný odkaz

Popis

arg

není odkaz na nepovinný parametr

Doporučené postupy

Zadaný název identifikuje jiný objekt než nepovinný parametr. Změňte název tak, aby odkazoval na nepovinný parametr.

40079, Chybný odkaz

Popis

Úloha *arg*: *arg* není odkaz na proceduru

Doporučené postupy

Zadaný název identifikuje jiný objekt než proceduru. Zkontrolujte, zda není požadovaná procedura překryta jiným stejnojmenným objektem.

40080, Chybný odkaz

Popis

arg

není odkaz na povinný parametr

Doporučené postupy

Zadaný název identifikuje jiný objekt než povinný parametr. Změňte název tak, aby odkazoval na

Pokračování na další straně

5 Řešení potíží na základě protokolu událostí

5.6 4 xxxx

Pokračování

povinný parametr.

40081, Chybný odkaz

Popis

arg

není odkaz na obsluhu výjimky

Doporučené postupy

Zadaný název identifikuje jiný objekt než obsluhu výjimky. Zkontrolujte, zda není požadovaná obsluha výjimky překryta jiným stejnojmenným objektem.

40082, Chybný odkaz

Popis

arg

není název typu

Doporučené postupy

Zadaný název identifikuje jiný objekt než typ. Zkontrolujte, zda není požadovaný typ překryt jiným stejnojmenným objektem.

40083, Chybný typ

Popis

arg

není typ hodnoty

Doporučené postupy

Semihodnotové a nehodnotové typy lze použít pouze u proměnných bez počáteční hodnoty a u parametrů režimu 'VAR'.

40086, Chybný odkaz

Popis

Odkaz na

neznámé návěští *arg*

Doporučené postupy

Rutina neobsahuje žádné návěští (ani jiný objekt) se zadaným názvem.

40087, Chybný odkaz

Popis

Odkaz na

neznámý nepovinný parametr

arg

Pokračování na další straně

238

Doporučené postupy

Volaná rutina neobsahuje žádný nepovinný parametr (ani jiný objekt) se zadaným názvem.

40089, Chybný odkaz

Popis

Odkaz na

neznámou komponentu záznamu

arg

Doporučené postupy

Typ záznamu neobsahuje žádnou komponentu záznamu se zadaným názvem.

40090, Chybný odkaz

Popis

Odkaz na

neznámý povinný parametr

arg

Doporučené postupy

Volaná rutina neobsahuje žádný povinný parametr (ani jiný objekt) se zadaným názvem.

40092, Chybný odkaz

Popis

Neznámý název typu

arg

Doporučené postupy

Z této programové pozice není viditelný žádný datový typ (ani jiný objekt) se zadaným názvem.

40093, Chyba v instrukci

Popis

Cíl přiřazení je

určen jen ke čtení

Doporučené postupy

Datovým objektem, kterému má být přiřazena hodnota, nesmí být konstanta, proměnná určená jen ke čtení ani trvalý datový objekt určený jen ke čtení.

40094, Chybná deklarace datového objektu

Popis

Deklarování

trvalých datových objektů v rutinách není povoleno

Doporučené postupy

Trvalé datové objekty je povoleno deklarovat jen na úrovni modulu. Přesuňte deklaraci trvalého datového objektu mimo rutinu.

40095, Chyba v instrukci

Popis

Použití instrukce

RAISE bez výrazu je povoleno pouze v obslužné rutině chyb

Doporučené postupy

Přidejte do instrukce RAISE výraz určující číslo chyby.

40096, Chyba v instrukci

Popis

Použití

instrukce RETRY je povoleno pouze v obslužné rutině chyb

Doporučené postupy

Instrukci RETRY lze používat pouze v obslužných rutinách chyb. Odeberte ji.

40097, Chyba v instrukci

Popis

Použití

instrukce TRYNEXT je povoleno pouze v obslužné rutině chyb

Doporučené postupy

Instrukci TRYNEXT lze používat pouze v obslužných rutinách chyb. Odeberte ji.

40098, Chybný parametr

Popis

Parametr

typu 'přepínač' musí mít režim přenosu IN

Doporučené postupy

Odeberte specifikaci režimu přenosu pro parametr. Pokud režim přenosu IN pro daný účel nepostačuje, změňte datový typ parametru.

40099, Chybný parametr

Popis

Parametr

typu 'přepínač' nemůže mít dimenze

Doporučené postupy

Odeberte specifikaci dimenzí pole nebo změňte datový typ parametru.

40100, Chybný parametr

Popis

Nepovinné

parametry mohou být pouze typu 'přepínač'

Doporučené postupy

Změňte parametr na nepovinný nebo změňte datový typ parametru. Pokud objekt není parametrem, změňte jeho datový typ.

40101, Chybný typ

Popis

Očekávaný typ

arg neodpovídá nalezenému typu *arg*

Doporučené postupy

Výraz není očekávaného datového typu.

40102, Chybný typ

Popis

Nesoulad typů

agregace. Očekávaný typ: *arg*

Doporučené postupy

Agregát neodpovídá očekávanému datovému typu.

40103, Chybný typ

Popis

Nesoulad

typu trvalé proměnné *arg, arg*

Doporučené postupy

Již existuje trvalý datový objekt se stejným názvem, ale jiného datového

Pokračování na další straně

5 Řešení potíží na základě protokolu událostí

5.6 4 xxxx

Pokračování

typu. Přejmenujte trvalý datový objekt nebo změňte jeho datový typ.

40104, Chybná deklarace datového objektu

Popis

Nelze určit

dimenze pole (kruhové odkazy mezi konstantami?)

Doporučené postupy

Zkontrolujte, zda jsou všechny odkazované konstanty správně definovány. Pokud ano, program je příliš složitý. Přepište deklarace.

40105, Chybná deklarace datového objektu

Popis

Nelze určit typ

konstantní hodnoty (kruhové odkazy mezi konstantami?)

Doporučené postupy

Zkontrolujte, zda jsou všechny odkazované konstanty správně definovány. Pokud ano, program je příliš složitý. Přepište deklarace.

40106, Chybná deklarace datového objektu

Popis

Nelze vyhodnotit

výraz konstantní hodnoty (kruhové odkazy mezi konstantami?)

Doporučené postupy

Zkontrolujte, zda jsou všechny odkazované konstanty správně definovány. Pokud ano, program je příliš složitý. Přepište deklarace.

40107, Chybná deklarace datového objektu

Popis

Nelze určit typ

hodnoty proměnné (kruhové odkazy mezi konstantami?)

Doporučené postupy

Zkontrolujte, zda jsou všechny

odkazované konstanty správně definovány. Pokud ano, program je příliš složitý. Přepište deklarace.

40108, Chybný typ

Popis

Neznámý typ

agregace

Doporučené postupy

V tomto místě nelze použít agregaci, protože není očekáván žádný datový typ. Deklarujte datový objekt s použitím požadovaného datového typu a hodnoty agregace. Namísto agregace použijte název datového objektu.

40109, Chybná definice typu

Popis

Nelze určit typ

komponenty záznamu

arg

(kruhové odkazy mezi definicemi typů?)

Doporučené postupy

Zkontrolujte, zda je správně definován typ komponenty. Pokud ano, může se jednat o kruhovou definici. Typ komponenty by neměl odkazovat na vlastní typ záznamu.

40110, Chybný odkaz

Popis

Název záznamu

arg je nejednoznačný

Doporučené postupy

Z této programové pozice je viditelný nejméně jeden objekt se stejným názvem jako odkazovaný záznam. Upravte názvy objektů tak, aby splňovaly podmínky jednoznačnosti.

40111, Chybný název

Popis

Název

globálního záznamu *arg* je nejednoznačný.

Pokračování na další straně

Doporučené postupy

Názvy globálních typů musí být jedinečné v rámci všech globálních typů, datových objektů, globálních rutin a modulů v celém programu. Přejmenujte záznam nebo změňte název, s nímž je nový název v konfliktu.

40112, Chybný odkaz

Popis

Název aliasu

arg je nejednoznačný

Doporučené postupy

Z této programové pozice je viditelný nejméně jeden objekt, jehož název se shoduje s odkazovaným aliasem. Upravte názvy objektů tak, aby splňovaly podmínky jednoznačnosti.

40113, Chybný název

Popis

Globální

alias *arg* je nejednoznačný.

Doporučené postupy

Názvy globálních typů musí být jedinečné v rámci všech globálních typů, datových objektů, globálních rutin a modulů v celém programu. Změňte alias nebo název, s nímž je nový alias v konfliktu.

40114, Chybná definice typu

Popis

Odkaz na typ zástupného názvu *arg* je typu alias

Doporučené postupy

Zkontrolujte, zda je správně definován typ komponenty. Pokud ano, může se jednat o kruhovou definici. Typ komponenty by neměl odkazovat na vlastní typ záznamu.

40115, Chybná definice typu

Popis

Nelze určit typ aliasu *arg*

(kruhové odkazy mezi definicemi typů?)

Doporučené postupy

Zkontrolujte, zda je typ aliasu správně definován. Pokud ano, může se jednat o kruhovou definici. Typ aliasu by neměl odkazovat na záznam, který tento alias používá jako komponentu.

40116, Chybný odkaz

Popis

Název komponenty záznamu

arg je nejednoznačný

Doporučené postupy

Z této programové pozice je viditelný nejméně jeden objekt se stejným názvem jako odkazovaná komponenta. Upravte názvy objektů tak, aby splňovaly podmínky pojmenování.

40117, Chybná definice typu

Popis

V definici

pojmenovaného záznamu není povoleno použití zástupného symbolu komponenty záznamu.

Doporučené postupy

Doplňte definici nebo změňte název datového objektu na zástupný symbol.

40119, Chybný odkaz

Popis

Pro komponenty záznamu nelze použít semihodnotový typ *arg*

Doporučené postupy

40120, Chybný odkaz

Popis

Neplatný odkaz na instalovaný objekt úlohy *arg* ze sdíleného objektu

Doporučené postupy

Instalujte odkazovaný objekt jako sdílený nebo instalujte odkazující objekt či archiv Real nebo modul jazyka RAPID

Pokračování na další straně

5 Řešení potíží na základě protokolu událostí

5.6 4 xxxx

Pokračování

ve všech úlohách (jako nesdílený).

40121, Chybný odkaz

Popis

Pro pole nelze používat semihodnotové typy

Doporučené postupy

40122, Chybný odkaz

Popis

arg není odkaz na proceduru

Doporučené postupy

Zadaný název identifikuje jiný objekt než proceduru. Ověřte, zda není požadovaná procedura překryta jiným stejnojmenným objektem.

40123, Chyba v argumentech

Popis

Argumentem parametru 'PERS' *arg* není odkaz na trvalý datový objekt nebo je tento objekt určen jen ke čtení

Doporučené postupy

Jako argument použijte pouze trvalý datový objekt nebo odkaz na trvalý parametr, do kterého lze zapisovat.

Argument neuvádějte v závorkách.

40124, Chyba v argumentech

Popis

Argumentem parametru 'VAR' *arg* není odkaz na proměnnou nebo je tento argument určen jen ke čtení

Doporučené postupy

Jako argument použijte pouze proměnnou nebo odkaz na proměnný parametr s možností zápisu.

Argument neuvádějte v závorkách.

40125, Chyba v instrukci

Popis

Číslo přerušení není určeno jako odkaz na statickou proměnnou, je sdílené nebo určeno jen ke čtení

Doporučené postupy

Jako číslo přerušení použijte pouze proměnnou nebo odkaz na proměnný parametr. Proměnná musí být statická a nesmí být sdílená. Nesmí být určena

jen ke čtení.

Pokračování na další straně

242

40126, Chybná hodnota

Popis

Celočíselná hodnota *arg* je příliš vysoká

Doporučené postupy

Hodnotou výrazu musí být celé číslo typu integer. Aktuální hodnota je mimo rozsah typu integer.

40127, Chybná hodnota

Popis

arg není hodnota typu integer

Doporučené postupy

Hodnotou výrazu musí být přesná celočíselná hodnota. Aktuální hodnota obsahuje desetinnou část.

40128, Chybný odkaz

Popis

Odkaz na neznámý úplný datový objekt *arg*

Doporučené postupy

Z této programové pozice není viditelný žádný datový objekt (ani jiný objekt) se zadaným názvem.

40129, Chybný odkaz

Popis

Odkaz na neznámou funkci *arg*

Doporučené postupy

Z této programové pozice není viditelná žádná funkce (ani jiný objekt) se zadaným názvem.

40130, Chybný odkaz

Popis

Odkaz na neznámou proceduru *arg*

Doporučené postupy

Z této programové pozice není viditelná žádná procedura (ani jiný objekt) se zadaným názvem.

40131, Chybný odkaz

Popis

Odkaz na neznámou obsluhu výjimky *arg*

Doporučené postupy

Z této programové pozice není viditelná žádná obsluha výjimky (ani jiný objekt) se zadaným názvem.

40135, Chybná syntaxe.

Popis

Očekávaný prvek *arg*

Doporučené postupy

40136, Chybná syntaxe

Popis

Neočekávaný prvek *arg*

Doporučené postupy

40137, Chybná syntaxe

Popis

Očekávaný prvek: *arg* Nalezený prvek: *arg*

Doporučené postupy

40138, Chybná syntaxe

Popis

Chybná syntaxe, zásobník vrácen

Doporučené postupy

40139, Chybná syntaxe

Popis

Chybná syntaxe, analýza ukončena

Doporučené postupy

40140, Číselná hodnota symbolu *arg* je mimo rozsah.

Popis

Číselná hodnota symbolu *arg* je mimo rozsah.

Doporučené postupy

Snižte hodnotu.

40141, Příliš dlouhý řetězec

Popis

Řetězec *arg* je příliš dlouhý.

Doporučené postupy

Zkraťte řetězec.

40142, Identifikátor *TxId* je mimo rozsah

Popis

Textový identifikátor *arg* je mimo rozsah.

Doporučené postupy

40143, Agregace je mimo rozsah

Popis

Agregace *arg* je mimo rozsah.

Doporučené postupy

Snižte hodnotu agregace.

40144, Hodnota typu Integer je mimo rozsah

Popis

Celočíselná hodnota *arg* je mimo rozsah.

Doporučené postupy

Snižte celočíselnou hodnotu.

40145, Zásobník analyzátoru je zaplněn

Popis

Zásobník analyzátoru je zaplněn.

Doporučené postupy

Snižte složitost programu

40146, Nedostatek paměti v haldě.

Popis

V haldě není dostatek paměti pro provedení akce.

Doporučené postupy

Přepište program

40147, Použitý identifikátor je v aktuálním jazyku rezervovaným slovem

Popis

Identifikátor *arg* je v aktuálním jazyku rezervovaným slovem.

Doporučené postupy

Změňte název identifikátoru

40148, Identifikátor je příliš dlouhý

Popis

Název identifikátoru *arg* je příliš dlouhý.

Doporučené postupy

Přejmenujte identifikátor s použitím kratšího názvu.

40149, Zástupný symbol je příliš dlouhý

Popis

Zástupný symbol *arg* je příliš dlouhý.

Pokračování na další straně

5 Řešení potíží na základě protokolu událostí

5.6 4 xxxx

Pokračování

Doporučené postupy

Přejmenujte zástupný symbol s použitím kratšího názvu.

40150, Neočekávaná neznámá značka

Popis

Neočekávaná neznámá značka.

Doporučené postupy

Odeberte neznámou značku.

40152, Chybná deklarace datového objektu

Popis

Neplatný atribut TASK v deklaraci proměnné rutiny.

Doporučené postupy

Atribut TASK mohou mít pouze deklarace datových objektů programu. Odeberte atribut TASK nebo přesuňte deklaraci mimo rutinu.

40155, Chyba v argumentech

Popis

Úloha *arg*: Argumentem parametru 'PERS' *arg* není odkaz na trvalý datový objekt nebo je tento objekt určen jen ke čtení

Doporučené postupy

Jako argument použijte pouze trvalý datový objekt nebo odkaz na trvalý parametr s možností zápisu. Argument neuvádějte v závorkách.

40156, Chyba v argumentech

Popis

Úloha *arg*: Argumentem parametru 'VAR' *arg* není odkaz na proměnnou nebo je tento argument určen jen ke čtení

Doporučené postupy

Jako argument použijte pouze proměnnou nebo odkaz na proměnný parametr s možností zápisu. Argument neuvádějte v závorkách.

40157, Chyba v instrukci

Popis

Úloha *arg*: Číslo přerušení není určeno odkazem na statickou proměnnou, je sdílené nebo je určeno jen ke čtení.

Doporučené postupy

Jako číslo přerušení použijte pouze

Pokračování na další straně

244

proměnnou nebo odkaz na

proměnný parametr. Proměnná musí být statická a nesmí být sdílená. Nesmí být určena jen ke čtení.

40158, Chybná hodnota

Popis

Úloha *arg*: Celočíselná hodnota *arg* je příliš vysoká

Doporučené postupy

Hodnotou výrazu musí být celé číslo typu integer. Aktuální hodnota je mimo rozsah typu integer.

40159, Chybná hodnota

Popis

Úloha *arg*: Výraz *arg* nemá celočíselnou hodnotu

Doporučené postupy

Hodnotou výrazu musí být přesná celočíselná hodnota. Aktuální hodnota obsahuje desetinnou část.

40160, Chyby v programu RAPID.

Popis

Úloha *arg*: Program RAPID obsahuje chyby.

Doporučené postupy

Zkontrolujte chyby v programu RAPID pomocí programu Check v editoru programů a opravte program.

40161, Chybí možnost.

Popis

Instrukce *arg* vyžaduje použití možnosti *arg*.

Dusledky

Program nebude pracovat správně.

Možné příčiny

Obraz systému neobsahuje požadovanou možnost.

Doporučené postupy

Aktualizujte obraz systému a doplňte požadovanou možnost.

40162, Chyby v programu RAPID.

Popis

Úloha *arg*: Program RAPID obsahuje chyby.

Doporučené postupy

Chcete-li program ladit, proveďte následující akce:

- 1 Změňte typ úlohy na NORMAL.
- 2 Restartujte řadič.
- 3 Proveďte kontrolu chyb a opravte program.

40163, Chyba modulu

Popis

Modul *arg* má příliš mnoho řádek k načtení. Maximální přípustný počet řádek v modulu je *arg*.

Dusledky

Modul (nebo program, jestliže modul byl součástí programu) nemůže být načten.

Možné příčiny

Modul má příliš mnoho řádek.

Doporučené postupy

Rozdělte modul na dva nebo několik menších modulů.

40165, Chybný odkaz

Popis

Úloha *arg*: Odkaz na neznámý úplný datový objekt *arg*

Doporučené postupy

Z této programové pozice není viditelný žádný datový (ani jiný) objekt se zadaným názvem.

40166, Chybný odkaz

Popis

Úloha *arg*: Odkaz na neznámou funkci *arg*

Doporučené postupy

Z této programové pozice není viditelná žádná funkce (ani jiný objekt) se zadaným názvem.

40168, Chybný odkaz

Popis

Úloha *arg*: Odkaz na neznámou proceduru *arg*

Doporučené postupy

Z této programové pozice není viditelná žádná procedura (ani jiný objekt) se zadaným názvem.

Aby nedošlo k podobné běhové chybě, přidejte do obslužné rutiny chyb kód pro zpracování takového případu.

Hodnota ERRNO bude nastavena na "ERR_REFUNKPRC".

40170, Chybný odkaz

Popis

Úloha *arg*: Odkaz na neznámou obsluhu výjimky *arg*

Doporučené postupy

Z této programové pozice není viditelná žádná obsluha výjimky (ani jiný objekt) se zadaným názvem.

40171, Chybný odkaz

Popis

Úloha *arg*:

Při provádění modulu *arg* byl nalezen odkaz na neznámý datový (nebo jiný) objekt.

Doporučené postupy

Zkontrolujte výskyt nevyřešených odkazů v programu.

40172, Chybný odkaz

Popis

Úloha *arg*:

Odkaz na neznámý modul *arg*.

Doporučené postupy

Z této programové pozice není viditelný žádný modul (ani jiný objekt) se zadaným názvem. Zkontrolujte, zda v programu není odkaz na modul uveden nesprávně a zda modul nechybí.

40173, Chybný odkaz

Popis

Úloha *arg*:

Odkazovaný objekt *arg* není modul.

Doporučené postupy

Zadaný název identifikuje jiný objekt než modul.

Zkontrolujte, zda v programu není odkaz na modul uveden nesprávně.

40174, Chybný odkaz

Popis

Úloha *arg*:

Pokračování na další straně

5 Řešení potíží na základě protokolu událostí

5.6 4 xxxx

Pokračování

Odkaz na modul *arg* je nejednoznačný.

Doporučené postupy

Z této programové pozice je viditelný nejméně jeden objekt se stejným názvem jako odkazovaný modul. Upravte názvy objektů tak, aby splňovaly podmínky jednoznačnosti.

40175, Chybný odkaz

Popis

Úloha *arg*:

Odkaz na proceduru *arg* je nejednoznačný.

Doporučené postupy

Z této programové pozice je viditelný nejméně jeden objekt se stejným názvem jako odkazovaná procedura. Upravte názvy objektů tak, aby splňovaly podmínky jednoznačnosti.

40191, Chyba v instrukci

Popis

Úloha *arg*: Proměnná je již

propojena s obslužnou rutinou výjimky

Doporučené postupy

Danou proměnnou není povoleno propojit s obslužnou rutinou výjimky více než jednou.

40192, Chyba v argumentech

Popis

Úloha *arg*: *arg*

je druhý uvedený podmíněný argument pro vynětí parametrů

Doporučené postupy

V seznamu vzájemně se vylučujících parametrů nesmí být argumenty uvedeny u více než jednoho parametru.

40193, Chyba při provádění

Popis

Úloha *arg*: Chyba volání

procedury dodatečného svázání *arg*

Doporučené postupy

Instrukce volání procedury obsahuje chybu. Informace o prvotní příčině naleznete v předchozí zprávě.

Pokračování na další straně

246

40194, Chybná hodnota

Popis

Úloha *arg*: Dělení nulou

Doporučené postupy

Hodnotou 0 nelze dělit. Přepište program tak, aby se operace dělení neprováděla, pokud má dělitel hodnotu 0.

40195, Chyba limitu

Popis

Úloha *arg*:

Byl překročen nastavený maximální počet operací RETRY (*arg* opakování).

Doporučené postupy

Opravná akce provedená před použitím instrukce RETRY pravděpodobně nepostačuje k odstranění chyby. Zkontrolujte obslužnou rutinu chyb.

40196, Chyba v instrukci

Popis

Úloha *arg*: Pokus o

spuštění zástupného symbolu

Doporučené postupy

Odeberte zástupný symbol nebo instrukci, v níž je obsažen, nebo instrukci doplňte. Poté pokračujte v provádění.

40197, Chyba při provádění

Popis

Úloha *arg*: Funkce nevrací

žádnou hodnotu

Doporučené postupy

Tok provádění dospěl na konec funkce bez provedení instrukce RETURN.

Doplňte instrukci RETURN určující návratovou hodnotu funkce.

40198, Chybná hodnota

Popis

Úloha *arg*: Neplatná

hodnota orientace

arg

Doporučené postupy

Pokus o použití neplatné hodnoty orientace (čtveřice)

40199, Chybná hodnota

Popis

Úloha *arg*: Neplatné číslo chyby *arg* v rutíně *arg*.

Doporučené postupy

Používejte čísla chyb v rozsahu 1 - 90 nebo deklaruje čísla chyb pomocí instrukce BookErrNo.

40200, Chyba limitu

Popis

Úloha *arg*: Není k dispozici žádné další číslo přerušení

Doporučené postupy

Počet použitelných čísel přerušení je omezen. Přepište program tak, aby používal menší počet čísel přerušení. Tato zpráva se může vyskytnout také v důsledku systémové chyby.

40202, Chybný typ

Popis

Úloha *arg*: Dimenze *arg* a *arg* odpovídajícího čísla dimenze pole *arg* jsou nekompatibilní

Doporučené postupy

Pole nemá očekávanou velikost. Přiřazení polí lze provádět pouze mezi poli shodné velikosti.

40203, Chybný odkaz

Popis

Úloha *arg*: Nebyl nalezen nepovinný parametr *arg*

Doporučené postupy

Na hodnotu nepoužitého nepovinného parametru nelze odkazovat. Před použitím hodnoty nepovinného parametru ověřte jeho existenci pomocí předdefinované funkce 'Preset'.

40204, Chybná hodnota

Popis

Úloha *arg*: Index pole *arg* pro číslo dimenze *arg* je mimo rozsah (1 - *arg*)

Doporučené postupy

Hodnota indexu pole není kladná nebo neodpovídá deklarované velikosti pole.

40205, Chybná hodnota

Popis

Úloha *arg*: Řetězec jazyka RAPID *arg* je příliš dlouhý

Doporučené postupy

Délka řetězové hodnoty překračuje povolené maximum. Přepište program tak, aby pracoval s kratšími řetězci.

40206, Fronta přerušení je zaplněna

Popis

Provádění všech úloh typu Normal bylo zastaveno. Při zpracování obslužné rutiny výjimky se v modulu *arg* vyskytlo příliš mnoho přerušení.

Dusledky

Systém přejde do zablokovaného stavu a před jeho novým spuštěním bude nutné přesunout ukazatel programu na stanovenou pozici.

Možné příčiny

Při zpracování obslužné rutiny výjimky se vyskytlo příliš mnoho přerušení. To může být způsobeno vysokým zatížením procesoru.

Doporučené postupy

- 1) Minimalizujte dobu provádění v obslužné rutíně výjimky.
- 2) Zakažte/povolte přerušení při provádění obslužné rutiny výjimky pomocí příkazu Isleep nebo lwatch.

40207, Chybná hodnota

Popis

Úloha *arg*: Neplatné číslo chyby *arg* v rutíně *arg*

Doporučené postupy

Čísla chyb použitá v obslužné rutíně ERROR musí být kladná.

Pokračování na další straně

5 Řešení potíží na základě protokolu událostí

5.6 4 xxxx

Pokračování

40208, Fronta chybových událostí je zaplněna

Popis

Úloha *arg*: Při výskytu nové události již program zpracovával jinou chybovou událost.

Doporučené postupy

Odstraňte příčinu chybové události a spusťte program znovu.

40209, Chybový kontext jej již spotřebován

Popis

V úloze *arg* došlo k chybové události. Kontext instrukce jazyka RAPID, která tuto událost vygenerovala, je však již spotřebován. Proto není možné spustit žádnou obslužnou rutinu chyby.

Doporučené postupy

Odstraňte příčinu chybové události a spusťte program znovu.

40210, Přerušení bylo odebráno z fronty

Popis

Z fronty přerušení byla v úloze *arg* odstraněna všechna přerušení.

Dusledky

Nelze provádět žádné obslužné rutiny výjimek spojené s přerušením.

Možné příčiny

- Program byl zastaven
- Může probíhat zpracování servisní rutiny nebo rutiny události.
- Program je prováděn v krokovém režimu.

Doporučené postupy

-

40221, Chyba při provádění

Popis

Úloha *arg*: Provádění bylo zastaveno

Doporučené postupy

Provádění bylo zastaveno v důsledku závažné chyby.

40222, Chyba limitu

Popis

Úloha *arg*: Přetečení prováděcího zásobníku

Doporučené postupy

Program nelze provést, protože je příliš složitý. V programu jsou pravděpodobně obsaženy

Pokračování na další straně

248

rekurzivní rutiny.

40223, Chyba při provádění

Popis

Provádění úlohy *arg* bylo zastaveno v důsledku běhové chyby.

Dusledky

Provádění programu bylo okamžitě zastaveno.

Možné příčiny

Chyba programu spadá do kategorie UNRECOVERABLE (bez možnosti zotavení), proto nebyl povolen pokus o zotavení pomocí obslužné rutiny chyb (je-li použita). Skutečné příčiny chyby mohou být různé a pravděpodobně budou uvedeny ve zprávě o události zanesené do protokolu současně s touto zprávou.

Doporučené postupy

1) Zkontrolujte všechny zprávy o událostech, které byly zaneseny do protokolu současně s touto zprávou, a zjistěte skutečnou příčinu.

40224, Chyba při provádění

Popis

Úloha *arg*: Nepovolený návratový kód *arg* rutiny Real. Tato událost je vždy způsobena interní chybou rutiny Real.

Doporučené postupy

40225, Chyba při provádění

Popis

Úloha *arg*: Provádění nelze znovu spustit. Provádění programu nemůže pokračovat po výpadku napájení.

Doporučené postupy

Restartujte program.

40226, Chybný název

Popis

Úloha *arg*: Název procedury *arg* není identifikátor jazyka RAPID nebo se jedná o rezervované slovo

Doporučené postupy

Název procedury musí být přípustný

identifikátor jazyka RAPID a nesmí se jednat o rezervované slovo jazyka RAPID. Změňte výraz určující název.

40227, Chyba limitu

Popis

Úloha *arg*: Přetečení běhového zásobníku Program nelze provést, protože je příliš složitý. V programu jsou pravděpodobně obsaženy rekurzivní rutiny.

Doporučené postupy

40228, Chyba při provádění

Popis

Provádění úlohy *arg* bylo zastaveno v důsledku běhové chyby *arg*.

Důsledky

Provádění programu bylo okamžitě zastaveno.

Možné příčiny

Chyba programu spadá do kategorie RECOVERABLE (s možným zotavením), ale zotavení z ní se nezdařilo. Skutečné příčiny chyby mohou být různé a pravděpodobně budou uvedeny ve zprávě o události zanesené do protokolu současně s touto zprávou.

Doporučené postupy

1) Zkontrolujte všechny zprávy o událostech, které byly zaneseny do protokolu současně s touto zprávou, a zjistěte skutečnou příčinu.

40229, Chyba při provádění

Popis

Úloha *arg*: Neobsluhovaná chyba

Doporučené postupy

Ve volané instrukci se vyskytla chyba, ale nebyla v programu obsluhována žádnou klauzulí ERROR. V obecném protokolu vyhledejte příčinu podle předchozí chyby.

40230, Chyba při provádění

Popis

Úloha *arg*: Neobsluhovaná běhová chyba nižší závažnosti

Doporučené postupy

Došlo k méně závažné běhové chybě,

kteřá však nebyla zpracována klauzulí ERROR.

40241, Chybná hodnota

Popis

Úloha *arg*: Číslo dimenze pole *arg* je mimo rozsah (1- *arg*)

Doporučené postupy

Parametr 'DimNo' funkce 'Dim' musí mít celočíselnou hodnotu spadající do uvedeného rozsahu.

40242, Chybný typ

Popis

Úloha *arg*: Datový objekt není pole

Doporučené postupy

Hodnotou parametru 'DatObj' funkce 'Dim' musí být pole.

40243, Chybná hodnota

Popis

Úloha *arg*: Neznámé číslo přerušení

Doporučené postupy

Zkontrolujte, zda byla uvedena proměnná přerušení inicializována příkazem CONNECT a zda bylo přerušení definováno instrukcí ISignalDI nebo jinou instrukcí definující přerušení.

40244, Chybná hodnota

Popis

Úloha *arg*: Objekt *arg* je nehodnotového typu.

Doporučené postupy

Použijte výraz nebo datový objekt hodnotového nebo semihodnotového typu.

40245, Chybný parametr

Popis

Parametry v procedurách *arg* a *arg* si neodpovídají (dodatečné svázání)

Doporučené postupy

Parametry všech procedur volaných

Pokračování na další straně

5 Řešení potíží na základě protokolu událostí

5.6 4 xxxx

Pokračování

z téhož uzlu dodatečného svázání si musí odpovídat. Měly by mít shodný základní typ, režim a shodovat se i v tom, zda jsou povinné nebo nepovinné.

40246, Nelze deaktivovat bezpečné přerušení

Popis

Úloha *arg*:

Pomocí instrukce ISleep nelze deaktivovat bezpečné přerušení.

Ref. č. programu *arg*

Doporučené postupy

Zotavení: *arg*

40251, Chybný název

Popis

Úloha *arg*: Nejednoznačný název symbolu *arg*

Doporučené postupy

Názvy instalovaných objektů musí být jedinečné. Přejmenujte objekt nebo změňte název, s nímž je nový název v konfliktu.

40252, Chyba limitu

Popis

Úloha *arg*: Chyba *arg* při vytvoření položky sdb pro objekt *arg*

Doporučené postupy

V okamžiku, kdy měl být do sdílené databáze vložen trvalý objekt, došlo k chybě. Databáze je pravděpodobně zaplněna.

40253, Chybná definice typu

Popis

Úloha *arg*: Alias

arg aliasu

arg není přípustný

Doporučené postupy

Nelze definovat typ aliasu totožný s jiným typem aliasu.

Namísto toho definujte dva typy aliasu, které se budou rovnat stejnému elementárnímu typu nebo typu záznamu.

Pokračování na další straně

250

40254, Chybná definice symbolu

Popis

Úloha *arg*: Parametr

'ANYTYPE#' *arg* nemůže

mít dimenze

Doporučené postupy

Odeberte specifikaci dimenzí.

Parametr 'ANYTYPE#' obsahuje typy polí.

40255, Chybná definice symbolu

Popis

Úloha *arg*: Typ 'ANYTYPE#'

je povolen pouze pro parametry (nikoli pro *arg*)

Doporučené postupy

Použijte jiný typ.

40256, Chybný parametr

Popis

Úloha *arg*: Pro první

nepovinný parametr

arg v seznamu alternativ nelze nastavit volbu 'alt'

Doporučené postupy

Jako alternativy označte v každém seznamu vylučování nepovinných parametrů pouze druhé a další parametry.

40257, Chybný parametr

Popis

Úloha *arg*: Parametr

režimu REF *arg* nemůže

mít dimenze

Doporučené postupy

Odeberte specifikaci dimenzí

pole nebo změňte režim parametru.

40258, Chybný parametr

Popis

Úloha *arg*: Parametr

typu 'přepínač' *arg*

nemůže mít dimenze

Doporučené postupy

Odeberte specifikaci dimenzí

pole nebo změňte datový typ parametru.

40259, Chybný parametr

Popis

Úloha *arg*: Parametr typu 'přepínač' *arg* musí používat režim přenosu IN (zadaná hodnota: *arg*)

Doporučené postupy

Odeberte specifikaci režimu přenosu pro parametr. Pokud režim přenosu IN pro daný účel nepostačuje, změňte datový typ parametru.

40260, Chybná definice symbolu

Popis

Úloha *arg*: Parametry typu 'přepínač' mohou být pouze nepovinné (nikoli *arg*)

Doporučené postupy

Změňte parametr na volitelný nebo změňte datový typ parametru. Pokud objekt není parametrem, změňte jeho datový typ.

40261, Chybná definice typu

Popis

Úloha *arg*: Třída typu hodnoty *arg* musí být REAL_SYMVALTYP_VAL, _SEMIVAL, _NONVAL nebo _NONE (zadaná hodnota: *arg*)

Doporučené postupy

Změňte třídu typu hodnoty.

40262, Chybná deklarace datového objektu

Popis

Úloha *arg*: Příliš mnoho dimenzí pole *arg* (zadaná hodnota: *arg*)

Doporučené postupy

Pole může mít nejvýše tři dimenze.

40263, Chybný název

Popis

Úloha *arg*: Název symbolu *arg* není identifikátor jazyka RAPID nebo se jedná o rezervované slovo

Doporučené postupy

Názvy instalovaných objektů včetně parametrů a komponent musí být platné identifikátory jazyka RAPID a nesmí se shodovat s žádným rezervovaným slovem jazyka RAPID. Změňte název.

40264, Chybná definice symbolu

Popis

Úloha *arg*: Chybí funkce C pro funkci *arg*

Doporučené postupy

Je nutné zadat funkci C provádějící funkci Real, kterou definujete.

40265, Chybná definice symbolu

Popis

Úloha *arg*: Chybí inicializační funkce hodnoty *arg*

Doporučené postupy

Je nutné zadat inicializační funkci hodnoty.

40266, Chybný odkaz

Popis

Úloha *arg*: *arg* není název datového typu (objekt *arg*)
Zadaný název identifikuje jiný objekt než typ.

Doporučené postupy

40267, Chybný odkaz

Popis

Úloha *arg*: *arg* není datový typ hodnoty (objekt

Pokračování na další straně

5 Řešení potíží na základě protokolu událostí

5.6 4 xxxx

Pokračování

arg)

Semihodnotového a nehodnotového typu mohou být pouze komponenty záznamů, typy aliasů, proměnné a parametry režimu 'VAR'.

Doporučené postupy

40268, Chybná definice symbolu

Popis

Úloha *arg*: Chybí převodní funkce hodnoty *arg*

Doporučené postupy

U semihodnotového typu je nutné zadat funkci pro převod hodnoty.

40269, Chybná definice symbolu

Popis

Úloha *arg*: Není dostatek paměti pro hodnotu datového objektu *arg*

Doporučené postupy

Je třeba uvolnit více paměti.

40270, Chybná definice typu

Popis

Úloha *arg*: Soukromý typ *arg* může být pouze semihodnotový nebo nehodnotový (zadaná hodnota: *arg*)

Doporučené postupy

Změňte třídu typu hodnoty.

40271, Chybná definice typu

Popis

Úloha *arg*: Velikost soukromého typu *arg* musí být násobkem 4 (zadaná hodnota: *arg*)

Doporučené postupy

Velikost všech typů jazyka RAPID musí být násobkem čtyř. Změňte velikost uvedeného typu.

40272, Chybný typ

Popis

Úloha *arg*: Nesoulad typů trvalého datového objektu *arg*

Pokračování na další straně

252

Doporučené postupy

Již existuje trvalý datový objekt se stejným názvem, ale jiného datového typu. Přejmenujte trvalý datový objekt nebo změňte jeho datový typ.

40273, Chybný odkaz

Popis

Úloha *arg*: Neznámý název datového typu *arg* pro *arg*

Doporučené postupy

Neexistuje žádný datový typ (ani jiný objekt) se zadaným názvem.

40274, Chybný parametr

Popis

Úloha *arg*: Neznámý přenosový režim *arg* parametru *arg*

Doporučené postupy

Zadaný režim přenosu parametru není IN, 'VAR', 'PERS', 'INOUT' ani REF. Použijte odpovídající hodnotu REAL_SYMPARMOD_x.

40275, Chybná definice symbolu

Popis

Úloha *arg*: Neznámý definiční typ symbolu *arg*
Značka definičního typu symbolu neurčuje žádný z povolených typů symbolů (REAL_SYMDEF_x).

Doporučené postupy

40277, Odvolání bylo přerušeno

Popis

Úloha *arg*
Provádění programu bylo zastaveno při provádění operace UNDO.
Operace UNDO nebyla zcela dokončena.
V okamžiku zastavení operace UNDO byla prováděna rutina *arg*.

Doporučené postupy

Pokud zpracování operace UNDO trvá příliš dlouho, zkuste z klauzule

UNDO odstranit časově náročné instrukce, např. TPWrite.

Pokud se zdá, že provádění odvolání nikdy neskončí, ověřte správnost smyček v příkazech UNDO.

40278, Odvolání bylo zastaveno

Popis

Úloha *arg*

Zpracování příkazu UNDO bylo zastaveno v důsledku nalezení příkazu EXIT *arg* v rutině.

Příkaz UNDO nebyl plně proveden.

Doporučené postupy

40279, Odvolání bylo zastaveno

Popis

Úloha *arg*

Zpracování příkazu UNDO bylo zastaveno během chyby *arg* v rutině.

Příkaz UNDO nebyl plně proveden.

Doporučené postupy

Zjistěte příčinu chyby.

40280, Odvolání bylo zastaveno

Popis

Úloha *arg*

V klauzuli Undo a v rutinách volaných z klauzule Undo není povoleno použití

instrukcí BREAK, RAISE, RETURN a STOP .

V kontextu UNDO byla nalezena instrukce *arg* při provádění rutiny *arg*.

Doporučené postupy

Neprovádějte uvedenou instrukci v kontextu operace Undo.

40281, Odvolání bylo zastaveno

Popis

Úloha *arg*

Programové provádění příkazů UNDO bylo zastaveno v důsledku operace úpravy.

40301, Chyba přístupu k souboru

Popis

Úloha *arg* se pokouší o přístup k souboru *arg*, avšak bez úspěchu.

Důsledky

System nemá přístup k datům v souboru.

Možné příčiny

Je možné, že je soubor chráněn proti zápisu.

Doporučené postupy

1) Zkontrolujte, zda není soubor chráněn proti zápisu, a pokud ano, změňte nastavení.

40302, Chyba přístupu k souboru

Popis

Úloha *arg* se pokouší o přístup k souboru *arg*, ale nenalezla soubor nebo adresář.

Důsledky

Pokud chybí soubor modulu, není možné provést automatické zavedení do úlohy.

Možné příčiny

-Je možné, že soubor nebyl správně zkopírován do cílového adresáře.

-Název souboru nebo adresáře může být nesprávný.

Doporučené postupy

1) Ověřte správnost názvu souboru a adresáře.

40303, Chyba přístupu k souboru

Popis

Úloha *arg* se pokouší o přístup k souboru *arg*, avšak bez úspěchu.

Důsledky

System nemá přístup k datům v souboru.

Možné příčiny

Na zařízení není k dispozici volný prostor.

Doporučené postupy

1) Zkontrolujte, zda je k dispozici dostatek úložného prostoru.

40304, Chyba přístupu k souboru

Popis

Úloha *arg* se pokouší o přístup k souboru *arg*, avšak bez úspěchu.

Důsledky

System nemá přístup k datům v souboru.

Pokračování na další straně

5 Řešení potíží na základě protokolu událostí

5.6 4 xxxx

Pokračování

Možné příčiny

- Je možné, že je soubor chráněn proti zápisu.
- Název souboru nebo adresáře může být nesprávný.
- Na zařízení není k dispozici volný prostor.

Doporučené postupy

- 1) Zkontrolujte, zda není soubor chráněn proti zápisu, a pokud ano, změňte nastavení.
- 2) Ověřte správnost názvu souboru a adresáře.
- 3) Zkontrolujte, zda je k dispozici dostatek volného prostoru.

40322, Chyba zavedení

Popis

Úloha *arg*: Syntaktické chyby jazyka RAPID v souboru *arg*

Doporučené postupy

Zdrojový soubor, který má být zaveden, obsahuje chyby v sintaxi jazyka RAPID. Opravte zdrojový soubor. Syntaktické chyby jsou zaznamenávány do samostatného souboru.

40323, Chyba zavedení

Popis

Úloha *arg*: Syntaktické chyby v záhlaví souboru *arg*

Doporučené postupy

Záhlaví zdrojového souboru, který má být načten, obsahuje syntaktickou chybu. Opravte zdrojový soubor. Syntaktické chyby jsou zaznamenávány do samostatného souboru.

40324, Chyba zavedení

Popis

Úloha *arg*: Klíčová slova nejsou definována ve speciálním jazyku (soubor *arg*)

Doporučené postupy

Nelze načíst zdrojový kód RAPID v národním jazyku uvedeném v záhlaví souboru.

40325, Chyba zavedení

Popis

Úloha *arg*:
Není k dispozici dostatečně velký volný blok programové paměti. Požadovanou operaci nelze dokončit.

Možné příčiny

Paměť programu je plná nebo fragmentovaná.

Doporučené postupy

Podívejte se, jestli je možné velké datové struktury rozdělit do menších bloků. Použití instalovaných modulů může ušetřit místo v programové paměti.

40326, Chyba zavedení

Popis

Úloha *arg*: Zásobník analyzátoru je zaplněn (soubor *arg*)

Doporučené postupy

Program nelze zavést, protože je příliš složitý.

40327, Chyba zavedení

Popis

Úloha *arg*: Neaktuální verze jazyka RAPID (soubor *arg*)

Doporučené postupy

Nelze zavést verzi zdrojového kódu jazyka RAPID, která je uvedena v záhlaví souboru.

40328, Chyba zavedení

Popis

Úloha: *arg*
Paměť programu je zaplněna. *arg*

Doporučené postupy

Modul *arg* nelze zavést, protože paměť programu je zaplněna. Zotavení: *arg*

40329, Selhání instalace modulu

Popis

Úloha: *arg* Nelze instalovat modul ze souboru *arg*.

Dusledky

Modul nebude instalován.

Pokračování na další straně

Možné příčiny

Modul RAPID pravděpodobně obsahuje chyby RAPID.

Doporučené postupy

- 1) Zkontrolujte zprávy událostí v chybovém protokolu domény RAPID
- 2) Opravte chyby programu RAPID a proveďte Reset RAPID.

40330, Chyby programu RAPID v instalovaném modulu

Popis

Úloha: *arg*. Modul (řádek/sloupec): *arg*

Obsahuje chybu se symbolem: *arg*.

Dusledky

Modul nebude instalován.

40331, Chybný typ

Popis

Typy operandů *arg* a *arg* u operátoru /, DIV nebo MOD nejsou shodné.

Doporučené postupy

Oba operandy operátorů /, DIV a MOD musí být shodného typu. Zkontrolujte typy operandů.

40332, Chybný typ

Popis

Typy operandů *arg* a *arg* u operátoru <, <=, > nebo >= nejsou shodné.

Doporučené postupy

Oba operandy operátorů <, <=, > a >= musí být shodného typu. Zkontrolujte typy operandů.

40351, Chyba alokace paměti

Popis

Úloha *arg*: Nepodařilo se alokovat hašovací tabulku, bude použit lineární seznam

Doporučené postupy

40352, Chyba alokace paměti

Popis

Úloha *arg*: Nepodařilo se aktualizovat trvalý odkaz, bude zachován původní

Doporučené postupy

40353, Chybí mechanická jednotka *arg*!

Popis

Komponenta mechanické jednotky pro pracovní objekt *arg* je vadná.

Možné příčiny

- není definována žádná mechanická jednotka,
- definovaná mechanická jednotka nebyla nalezena,
- samotný robot nemůže pohybovat pracovním objektem.

Doporučené postupy

Zkontrolujte komponentu mechanické jednotky pro pracovní objekt.

40354, Byla uložena kopie dynamicky zaváděného modulu.

Popis

Úloha: *arg*

Dynamicky zaváděný modul *arg* byl změněn.

Moduly jsou ztraceny při nastavení ukazatele PP na rutinu main.

Kopie změněného modulu je uložena na *arg*

Možné příčiny

- Dynamicky zaváděný modul byl změněn.
- Přesun ukazatele PP na rutinu main.
- Dynamicky zaváděný modul je odstraněn.
- Kopie změněného modulu je uložena.

Doporučené postupy

Pokud mají být změny uloženy, nahraďte původní soubor kopií.

40355, Rutina události Stop/QStop byla zastavena.

Popis

Úloha: *arg*

arg Rutina události byla zastavena externím příkazem pro zastavení. Jakmile řadič obdrží druhý příkaz k zastavení, budou všechny spuštěné rutiny události Stop/QStop zastaveny po *arg* ms.

Doporučené postupy

Zajistěte, aby byly všechny rutiny událostí krátké a neobsahovaly instrukce jazyka RAPID typu WaitTime, WatiDI apod.

Pokračování na další straně

5 Řešení potíží na základě protokolu událostí

5.6 4 xxxx

Pokračování

40357, Chybějící obslužná rutina chyb

Popis

Chybí rutina pro obsluhu chyby zpracování v úloze *arg*.

Dusledky

Program nebude moci pokračovat přes následující pohybovou instrukci.

Možné příčiny

Chybí obslužná rutina chyb.

Doporučené postupy

Přidejte obslužnou rutinu chyb. Obslužná rutina chyb by měla obsahovat instrukci StartMove (StartMoveRetry).

40358, Zpráva RMQ vyřazena

Popis

Zpráva RMQ byla v úloze *arg* vyřazena. *arg* přijal zprávu RMQ, která nemohla být zpracována.

Dusledky

Zpráva RMQ byla vyřazena bez oznámení odesílateli.

Možné příčiny

Příčin může být několik.

1. S tímto typem přijaté zprávy není spojeno žádné přerušení.
2. Nebylo možné vytvořit žádné přerušení, protože fronta přerušení je zaplněna.
3. Přijatá zpráva byla poškozena.

Doporučené postupy

Ujistěte se, že úloha připojila přerušení ke všem typům zpráv, které je možné přijmout. Přečtěte si informace o IRMQMessage v referenční příručce programu RAPID.

40359, Rutina události byla zastavena.

Popis

Úloha: *arg*

Rutina události *arg* byla zastavena externím příkazem pro zastavení.

Doporučené postupy

Zajistěte, aby byly všechny rutiny událostí krátké a neobsahovaly instrukce jazyka RAPID typu WaitTime, WatiDI apod.

40502, Přerušení digitálního vstupu

Popis

Úloha: *arg*

Digitální vstup přerušil provádění úlohy.

Pokračování na další straně

256

Ref. č. programu *arg*

Doporučené postupy

Zotavení: *arg*

40504, Chybný parametr

Popis

Úloha: *arg*

arg

arg

arg

Doporučené postupy

Zotavení: *arg*

40506, Chyba při přístupu k systému

Popis

Úloha: *arg*

arg

arg

arg

Doporučené postupy

Zotavení: *arg*

40507, Chyba limitu

Popis

Úloha: *arg*

Nelze se vrátit o další krok zpět na cestě *arg*.

Ref. č. programu *arg*

Doporučené postupy

Zotavení: *arg*

40508, Chybná orientační hodnota

Popis

Úloha: *arg*

Chybná hodnota orientace v objektu *arg*.

Ref. č. programu *arg*

Doporučené postupy

Všechny použité orientace musí být normalizovány, tj. součet čtverců prvků čtveřice se musí rovnat 1.

40511, Chybný parametr

Popis

Úloha: *arg*

Zadaná hodnota parametru *arg* v objektu *arg* je záporná.

Ref. č. programu *arg*

Doporučené postupy

Parametr musí být nastaven na kladnou hodnotu.

40512, Chybí hodnota externí osy

Popis

Pro některou z aktivních externích os je hodnota pořadí nastavena nesprávně nebo není vůbec nastavena.

Doporučené postupy

Přeprogramujte pozici.

40513, Chyba mechanické jednotky

Popis

Úloha: *arg*

Nelze aktivovat nebo deaktivovat mechanickou jednotku. Další informace mohou být obsaženy v předchozí zprávě.

Ref. č. programu *arg*

40514, Chyba při provádění

Popis

Úloha: *arg*

Robot je příliš vzdálen od cesty, takže nemůže provést operaci StartMove pro přerušovaný pohyb.

Ref. č. programu *arg*

Doporučené postupy

Umístěte robota do pozice, v níž byl program přerušen.

Zotavení: *arg*

40515, Chybný typ

Popis

Úloha: *arg*

Neplatný datový typ argumentu pro parametr *arg*.

Doporučené postupy

Změňte parametr na přípustný typ. Ujistěte se, že používáte hodnotový nebo semihodnotový typ hodnoty.

40518, Chybný typ

Popis

Úloha: *arg*

Očekávaný typ se liší od načteného typu argumentu *arg*.

Ref. č. programu *arg*

Doporučené postupy

Zkontrolujte typ použitý v argumentu.

40519, Konec souboru

Popis

Úloha: *arg*

Byl nalezen konec souboru ještě před načtením všech bajtů objektu *arg*.

Ref. č. programu *arg*

Doporučené postupy

Zotavení: *arg*

40522, Chyba limitu

Popis

Úloha: *arg*

Přetečení kontroly zastavení.

Ref. č. programu *arg*

Doporučené postupy

Zotavení: *arg*

40523, Konflikt mechanické jednotky

Popis

Není možné aktivovat mechanickou jednotku, *arg* protože mechanická jednotka *arg* je už aktivní.

Doporučené postupy

Zkontrolujte konfiguraci pohybu. Aktivní mechanické jednotky nemohou mít stejnou *arg*:

1. Fyzickou osu
2. Logickou osu
3. Konfiguraci hnací jednotky

40524, Chyba při přístupu k dopravníku

Popis

Úloha: *arg*

Dopravník není aktivován.

Ref. č. programu *arg*

Doporučené postupy

Zotavení: *arg*

40525, Chyba při přístupu k dopravníku

Popis

Úloha: *arg*

Není definováno žádné jednotlivé číslo.

Ref. č. programu *arg*

Pokračování na další straně

5 Řešení potíží na základě protokolu událostí

5.6 4 xxxx

Pokračování

40526, Chyba při přístupu k dopravníku

Popis

Úloha: *arg*

Mechanická jednotka *arg* není jednotlivá.

Ref. č. programu *arg*

40527, Chyba přístupu k souboru

Popis

Úloha: *arg*

Nelze otevřít *arg*.

Ref. č. programu *arg*

Možné příčiny

- Odkazované V/V zařízení je již použito.

Doporučené postupy

- Pokud je odkaz na V/V zařízení právě používán, zavřete jej nebo použijte jiný.

Zotavení: *arg*

40528, Chyba přístupu k souboru

Popis

Úloha: *arg*

Soubor nebo sériový kanál není otevřený.

Ref. č. programu *arg*

Možné příčiny

- Odkazované V/V zařízení není otevřeno nebo bylo již zavřeno.

Doporučené postupy

- Ověřte, zda je zařízení otevřeno.

Zotavení: *arg*

40529, Chyba přístupu k souboru

Popis

Úloha: *arg*

Nelze získat přístup k souboru *arg*.

Ref. č. programu *arg*

Možné příčiny

- Cesta nebo název souboru jsou nesprávné.

- V/V zařízení je právě používáno.

- Byl překročen maximální počet současně otevřených souborů.

- Disk je plný.

Doporučené postupy

- Zkontrolujte cestu a název souboru.

- Pokud je odkaz na V/V zařízení právě používán, zavřete jej nebo použijte jiný.

- Zkontrolujte místo na disku.

Pokračování na další straně

258

Zotavení: *arg*

40530, Chybný parametr

Popis

Úloha: *arg*

Počet znaků určený parametrem *arg* funkce WriteBin, který chcete zapsat do sériového kanálu, je vyšší než velikost pole, které obsahuje zapisované znaky.

Ref. č. programu *arg*

Doporučené postupy

Zvětšete pole nebo použijte nižší hodnotu parametru.

40531, Chybný parametr

Popis

Úloha: *arg*

Pole *arg* použité ve funkci WriteBin je menší než 0 nebo větší než 255.

Ref. č. programu *arg*

Doporučené postupy

Změňte velikost pole tak, aby spadala do intervalu 0 - 255.

40534, Vypršení časového limitu

Popis

Úloha: *arg*

Provádění úlohy bylo přerušeno vypršením časového limitu.

Ref. č. programu *arg*

Doporučené postupy

Zotavení: *arg*

40535, Chybný typ

Popis

Úloha: *arg*

Datový objekt, který jste se pokusili přečíst ze souboru, není číselného typu.

Ref. č. programu *arg*

Doporučené postupy

Zotavení: *arg*

40536, Chyba při přístupu k systému

Popis

Úloha: *arg*

Příliš mnoho nevyřízených požadavků na čtení.

Ref. č. programu *arg*

40537, Chyba přístupu k souboru

Popis

Úloha: *arg*

Sériový kanál není otevřený nebo se pokoušíte použít instrukci pro soubor.

Ref. č. programu *arg*

Doporučené postupy

- otevřete sériový kanál,

- zkontrolujte, zda instrukci používáte pro sériový kanál.

Zotavení: *arg*

40538, Vypršel maximální časový interval

Popis

Úloha: *arg*

Naprogramovaná doba čekání uplynula.

Ref. č. programu *arg*

Doporučené postupy

Zotavení: *arg*

40539, Chyba při přístupu k systému

Popis

Úloha: *arg*

Zadaná volba není v této úloze povolena.

Ref. č. programu *arg*

40540, Chyba přístupu k souboru

Popis

Úloha: *arg*

arg není adresář.

Ref. č. programu *arg*

Doporučené postupy

Zkontrolujte správnost zadané cesty k adresáři, který chcete otevřít.

Zotavení: *arg*

40541, Chyba přístupu k souboru

Popis

Úloha: *arg*

Adresář *arg* není dostupný.

Ref. č. programu *arg*

Doporučené postupy

Zkontrolujte adresář, který se pokoušíte otevřít.

Zotavení: *arg*

40542, Chyba přístupu k souboru

Popis

Úloha: *arg*

Nelze získat přístup k souborovému systému *arg*.

Ref. č. programu *arg*

Doporučené postupy

- Zkontrolujte cestu a název souboru.

Zotavení: *arg*

40543, Chyba přístupu k souboru

Popis

Úloha: *arg*

Nelze otevřít adresář *arg*.

Ref. č. programu *arg*

Možné příčiny

Již je otevřeno příliš mnoho adresářů.

Doporučené postupy

Zavřete jeden z otevřených adresářů.

Zotavení: *arg*

40544, Chyba přístupu k souboru

Popis

Úloha: *arg*

Nelze vytvořit adresář *arg*.

Ref. č. programu *arg*

Doporučené postupy

- zkontrolujte cestu,

- prověřte své oprávnění k zápisu a spouštění pro adresář, pod kterým chcete vytvořit nový adresář.

Zotavení: *arg*

40545, Chyba přístupu k souboru

Popis

Úloha: *arg*

Nelze odebrat adresář *arg*.

Ref. č. programu *arg*

Doporučené postupy

- zkontrolujte cestu,

- prověřte své oprávnění k zápisu a spouštění pro adresář, pod nímž je umístěn adresář, který chcete odstranit.

Zotavení: *arg*

Pokračování na další straně

5 Řešení potíží na základě protokolu událostí

5.6 4 xxxx

Pokračování

40546, Chyba přístupu k souboru

Popis

Úloha: *arg*

Nelze odebrat soubor *arg*.

Ref. č. programu *arg*

Doporučené postupy

- zkontrolujte cestu,
- zkontrolujte, zda máte oprávnění pro zápis do daného souboru,
- zkontrolujte své oprávnění k zápisu a spouštění pro adresář, v němž je umístěn soubor, který chcete odstranit.

Zotavení: *arg*

40547, Chyba přístupu k souboru

Popis

Úloha: *arg*

Nelze přejmenovat soubor *arg*.

Ref. č. programu *arg*

Doporučené postupy

- zkontrolujte cestu,
- zkontrolujte, zda máte oprávnění pro zápis do souboru, který chcete přejmenovat,
- zkontrolujte své oprávnění k zápisu a spouštění pro adresář, v němž je umístěn soubor, který chcete přejmenovat.

Zotavení: *arg*

40548, Chyba přístupu k souboru

Popis

Úloha: *arg*

Nelze zkopírovat soubor *arg*.

Ref. č. programu *arg*

Doporučené postupy

- Zkontrolujte cestu.
- Ověřte oprávnění k zápisu pro adresář, do něž soubor kopírujete.
- Zkontrolujte velikost volného místa.

Zotavení: *arg*

40549, Chyba při přístupu k systému

Popis

Úloha: *arg*

Neznámá mechanická jednotka *arg*.

Data typu *mecunit* jsou v systému neznámá.

Ref. č. programu *arg*

Možné příčiny

Data typu *mecunit* byla v programu deklarována.

Doporučené postupy

Odstraňte deklaraci data *mecunit* z programu a použijte jedny z předdefinovaných dat typ *mecunit* (automaticky definovaná systémem).

40555, V/V chyba

Popis

Úloha: *arg*

Nelze načíst V/V signál.

Ref. č. programu *arg*

40556, V/V chyba

Popis

Úloha: *arg*

Nelze zapsat V/V signál.

Ref. č. programu *arg*

40557, V/V chyba

Popis

Úloha: *arg*

Chyba konfigurace pro V/V signál.

Ref. č. programu *arg*

Doporučené postupy

Zkontrolujte konfiguraci V/V signálu a definici aliasu.

40558, V/V chyba

Popis

Úloha: *arg*

Nelze načíst V/V signál *arg* v jednotce *arg*.

Ref. č. programu *arg*

40559, V/V chyba

Popis

Úloha: *arg*

Nelze zapsat do V/V signálu *arg* v jednotce *arg*.

Ref. č. programu *arg*

Doporučené postupy

40560, Chyba při přístupu k systému

Popis

Úloha: *arg*

Nelze uložit programový modul *arg*.

Pokračování na další straně

260

Návod k použití - Řešení problémů, IRC5
3HAC020738-014 Revize: T

Ref. č. programu *arg*

40561, Chyba při přístupu k systému

Popis

Úloha: *arg*

arg není název modulu.

Ref. č. programu *arg*

Dusledky

Tento modul nelze uvolnit, uložit ani smazat.

Doporučené postupy

Zkontrolujte název modulu.

40562, Chybný parametr

Popis

Úloha: *arg*

Neznámé číslo osy u mechanické jednotky *arg*.

Ref. č. programu *arg*

Doporučené postupy

Zkontrolujte hodnotu argumentu AxisNo.

Zotavení: *arg*

40563, Chyba při přístupu k systému

Popis

Úloha: *arg*

Mechanická jednotka *arg* není aktivní.

Ref. č. programu *arg*

Doporučené postupy

Aktivujte uvedenou mechanickou jednotku.

Zotavení: *arg*

40564, Chyba v argumentech

Popis

Úloha: *arg*

Chybná definice orientace.

Připojovací rám GripLoads v nástroji nebo pracovním objektu (uživatel + objekt) není normalizován.

Ref. č. programu *arg*

Doporučené postupy

Zkontrolujte orientaci. Všechny použité orientace musí být normalizovány, tj. součet čtverců prvků čtveřice se musí rovnat 1.

40565, Chybný parametr

Popis

Úloha: *arg*

Oba argumenty musí být > 0.

Ref. č. programu *arg*

Doporučené postupy

Zkontrolujte hodnotu argumentů.

40566, Chybný parametr

Popis

Úloha: *arg*

Oba argumenty musí být > *arg* a <= *arg*.

Ref. č. programu *arg*

Doporučené postupy

Zkontrolujte hodnotu argumentů.

40567, Chybný parametr

Popis

Úloha: *arg*

Chybná čtveřice.

Ref. č. programu *arg*

Doporučené postupy

Zkontrolujte komponentu aom načítaných dat.

40568, Chybný parametr

Popis

Úloha: *arg*

Hodnota osy nesmí být menší než 0.

Ref. č. programu *arg*

Doporučené postupy

Použijte kladnou hodnotu.

40569, Chyba v argumentech

Popis

Úloha: *arg*

Pokud má argument AccLim hodnotu TRUE, musí být nastaven argument AccMax.

Ref. č. programu *arg*

Doporučené postupy

Nastavte hodnotu argumentu AccMax.

Pokračování na další straně

5 Řešení potíží na základě protokolu událostí

5.6 4 xxxx

Pokračování

40570, Chyba v argumentech

Popis

Úloha: *arg*

Pokud má argument DecelLim hodnotu TRUE, musí být nastaven argument DecelMax.

Ref. č. programu *arg*

Doporučené postupy

Nastavte hodnotu argumentu DecelMax.

40571, Chyba v argumentech

Popis

Úloha: *arg*

Hodnota parametru AccMax je příliš nízká.

Ref. č. programu *arg*

Doporučené postupy

Zvyšte hodnotu parametru AccMax.

Zotavení: *arg*

40572, Chyba v argumentech

Popis

Úloha: *arg*

Hodnota parametru DecelMax je příliš nízká.

Ref. č. programu *arg*

Doporučené postupy

Zvyšte hodnotu parametru DecelMax.

Zotavení: *arg*

40573, Chyba v argumentech

Popis

Úloha: *arg*

Hodnota argumentu On je příliš nízká.

Ref. č. programu *arg*

Doporučené postupy

Zvyšte hodnotu argumentu On.

Zotavení: *arg*

40574, Varování při hledání

Popis

Úloha: *arg*

Počet pozicí nalezených při hledání: *arg*.

Před spuštěním dalšího hledání se ujistěte, že bod TCP je přesunut zpět do výchozí pozice na vyhledávací cestě.

Ref. č. programu *arg*

Pokračování na další straně

262

Dusledky

Pokud neprobíhá žádná změna pozice, může před novým spuštěním kruhového vyhledávání vyskytnout pohyb, který způsobí poškození.

Doporučené postupy

Zotavení: *arg*

40576, Chyba Parld

Popis

Úloha: *arg*

Velikost pole v argumentu AxValid se nerovná počtu os.

Ref. č. programu *arg*

Doporučené postupy

Zkontrolujte velikost pole.

40577, Chyba Parld

Popis

Úloha: *arg*

Tento typ robota neumožňuje provádět identifikaci požadovaného parametru.

Ref. č. programu *arg*

40578, Chyba Parld

Popis

Úloha: *arg*

Chybí nepovinný argument PayLoad. Tento argument je nutné zadat pro identifikaci břemene.

Ref. č. programu *arg*

Doporučené postupy

Přiřadte argumentu PayLoad hodnotu.

40579, Chyba Parld

Popis

Úloha: *arg*

Nepovinný argument PayLoad lze používat pouze pro identifikaci břemene.

Ref. č. programu *arg*

Doporučené postupy

Odeberte argument PayLoad.

40580, Chyba Parld

Popis

Úloha: *arg*

Chybový stav procedury LoadIdlnit.

Ref. č. programu *arg*

Doporučené postupy

Zkontrolujte celou posloupnost příkazů Parld.

40581, Chyba Parld

Popis

Úloha: *arg*

Chybový stav procedury ParldMoveSeq.

Ref. č. programu *arg*

Doporučené postupy

Zkontrolujte celou posloupnost příkazů Parld.

40582, Chyba Parld

Popis

Úloha: *arg*

Chybový stav procedury LoadIdInit.

Ref. č. programu *arg*

Doporučené postupy

Zkontrolujte celou posloupnost příkazů Parld.

40583, Chyba Parld

Popis

Úloha: *arg*

Zpětné provádění není povoleno.

Ref. č. programu *arg*

40584, Chyba Parld

Popis

Úloha: *arg*

ParldMoveSeq / parametr NextMove:

Chybná velikost pole.

Ref. č. programu *arg*

Doporučené postupy

Zkontrolujte velikost pole.

40585, Chyba Parld

Popis

Úloha: *arg*

Chybí argument WObj ve funkci LoadId pro břemeno s pevným bodem TCP.

Ref. č. programu *arg*

Doporučené postupy

Přidejte argument WObj.

40586, Chyba Parld

Popis

Úloha: *arg*

Argument Wobj není povolen. Tento argument je určen pouze k použití pro břemeno s pevnou polohou bodu TCP vůči okolí.

Ref. č. programu *arg*

Doporučené postupy

Odeberte argument WObj.

40587, Chyba Parld

Popis

Úloha: *arg*

ParldMoveSeq / parametr MoveData:

Chybná velikost pole.

Ref. č. programu *arg*

Doporučené postupy

Zkontrolujte velikost pole.

40588, Chyba Parld

Popis

Úloha: *arg*

ParldMove / parametr StartIndex:

Chybná hodnota StartIndex.

Ref. č. programu *arg*

Doporučené postupy

Zkontrolujte hodnotu StartIndex.

40589, Chyba Parld

Popis

Úloha: *arg*

ParldMove / parametr StartIndex:

Ukazatel na záporný typ přesunutí.

Ref. č. programu *arg*

40590, Chyba Parld

Popis

arg

arg

Doporučené postupy

arg

Pokračování na další straně

5 Řešení potíží na základě protokolu událostí

5.6 4 xxxx

Pokračování

40591, Chyba v argumentech

Popis

Úloha: *arg*

Neznámý typ identifikace parametrů.

Ref. č. programu *arg*

Doporučené postupy

Zkontrolujte argument ParldType.

40592, Zastavení programu během identifikace zátěže

Popis

Úloha: *arg*

Během identifikace zátěže není povolen žádný typ zastavení programu.

Ref. č. programu *arg*

Doporučené postupy

Spusťte identifikační proceduru znovu od začátku.

Zotavení: *arg*

40593, Výpadek napájení během identifikace zátěže

Popis

Úloha: *arg*

Výpadek napájení během identifikace zátěže způsobí získání chybného výsledku.

Ref. č. programu *arg*

Doporučené postupy

Spusťte provádění programu pro identifikaci zátěže znovu od začátku ve stejném běhovém režimu (bez pohybu ukazatele PCP).

Zotavení: *arg*

40594, Chyba uživatele během identifikace zátěže

Popis

Úloha: *arg*

Došlo k chybě vedoucí k vygenerování bodu PCP na začátku procedury identifikace zátěže.

Ref. č. programu *arg*

Doporučené postupy

Spusťte identifikační proceduru znovu od začátku.

Zotavení: *arg*

40595, Chyba v argumentech

Popis

Úloha: *arg*

Neznámý typ identifikace zátěže.

Ref. č. programu *arg*

Doporučené postupy

Zkontrolujte argument LoadldType.

40596, Zastavení programu během identifikace zátěže

Popis

Úloha: *arg*

Během identifikace zátěže není povolen žádný typ zastavení programu.

Ref. č. programu *arg*

Doporučené postupy

Spusťte provádění programu pro identifikaci zátěže znovu od začátku.

40597, Přepsání rychlosti

Popis

Úloha: *arg*

Přepsání rychlosti nemá hodnotu 100 procent.

Ref. č. programu *arg*

Doporučené postupy

- změňte hodnotu přepsání rychlosti na 100,
- spusťte provádění programu pro identifikaci zátěže znovu od začátku.

40598, Zastavení programu během identifikace zátěže

Popis

Během pohybů pro identifikaci zátěže není povolen žádný typ zastavení programu.

Dusledky

Nelze dokončit sekvenci identifikace zátěže.

Některé osy pro aktuální mechanickou jednotku jsou nyní v nezávislém režimu.

Možné příčiny

Přerušení sekvence identifikace zátěže zastavením programu nebo uvolněním aktivačního zařízení.

Doporučené postupy

1) Restartujte program. Potom bude možné vrátit se ke startovní pozici

Pokračování na další straně

264

Návod k použití - Řešení problémů, IRC5
3HAC020738-014 Revize: T

identifikace zátěže. Potom může být sekvence pohybu znovu spuštěna.

2) Je také možné zrušit servisní rutinu a úplně přeskočit identifikaci zátěže.

40599, Zastavení programu během identifikace zátěže

Popis

Během pohybů pro identifikaci zátěže není povolen žádný typ zastavení programu.

Dusledky

Nelze dokončit sekvenci identifikace zátěže.

Některé osy pro aktuální mechanickou jednotku jsou nyní v nezávislém režimu.

Možné příčiny

Zastavení programu způsobilo chyby v měřeních a to bylo zjištěno při obnovení pohybů identifikace zátěže.

Doporučené postupy

1) Restartujte program. Potom bude možné vrátit se ke startovní pozici

identifikace zátěže. Potom může být sekvence pohybu znovu spuštěna.

2) Je také možné zrušit servisní rutinu a úplně přeskočit identifikaci zátěže.

40603, Chyba v argumentech

Popis

Argument *arg* nesmí mít zápornou hodnotu.

Doporučené postupy

Nastavte argument *arg* na kladnou hodnotu.

40607, Chyba při provádění

Popis

Úloha: *arg*

Při provádění kruhového pohybu není povoleno měnit běhový režim

z dopředného na zpětný.

Ref. č. programu *arg*

Doporučené postupy

Pokud je to možné, vyberte původní běhový režim a pokračujte v zastaveném kruhovém pohybu stisknutím spouštěcího tlačítka.

Pokud to možné není, přesuňte robota a programový ukazatel na pozici pro nové spuštění.

40608, Chyba v argumentech

Popis

Úloha: *arg*

Chybná definice orientace v objektu *arg*.

Ref. č. programu *arg*

Doporučené postupy

Všechny použité orientace musí být normalizovány, tj. součet čtverců prvků čtveřice se musí rovnat 1.

40609, Chyba v argumentech

Popis

Úloha: *arg*

Argument \backslash WObj určuje mechanickou jednotku s příliš dlouhým názvem.

Ref. č. programu *arg*

Doporučené postupy

Zadejte název mechanické koordinované jednotky o délce nejvýše 16 znaků.

40611, Chyba při provádění

Popis

Úloha: *arg*

Pomocí této pohybové instrukce není povoleno provádět zpětné kroky.

Ref. č. programu *arg*

Dusledky

Návrat na pozici definovanou jiným nástrojem nebo pracovním objektem by mohl způsobit použití nesprávné cesty.

Doporučené postupy

Zkontrolujte nástroj a pracovní objekt.

40612, Chyba v argumentech

Popis

Úloha: *arg*

Pro název výstupního signálu není naprogramován žádný argument.

Ref. č. programu *arg*

Doporučené postupy

Během pohybu robota lze nastavit jednopohový fixní V/V, například digitální signál, skupinu digitálních signálů nebo analogový výstupní signál.

Pokračování na další straně

5 Řešení potíží na základě protokolu událostí

5.6 4 xxxx

Pokračování

40613, Chyba v argumentech

Popis

Úloha: *arg*

Nepovinný argument *arg* lze kombinovat pouze s argumentem výstupního signálu *arg*.

Ref. č. programu *arg*

Doporučené postupy

Zkontrolujte a změňte argumenty.

40614, Chyba v argumentech

Popis

Úloha: *arg*

Argument *arg* nemá hodnotu 0 ani 1.

Ref. č. programu *arg*

Doporučené postupy

U digitálních signálu lze nastavovat a zjišťovat pouze hodnoty 0 a 1.

40615, Chyba v argumentech

Popis

Úloha: *arg*

Argument *arg* nemá celočíselnou hodnotu.

Ref. č. programu *arg*

Doporučené postupy

Skupinové digitální vstupně-výstupní signály, identifikátory procesů a selektory procesů mohou mít pouze celočíselné hodnoty.

40616, Chyba argumentu

Popis

Úloha: *arg*

Argument *arg* je mimo povolený rozsah.

Ref. č. programu *arg*

Doporučené postupy

Použitou skupinu digitálních vstupně-výstupních signálů lze v souladu s konfiguračními parametry systému nastavit pouze na hodnoty od 0 do *arg*.

Zotavení: *arg*

40617, Chyba argumentu

Popis

Úloha: *arg*

Jeden z argumentů SetValue, SetDvalue, CheckValue nebo CheckDvalue je mimo povolený rozsah.

Pokračování na další straně

266

Ref. č. programu *arg*

Možné příčiny

Analogový signál lze na základě konfigurace systémových parametrů V/V nastavit a kontrolovat pouze v rozsahu od *arg* do *arg*.

Doporučené postupy

Zkontrolujte program RAPID nebo konfiguraci V/V.

Zotavení: *arg*

40620, Chyba v argumentech

Popis

Úloha: *arg*

Argument *arg* má příliš vysokou zápornou hodnotu.

Ref. č. programu *arg*

Doporučené postupy

Nastavte argument *arg* na hodnotu *arg* nebo vyšší.

40622, Chyba v argumentech

Popis

Úloha: *arg*

Hodnota argumentu Time pro cyklické přerušení je příliš nízká.

Ref. č. programu *arg*

Doporučené postupy

Změňte argument Time na hodnotu vyšší nebo rovnu 0.1 s.

40623, Chyba v argumentech

Popis

Úloha: *arg*

Hodnota argumentu Time pro jednotlivá přerušení je příliš nízká.

Ref. č. programu *arg*

Doporučené postupy

Změňte argument Time na hodnotu vyšší nebo rovnu 0.01 s.

40624, Chyba v argumentech

Popis

Úloha: *arg*

Argument *arg* nemá hodnotu v intervalu od 0 do 2.

Ref. č. programu *arg*

Doporučené postupy

Zadejte sklon pro generování přerušení.

0 = záporný sklon (vyšší -> nižší).

1 = kladný sklon (nižší -> vyšší).

2 = Kladný i záporný sklon.

40625, Chyba limitu

Popis

Úloha: *arg*

Robot se nachází mimo nastavené limity.

Ref. č. programu *arg*

Možné příčiny

- osa je mimo pracovní oblast.
- byl překročen limit nejméně u jednoho spřaženého kloubu.

Doporučené postupy

Zotavení: *arg*

40631, Chyba v instrukci

Popis

Úloha: *arg*

Příliš mnoho po sobě jdoucích instrukcí se souběžným prováděním programu RAPID.

Ref. č. programu *arg*

Doporučené postupy

Upravte program tak, aby se na základní prováděcí úrovni programu vyskytovalo za sebou nejvýše 5 instrukcí MoveX \Conc.

40632, Chyba v instrukci

Popis

Úloha: *arg*

V části programu StorePath-RestoPath není povoleno použití žádných pohybových instrukcí se souběžným zpracováním programu RAPID.

Ref. č. programu *arg*

Doporučené postupy

Upravte program tak, aby část StorePath-RestoPath neobsahovala žádné instrukce MoveX \Conc.

40634, Chybný odkaz

Popis

Úloha: *arg*

Signál *arg* je v systému neznámý.

Ref. č. programu *arg*

Možné příčiny

Je-li signál definován v programu RAPID, musí být připojen ke konfigurovanému signálu pomocí instrukce AliasIO.

Doporučené postupy

Všechny signály (s výjimkou signálů AliasIO) musí být definovány v parametrech systému a nelze je definovat v programu RAPID.

Obnova: *arg*

40636, Chyba snímače

Popis

Úloha: *arg*

Snímač neposkytl žádné naměřené údaje.

Ref. č. programu *arg*

Doporučené postupy

Požadovaná data nejsou k dispozici.

Zotavení: *arg*

40637, Chyba snímače

Popis

Úloha: *arg*

Funkce dosud není dokončena.

Ref. č. programu *arg*

Doporučené postupy

Požadovaná funkce dosud není dokončena.

Zotavení: *arg*

40638, Chyba snímače

Popis

Úloha: *arg*

Obecná chyba.

Ref. č. programu *arg*

Doporučené postupy

Došlo k obecné chybě bez specifické souvislosti s požadovanou akcí. Pokud je funkce dostupná, prohlédněte si blok protokolu chyb ("Error log").

Zotavení: *arg*

40639, Chyba snímače

Popis

Úloha: *arg*

Snímač je zaneprázdněn, opakujte požadavek později.

Ref. č. programu *arg*

Doporučené postupy

Snímač je zaneprázdněn prováděním jiné funkce.

Zotavení: *arg*

Pokračování na další straně

5 Řešení potíží na základě protokolu událostí

5.6 4 xxxx

Pokračování

40640, Chyba snímače

Popis

Úloha: *arg*

Neznámý příkaz.

Ref. č. programu *arg*

Doporučené postupy

Požadovaná funkce snímače je neznámá.

Zotavení: *arg*

40641, Chyba snímače

Popis

Úloha: *arg*

Nepřípustná proměnná nebo číslo bloku.

Ref. č. programu *arg*

Doporučené postupy

Požadovaná proměnná nebo blok nejsou v snímači definovány.

Zotavení: *arg*

40642, Chyba snímače

Popis

Úloha: *arg*

Externí varovný signál.

Ref. č. programu *arg*

Doporučené postupy

Byl přijat výstražný signál od externího zařízení.

Zotavení: *arg*

40643, Chyba snímače

Popis

Úloha: *arg*

Varovný signál kamery.

Ref. č. programu *arg*

Doporučené postupy

Kamera detekovala chybu. Zkontrolujte pomocí programu Camcheck, zda je kamera v pořádku.

Zotavení: *arg*

40644, Chyba snímače

Popis

Úloha: *arg*

Varovný signál vysoké teploty.

Ref. č. programu *arg*

Doporučené postupy

Kamera je přehřátá, potřebuje vyšší přísun chladicího vzduchu nebo vody.

Zotavení: *arg*

40645, Chyba snímače

Popis

Úloha: *arg*

Hodnota je mimo rozsah.

Ref. č. programu *arg*

Doporučené postupy

Datová hodnota zasláná snímači je mimo rozsah.

Zotavení: *arg*

40646, Chyba snímače

Popis

Úloha: *arg*

Selhal kontrolní test kamery.

Ref. č. programu *arg*

Doporučené postupy

Funkce CAMCHECK selhala. Kamera je poškozena. Odešlete ji k opravě.

Zotavení: *arg*

40647, Chyba snímače

Popis

Úloha: *arg*

Vypršel časový limit komunikace.

Ref. č. programu *arg*

Doporučené postupy

Zvyšte hodnotu časového limitu a prověřte spojení se snímačem.

Zotavení: *arg*

40648, Chyba při hledání

Popis

Úloha: *arg*

Nelze provést instrukci StorePath při aktivním vyhledávání na základní úrovni pohybové cesty.

Ref. č. programu *arg*

Dusledky

Program je zastaven.

Možné příčiny

Provádění instrukce StorePath při vyhledávání je aktivní.

Pokračování na další straně

268

Návod k použití - Řešení problémů, IRC5
3HAC020738-014 Revize: T

Doporučené postupy

Nelze použít rutinu StorePath v rutině TRAP, události nebo obslužné rutině, pokud je aktivní vyhledávání na základní úrovni pohybové cesty.

Pokud jsou v programu použita přerušení pro vykonávání rutin TRAP, musí být taková přerušení během jakéhokoli vyhledávání deaktivována.

Např. ISleep - SearchL - IWatch

40649, Omezení cesty

Popis

Úloha: Operace *arg*

arg je již provedena. Je nutné nejprve provést instrukci *arg* a teprve poté bude možné provést novou operaci *arg*.

Ref. č. programu *arg*

Doporučené postupy

Zkontrolujte program RAPID.

40650, Chybná kombinace parametrů

Popis

Úloha: *arg*

Nepovinné parametry a přepínače jsou použity v nesprávné kombinaci.

Ref. č. programu *arg*

Doporučené postupy

- žádné nepovinné parametry a přepínače neudržují starý souřadnicový systém,
- přepínač Old má stejnou funkci,
- parametry RefPos a RefNum je nutné definovat pomocí hodnot Short, Fwd nebo Bwd.

40651, Použijte číselný vstup

Popis

Úloha: *arg*

Namísto objektu robtarget použijte číselné zadání pozice.

Ref. č. programu *arg*

Doporučené postupy

Pozici nelze definovat pomocí objektu robtarget pro osy robota. Zadejte pozici pomocí nepovinného parametru pro číselný vstup.

40652, Osa se pohybuje

Popis

Úloha: *arg*

Osa robota, externí osa nebo nezávislá osa se pohybuje.

Ref. č. programu *arg*

Doporučené postupy

Všechny osy robota, externí osy a nezávislé osy musí být v klidu.

Pro osy robota a externí osy použijte příkaz MoveL s argumentem Fine.

Pro nezávislé osy použijte příkaz IndRMove.

Zotavení: *arg*

40654, Osa není aktivní

Popis

Úloha: *arg*

Cílová pozice, do které se osa pohybuje, není definována (9E9) nebo

není osa určená k pohybu v tomto okamžiku aktivní.

Ref. č. programu *arg*

Možné příčiny

- 1) Cílová pozice byla naprogramována s neaktivní mechanickou jednotkou.
- 2) Cílová pozice byla změněna a mechanická jednotka je deaktivována.
- 3) Mechanická jednotka není v tomto okamžiku aktivní.

Doporučené postupy

Před změnou nebo přesunutím do cílové pozice musí být mechanická jednotka aktivována.

Zotavení: *arg*

40655, Osa není nezávislá

Popis

Úloha: *arg*

Osa nepracuje v nezávislém režimu.

Ref. č. programu *arg*

Důsledky

Stav osy lze načíst pouze tehdy, pracuje-li osa v nezávislém režimu.

Doporučené postupy

Nastavte stav osy na nezávislý.

Zotavení: *arg*

40658, Chybný parametr

Popis

Úloha: *arg*

Parametr *arg* lze použít jen tehdy, je-li parametr *arg* větší než nula.

Ref. č. programu *arg*

Pokračování na další straně

5 Řešení potíží na základě protokolu událostí

5.6 4 xxxx

Pokračování

Doporučené postupy

Parametr *arg* se projeví pouze u první instrukce TriggX z posloupnosti instrukcí TriggX, které řídí rychlostně proporcionální signál AO.

40661, Chyba při hledání

Popis

Úloha: *arg*

Signál *arg* pro instrukci SearchX je již na začátku hledání nastaven na určenou hodnotu (vysoká nebo nízká) nebo V/V jednotka pro daný signál není právě k dispozici.

Před spuštěním dalšího hledání se ujistěte, že bod TCP je přesunut zpět na počáteční polohu cesty hledání.

Ref. č. programu *arg*

Dusledky

Pokud neprobíhá žádná změna pozice, může před novým spuštěním kruhového vyhledávání vyskytnout pohyb, který způsobí poškození.

Doporučené postupy

Zotavení: *arg*

40662, Neplatný typ objektu Worldzone

Popis

Úloha: *arg*

Přepínač *\arg* musí být přiřazen k objektu worldzone *arg*.

Ref. č. programu *arg*

Doporučené postupy

Pokud použijete přepínač *\Temp*, musí být v objektu WorldZone použit datový typ *wztemporary*.

Pokud použijete přepínač *\Stat*, musí být v objektu WorldZone použit datový typ *wzstationary*.

40663, Světová zóna není použita

Popis

Úloha: *arg*

Argument *arg* instrukce *arg* odkazuje na nepoužitou hodnotu worldzone.

Ref. č. programu *arg*

Doporučené postupy

Hodnota worldzone musí již být definována a aktivována instrukcí *WZLimSup* nebo *WZDOSet*.

40664, Světová zóna je již použita

Popis

Úloha: *arg*

Hodnota worldzone '*arg*' již byla definována a aktivována.

Světovou zónu lze definovat pouze jednou.

Ref. č. programu *arg*

Doporučené postupy

Použijte hodnotu worldzone s jiným názvem.

40665, Příliš mnoho světových zón

Popis

Úloha: *arg*

Světovou zónu nelze přidat *arg*. Tabulka světových zón je zaplněna.

Ref. č. programu *arg*

Doporučené postupy

Vyhledejte v programu RAPID světové zóny, které by bylo možné odebrat.

40666, Nepřípustné světové zóny

Popis

Úloha: *arg*

Formát objektu Worldzone '*arg*' je definován lokálně v aktuální rutině.

Ref. č. programu *arg*

Doporučené postupy

Definujte světovou zónu jako globální nebo lokální v rámci modulu.

40667, Nepřípustné světové zóny

Popis

Úloha: *arg*

Objekt WorldZone *arg* není úplným odkazem na datový objekt.

Ref. č. programu *arg*

Doporučené postupy

Zkontrolujte hodnotu argumentu WorldZone.

40668, Tvarová data nejsou použita

Popis

Úloha: *arg*

Argument '*arg*' instrukce *arg* musí odkazovat na definovaná tvarová data.

Ref. č. programu *arg*

Pokračování na další straně

Doporučené postupy

Tvarová data slouží k ukládání definicí objemů. Před použitím v příkazech

WZLimSup a WZDSet je musíte definovat pomocí příkazů WZBoxDef, WZSphDef nebo WZCylDef.

40669, Světová zóna je příliš malá

Popis

Úloha: *arg*

Nejméně jedna strana nebo poloměr v instrukci *arg* je menší než minimální povolená hodnota.

Ref. č. programu *arg*

Doporučené postupy

Zkontrolujte dříve zadanou definiční instrukci objemu.

40670, Neplatná světová zóna

Popis

Úloha: *arg*

Index argumentu světové zóny *arg* v objektu *arg* není platným indexem definovaným pomocí příkazu WZLimSup nebo WZDSet.

Ref. č. programu *arg*

Doporučené postupy

Zkontrolujte program RAPID.

40671, Nepřípustné použití světové zóny

Popis

Úloha: *arg*

Argumentem '*arg*' funkce *arg* musí být dočasná světová zóna.

Ref. č. programu *arg*

Doporučené postupy

Zkontrolujte argument.

40672, Světová zóna je již použita

Popis

Úloha: *arg*

Světovou zónu *arg* nelze přidat. V systému je již definována jiná světová zóna se stejným názvem.

Ref. č. programu *arg*

Doporučené postupy

Zkontrolujte název světové zóny.

40673, Chyba V/V přístupu

Popis

Úloha: *arg*

Signál uvedený v parametru *arg* je chráněn před zápisem pomocí přístupu RAPID.

Ref. č. programu *arg*

Doporučené postupy

Vyberte jiný uživatelský signál nebo změňte přístupový režim stávajícího signálu.

40674, Chyba V/V přístupu

Popis

Úloha: *arg*

Signál V/V *arg* není chráněn proti zápisu pro uživatelský přístup od FlexPendant nebo RAPID.

Ref. č. programu *arg*

Doporučené postupy

V konfiguraci V/V změňte přístupový režim pro napsání ReadOnly (pouze pro čtení) pro daný signál.

40675, Chyba při provádění

Popis

Při běhu v neviditelné obslužné rutině výjimky není povoleno měnit režim běhu z dopředného na zpětný a naopak.

Doporučené postupy

Pokud je to možné, vyberte původní běhový režim a pokračujte stisknutím spouštěcího tlačítka.

40676, Chybný parametr

Popis

Úloha: *arg*

Hodnota DeltaJointVal pro osu robota *arg* je ≤ 0 .

Ref. č. programu *arg*

Doporučené postupy

Zkontrolujte hodnotu DeltaJointVal. Hodnota DeltaJointVal pro všechny sledované osy musí být > 0 mm nebo stupňů.

40677, Chybný parametr

Popis

Úloha: *arg*

Hodnota DeltaJointVal pro externí osu *arg* je ≤ 0 .

Ref. č. programu *arg*

Pokračování na další straně

5 Řešení potíží na základě protokolu událostí

5.6 4 xxxx

Pokračování

Doporučené postupy

Zkontrolujte hodnotu DeltaJointVal. Hodnota DeltaJointVal pro všechny sledované osy musí být > 0 mm nebo stupňů.

40678, Chybný parametr

Popis

Úloha: *arg*

Hodnota LowJointVal pro osu robota *arg* je větší nebo rovna hodnotě HighJointVal.

Ref. č. programu *arg*

Doporučené postupy

Zkontrolujte hodnoty HighJointVal a LowJointVal. Hodnota HighJointVal musí být u všech os s definovanými horními a dolními mezemi větší nebo rovna hodnotě LowJointVal.

40679, Chybný parametr

Popis

Úloha: *arg*

Hodnota LowJointVal pro externí osu *arg* je větší nebo rovna hodnotě HighJointVal.

Ref. č. programu *arg*

Doporučené postupy

Zkontrolujte hodnoty HighJointVal a LowJointVal. Hodnota HighJointVal musí být u všech os s definovanými horními a dolními mezemi větší nebo rovna hodnotě LowJointVal.

40680, Chybný parametr

Popis

Úloha: *arg*

Chyba v použité hodnotě WZHomeJointDef. Není povoleno zadat sledování neaktivní osy *arg*

Ref. č. programu *arg*

Doporučené postupy

Nastavte argument MiddleJointVal na hodnotu 9E9 pro aktuální osu.

40681, Chybný parametr

Popis

Úloha: *arg*

Chyba v použité hodnotě WZLimJointDef. Není povoleno zadat omezení pro neaktivní osu *arg*.

Ref. č. programu *arg*

Doporučené postupy

Nastavte argumenty LowJointVal a HighJointVal na hodnotu 9E9 pro aktuální osu.

40698, Chyba při čtení

Popis

Úloha *arg* se pokouší o čtení souboru *arg*, avšak bez úspěchu.

Dusledky

Nebylo možné přečíst/načíst soubor *arg*.

Možné příčiny

Pokoušíte-li se o přístup k souboru na disku připojeném pomocí protokolu FTP, ověřte, že velikost souboru *arg* není větší než maximální velikost souboru konfigurovaná v nastavení protokolu FTP.

40699, Paměť programu je zaplněna

Popis

Úloha *arg* má pouze *arg* volných bajtů programové paměti.

Dusledky

Nebylo možné načíst modul *arg*.

Doporučené postupy

1. Odstraňte některý z ostatních modulů a opakujte operaci znovu.
2. Podívejte se, jestli je možné velké datové struktury rozdělit do menších bloků.
3. Použití instalovaných modulů může ušetřit místo v programové paměti.

40700, Syntaktická chyba

Popis

Úloha: *arg*

Syntaktická chyba.

arg

40701, Paměť programu je zaplněna

Popis

V uživatelském prostoru úlohy *arg* je pouze *arg* volných bajtů.

Dusledky

Požadovanou operaci nelze dokončit.

Doporučené postupy

1. Odstraňte některý z ostatních modulů a opakujte operaci znovu.
2. Podívejte se, jestli je možné velké datové struktury rozdělit do menších bloků.

Pokračování na další straně

3. Použití instalovaných modulů může ušetřit místo v programové paměti.

40702, Soubor nebyl nalezen

Popis

Úloha: *arg*

Soubor *arg* nebyl nalezen.

Ref. č. programu *arg*

Doporučené postupy

- zkontrolujte cestu a název souboru,
- zkontrolujte, zda soubor existuje.

Zotavení: *arg*

40703, Chyba uvolnění

Popis

Úloha: *arg*

Modul programu se nepodařilo uvolnit z paměti.

Důvodem je skutečnost, že modul byl změněn, ale nebyl uložen.

Ref. č. programu *arg*

Doporučené postupy

Instrukce UnLoad:

Použijte v obslužné rutině chyb nepovinný přepínač

ErrIfChanged bez zotavení z této situace.

Zotavení: *arg*

40704, Chyba uvolnění

Popis

Úloha: *arg*

arg

Modul programu nemohl být zaveden.

Ref. č. programu *arg*

Možné příčiny

- Modul nebyl zaveden instrukcí Load,
- nebyla použita stejná cesta k souboru jako při zavedení.

Doporučené postupy

- Zkontrolujte, zda byl modul programu zaveden pomocí instrukce Load,
- zkontrolujte, zda je u instrukcí UnLoad a Load použita stejná cesta a název souboru.

Zotavení: *arg*

40705, Syntaktická chyba

Popis

Úloha: *arg*

Syntaktická chyba

arg

Doporučené postupy

Po této chybě budou následovat další syntaktické chyby.

40706, Chyba zavedení

Popis

Úloha: *arg*

Modul programu je již zaveden.

Ref. č. programu *arg*

Možné příčiny

Název modulu uvedený v záhlaví souboru *arg* již v paměti programu existuje.

Doporučené postupy

Zotavení: *arg*

40707, Neplatný název V/V jednotky

Popis

Úloha: *arg*

Název jednotky *arg* neexistuje.

Ref. č. programu *arg*

Doporučené postupy

- zkontrolujte, zda je název jednotky správně zadán,
- zkontrolujte, zda je jednotka definována.

Zotavení: *arg*

40708, V/V jednotka není povolena

Popis

Úloha: *arg*

V/V jednotka *arg* nebyla povolena.

Ref. č. programu *arg*

Možné příčiny

Maximální čekací doba je příliš krátká.

Doporučené postupy

Prodlužte čekací dobu nebo opakujte operaci.

Zotavení: *arg*

40709, V/V jednotka není zakázána

Popis

Úloha: *arg*

V/V jednotka *arg* nebyla zakázána.

Ref. č. programu *arg*

Pokračování na další straně

5 Řešení potíží na základě protokolu událostí

5.6 4 xxxx

Pokračování

Možné příčiny

Maximální čekací doba je příliš krátká.

Doporučené postupy

Prodlužte čekací dobu nebo opakujte operaci.

Zotavení: *arg*

40710, Chyba v argumentech

Popis

Úloha: *arg*

Argument *arg* má hodnotu výrazu, není přítomen nebo je typu přepínač.

Ref. č. programu *arg*

Doporučené postupy

Změňte parametr *arg* na platný parametr.

Zotavení: *arg*

40711, Chybný typ aliasu

Popis

Úloha: *arg*

Datové typy argumentů FromSignal a ToSignal musí být shodné a musí se jednat o typ signalxx.

Ref. č. programu *arg*

Doporučené postupy

Použijte platný typ (signalai/ao, signaldi/do, signalgi/go). *arg*

40712, Chyba rutiny události

Popis

Úloha: *arg*

Příliš mnoho rutin události, rutina *arg* nebude provedena.

Doporučené postupy

Vložte rutinu do některé jiné rutiny specifikované pro stejnou událost.

40713, Chybná definice aliasu

Popis

Úloha: *arg*

Signál v argumentu FromSignal: *arg*, musí být definován v konfiguraci V/V a signál v argumentu ToSignal: *arg* musí být deklarován v programu RAPID a nikoli definován v konfiguraci V/V.

Ref. č. programu *arg*

Doporučené postupy

Zkontrolujte konfiguraci V/V a program RAPID.

Zotavení: *arg*

Pokračování na další straně

274

40714, Chyba v argumentech

Popis

Úloha: *arg*

Chybná definice orientace v argumentu *arg*.

Ref. č. programu *arg*

Doporučené postupy

Pravděpodobně se jedná o fiktivní pozici (nedefinovaná orientace)

vygenerovanou v režimu off-line, kterou je třeba změnit pomocí příkazu modpos.

40720, Instalace V/V aliasu

Popis

Systému se nepodařilo aktualizovat všechny V/V signály jako symboly jazyka RAPID.

Důsledky

V programu RAPID nelze použít žádné V/V signály.

Možné příčiny

- nesprávná konfigurace V/V
- nesprávná konfigurace úlohy

Doporučené postupy

Restartujte řadič.

40721, Instalace V/V

Popis

Úloha *arg*:

Systému se nepodařilo aktualizovat všechny V/V signály jako symboly jazyka RAPID.

Důsledky

V programu RAPID nelze použít žádné V/V signály.

Možné příčiny

- nesprávná konfigurace V/V
- nesprávná konfigurace úlohy

Doporučené postupy

Restartujte řadič.

40722, Mechanické jednotky

Popis

Systému se nepodařilo aktualizovat všechny mechanické jednotky jako symboly jazyka RAPID.

Důsledky

V programu RAPID nelze použít žádné mechanické jednotky.

Možné příčiny

- nesprávná konfigurace pohybu
- nesprávná konfigurace úlohy

Doporučené postupy

Restartujte řadič.

40724, Chyba při ukládání nebo mazání

Popis

Úloha: *arg*

Modul programu *arg* se nepodařilo uložit nebo vymazat.

Ref. č. programu *arg*

Doporučené postupy

- zkontrolujte správnost zadání názvu modulu,
- zkontrolujte, zda je modul zaveden.

Zotavení: *arg*

40726, Chybný odkaz

Popis

Úloha: *arg*

Odkaz na relaci načtení je neplatný.

Ref. č. programu *arg*

Doporučené postupy

Zkontrolujte, zda se zadaný odkaz shoduje s odkazem v instrukci StartLoad

Zotavení: *arg*

40727, Chyba při ukládání

Popis

Úloha: *arg*

Chybí zdrojový soubor *arg*.

Ref. č. programu *arg*

Doporučené postupy

Zadejte cíl souboru pomocí argumentu FilePath.

Zotavení: *arg*

40728, Chyba rámce

Popis

Úloha: *arg*

Nelze vypočítat nový rámec.

Ref. č. programu *arg*

Možné příčiny

Dané pozice nemají požadované vztahy nebo nejsou zadány s dostatečnou přesností.

Doporučené postupy

Zkontrolujte, zda pozice nejsou příliš blízko u sebe nebo zda nejsou zadány s nedostatečnou přesností.

Zotavení: *arg*

40731, Chybná hodnota

Popis

Úloha: *arg*

Hodnota argumentu *arg* pro signál *arg* překračuje jeho maximální logickou hodnotu.

Ref. č. programu *arg*

Doporučené postupy

Změňte argument nebo změňte parametr maximální logické hodnoty

pro daný signál.

Zotavení: *arg*

40732, Chybná hodnota

Popis

Úloha: *arg*

Hodnota argumentu *arg* pro signál *arg* je nižší než jeho minimální logická hodnota.

Ref. č. programu *arg*

Doporučené postupy

Změňte argument nebo změňte parametr minimální logické hodnoty pro daný signál.

Zotavení: *arg*

40733, Chybná hodnota

Popis

Úloha: *arg*

Hodnota argumentu *arg* pro signál *arg* je nižší než hodnota argumentu *arg*.

Ref. č. programu *arg*

Doporučené postupy

Změňte hodnoty argumentů.

40734, Chybná definice symbolu

Popis

Úloha: *arg*

Řetězec v tabulce textů *arg* s indexem *arg* je příliš dlouhý.

Ref. č. programu *arg*

Doporučené postupy

Změňte soubor tabulky textů a proveďte resetování systému.

Pokračování na další straně

5 Řešení potíží na základě protokolu událostí

5.6 4 xxxx

Pokračování

40735, Chyba v argumentech

Popis

Osa není definována.

Doporučené postupy

Osu je nutné definovat před provedením instrukce.

40736, Chyba mechanické jednotky

Popis

Úloha: *arg*

Pomocí této instrukce nelze definovat břemeno pro robota.

Ref. č. programu *arg*

Doporučené postupy

Místo instrukce MechUnitLoad použijte instrukci GripLoad.

40737, Chybná definice symbolu

Popis

Úloha: *arg*

Požadovaný text nebo textový balík neexistuje. Textová tabulka *arg*, index *arg*.

Ref. č. programu *arg*

Doporučené postupy

Zkontrolujte argumenty.

Zotavení: *arg*

40738, V/V chyba

Popis

Nelze získat přístup ke V/V signálu *arg* u jednotky *arg*.

Nelze provést restart.

Možné příčiny

Spojení s V/V modulem je přerušeno.

Doporučené postupy

Obnovte spojení s V/V jednotkou. Aby bylo možné restartovat program, přesuňte bod PCP na pozici pro bezpečný restart.

40739, Chybný parametr

Popis

Úloha: *arg*

Nebyl zadán žádný z nepovinných argumentů DO1, GO1, GO2, GO3 a GO4.

Ref. č. programu *arg*

Doporučené postupy

Zadejte alespoň jeden z uvedených argumentů.

Pokračování na další straně

276

40740, Chyba při provádění

Popis

Proměnnou PERS zadanou v instrukci TriggStopProc nelze aktualizovat,

protože již neexistuje.

Možné příčiny

Modul programu s proměnnou PERS byl pravděpodobně odebrán z paměti programu.

Doporučené postupy

Zkontrolujte, zda nebyl modul s proměnnou PERS odebrán, a pokud ano, vraťte jej zpět.

40741, Chybný kontext

Popis

Úloha: *arg*

Instrukci *arg* lze použít pouze v rutinně události.

Ref. č. programu *arg*

Doporučené postupy

Odeberte instrukci.

40742, Chybný parametr

Popis

Úloha: *arg*

Parametr časování DipLag má vyšší hodnotu, než je čas přednastavený v systémovém parametru Event.

Ref. č. programu *arg*

Doporučené postupy

Zvyšte hodnotu přednastaveného času v systémovém parametru Event nebo zkontrolujte kompenzaci zpoždění u zařízení.

Zotavení: *arg*

40743, Chybný parametr

Popis

Úloha: *arg*

Neplatný dílčí typ v argumentu *arg*.

Ref. č. programu *arg*

Doporučené postupy

Zkontrolujte argument.

40744, Chybný parametr

Popis

Úloha: *arg*

Neplatná hodnota *arg* v argumentu *arg*.

Ref. č. programu *arg*

Doporučené postupy

Zkontrolujte argument.

40745, Chybný parametr

Popis

Úloha: Hodnota *arg*

arg je menší než hodnota *arg* v argumentu *arg*.

Ref. č. programu *arg*

Doporučené postupy

Zkontrolujte argument.

40746, Chybný parametr

Popis

Úloha: *arg*

Hodnota *arg* TRUE v parametru *arg* v kombinaci s koordinací dopravníku.

Ref. č. programu *arg*

Doporučené postupy

Při opuštění dopravníku po koordinovaném bodě zastavení nelze používat jemné body.

Místo nich použijte zónu.

40747, Chyba přístupu

Popis

Úloha: *arg*

Nelze načíst nebo zapsat systémový parametr *arg*. Parametr je interní a je chráněn před čtením i zápisem.

Ref. č. programu *arg*

Doporučené postupy

Zotavení: *arg*

40748, Chybná hodnota

Popis

Úloha: *arg*

Data, která mají být zapsána z parametru CfgData do systémového parametru, jsou mimo platný rozsah.

Ref. č. programu *arg*

Doporučené postupy

Zotavení: *arg*

40749, Chyba při provádění

Popis

Úloha: *arg*

V době, kdy se robot pohybuje, nelze provést instrukci

StartMove.

Ref. č. programu *arg*

Doporučené postupy

Zotavení: *arg*

40752, Chyba v argumentech

Popis

Úloha: *arg*

Nebyla dokončena některá relace zavedení prováděná pomocí instrukcí StartLoad - WaitLoad.

Ref. č. programu *arg*

Doporučené postupy

Dokončete relaci zavedení pomocí instrukce WaitLoad, zrušte ji instrukcí CancelLoad nebo přesuňte ukazatel PCP do rutiny main.

Zotavení: *arg*

40753, Selhání paměti

Popis

Úloha: *arg*

V důsledku výpadku napájení při provádění instrukcí Load nebo StartLoad ... Instrukce WaitLoad, paměť programu RAPID je nestabilní.

*** PRO OPRAVU PŘEVEĎTE POKROČILÝ RESTART

"Resetovat RAPID" ***

Ref. č. programu *arg*

Doporučené postupy

Je důležité provést Reset RAPID, protože paměť programu RAPID je poškozena:

- Vadná počáteční hodnota PERS proměnných

- Omezení velikosti paměti dostupného programu

40754, Chyba v argumentech

Popis

Úloha: *arg*

Nebyly zadány žádné argumenty.

Ref. č. programu *arg*

Doporučené postupy

Pokud chcete použít omezení, nastavte nepovinný argument

On s požadovanou hodnotou, jinak nastavte argument Off.

Pokračování na další straně

5 Řešení potíží na základě protokolu událostí

5.6 4 xxxx

Pokračování

40755, Chybný kontext

Popis

Úloha: *arg*

Instrukci *arg* lze použít pouze v obslužné rutině výjimky.

Ref. č. programu *arg*

Doporučené postupy

Odeberte instrukci.

40756, Chybný kontext

Popis

Úloha: *arg*

Instrukci *arg* lze použít pouze v obslužné rutině výjimky spuštěné instrukcí *arg*.

Ref. č. programu *arg*

Doporučené postupy

Zkontrolujte, zda argument INTNO obsahuje číslo přerušení použité rutinou *arg*.

40757, Chyba v argumentech

Popis

Úloha: *arg*

Relace zavedení, kterou se pokoušíte zrušit, není používána.

Ref. č. programu *arg*

Doporučené postupy

Zotavení: *arg*

40758, V/V chyba

Popis

Nelze získat přístup k V/V signálu *arg*, jednotka *arg*.

Možné příčiny

Spojení s V/V modulem je přerušeno.

Doporučené postupy

Obnovte spojení s V/V jednotkou.

40759, Chybný parametr

Popis

Úloha: *arg*

Argument Data ve volání *arg* má nesprávný datový typ.

Ref. č. programu *arg*

Doporučené postupy

Zkontrolujte datový typ. Nelze použít nehodnotové a semihodnotové typy.

40761, Chybný parametr

Popis

Úloha: *arg*

Argument *arg* má zápornou hodnotu.

Ref. č. programu *arg*

Doporučené postupy

Nastavte kladnou nebo nulovou hodnotu.

40762, Chybná hodnota

Popis

Úloha: *arg*

Hodnota argumentu *arg* přesouvá robota mimo pracovní prostor.

Ref. č. programu *arg*

Doporučené postupy

Snižte hodnotu.

40763, Chyba při provádění

Popis

Úloha: *arg*

Instrukci *arg* nelze provést, pokud je systém zastaven.

Ref. č. programu *arg*

40764, Chybný argument typu přepínač

Popis

Úloha: *arg*

Instrukce *arg* musí být použita s jedním argumentem typu přepínač.

Ref. č. programu *arg*

Doporučené postupy

Použijte jeden z přepínačů Total a Free.

40765, Chyba v argumentech

Popis

Úloha: *arg*

V instrukci *arg* je použit argument *arg*, který neurčuje otevřený adresář.

Ref. č. programu *arg*

Doporučené postupy

Před pokusem o čtení adresář otevřete.

Zotavení: *arg*

Pokračování na další straně

278

Návod k použití - Řešení problémů, IRC5
3HAC020738-014 Revize: T

40766, Chybný parametr

Popis

Úloha: *arg*

V instrukci *arg* nelze použít argument *arg* bez argumentu *arg*.

Ref. č. programu *arg*

Doporučené postupy

Zkontrolujte program RAPID.

Symbol *arg* není v tomto rozsahu přístupný.

Ref. č. programu *arg*

Doporučené postupy

Zotavení: *arg*

40767, Chyba při hledání

Popis

Úloha: *arg*

Objekty typu *arg* nelze vyhledávat.

Ref. č. programu *arg*

Doporučené postupy

Zkontrolujte program RAPID.

40772, V/V chyba

Popis

Úloha: *arg*

Instrukce *arg* ztratila kontakt s dopravníkem.

Ref. č. programu *arg*

40773, Instrukce byla přerušena

Popis

Úloha: *arg*

Instrukce *arg* byla přerušena z neznámého důvodu.

Ref. č. programu *arg*

40768, Chyba přístupu k symbolům

Popis

Úloha: *arg*

V systému není dostupný žádný systémový symbol *arg*.

Ref. č. programu *arg*

Doporučené postupy

Zotavení: *arg*

40774, Objekt byl odstraněn

Popis

Úloha: *arg*

Objekt, na který čekala instrukce *arg*, byl odstraněn.

Ref. č. programu *arg*

Možné příčiny

Průchod spouštěcím oknem nebo nesplněná podmínka kontrolního bodu.

40769, Chyba přístupu ke čtení symbolů

Popis

Úloha: *arg*

Symbol *arg* není objekt určený ke čtení.

Ref. č. programu *arg*

Doporučené postupy

Zotavení: *arg*

Doporučené postupy

Pokud není použit kontrolní bod, musí být parametry Checkpoint Distance a Checkpoint Window Width nastaveny na nulovou hodnotu.

Spusťte instrukci znovu

Zotavení: *arg*

40770, Chybný typ symbolu

Popis

Úloha: *arg*

Symbol *arg* je typu *arg* a nikoli očekávaného typu *arg*.

Ref. č. programu *arg*

Doporučené postupy

Zkontrolujte program RAPID.

40775, Chyba dopravníku

Popis

Úloha: *arg*

Na vzdálenost objektu čeká jiná instrukce *arg*.

Ref. č. programu *arg*

40771, Chyba přístupu k symbolům

Popis

Úloha: *arg*

40776, Chyba dopravníku

Popis

Úloha: *arg*

Na objekt čeká jiná instrukce *arg*.

Ref. č. programu *arg*

Pokračování na další straně

5 Řešení potíží na základě protokolu událostí

5.6 4 xxxx

Pokračování

40777, Chyba dopravníku

Popis

Úloha: *arg*

Instrukce *arg* je již připojena.

Ref. č. programu *arg*

Doporučené postupy

Zotavení: *arg*

40778, Chybná hodnota

Popis

Úloha: *arg*

Deklarace nového čísla chyby *arg* selhala. Inicializační hodnota musí být rovna -1 nebo původnímu číslu.

Ref. č. programu *arg*

Doporučené postupy

Zkontrolujte inicializační hodnotu nové proměnné *errnum*.

40779, Lokální číslo chyby

Popis

Úloha: *arg*

Uživatelské číslo chyby programu RAPID *arg* nesmí být deklarováno v rutíně jako lokální.

Ref. č. programu *arg*

Doporučené postupy

Zkontrolujte deklaraci čísla chyby.

40780, Chybný datový objekt

Popis

Úloha: *arg*

Neexistuje platný datový objekt pro argument *arg* instrukce *arg*.

Ref. č. programu *arg*

Doporučené postupy

Zkontrolujte, zda je k dispozici správný datový objekt.

40781, Souborová chyba

Popis

Úloha: *arg*

Parametr *arg* neodpovídá žádnému načtenému textovému souboru.

Ref. č. programu *arg*

Doporučené postupy

Zkontrolujte, zda je textový soubor (správně) nainstalován.

40782, Chybný režim

Popis

Úloha: *arg*

Soubor nebo sériový kanál není otevřen pro zápis.

Ref. č. programu *arg*

Doporučené postupy

Zkontrolujte režim otevření souboru nebo sériového kanálu.

40783, Chybný režim

Popis

Úloha: *arg*

Soubor nebo sériový kanál není otevřen ve znakovém režimu.

Ref. č. programu *arg*

Doporučené postupy

Zkontrolujte režim otevření souboru nebo sériového kanálu.

40784, Chybný režim

Popis

Úloha: *arg*

Soubor nebo sériový kanál není otevřen v binárním režimu.

Ref. č. programu *arg*

Doporučené postupy

Zkontrolujte režim otevření souboru nebo sériového kanálu.

40785, Chybný režim

Popis

Úloha: *arg*

Soubor nebo sériový kanál není otevřen pro čtení.

Ref. č. programu *arg*

Doporučené postupy

Zkontrolujte režim otevření souboru nebo sériového kanálu.

40786, Chyba při čtení

Popis

Úloha: *arg*

Nejméně jeden bajt nebyl správně načten. Hodnota načtených dat může být

nekonzistentní.

Ref. č. programu *arg*

Dusledky

Data zprávy nelze použít, protože kontrolní součet přijaté zprávy se liší od kontrolního součtu vypočítaného při jejím odesílání.

Pokračování na další straně

280

Návod k použití - Řešení problémů, IRC5
3HAC020738-014 Revize: T

Možné příčiny

Možné důvody:

- Chyba při komunikaci
- Odlišné verze softwaru WriteAnyBin - ReadAnyBin mezi odesílajícím programem WriteAnyBin a přijímajícím programem ReadAnyBin

Doporučené postupy

Zotavení z chyby komunikace: *arg*

40787, Chybný uživatelský rámec

Popis

Úloha: *arg*

Nelze získat koordinovaný uživatelský rámec.

Ref. č. programu *arg*

40788, Chyba osy

Popis

Úloha: *arg*

Jednotlivá osa nebyla správně inicializována.

Ref. č. programu *arg*

40789, Chybné omezení

Popis

Úloha: *arg*

Řetězec argumentu s cestou k souboru je příliš dlouhý.

Ref. č. programu *arg*

Možné příčiny

Maximální povolená délka řetězce s úplnou cestou k souboru v systému je *arg* znaků.

Doporučené postupy

Zkraťte délku cesty.

40790, Chybná hodnota

Popis

Úloha: *arg*

Řetězec jazyka RAPID je příliš dlouhý.

Ref. č. programu *arg*

Možné příčiny

Délka řetězcové hodnoty překračuje povolené maximum.

Doporučené postupy

Přepište program tak, aby pracoval s kratšími řetězci.

Zotavení: *arg*

40791, V/V chyba

Popis

Úloha: *arg*

V zařízení nezbývá žádný prostor (název souboru *arg*).

Ref. č. programu *arg*

Doporučené postupy

Zotavení: *arg*

40792, V/V chyba

Popis

Úloha: *arg*

Chyba otevření nebo přístupu k souboru pro cestu *arg*.

Ref. č. programu *arg*

Doporučené postupy

- zkontrolujte oprávnění a ověřte, zda soubor není chráněn proti zápisu,

- ujistěte se, že soubor nebo adresář existuje,

- zkontrolujte, zda je v zařízení volné místo.

Zotavení: *arg*

40793, Chyba při instalaci textové tabulky

Popis

Úloha: *arg*

Textový soubor neobsahuje název textového prostředku nebo číslo indexu nebo jsou tyto údaje chybné.

Ref. č. programu *arg*

Důsledky

Obsah některých textových tabulek byl pravděpodobně poškozen.

Doporučené postupy

Opravte chybu, proveďte reset systému a opakujte operaci.

40794, Chyba při instalaci textové tabulky

Popis

Úloha: *arg*

Zadaný index obsažený v textovém prostředku již v systému existuje.

Ref. č. programu *arg*

Možné příčiny

- chybné číslování indexu,

- soubor byl instalován dvakrát.

Doporučené postupy

Pokud je chyba v indexu, opravte ji, proveďte resetování systému a opakujte operaci.

Pokračování na další straně

5 Řešení potíží na základě protokolu událostí

5.6 4 xxxx

Pokračování

40795, Chyba při instalaci textové tabulky

Popis

Úloha: *arg*

Systémová paměť pro textové tabulky je zaplněna.

Ref. č. programu *arg*

Doporučené postupy

Snižte počet instalovaných uživatelem definovaných textových řetězců jazyka RAPID. Proveďte resetování systému a opakujte operaci.

40796, Chyba z přetížení

Popis

Úloha: *arg*

Systém je přetížen, takže aktuální požadavek nelze zpracovat včas.

Ref. č. programu *arg*

Doporučené postupy

Snižte zatížení hlavního počítače například následujícími kroky:

- přidejte instrukce WaitTime do cyklů programu RAPID,
- prodlužte čas filtrování V/V signálů,
- odstraňte cyklická přerušení.

40797, V/V chyba

Popis

Nelze získat přístup k V/V signálu *arg* u jednotky *arg*.

Možné příčiny

Spojení s V/V modulem je přerušeno.

Doporučené postupy

Obnovte spojení s V/V jednotkou.

40798, Chyba při přístupu k systému

Popis

arg

40799, Chyba při provádění

Popis

Úloha: *arg*

Instrukce TestSignRead používá kanál bez definovaného signálu.

Ref. č. programu *arg*

Doporučené postupy

Definujte signál pro kanál pomocí instrukce TestSignDefine.

Pokračování na další straně

282

40800, Chyba nástroje

Popis

Úloha: *arg*

Komponenta robhold nástroje nemá správnou hodnotu.

Ref. č. programu *arg*

Doporučené postupy

Změňte hodnotu komponenty robhold.

Pokud nástroj drží robot, měla by mít tato komponenta hodnotu TRUE. Pokud robot nástroj nedrží, tj. jedná-li se o stacionární nástroj, měla by mít tato komponenta hodnotu FALSE.

40801, Chyba výpočtu

Popis

Úloha: *arg*

Nelze vypočítat rámeček nástrojů.

Ref. č. programu *arg*

Možné příčiny

Nelze vypočítat rámeček nástrojů s vybranými přístupovými body.

Doporučené postupy

Vyberte co nejpřesněji nové přístupové body.

40802, Chyba při provádění

Popis

Úloha: *arg*

Nelze provést operaci odběru.

Ref. č. programu *arg*

Možné příčiny

Pro další odběr této proměnné nezbyvá dostatek paměti.

Doporučené postupy

Chcete-li pokračovat, je nutné přesunout ukazatel PCP do rutiny main!

40803, Příliš dlouhá chybová zpráva

Popis

Následující chybová zpráva je příliš dlouhá a proto byla zkrácena.

Nezobrazí se tedy celý text zprávy.

40804, Chyba v argumentech

Popis

Úloha: *arg*

Argument "type" objektu stoppointdata nesmí mít u instrukcí MoveJ, MoveAbsJ a MoveExtJ hodnotu followtime.

Ref. č. programu *arg*

Návod k použití - Řešení problémů, IRC5
3HAC020738-014 Revize: T

Doporučené postupy

Změňte argument "type" na hodnotu inpos nebo stoptime.

40805, Chybný pohyb

Popis

Úloha: *arg*

Funkce MocGenInstr vrátila chybu.

Informace o příčině najdete v předcházející zprávě.

Ref. č. programu *arg*

40806, Chyba IOF

Popis

Úloha: *arg*

Funkce IofGenInstr vrátila chybu.

Informace o příčině najdete v předcházející zprávě.

Ref. č. programu *arg*

40807, Souborová chyba

Popis

Úloha: *arg*

Soubor *arg* již existuje.

Ref. č. programu *arg*

Doporučené postupy

Chcete-li tento soubor přejmenovat nebo zkopírovat, změňte název existujícího souboru nebo jej odeberte.

Zotavení: *arg*

40811, Není spojení s jednotkou

Popis

Úloha: *arg*

Není k dispozici spojení s jednotkou.

Ref. č. programu: *arg*

Možné příčiny

- Jednotka byla pravděpodobně zakázána (IODisable "UNIT1", 1;)

- Selhalo napájení jednotky.

40812, Chyba při provádění

Popis

Úloha: *arg*

Tento program není povoleno spouštět v režimu `non_motion_execution_mode`.

Ref. č. programu *arg*

Doporučené postupy

Změňte režim.

40813, Chyba při provádění

Popis

Úloha: *arg*

Tato úloha nesmí spouštět instrukci *arg*.

Ref. č. programu *arg*

Možné příčiny

Úloha není konfigurována pro řízení mechanických jednotek.

Doporučené postupy

Změňte konfiguraci nebo odeberte instrukci.

40814, Chyba při provádění

Popis

Úloha: *arg*

Funkci StartMove se nepodařilo zjistit návratovou vzdálenost.

Ref. č. programu *arg*

Možné příčiny

Chyba aplikace

Doporučené postupy

Proveďte prosím restart cesty.

Zotavení: *arg*

40815, Neexistující číslo osy

Popis

Úloha: *arg*

Neznámé číslo osy u mechanické jednotky *arg*.

Ref. č. programu *arg*

Doporučené postupy

Zkontrolujte hodnotu argumentů osy.

40816, Chyba instrukce RolGenInstr

Popis

Úloha: *arg*

Instrukce RolGenInstr vrátila chybu.

Informace o příčině najdete v předcházející zprávě uživatele nebo zprávě o interní chybě.

Ref. č. programu *arg*

Zotavení: *arg*

Pokračování na další straně

5 Řešení potíží na základě protokolu událostí

5.6 4 xxxx

Pokračování

41000, Zdroj položek existuje

Popis

Zdroj položek *arg* již existuje. Nelze vytvořit dva zdroje položek se stejným názvem.

41001, Neplatný název

Popis

Vyberte možnost *arg* nebo *arg*

41002, Velikost vyrovnávací paměti byla překročena

Popis

Došlo k závažné vnitřní chybě zdroje položek *arg*. Zkuste nejprve restartovat řadič nebo potom resetovat systém. Tuto chybu ohlašte.

41003, Zdroj položek není definován

Popis

Zdrojový objekt položek nebyl definován.

41004, Vnitřní chyba ltmsrc

Popis

Došlo k vnitřní chybě zdroje položek *arg*.

Typ chyby: *arg*.

41005, Nejprve vyprázdněte zdroj položek

Popis

Zdroj položek *arg* je nutné před použitím vyprázdnit.

41006, Nejprve potvrďte cíl položek

Popis

Před novým provedením instrukce GetIsmTgt(s) je nutné potvrdit cíl položek.

K chybě došlo u zdroje položek *arg*.

41007, Cílová vyrovnávací paměť položek je zaplněna

Popis

Cílová vyrovnávací paměť položek pro zdroj položek *arg* je zaplněna.

41008, Chyba inicializace V/V dopravníku

Popis

Chyba při inicializaci V/V signálu pro zdroj položek *arg*, dopravník

arg. Název V/V signálu: *arg*.

41009, Dopravník neexistuje

Popis

Došlo k chybě zdroje položek *arg*. Dopravník *arg* neexistuje.

41010, Nebyl zadán název dopravníku

Popis

Došlo k chybě zdroje položek *arg*. Nebyl zadán název dopravníku.

41011, Chyba omezení dopravníku

Popis

Došlo k chybě zdroje položek *arg*, dopravník *arg*. Meze jsou zadány nesprávně.

41012, Data dopravníku jsou definována pozdě

Popis

Došlo k chybě zdroje položek *arg*, dopravník *arg*. Instrukce IsmSrcCnvDat musí být volána před instrukcí IsmSrcFlush.

41050, Profil není aktivován

Popis

Záznam profilu není připraven

Dusledky

Data profilu nejsou aktivována

Možné příčiny

Pokusili jste se aktivovat záznam profilu příliš brzy

Doporučené postupy

Před instrukcí ActivateProfile je třeba zavolat instrukci RecordProfile.

41051, Záznam profilu nebyl uložen

Popis

Neexistují žádná platná data profilu pro uložení

Dusledky

Nebyl uložen žádný záznam

Pokračování na další straně

Možné příčiny

Pokusili jste se uložit neexistující nebo neaktivovaný záznam profilu.

Doporučené postupy

Před instrukcí StoreProfile je třeba zavolat instrukci ActivateProfile.

41052, Nelze použít tento datový soubor profilu

Popis

Soubor nebyl nalezen nebo obsahuje neplatná data

Důsledky

Profil není použit

Možné příčiny

Soubor nebyl nalezen nebo obsahuje neplatná data.

Doporučené postupy

Zkontrolujte název a adresář souboru a data profilu.

41100, Příliš mnoho korekcí

Popis

Úloha: *arg*

Je povoleno připojit nejvýše pět korekčních deskriptorů.

Ref. č. programu *arg*

Doporučené postupy

Zkontrolujte počet připojených deskriptorů.

Zotavení: *arg*

41101, Korekce není připojena

Popis

Úloha: *arg*

Nelze zapisovat do korekčního deskriptoru.

Ref. č. programu *arg*

Doporučené postupy

Zkontrolujte, zda je připojen aktuální korekční deskriptor.

Zotavení: *arg*

41102, Nejsou připojeny žádné korekce.

Popis

Úloha: *arg*

Nelze načíst korekci.

Ref. č. programu *arg*

Možné příčiny

Není připojen žádný deskriptor korekce.

Doporučené postupy

Zkontrolujte, zda je připojen generátor korekcí.

Zotavení: *arg*

41200, Chyba otevíření servonástroje.

Popis

Úloha: *arg*

Nelze otevřít servopistolí, pokud jsou motory ve vypnutém stavu.

Ref. č. programu *arg*

Doporučené postupy

Přepněte motory do zapnutého stavu a opakujte operaci.

Zotavení: *arg*

41201, Chyba zavření servonástroje.

Popis

Úloha: *arg*

Nelze zavřít servopistolí, pokud jsou motory ve vypnutém stavu.

Ref. č. programu *arg*

Doporučené postupy

Přepněte motory do zapnutého stavu a opakujte operaci.

Zotavení: *arg*

41202, Chyba kalibrace servonástroje.

Popis

Úloha: *arg*

Nelze kalibrovat servopistolí, pokud jsou motory ve vypnutém stavu.

Ref. č. programu *arg*

Doporučené postupy

Přepněte motory do zapnutého stavu a opakujte operaci.

Zotavení: *arg*

41203, Chyba servonástroje.

Popis

Úloha: *arg*

Servonástroj *arg* neexistuje.

Ref. č. programu *arg*

Doporučené postupy

Zkontrolujte název mechanické jednotky.

Zotavení: *arg*

Pokračování na další straně

5 Řešení potíží na základě protokolu událostí

5.6 4 xxxx

Pokračování

41204, Chyba servonástroje.

Popis

Úloha: *arg*

Při provádění instrukce v rámci úlohy na pozadí došlo k nouzovému zastavení.

Ref. č. programu *arg*

Doporučené postupy

Po opětovném zapnutí nouzového vypínače opakujte operaci.

Zotavení: *arg*

41205, Chyba servonástroje.

Popis

Úloha: *arg*

Nelze zavřít servopistoli. Pistole není otevřená.

Ref. č. programu *arg*

Doporučené postupy

Po otevření pistole opakujte operaci.

Zotavení: *arg*

41206, Chyba parametrů servonástroje.

Popis

Úloha: *arg*

Parametr PrePos musí mít kladnou hodnotu.

Ref. č. programu *arg*

Doporučené postupy

Změňte hodnotu parametru.

Zotavení: *arg*

41207, Chyba inicializace servonástroje.

Popis

Úloha: *arg*

Poloha servonástroje *arg* není inicializována.

Ref. č. programu *arg*

Doporučené postupy

Změňte hodnotu parametru nebo proveďte kalibraci po výměně hrotu.

Zotavení: *arg*

41208, Chyba synchronizace servonástroje.

Popis

Úloha: *arg*

Hroty servonástroje *arg* nejsou synchronizovány.

Ref. č. programu *arg*

Doporučené postupy

Proveďte synchronizaci pomocí instrukce ManServiceCalib nebo kalibraci po výměně nástroje.

Zotavení: *arg*

41209, Chyba aktivace servonástroje.

Popis

Úloha: *arg*

Servonástroj *arg* není aktivován.

Ref. č. programu *arg*

Doporučené postupy

Proveďte aktivaci pomocí instrukce ActUnit.

Zotavení: *arg*

41210, Chyba servonástroje.

Popis

Úloha: *arg*

Nelze provést instrukce pro servonástroj *arg*, dokud jsou motory ve vypnutém stavu.

Ref. č. programu *arg*

Doporučené postupy

Přepněte motory do zapnutého stavu a opakujte operaci.

Zotavení: *arg*

41211, Chyba servonástroje.

Popis

Úloha: *arg*

Nelze provést novou kalibraci pistole *arg*.

Ref. č. programu *arg*

Doporučené postupy

Zkontrolujte hodnoty a opakujte operaci.

Zotavení: *arg*

41212, Chyba servonástroje.

Popis

Úloha: *arg*

Není možné změnit sílu. Pistole není zavřená.

Ref. č. programu *arg*

Doporučené postupy

Opakujte operaci po zavření pistole.

Zotavení: *arg*

Pokračování na další straně

286

Návod k použití - Řešení problémů, IRC5
3HAC020738-014 Revize: T

41300, Chyba v argumentech

Popis

Hodnota argumentu Joint musí být v intervalu od 1 do *arg*.

Doporučené postupy

Zkontrolujte a změňte hodnotu.

41301, Chyba v argumentech

Popis

Argument Typ neodpovídá servisní hodnotě.

41302, Chyba v argumentech

Popis

Argument Typ neodpovídá servisní hodnotě.

41303, Chyba v argumentech

Popis

Hodnota argumentu Robot musí být v intervalu od 1 do *arg*.

Doporučené postupy

Zkontrolujte a změňte hodnotu.

41304, Chyba v argumentech

Popis

Argument Level neodpovídá servisní úrovni.

41400, Chybný parametr

Popis

Úloha: *arg*

Chybná hodnota AxisNo.

Ref. č. programu *arg*

Doporučené postupy

Zkontrolujte a změňte tuto hodnotu.

Pokračujte stisknutím tlačítka Start.

41401, V/V chyba

Popis

Nelze získat přístup k V/V signálu.

Neznámý signál a jednotka.

Možné příčiny

Spojení s V/V modulem je přerušeno.

Doporučené postupy

Obnovte spojení s V/V jednotkou.

41402, Chybná hodnota

Popis

Úloha: *arg*

Neplatná hodnota argumentu pro parametr Axis nebo Strength.

Ref. č. programu *arg*

Doporučené postupy

Zkontrolujte a změňte hodnotu.

41403, Chybná hodnota

Popis

Úloha: *arg*

Neplatná hodnota argumentu pro parametr Speed Priority Type.

Ref. č. programu *arg*

41404, Chybný parametr

Popis

Úloha: *arg*

Chybí argument On i Off.

Ref. č. programu *arg*

Doporučené postupy

Zkontrolujte program RAPID. Musí být zadán přepínač On nebo Off.

41405, Chybný parametr

Popis

Úloha: *arg*

Argument TuneValue nelze kombinovat s argumentem Off.

Ref. č. programu *arg*

Doporučené postupy

Zkontrolujte a opravte program RAPID.

41406, Chybný parametr

Popis

Úloha: *arg*

Tato hodnota TuneType je platná pouze pro možnost Advanced Shape Tuning.

Ref. č. programu *arg*

Doporučené postupy

Změňte hodnotu TuneType nebo instalační volbu.

41407, Chybný parametr

Popis

Úloha: *arg*

Pokračování na další straně

5 Řešení potíží na základě protokolu událostí

5.6 4 xxxx

Pokračování

Symbol *arg* je určen jen ke čtení.

Ref. č. programu *arg*

Doporučené postupy

Zotavení: *arg*

41408, Chybný parametr

Popis

Úloha: *arg*

Symbol *arg* nebyl nalezen.

Ref. č. programu *arg*

Doporučené postupy

Zotavení: *arg*

41409, Chybný parametr

Popis

Úloha: *arg*

Nejednoznačný symbol *arg*.

Ref. č. programu *arg*

Doporučené postupy

Zkontrolujte a opravte program RAPID.

41410, Chybný parametr

Popis

Úloha: *arg*

Chyba vyhledávání pro symbol *arg*.

Ref. č. programu *arg*

Doporučené postupy

Zotavení: *arg*

41411, Chybný parametr

Popis

Úloha: *arg*

Neznámý název modulu *arg*.

Ref. č. programu *arg*

Možné příčiny

Modul neexistuje.

Doporučené postupy

Zkontrolujte a opravte program RAPID.

41412, Chybný parametr

Popis

Úloha: *arg*

Nejednoznačný modul *arg*.

Pokračování na další straně

288

Ref. č. programu *arg*

Doporučené postupy

Zkontrolujte a opravte program RAPID.

41413, Chybný parametr

Popis

Úloha: *arg*

Nejednoznačný název rutiny *arg*.

Ref. č. programu *arg*

Doporučené postupy

Zkontrolujte a opravte program RAPID.

41414, Chybný parametr

Popis

Úloha: *arg*

Neznámý název rutiny *arg*.

Ref. č. programu *arg*

Možné příčiny

Rutina neexistuje.

Doporučené postupy

Zkontrolujte a opravte program RAPID.

41415, Chybný parametr

Popis

Úloha: *arg*

Modul s názvem *arg* neexistuje.

Ref. č. programu *arg*

Doporučené postupy

Zkontrolujte a opravte program RAPID.

Zotavení: *arg*

41416, Chybný parametr

Popis

Úloha: *arg*

Symbol *arg* není modul.

Ref. č. programu *arg*

Doporučené postupy

Zkontrolujte a opravte program RAPID.

Zotavení: *arg*

41417, Chyba přístupu k systému

Popis

Úloha: *arg*

Není možné převést datum.

Ref. č. programu *arg*

Doporučené postupy

Restartujte řadič a zkuste znovu.

41419, Chybný parametr

Popis

Úloha: *arg*

Hodnota *arg* musí být číselná, logická nebo řetězcová.

Ref. č. programu *arg*

Doporučené postupy

Zkontrolujte a opravte program RAPID.

41420, Chybný parametr

Popis

Úloha: *arg*

Typ argumentu *arg* není kompatibilní s typem konfigurace.

Očekáván prvek *arg*.

Ref. č. programu *arg*

Doporučené postupy

Zotavení: *arg*

41421, Chybný parametr

Popis

Úloha: *arg*

Neznámá konfigurační doména v argumentu *arg*.

Ref. č. programu *arg*

Doporučené postupy

Zkontrolujte a opravte program RAPID.

Zotavení: *arg*

41422, Chybný parametr

Popis

Úloha: *arg*

Neznámý typ konfigurace v argumentu *arg*.

Ref. č. programu *arg*

Doporučené postupy

Zkontrolujte a opravte program RAPID.

Zotavení: *arg*

41423, Chybný parametr

Popis

Úloha: *arg*

Neznámá konfigurační instance v argumentu *arg*.

Ref. č. programu *arg*

Doporučené postupy

Zkontrolujte a opravte program RAPID.

Zotavení: *arg*

41424, Chybný parametr

Popis

Úloha: *arg*

Neznámý atribut konfigurace v argumentu *arg*.

Ref. č. programu *arg*

Doporučené postupy

Zkontrolujte a opravte program RAPID.

Zotavení: *arg*

41425, Chybný parametr

Popis

Úloha: *arg*

Cesta *arg* v argumentu *arg* je nesprávná.

Ref. č. programu *arg*

Doporučené postupy

Zkontrolujte a změňte cestu.

Zotavení: *arg*

41426, V/V chyba

Popis

Nelze získat přístup k signálu V/V. Neznámý signál a jednotka.

Dusledky

Nelze provést restart.

Možné příčiny

Spojení s V/V modulem je přerušeno.

Doporučené postupy

Obnovte spojení s V/V jednotkou. Aby bylo možné restartovat program, přesuňte bod PCP na pozici pro bezpečný restart.

41427, Chyba v argumentech

Popis

Úloha *arg* :

Čas zpoždění musí být kladný.

Ref. č. programu *arg*

Doporučené postupy

Změňte hodnotu času zpoždění.

Pokračování na další straně

5 Řešení potíží na základě protokolu událostí

5.6 4 xxxx

Pokračování

41428, Chyba osy

Popis

Úloha: *arg*

Jednotlivá osa není správně inicializována. Snímač není aktivován.

Ref. č. programu *arg*

41429, Chyba osy

Popis

Úloha: *arg*

Jednotlivá osa není správně inicializována.

Proces snímače není správně inicializován.

Ref. č. programu *arg*

41430, Chyba v argumentech

Popis

Úloha: *arg*

Chybná definice orientace v argumentu *arg*.

Ref. č. programu *arg*

Doporučené postupy

Zkontrolujte orientaci.

Všechny použité orientace musí být normalizovány, tj. součet čtverců prvků čtveřice se musí rovnat 1.

41431, Chyba přístupu k systému

Popis

Úloha: *arg*

Neznámá instance LOGSRV.

Ref. č. programu *arg*

Doporučené postupy

Restartujte řadič a zkuste znovu.

41432, Chyba přístupu k systému

Popis

Úloha: *arg*

Není možné nastavit zkušební signály.

Ref. č. programu *arg*

Doporučené postupy

Restartujte řadič a zkuste znovu.

41433, Chybný parametr

Popis

Úloha: *arg*

Neznámá mechanická jednotka.

Pokračování na další straně

290

Ref. č. programu *arg*

Doporučené postupy

Zkontrolujte, zda daná mechanická jednotka v systému existuje.

Zotavení: *arg*

41434, Chybný parametr

Popis

Úloha: *arg*

Argument Axis je mimo rozsah.

Ref. č. programu *arg*

Doporučené postupy

Zkontrolujte a změňte hodnotu argumentu Axis.

Zotavení: *arg*

41435, Chybný parametr

Popis

Úloha: *arg*

Argument Channel je mimo rozsah.

Ref. č. programu *arg*

Doporučené postupy

Zkontrolujte a změňte hodnotu argumentu Channel.

41437, Chyba přístupu k systému

Popis

Úloha: *arg*

Nelze resetovat všechny testovací signály.

Ref. č. programu *arg*

Doporučené postupy

Restartujte řadič a zkuste znovu.

41438, Nedefinovaná zátěž

Popis

Úloha: *arg*

VAROVÁNÍ!

Argument *arg* obsahuje nedefinovanou zátěž (hmotnost=0).

Ref. č. programu *arg*

Dusledky

JE DŮLEŽITÉ DEFINOVAT SPRÁVNOU ZÁTEŽ, aby nedošlo k mechanickému poškození robota.

Doporučené postupy

Před provedením programového pohybu nebo ručního přenastavení definujte skutečnou zátěž nástroje nebo zátěž úchopu. Bez správně definované zátěže nelze dosáhnout dobrého výkonu při pohybu.

41439, Nedefinovaná zátěž

Popis

Úloha: *arg*

VAROVÁNÍ!

Argument *arg* nemá definované těžiště.

Ref. č. programu *arg*

Dusledky

JE DŮLEŽITÉ DEFINOVAT SPRÁVNOU ZÁTĚŽ, aby nedošlo k mechanickému poškození robota.

Doporučené postupy

Před provedením programového pohybu nebo ručního přestavení definujte skutečné těžiště zátěže nástroje nebo zátěže úchopu (hodnoty cog.x, cog.y a cog.z nemohou být současně nulové). Identifikaci zátěže lze provést pomocí servisní rutiny LoadIdentify.

41440, Chybí argument

Popis

Úloha: *arg*

Je nutné definovat přepínač.

Ref. č. programu *arg*

Dusledky

Volanou rutinu jazyka RAPID nelze provést.

Doporučené postupy

Je nutné zadat argument datového typu přepínač.

41441, Chyba uvolnění

Popis

Úloha: *arg*

Modul zavedený s cestou *arg* je aktivní, a proto jej nelze vymazat.

Ref. č. programu *arg*

Možné příčiny

Instrukce UnLoad nebo WaitLoad je provedena v tomtéž modulu, jako modul, který by měl být odstraněn.

Instrukce UnLoad nebo WaitLoad je v obslužné rutině výjimky, která je provedena dříve, než se očekávalo.

Existuje-li instrukce CONNECT na obslužnou rutinu výjimky v modulu, musí být před uvolněním modulu provedena instrukce IDelete pro výjimku.

Doporučené postupy

Zkontrolujte, zda modul neobsahuje rutiny či datové objekty, které jsou stále aktivní, například instrukci CONNECT.

Zotavení *arg*

41442, Chybný odkaz

Popis

Úloha: *arg*

Odkaz v argumentu *arg* není úplná trvalá proměnná.

Ref. č. programu *arg*

Doporučené postupy

V argumentu *arg* nelze použít komponentu záznamu ani prvek pole.

V pohybových instrukcích lze plně trvalé proměnné používat pouze u instrukcí

Tool, WObj a Load.

41443, Chyba v argumentech

Popis

Úloha: *arg*

Argument Tool obsahuje zápornou hodnotu zátěže nástroje.

Ref. č. programu *arg*

Doporučené postupy

Před použitím nástroje pro ruční přestavení nebo programový pohyb správně definujte zatížení nástroje. Identifikaci zátěže nástroje lze provést pomocí servisní rutiny LoadIdentify.

41444, Chyba v argumentech

Popis

Úloha: *arg*

Argument Tool obsahuje nejméně jednu datovou komponentu setrvačnosti se zápornou hodnotou.

Ref. č. programu *arg*

Doporučené postupy

Všechny datové komponenty setrvačnosti (ix, iy a iz) definujte s použitím skutečných kladných hodnot.

41445, Chyba v argumentech

Popis

Úloha: *arg*

Pro pohyb se stacionárním bodem TCP nebyl zadán žádný argument \WObj.

Ref. č. programu *arg*

Doporučené postupy

Přidejte argument \WObj pro aktuální pracovní objekt.

Pokračování na další straně

5 Řešení potíží na základě protokolu událostí

5.6 4 xxxx

Pokračování

Pokud se nejedná o pohyb se stacionárním bodem TCP, změňte komponentu "robhold" v argumentu Tool na hodnotu TRUE (nástroj drží robot).

41446, Chyba argumentu

Popis

Úloha: *arg*

Není určeno, zda robot drží nástroj nebo pracovní objekt.

Ref. č. programu *arg*

Dusledky

Provádění programu bylo okamžitě zastaveno.

Možné příčiny

Neshoduje se komponenta robhold v nástroji a v pracovním objektu.

Doporučené postupy

Zkontrolujte, zda nevznikl rozpor mezi argumentem Tool a argumentem \WOBJ u datové komponenty robhold.

41447, Chyba v argumentech

Popis

Úloha: *arg*

Argument *arg* obsahuje nejméně jednu datovou komponentu se zápornou hodnotou.

Ref. č. programu *arg*

Doporučené postupy

Všechny datové komponenty v argumentu *arg* nastavte na kladné hodnoty.

41448, Chyba v argumentech

Popis

Úloha: *arg*

Argument *arg* nesmí mít zápornou hodnotu.

Ref. č. programu *arg*

Doporučené postupy

Nastavte argument *arg* na kladnou hodnotu.

41449, Chybná hodnota

Popis

Úloha: *arg*

Nepřípustná hodnota v argumentu *arg*.

Ref. č. programu *arg*

Doporučené postupy

Zkontrolujte program RAPID.

Pokračování na další straně

292

41450, Chyba v argumentech

Popis

Úloha: *arg*

Argument \WOBJ určuje název mechanické jednotky, která není aktivována

nebo je v systému neznámá.

Ref. č. programu *arg*

Doporučené postupy

Název mechanické jednotky definovaný v argumentu \WOBJ musí odpovídat názvu definovanému dříve v seznamu systémových parametrů a musí být aktivován.

41451, Chyba v argumentech

Popis

Úloha: *arg*

Argument *arg* obsahuje nepřípustné číslo přerušení.

Ref. č. programu *arg*

Možné příčiny

Vstupní číslo přerušení je nepřípustné, protože nebylo alokováno instrukcí CONNECT.

Doporučené postupy

Použijte instrukci CONNECT k alokaci čísla přerušení a k jeho připojení k obslužné rutině výjimky.

41452, Chyba v argumentech

Popis

Úloha: *arg*

Argument *arg* obsahuje číslo přerušení, které je již použito k jiným účelům.

Ref. č. programu *arg*

Doporučené postupy

Chcete-li v programu použít proměnnou přerušení opakovaně, musíte ji nejprve zrušit instrukcí IDelete.

41453, Chybný typ

Popis

Úloha: *arg*

Neplatný datový typ argumentu *arg*.

Ref. č. programu *arg*

Doporučené postupy

Zkontrolujte program RAPID.

41454, Chybný odkaz

Popis

Úloha: *arg*

Číslo parametru *Trigg arg* odkazuje na nedefinovaná data *trigg*.

Ref. č. programu *arg*

Doporučené postupy

Před provedením instrukce *TriggL*, *TriggC*, *TriggJ*, *CapL* nebo *CapC* definujte data *trigg* pomocí instrukcí *TriggIO*, *TriggInt*, *TriggEquip*, *TriggSpeed* nebo *TriggCheckIO*.

41455, Chyba přístupu k systému

Popis

Úloha: *arg*

Načtení času operačním systémem selhalo.

Ref. č. programu *arg*

Doporučené postupy

Restartujte řadič a zkuste znovu.

41456, Chyba v argumentech

Popis

Úloha: *arg*

Argument *arg* je mimo rozsah.

Ref. č. programu *arg*

Doporučené postupy

Hodnota musí být v rozsahu *arg*

41457, Chyba argumentu

Popis

Úloha: *arg*

Chybí nepovinný argument.

Ref. č. programu *arg*

Doporučené postupy

Přidejte jeden z nepovinných argumentů *arg* nebo *arg*.

41458, Chyba v argumentech

Popis

Úloha: *arg*

Argument *arg* nebo *arg* je mimo rozsah.

Ref. č. programu *arg*

Doporučené postupy

Zkontrolujte a změňte hodnotu argumentu.

41459, Chyba v argumentech

Popis

Úloha: *arg*

Argument *arg* je mimo rozsah.

Ref. č. programu *arg*

Doporučené postupy

Zkontrolujte a změňte hodnotu argumentu.

41460, Chyba v argumentech

Popis

Úloha: *arg*

Argument *arg*, *arg* nebo *arg* je mimo rozsah.

Ref. č. programu *arg*

Doporučené postupy

Zkontrolujte a změňte argument.

41461, Chybná hodnota

Popis

Úloha: *arg*

Nepřípustná hodnota argumentu *arg*.

Ref. č. programu *arg*

Doporučené postupy

Index musí být celé číslo v intervalu od 1 do 1024.

41462, Chybná hodnota

Popis

Úloha: *arg*

Nepřípustná hodnota argumentu pro parametr *arg*.

Ref. č. programu *arg*

Doporučené postupy

Hodnota musí být celočíselná a nacházet se ve správném intervalu.

41463, Chybí argument typu přepínač

Popis

Úloha: *arg*

Chybí argument.

Ref. č. programu *arg*

Doporučené postupy

Je nutné definovat jeden z přepínačů *\Hex1*, *\Long4*, *\Float4* nebo *\ASCII*.

Pokračování na další straně

5 Řešení potíží na základě protokolu událostí

5.6 4 xxxx

Pokračování

41464, Příliš vysoká hodnota indexu.

Popis

Úloha: *arg*

Nepřípustná hodnota v argumentu *arg*.

Ref. č. programu *arg*

Doporučené postupy

Zkontrolujte program RAPID.

41465, Řetězec je prázdný.

Popis

Úloha: *arg*

Nepřípustná hodnota v argumentu *arg*.

Ref. č. programu *arg*

Doporučené postupy

Zkontrolujte argument a použijte neprázdný řetězec.

41466, Hodnoty proměnných jsou shodné.

Popis

Úloha: *arg*

Argumenty *FromRawData* a *ToRawData* mají stejné hodnoty.

Ref. č. programu *arg*

Doporučené postupy

Zkontrolujte a opravte program RAPID.

41467, Chybná hodnota

Popis

Úloha: *arg*

Nepřípustná hodnota v argumentu *arg*.

Ref. č. programu *arg*

Doporučené postupy

Zkontrolujte a změňte hodnotu. Hodnotou musí být celé číslo v intervalu od 0 do 255.

41468, Chybná hodnota

Popis

Úloha: *arg*

Nepřípustná hodnota v argumentu *arg*.

Ref. č. programu *arg*

Doporučené postupy

Zkontrolujte a změňte hodnotu. Argument *NoOfBytes* musí mít celočíselnou hodnotu v intervalu od 1 do 1024, která není vyšší než délka objektu *RawData*.

41469, Chybná hodnota

Popis

Úloha: *arg*

Nepřípustná hodnota v argumentu *arg*.

Ref. č. programu *arg*

Doporučené postupy

Zkontrolujte hodnotu. Hodnota argumentu *NoOfBytes* nesmí být vyšší než délka objektu *RawData*.

41470, Chyba v argumentech

Popis

Úloha: *arg*

Argument *arg* nebo *arg* je mimo rozsah.

Ref. č. programu *arg*

Doporučené postupy

Zkontrolujte a změňte hodnotu argumentu.

41471, Chyba v instrukci

Popis

Úloha: *arg*

Nemáte povolení zakázat jednotku *arg*.

Ref. č. programu *arg*

Doporučené postupy

Zotavení: *arg*

41472, Chyba v instrukci

Popis

Úloha: *arg*

Neexistuje žádný klient, například jednotka *FlexPendant*, který by zajišťoval zpracování instrukcí.

Ref. č. programu *arg*

Doporučené postupy

Obnova: *arg*

41473, Chyba při přístupu k systému

Popis

Nepodařilo se zaslat data externímu počítači pomocí instrukce *SCWrite*.

Nelze odeslat proměnnou *arg*

41474, Chybná hodnota

Popis

Úloha: *arg*

Pokračování na další straně

294

Návod k použití - Řešení problémů, IRC5
3HAC020738-014 Revize: T

Nepřípustná hodnota v argumentu *arg*.

Ref. č. programu *arg*

Doporučené postupy

Zkontrolujte hodnotu: *arg*

arg musí mít kladnou celočíselnou hodnotu.

41475, Nesprávná velikost seznamu úloh

Popis

Úloha: *arg*

Seznam úloh má nesprávný počet prvků. Počet prvků musí být větší než 1 a menší než *arg*.

Ref. č. programu *arg*

Doporučené postupy

Zkontrolujte a změňte počet argumentů v seznamu úloh.

41476, Nekonzistentní seznam úloh

Popis

Úloha: *arg*

Položka *arg* v seznamu úloh nepatří k úlohám konfigurovaným v systému (lze konfigurovat maximálně *arg* úloh).

Ref. č. programu *arg*

Doporučené postupy

Přidejte úlohu do systému (do konfigurace řadiče) nebo ji odeberte ze seznamu úloh.

41477, Vypršení časového limitu

Popis

Úloha: *arg*

Časový limit nastavený v argumentu *arg* instrukce

WaitSyncTask vypršel.

Ref. č. programu *arg*

Doporučené postupy

Zotavení: *arg*

41483, Chyba v argumentech

Popis

Úloha: *arg*

Hodnota ID je záporná nebo není celočíselná.

Ref. č. programu *arg*

Doporučené postupy

Zkontrolujte hodnotu nepovinného argumentu ID. Hodnotou tohoto parametru musí být nezáporné celé číslo.

41484, Vypršení časového limitu

Popis

Úloha: *arg*

Časový limit nastavený v argumentu *arg* instrukce SyncMoveOn vypršel.

Ref. č. programu *arg*

Doporučené postupy

Zotavení: *arg*

41486, Chyba v instrukci

Popis

Úloha: *arg*

Instrukce *arg* je dostupná jen tehdy, je-li v programové úloze definován robot TCP.

Ref. č. programu *arg*

Doporučené postupy

- zkontrolujte konfiguraci,

- pokud úloha nemá pracovat s robotem TCP, je nutné instrukci odebrat.

41487, Chyba v instrukci

Popis

Úloha: *arg*

Instrukce *arg* pracuje pouze tehdy, je-li robot TCP aktivní.

Ref. č. programu *arg*

Doporučené postupy

Aktivujte v úloze robota TCP.

41488, Chybná hodnota

Popis

Úloha: *arg*

V programové úloze není definován robot TCP. Jedna z několika vstupních hodnot os robota se nerovná 9E9.

Ref. č. programu *arg*

Doporučené postupy

Změňte hodnotu osy robota na 9E9.

41489, Chybná hodnota

Popis

Úloha: *arg*

Osa robota *arg* je nepohyblivá a proto ji není třeba sledovat.

Ref. č. programu *arg*

Doporučené postupy

Změňte hodnotu osy *arg* na 9E9.

Pokračování na další straně

5 Řešení potíží na základě protokolu událostí

5.6 4 xxxx

Pokračování

41490, Vypršení časového limitu

Popis

Úloha: *arg*

Časový limit nastavený v argumentu *arg* instrukce SyncMoveOff vypršel.

Ref. č. programu *arg*

Doporučené postupy

Zotavení: *arg*

41491, Chyba v instrukci

Popis

Úloha: *arg*

Instrukce *arg* je nedostupná, pokud je v programové úloze definován robot TCP.

Ref. č. programu *arg*

Doporučené postupy

- zkontrolujte konfiguraci,
- pokud úloha má pracovat s robotem TCP, je nutné instrukci odebrat.

41492, Chyba v instrukci

Popis

Úloha: *arg*

Instrukce *arg* pracuje pouze tehdy, je-li mechanická jednotka aktivní.

Ref. č. programu *arg*

Doporučené postupy

Aktivujte v úloze mechanickou jednotku.

41493, Chyba při provádění

Popis

Úloha: *arg*

V úloze není k dispozici žádný robot TCP.

Ref. č. programu *arg*

Doporučené postupy

Instrukci lze spustit jen tehdy, je-li v úloze k dispozici robot TCP.

41494, Chyba v instrukci

Popis

Úloha: *arg*

Úloha neřídí mechanickou jednotku: *arg*.

Ref. č. programu *arg*

Pokračování na další straně

296

Doporučené postupy

Zkontrolujte konfiguraci.

41495, Chyba instrukce Move PP

Popis

Úloha: *arg*

Přechod z nezávislého do synchronizovaného režimu dosud nebyl dokončen.

Ref. č. programu *arg*

Dusledky

Restart aktuální instrukce je blokován.

Systém může být buď v režimu synchronizovaného pohybu, nebo stále v režimu nezávislého pohybu.

Možné příčiny

Zastavení programu při obdržení aktivní instrukce. Poté došlo k pohybu ukazatele PP v rámci programu.

Doporučené postupy

Program opět spusťte přesunutím ukazatele PP. K přesunu ukazatele PP musí dojít ve všech úlohách programu. Chcete-li obdržet dobře definovaný stav systému, je třeba provést přesun na rutinu main.

41496, Chyba instrukce Move PP

Popis

Úloha: *arg*

Přechod ze synchronizovaného do nezávislého režimu dosud nebyl dokončen.

Ref. č. programu *arg*

Dusledky

Restart aktuální instrukce je blokován.

Systém může být buď v režimu synchronizovaného pohybu, nebo stále v režimu nezávislého pohybu.

Možné příčiny

Zastavení programu při obdržení aktivní instrukce. Poté došlo k pohybu ukazatele PP v rámci programu.

Doporučené postupy

Program opět spusťte přesunutím ukazatele PP. K přesunu ukazatele PP musí dojít ve všech úlohách programu. Chcete-li obdržet dobře definovaný stav systému, je třeba provést přesun na rutinu main.

41497, Upozornění instrukce Move PP

Popis

Úloha: *arg*

Návod k použití - Řešení problémů, IRC5
3HAC020738-014 Revize: T

Instrukce *arg* byla v této úloze aktivní. Přesun ukazatele PP v rámci programu může být v některých případech nebezpečné.

Ref. č. programu *arg*

Dusledky

Přesun ukazatele PP v programu RAPID může vést k nesynchronizovaným úlohám programu RAPID nebo ke kolizi mezi roboty.

Možné příčiny

Pohyb PP v rámci programu RAPID při obdržení aktivní instrukce *arg*.

Doporučené postupy

Přesuňte ukazatel PP do vhodné polohy v rámci tohoto programu.

41498, V mechanické jednotce *arg* není definována hodnota *UserFrame*!

Popis

Pracovní objekt *arg* obsahuje koordinovanou mechanickou jednotku bez definovaného uživatelského rámce.

Doporučené postupy

Zkontrolujte komponentu mechanické jednotky pro pracovní objekt.

41499, Synchronizovaný režim

Popis

Úloha: *arg*

Systém pracuje v synchronizovaném režimu. Instrukce musí mít ID.

Ref. č. programu *arg*

Doporučené postupy

Přidejte k instrukci přepínač \ID s identifikačním číslem.

41500, Nezávislý režim

Popis

Úloha: *arg*

Systém pracuje v nezávislém režimu. Instrukce nesmí mít ID.

Ref. č. programu *arg*

Doporučené postupy

Odeberte z instrukce přepínač \ID.

41501, Neplatná hodnota ID

Popis

Úloha: *arg*

Hodnota *ErrorId* je neplatná. Musí se jednat o celé číslo v intervalu *arg* - *arg*.

Ref. č. programu *arg*

Doporučené postupy

Změňte hodnotu.

41502, Nepřípustná doména

Popis

Úloha: *arg*

Doménu *arg* nelze použít.

Ref. č. programu *arg*

Doporučené postupy

Zvolte jinou doménu *Elog*.

41503, Nepřípustný typ chyby

Popis

Úloha: *arg*

Typ chyby *TYPE_ALL* nelze použít.

Ref. č. programu *arg*

Doporučené postupy

Použijte jiný typ chyby.

41504, Není uvedena mechanická jednotka

Popis

Úloha: *arg*

V systému není žádný robot *TCP* a do instrukce nebyla přidána žádná mechanická jednotka.

Ref. č. programu *arg*

Doporučené postupy

Přidejte do instrukce mechanickou jednotku, která existuje v úloze.

41505, Mechanická jednotka není v úloze obsažena

Popis

Úloha: *arg*

Uvedená mechanická jednotka se v úloze nevyskytuje.

Ref. č. programu *arg*

Doporučené postupy

Přidejte do instrukce jinou mechanickou jednotku.

41506, Úloha nečte údaje robota *TCP*

Popis

Úloha: *arg*

Pokračování na další straně

5 Řešení potíží na základě protokolu událostí

5.6 4 xxxx

Pokračování

Úloha čtení nechte údaje robota tcp.

Ref. č. programu *arg*

Doporučené postupy

Změňte konfiguraci nebo přidejte do instrukce mechanickou jednotku, která v úloze existuje.

41507, Úloha čte údaje jiné mechanické jednotky

Popis

Úloha: *arg*

Úloha čte údaje jiné mechanické jednotky, než která je uvedena v instrukci.

Ref. č. programu *arg*

Doporučené postupy

Změňte mechanickou jednotku v instrukci.

41508, Chyba identifikace zátěže

Popis

Úloha: *arg*

Pro tento typ robota není k dispozici identifikace zátěže.

Ref. č. programu *arg*

Doporučené postupy

Zkontrolujte další zprávu protokolu události pro další akci uživatele, která má být provedena.

41509, Chyba identifikace zátěže

Popis

Úloha: *arg*

Robot se nenachází v poloze platné pro identifikaci zátěže.

Ref. č. programu *arg*

Doporučené postupy

Změňte polohu robota.

Zkontrolujte další zprávu protokolu události pro další akci uživatele, která má být provedena.

41510, Chyba identifikace zátěže

Popis

Úloha: Úloha: *arg*

Identifikace (nebo použití) nástroje *tool0* není povolena.

Ref. č. programu *arg*

Doporučené postupy

Nástroj, který chcete identifikovat, nastavte jako aktivní v okně ručního přestavení.

Zkontrolujte další zprávu protokolu události pro další akci uživatele, která má být provedena.

Pokračování na další straně

298

41511, Chyba identifikace zátěže

Popis

Úloha: *arg*

Identifikace zátěže *load0* není povolena.

Ref. č. programu *arg*

Doporučené postupy

Použijte k identifikaci jinou zátěž.

Zkontrolujte další zprávu protokolu události pro další akci uživatele, která má být provedena.

41512, Interní chyba

Popis

Úloha: *arg*

Počet současných měřicích os > 2.

Ref. č. programu *arg*

Doporučené postupy

Zkontrolujte další zprávu protokolu události pro další akci uživatele, která má být provedena.

41513, Chyba identifikace zátěže

Popis

Úloha: *arg*

Výběr břemene je mimo rozsah.

Ref. č. programu *arg*

Doporučené postupy

Vyberte v systému břemeno.

Pokračujte stisknutím tlačítka Start.

41514, Chyba identifikace zátěže

Popis

Úloha: *arg*

Objekt *Wobj0* nemůže být aktivní pro pevnou polohu TCP vůči okolí.

Ref. č. programu *arg*

Doporučené postupy

Vyberte jiný pracovní objekt.

Zkontrolujte další zprávu protokolu události pro další akci uživatele, která má být provedena.

41515, Chyba identifikace zátěže

Popis

Úloha: *arg*

Výběr metody je mimo rozsah.

Ref. č. programu *arg*

Doporučené postupy

Vyberte jednu z daných metod identifikace.
Pokračujte stisknutím tlačítka Start.

41516, Chyba identifikace zátěže

Popis

Úloha: *arg*

Konfigurační úhel je neadekvátní.

Ref. č. programu *arg*

Dusledky

Identifikaci nelze spustit.

Možné příčiny

Vybraná hodnota konfiguračního úhlu je menší než 30 nebo je vybrána jiná hodnota, kterou nelze použít k identifikaci.

Doporučené postupy

Vyberte konfigurační úhel v rozsahu od +/- 30 do +/- 90 stupňů.
Pokračujte stisknutím tlačítka Start.

41517, Chyba identifikace zátěže

Popis

Úloha: *arg*

Bod PP byl přesunut na začátek rutiny identifikace zátěže a je nyní připraven na nový restart.

Ref. č. programu *arg*

Možné příčiny

Servisní rutina byla zastavena během měření, přerušena uživatelem pomocí příkazu Zrušit nebo přerušena kvůli nějakému typu jiné chyby.

Vyhledejte informace o příčinách ve starších zprávách chybového protokolu.

Doporučené postupy

- 1) Spusťte servisní rutinu znovu
- 2) Použijte funkci Odladit - Zrušit volání rutiny k ukončení provádění servisní rutiny.

UPOZORNĚNÍ: Příkaz Zrušit volání rutiny povede ke ztrátě ukazatele programu.

Nový ukazatel programu získáte pomocí příkazu Odladit - PP na Main.

41518, Chyba identifikace zátěže

Popis

Úloha: *arg*

Výběr mechanické jednotky je mimo rozsah.

Ref. č. programu *arg*

Doporučené postupy

Vyberte jednu ze zobrazených mechanických jednotek.
Pokračujte stisknutím tlačítka Start.

41519, Chyba identifikace zátěže

Popis

Úloha: *arg*

Hmotnost musí být > 0 kg.

Ref. č. programu *arg*

Doporučené postupy

Zadejte hmotnost o něco vyšší než 0.

Pokračujte stisknutím tlačítka Start.

41520, Nedeklarovaná konstanta zotavení z chyby

Popis

Úloha: *arg*

Konstanta zotavení z chyby *arg* není deklarována.

Ref. č. programu *arg*

Doporučené postupy

Deklarujte konstantu pomocí instrukce BookErrNo nebo použijte jinou konstantu zotavení z chyby, která je již v systému deklarována (nelze použít v instrukci ErrRaise).

41521, Chybný stav úlohy

Popis

Úloha: *arg*

Žádná z úloh v seznamu úloh není ve stavu NORMAL a aktivovaná.

Ref. č. programu *arg*

Doporučené postupy

Na panelu výběru úlohy zjistěte, zda je vybrána (aktivována) alespoň jedna položka seznamu úloh.

V souboru CFG zjistěte, zda je alespoň jedna z vybraných úloh ve stavu NORMAL.

41522, Byla použita nesprávná konstanta zotavení z chyby

Popis

Úloha: *arg*

Konstanta zotavení z chyby *arg* byla deklarována systémem.

Tuto konstantu nelze použít v instrukci ErrRaise.

Ref. č. programu *arg*

Pokračování na další straně

5 Řešení potíží na základě protokolu událostí

5.6 4 xxxx

Pokračování

Doporučené postupy

Deklarujte novou konstantu zotavení z chyby pomocí instrukce BookErrNo.

41523, Chyba argumentu

Popis

Úloha: *arg*

Hodnota argumentu *arg* není celočíselná nebo je záporná.

Ref. č. programu *arg*

Doporučené postupy

Změňte hodnotu argumentu na celé nezáporné číslo.

41524, Chyba v instrukci

Popis

Úloha: *arg*

Program se nachází ve fázi provádění obslužné rutiny operace UNDO. Provedení instrukce *arg* v obslužné rutině operace UNDO není povoleno.

Ref. č. programu *arg*

Doporučené postupy

Odeberte instrukci.

41525, Chyba v instrukci

Popis

Úloha: *arg*

Program se nachází ve fázi provádění rutiny EVENT. Provedení instrukce *arg* v rutině EVENT není povoleno.

Ref. č. programu *arg*

Doporučené postupy

Odeberte instrukci.

41526, Chyba v instrukci

Popis

Úloha: *arg*

Instrukci *arg* lze použít pouze v obslužné rutině ERROR.

Ref. č. programu *arg*

Doporučené postupy

Odeberte instrukci nebo ji přesuňte do obslužné rutiny ERROR.

41527, Chybí argument typu přepínač

Popis

Úloha: *arg*

Chybí argument.

Ref. č. programu *arg*

Pokračování na další straně

300

Doporučené postupy

V instrukci *arg* je nutné definovat jeden z přepínačů \Continue a \BreakOff.

41528, Chyba v instrukci

Popis

Úloha: *arg*

Instrukci *arg* lze použít pouze v rutině bez krokování.

Doporučené postupy

Odeberte instrukci nebo ji přesuňte do rutiny bez krokování.

41529, Chyba v instrukci

Popis

Úloha: *arg*

Použití přepínače \Inpos je povoleno pouze u úloh, které řídí mechanickou jednotku.

Ref. č. programu *arg*

Doporučené postupy

Odeberte z instrukce přepínač \Inpos

41530, Chyba v instrukci

Popis

Úloha: *arg*

Instrukci *arg* nelze provést, protože koordinovaný pracovní objekt obsahuje odkaz na mechanickou jednotku *arg* umístěnou v jiné úloze.

Ref. č. programu *arg*

Doporučené postupy

Použijte pracovní objekt s odkazem na mechanickou jednotku umístěnou ve stejné úloze jako robot TCP.

Funkce CalcJointT může být použita i v případě, že koordinovaný pracovní objekt je umístěn v jiné úloze, pokud:

- je použit přepínač \UseCurWObjPos
- je koordinovaný pracovní objekt nehybný

41531, Úloha není uvedena v seznamu úloh

Popis

Úloha: *arg*

arg není uvedena v seznamu úloh nebo vznikl rozpor mezi seznamy úloh v různých úlohách.

Ref. č. programu *arg*

Doporučené postupy

- Přidejte aktuální úlohu do seznamu úloh.

- Zkontrolujte, zda je obsah seznamu úloh v jiných úlohách podobný seznamu úloh v této úloze.

Při použití proměnných PERS může být nezbytné načíst modul obsahující seznamy úloh a poté je načíst znovu.

41532, Rozpor v seznamech úloh

Popis

Úloha: *arg*

Synchronizace se nezdařila, protože:

1) Seznam úloh *arg* se neshoduje se seznamem úloh se stejným SyncID v ostatních úlohách, nebo je název úlohy v seznamu úloh použit vícekrát.

2) Aktivní úlohy v panelu výběru úloh v první provedené instrukci

a v následujících instrukcích nejsou stejné.

Ref. č. programu *arg*

Dusledky

Provádění programu bylo okamžitě zastaveno.

Možné příčiny

Tato chyba má jednu z těchto příčin:

1) Seznamy úloh nemají pro stejné SyncID stejný obsah nebo je název úlohy použit vícekrát.

2) V panelu výběru úloh byla po provedení první instrukce povolena nebo zakázána nejméně jedna úloha.

Doporučené postupy

1) Zkontrolujte a upravte seznamy úloh a hodnoty SyncID, jinak dojde ke stejné chybě znovu.

2) Spusťte úlohy znovu. Instrukce budou provedeny s aktuálním stavem panelu výběru úloh.

41533, Nesoulad hodnot SyncID

Popis

Úloha: *arg*

Hodnota SyncID *arg* neodpovídá hodnotě SyncID v jiných úlohách.

Ref. č. programu *arg*

Možné příčiny

Tuto chybu způsobuje použití seznamů úloh, které nejsou globální.

Doporučené postupy

Změňte hodnotu SyncID a zkontrolujte seznamy úloh.

Než budete pokračovat, je nutné přesunout ukazatel PP ve všech úlohách do rutiny main.

41534, Nekonzistentní synchronizační data

Popis

Úloha: *arg*

Nekonzistentní synchronizační data v seznamu úloh *arg*.

Ref. č. programu *arg*

Doporučené postupy

Změňte obsah seznamu úloh.

Než budete pokračovat, je nutné přesunout ukazatel PP ve všech úlohách do rutiny main.

41535, Neočekávaná instrukce SyncMoveOn

Popis

Úloha: *arg*

Neočekávaný výskyt instrukce SyncMoveOn (SyncID *arg*).

Systém již pracuje v synchronizovaném režimu.

Ref. č. programu *arg*

Možné příčiny

Úloha programu je již v synchronizovaném režimu, protože instrukce SyncMoveOn již byla provedena.

Tuto chybu způsobuje použití seznamů úloh, které nejsou globální.

Doporučené postupy

Než budete pokračovat v běhu programu, je nutné přesunout ukazatel PP ve všech úlohách do rutiny Main.

Odstraňte instrukci SyncMoveOn. Za každou instrukci SyncMoveOn musí následovat instrukce SyncMoveOff.

Zkontrolujte seznamy úloh.

41536, Neočekávaná instrukce SyncMoveOn

Popis

Úloha: *arg*

Neočekávaný výskyt instrukce SyncMoveOn (SyncID *arg*).

Systém čeká na instrukci SyncMoveOff.

Ref. č. programu *arg*

Doporučené postupy

Odeberte instrukci SyncMoveOn. Za každou instrukci SyncMoveOn musí následovat instrukce SyncMoveOff.

41537, Neočekávaná instrukce SyncMoveOff

Popis

Úloha: *arg*

Neočekávaný výskyt instrukce SyncMoveOff (SyncID *arg*).

Systém čeká na instrukci SyncMoveOn.

Ref. č. programu *arg*

Pokračování na další straně

5 Řešení potíží na základě protokolu událostí

5.6 4 xxxx

Pokračování

Doporučené postupy

Odeberte instrukci SyncMoveOff. Za každou instrukcí SyncMoveOn musí následovat instrukce SyncMoveOff.

41538, Chybný seznam úloh

Popis

Úloha: *arg*

Úloha *arg* uvedená v seznamu úloh je úloha čtení a nelze ji synchronizovat.

Ref. č. programu *arg*

Doporučené postupy

Změňte seznam úloh v konfiguraci.

41539, Příliš vysoká rychlost

Popis

Úloha: *arg*

Rychlost je vyšší než *arg* mm/s. Při použití funkce Stiff Stop (přepínač \Stop) jde o příliš vysokou rychlost.

Ref. č. programu *arg*

Důsledky

Provádění programu bylo okamžitě zastaveno.

Doporučené postupy

Změňte rychlost nebo typ zastavení.

41540, Nesprávná mechanická jednotka

Popis

Úloha: *arg*

Úloha čte údaje řídicí úlohy *arg*, která neřídí mechanickou jednotku *arg*.

Ref. č. programu *arg*

Doporučené postupy

Změňte parametr \MechUnit nebo konfiguraci.

41541, Tato operace není povolena v úloze čtení

Popis

Úloha: *arg*

Provedení instrukce není v úloze čtení povoleno.

Ref. č. programu *arg*

Doporučené postupy

Odeberte instrukci.

41542, Zastavení programu

Popis

Úloha: *arg*

Pokračování na další straně

302

Návrat na cestu není možný, protože v systému došlo k zastavení programu.

Ref. č. programu *arg*

Doporučené postupy

Zotavení: *arg*

41543, Chyba argumentu

Popis

Úloha: *arg*

Byla definována data zátěže, nejsou však již v systému k dispozici.

Ref. č. programu *arg*

Možné příčiny

Tato chyba má jednu z následujících příčin:

- 1) Instrukce GripLoad byla spuštěna v modulu, který již není v systému k dispozici.
- 2) Pohybová instrukce s volitelným argumentem Tload byla spuštěna v modulu, který již není v systému k dispozici.

Doporučené postupy

Nezapomeňte vynulovat data zátěže spuštěním instrukce GripLoad load0.

Používáte-li v pohybových instrukcích volitelný argument Tload, resetujte data zátěže instrukcí SetSysData load0.

41544, Zastaralá instrukce

Popis

Úloha: *arg*

Procedura *arg* je zastaralá. Pro tentokrát bude fungovat, ale může být odstraněna v pozdější verzi. Místo toho použijte *arg* a dostanete stejnou funkčnost.

Ref. č. programu *arg*

41545, Chyba v argumentech

Popis

Úloha: *arg*

Argument *arg* nesmí být typu LOCAL PERS.

Ref. č. programu *arg*

Doporučené postupy

Odeberte direktivu LOCAL z deklarace datového objektu.

41546, Chyba v argumentech

Popis

Úloha: *arg*

Object *arg* v systému neexistuje nebo je typu LOCAL PERS.

Ref.. č. programu *arg*

Doporučené postupy

- deklarujte objekt
- odeberte direktivu LOCAL z deklarace datového objektu

41547, Chyba v argumentech

Popis

Úloha: *arg*

Přepínač \Corr nelze použít bez instalované možnosti Path Offset.

Ref. č. programu *arg*

Doporučené postupy

Odeberte argument nebo instalujte uvedenou možnost.

41548, Chyba modulu

Popis

Úloha: *arg*

Modul *arg*, který se pokoušíte smazat, je aktivní a nelze jej odebrat.

Ref. č. programu *arg*

Doporučené postupy

Ujistěte se, že modul, který chcete smazat, není aktivní.

41549, Neočekávaná instrukce SyncMoveOn nebo SyncMoveOff

Popis

Úloha: *arg*

Nesprávná úroveň cesty. Instrukce SyncMoveOn nebo SyncMoveOff nelze použít na úrovni StorePath.

Použitá instrukce *arg*: *arg*

Ref. č. programu *arg*

Doporučené postupy

Zkontrolujte program RAPID.

41550, Chyba spuštění nebo zastavení záznamu cesty

Popis

Úloha: *arg*

Nelze provést instrukci. *arg*

Ref. č. programu *arg*

Doporučené postupy

Ujistěte se, že nebyl instrukcí PathRecMoveBwd zahájen zpětný pohyb, který dosud nebyl ukončen instrukcí PathRecMoveFwd.

41551, Chyba přesunu při záznamu cesty

Popis

Úloha: *arg*

Nelze provést instrukci *arg*. Daný identifikátor je nedosažitelný.

Ref. č. programu *arg*

Dusledky

Provádění programu bylo okamžitě zastaveno.

Možné příčiny

Důvod této chyby je jeden z následujících:

- 1) Nebyl spuštěn PathRecorder.
- 2) Ukazatel programu byl posunut ručně.
- 3) Limit *arg* zaznamenaných pohybových instrukcí byl překročen.
- 4) WaitSyncTask nebo SyncMoveOff omezil provedení programu.

Doporučené postupy

Zkontrolujte program RAPID.

41552, Chybná úroveň cesty při záznamu cesty

Popis

Úloha: *arg*

Na aktuální úrovni cesty nelze provést instrukci *arg*.

Ref. č. programu *arg*

Doporučené postupy

- přejděte na úroveň obsluhy výjimky,
- přepněte úroveň cesty spuštěním instrukce StorePath.

41553, Poškozená data

Popis

Došlo ke změně systémových dat *arg* u jedné z úloh. Tato data NENÍ dovoleno měnit.

Doporučené postupy

Systém obnovil data při spuštění, je však nutné provést kontrolu programu. Odeberte instrukci, která přiřazuje hodnotu datovému objektu *arg*.

41554, Synchronizovaný režim

Popis

Úloha: *arg*

Nepovinný parametr \Conc nelze použít, pracuje-li systém v synchronizovaném režimu.

Ref. č. programu *arg*

Pokračování na další straně

5 Řešení potíží na základě protokolu událostí

5.6 4 xxxx

Pokračování

Doporučené postupy

Odeberte nepovinný parametr \Conc ze všech pohybových instrukcí používaných v synchronizovaném režimu.

41555, Není spojení s jednotkou

Popis

Úloha: *arg*

Není k dispozici spojení s jednotkou *arg*.

Ref. č. programu *arg*

Možné příčiny

Jednotka byla pravděpodobně zakázána (IODisable "UNIT1", 1;)

Selhalo napájení jednotky.

Doporučené postupy

Zotavení: *arg*

41556, Není spojení s jednotkou

Popis

Úloha: *arg*

Není k dispozici spojení s jednotkou.

Ref. č. programu *arg*

Možné příčiny

Jednotka byla pravděpodobně zakázána (IODisable "UNIT1", 1;)

Selhalo napájení jednotky.

Doporučené postupy

Zotavení: *arg*

41557, Mech. Jednotka není zastavena

Popis

Úloha: *arg*

Není povoleno měnit běhový režim, pokud nejsou zastaveny všechny pohybové úlohy.

Ref. č. programu *arg*

Doporučené postupy

Proveďte zastavení programu a opakujte operaci.

41558, Chybí argument typu přepínač

Popis

Úloha: *arg*

V instrukci *arg* chybí argument.

Ref. č. programu *arg*

Pokračování na další straně

304

Doporučené postupy

Přidejte do instrukce přepínač SyncOrgMoveInst nebo SyncLastMoveInst.

41559, Neexistuje žádná proměnná typu PERS

Popis

Úloha: *arg*

Seznam úloh *arg* je trvalým objektem typu LOCAL nebo TASK.

Tento stav není přípustný. Je nutné použít globální objekt.

Ref. č. programu *arg*

Doporučené postupy

Změňte typ seznamu úloh na PERS.

41560, Pohyb nebyl zahájen

Popis

Úloha: *arg*

Nebylo možné zahájit pohyb.

Ref. č. programu *arg*

Možné příčiny

1. Došlo k nouzovému zastavení.
2. V systému se vyskytla jiná chyba.

Doporučené postupy

1. Pokud došlo k nouzovému zastavení, deaktivujte nouzový vypínač.
2. Vyhledejte informace o příčině ve starších chybových zprávách. *arg*

41561, Není definován text funkčních kláves

Popis

Úloha: *arg*

Instrukce TPReadFK neobsahuje text žádné z funkčních kláves.

Ref. č. programu *arg*

Dusledky

Při provádění instrukce nebude možné stisknout žádné tlačítko.

Doporučené postupy

Zadejte text alespoň některé z funkčních kláves TPFK1 .. TPFK5

41562, Riziko chybného kruhového pohybu

Popis

Úloha: *arg*

Hrozí chybný kruhový pohyb z následujících příčin:

- 1) vyskytl se asynchronní proces, který nebyl zpracován žádnou z chybových rutin,

2) ukazatel programu se nachází na instrukci kruhového pohybu a byla provedena operace MODPOS vyvolaná některou z předchozích pohybových instrukcí.

Ref. č. programu *arg*

Dusledky

Program nelze spustit z aktuální pozice, protože hrozí neočekávaný pohyb robota.

Možné příčiny

Možnosti:

- 1) v programu RAPID chybí obslužná rutina chyb nebo tato rutina nezajišťuje zpracování této konkrétní chyby,
- 2) byla provedena operace MODPOS mimo režim krokování nebo krokového posunu.

Doporučené postupy

Možnosti:

- 1) upravte program,
- 2) přesuňte ukazatel programu na pozici, z níž bude program možné spustit.

41563, Chyba v argumentech

Popis

Úloha: *arg*

Mechanická jednotka *arg* určená v objektu WObj pro tuto instrukci MOVE je tatáž mechanická jednotka *arg* jako robot této programové úlohy.

Ref. č. programu *arg*

Dusledky

Robot nemůže pohybovat sám sebou jako pracovním objektem.

Doporučené postupy

Upravte použitý objekt wobdata.

41564, Nelze spustit v pohybové úloze

Popis

Úloha: *arg*

Instrukce StopMove, StartMove a StopMoveReset s parametrem volby \AllMotionTasks není povoleno spouštět v pohybové úloze.

Ref. č. programu: *arg*

Možné příčiny

Všechny pohyby v systému je povoleno zastavovat a znovu spouštět pouze

z nadřazené programové úlohy, která běží jako programová úloha čtení (nebo úloha běžící na pozadí).

Doporučené postupy

Odeberte instrukci.

41565, Nedovolená hodnota

Popis

Úloha: *arg*

Nepřípustná hodnota v argumentu *arg*.

Ref. č. programu *arg*

Doporučené postupy

Zkontrolujte a změňte hodnotu. Musí se jednat o celé číslo v rozsahu *arg* - *arg*.

41566, Počet bitů signálu překračuje povolené maximum.

Popis

Úloha: *arg*

Signál *arg* je příliš rozsáhlý.

Ref. č. programu *arg*

Doporučené postupy

Skupinové signály o šířce 23 bitů a méně mohou být v programu RAPID reprezentovány datovým typem num a skupinové signály o šířce 23 bitů a méně datovým typem dnum.

41567, Přerušení digitálního výstupu

Popis

Úloha: *arg*

Digitální výstup přerušil provádění úlohy.

Ref. č. programu *arg*

Doporučené postupy

Zotavení: *arg*

41568, Zadaný název není názvem sběrnice

Popis

Úloha: *arg*

Název sběrnice *arg* neexistuje.

Ref. č. programu *arg*

Možné příčiny

Název jednotky je nesprávně zadán nebo není definován.

Doporučené postupy

Zotavení: *arg*

41569, Chyba soketu

Popis

Úloha: *arg*

Pokračování na další straně

5 Řešení potíží na základě protokolu událostí

5.6 4 xxxx

Pokračování

Soket je již připojen a nelze jej použít pro příjem příchozích žádostí o připojení.

Ref. č. programu *arg*

Doporučené postupy

Pro příjem příchozích žádostí o připojení použijte jiný soket.

41570, Chyba soketu

Popis

Úloha: *arg*

Soket nepřijímá příchozí žádosti o připojení, protože není nastaven do režimu příjmu.

Ref. č. programu *arg*

Možné příčiny

Instrukce `SocketAccept` je použita před instrukcí `SocketListen`.

Doporučené postupy

Před pokusem o přijetí nastavte soket do režimu příjmu příchozích žádostí o připojení.

41571, Chyba soketu

Popis

Úloha: *arg*

Adresa je již obsazena a tento soket ji nemůže použít.

Ref. č. programu *arg*

Doporučené postupy

Recovery: *arg*

41572, Chyba soketu

Popis

Úloha: *arg*

Neočekávaná chyba při vytváření soketu.

Další zprávy o možné příčině vyhledejte v protokolu.

Ref. č. programu *arg*

Doporučené postupy

Přesuňte ukazatel programu do rutiny `main` a restartujte program.

41573, Chyba soketu

Popis

Úloha: *arg*

Nelze vytvořit další sokety. Souběžně může existovat nejvýše 32 soketů.

Ref. č. programu *arg*

Pokračování na další straně

Doporučené postupy

Chcete-li vytvořit nový soket, zavřete jeden nebo více existujících soketů.

41574, Chyba soketu

Popis

Úloha: *arg*

Chcete-li soket použít v jakékoli soketové instrukci, musíte jej nejprve vytvořit.

Ref. č. programu *arg*

Možné příčiny

Tato chyba má jednu z těchto příčin:

-) Soket není vůbec vytvořen.
-) Došlo k pohybu ukazatele PP.
-) Spuštění programu po výpadku napájení.
-) Soket byl po instrukci `SocketCreate` uzavřen.

Doporučené postupy

Na vhodné místo v programu před prvním použitím soketu vložte instrukci `SocketCreate`.

Zotavení *arg*

41575, Chyba soketu

Popis

Úloha: *arg*

Zadaná adresa je neplatná. Platnými adresami jsou pouze adresa LAN řadiče a adresa servisního portu .168.125.1.

Ref. č. programu *arg*

Doporučené postupy

Zadejte adresu LAN nebo adresu servisního portu.

41576, Chyba soketu

Popis

Úloha: *arg*

Zadaný port je neplatný.

Ref. č. programu *arg*

Doporučené postupy

Doporučuje se používat čísla portů v rozsahu -4999.

41577, Chyba soketu

Popis

Úloha: *arg*

Časový limit zadaný v instrukci je příliš krátký. Časový limit se zadává v sekundách a nesmí být nulový.

Ref. č. programu *arg*

Doporučené postupy

Použijte hodnotu časového limitu větší než nula.

41578, Chyba socketu

Popis

Úloha: *arg*

Neočekávaná chyba při připojování socketu.

Další zprávy o možné příčině vyhledejte v protokolu událostí.

Ref. č. programu *arg*

Doporučené postupy

Přesuňte ukazatel programu do rutiny main a restartujte program.

41579, Chyba socketu

Popis

Úloha: *arg*

Vzdálený hostitel zamítl žádost o připojení.

Ref. č. programu *arg*

41580, Chyba socketu

Popis

Úloha: *arg*

Socket je již připojen a nelze jej připojit znovu.

Ref. č. programu *arg*

Možné příčiny

Instrukce SocketConnect již byla pro dotyčný socket provedena.

Doporučené postupy

Socket uzavřete a znovu jej před připojením vytvořte.

41581, Chyba socketu

Popis

Úloha: *arg*

Zpracování instrukce nebylo dokončeno v časovém limitu.

Ref. č. programu *arg*

Doporučené postupy

Použijte vyšší hodnotu časového limitu nebo instrukci zopakujte pomocí obslužné rutiny chyb:

Zotavení: *arg*

41582, Chyba socketu

Popis

Úloha: *arg*

Jako odesílaná data nebo jako úložiště při příjmu byla použita prázdná data.

Program Ref. *arg*

Doporučené postupy

Použijte řetězec, hodnotu typu rawbyte nebo bajtové pole o velikosti větší než nula.

41583, Chyba socketu

Popis

Úloha: *arg*

Zadaná data jsou příliš rozsáhlá.

Ref. č. programu *arg*

Doporučené postupy

Socket je schopen v rámci jedné instrukce zpracovat nejvýše 1024 bajtů dat.

41584, Chyba socketu

Popis

Úloha: *arg*

Řetězec nebo datový objekt určený k odeslání je prázdný.

Ref. č. programu *arg*

Doporučené postupy

Zkontrolujte správnost dat.

41585, Chyba socketu

Popis

Úloha: *arg*

Počet bytů, které mají být odeslány, musí být vyšší než nula.

Ref. č. programu *arg*

Doporučené postupy

Změňte hodnotu nepovinného parametru NoOfBytes tak, aby byla vyšší než nula.

41586, Chyba socketu

Popis

Úloha: *arg*

Zadaný počet bajtů k odeslání je vyšší než skutečná délka dat.

Program Ref. *arg*

Doporučené postupy

Změňte hodnotu nepovinného parametru NoOfBytes tak, aby byla menší nebo rovna skutečné délce dat.

Pokud chcete odeslat všechna data, odeberte tento nepovinný parametr.

Pokračování na další straně

5 Řešení potíží na základě protokolu událostí

5.6 4 xxxx

Pokračování

41587, Chyba socketu

Popis

Úloha: *arg*

Při odesílání dat došlo k neočekávané chybě

Další zprávy o možné příčině vyhledejte v protokolu událostí.

Ref. č. programu *arg*

Doporučené postupy

Přesuňte ukazatel programu do rutiny main a restartujte program.

41590, Chyba socketu

Popis

Úloha: *arg*

Zadané bajtové pole je neplatné. Bajtové pole smí obsahovat pouze celá čísla v intervalu od 0 do 255.

Ref. č. programu *arg*

Doporučené postupy

Změňte bajtové pole tak, aby obsahovalo platná data. Pokud potřebujete odeslat složitější datovou strukturu, použijte přenos ve formátu rawbyte.

41591, Chyba socketu

Popis

Úloha: *arg*

Neočekávaná chyba při pokusu o načtení stavu socketu.

Ref. č. programu *arg*

Doporučené postupy

Přesuňte ukazatel programu do rutiny main a restartujte program.

41592, Chyba socketu

Popis

Úloha: *arg*

Nebyla přijata žádná data.

Ref. č. programu *arg*

Možné příčiny

Vzdálený hostitel zřejmě zavřel připojení.

Doporučené postupy

Přesuňte ukazatel programu do rutiny main a restartujte program.

41593, Chyba socketu

Popis

Úloha: *arg*

Pokračování na další straně

308

Přijatá data jsou příliš dlouhá, takže je nelze uložit jako řetězec.

Maximální délka dat, která lze ještě uložit jako řetězec, je znaků.

Ref. č. programu *arg*

Doporučené postupy

Pro příjem dat, jejichž délka přesahuje bajtů, použijte bajtové pole nebo hodnotu typu rawbyte.

41594, Chyba socketu

Popis

Úloha: *arg*

Socket není připojen.

Ref. č. programu *arg*

Možné příčiny

U klienta použijte před příjmem/odesláním/prohlédnutím dat instrukci SocketConnect.

U serveru použijte před příjmem/odesláním/prohlédnutím dat instrukci SocketAccept.

Doporučené postupy

Před pokusem o příjem/odeslání/prohlédnutí připojte socket pomocí instrukce SocketConnect nebo SocketAccept.

41595, Chyba socketu

Popis

Úloha: *arg*

Vzdálený hostitel zavřel připojení.

Ref. č. programu *arg*

Doporučené postupy

Před novým pokusem o odeslání/příjem/prohlédnutí znovu navažte připojení pomocí obslužné rutiny chyb.

Zotavení: *arg*

41596, Chyba socketu

Popis

Úloha: *arg*

Neočekávaná chyba při svázání socketu.

Ref. č. programu *arg*

Doporučené postupy

Přesuňte ukazatel programu do rutiny main a restartujte program.

41597, Chyba socketu

Popis

Úloha: *arg*

Socket již byl svázán s adresou a nelze jej svázat znovu.

Ref. č. programu *arg*

Doporučené postupy

Před pokusem o svázání soketu s novou adresou jej zavřete a znovu vytvořte.

41598, Chyba soketu

Popis

Úloha: *arg*

Neočekávaná chyba při pokusu o aktivaci příjmu žádostí o připojení.

Ref. č. programu *arg*

Doporučené postupy

Přesuňte ukazatel programu do rutiny main a restartujte program.

41599, Chyba soketu

Popis

Úloha: *arg*

Soket již byl svázán s adresou.

Ref. č. programu *arg*

Doporučené postupy

Pomocí instrukce SocketBind určete, na které adrese mají být přijímány příchozí žádosti o připojení.

41600, Chyba soketu

Popis

Úloha: *arg*

Zadaný soket klienta je již použit. Soket klienta nesmí být vytvořen před voláním instrukce SocketAccept.

Ref. č. programu *arg*

Možné příčiny

Instrukce SocketAccept již byla pro dotýčný soket provedena.

Doporučené postupy

Zavřete soket před použitím ve volání instrukce SocketAccept nebo odstraňte vícenásobnou instrukci SocketAccept s tímtež soketem klienta.

41601, Chyba soketu

Popis

Úloha: *arg*

Neočekávaná chyba při příjmu připojení.

Ref. č. programu *arg*

Doporučené postupy

Přesuňte ukazatel programu do rutiny main a restartujte program.

41602, Chyba soketu

Popis

Úloha: *arg*

Neočekávaná chyba při příjmu dat.

Ref. č. programu *arg*

Doporučené postupy

Přesuňte ukazatel programu do rutiny main a restartujte program.

41603, Chyba soketu

Popis

Úloha: *arg*

Soket již byl vytvořen.

Soket lze vytvořit jen jednou a před dalším vytvořením je nutné jej zavřít.

Ref. č. programu *arg*

Doporučené postupy

Použijte jiný soket nebo jej před vytvořením zavřete.

41604, Chyba soketu

Popis

Úloha: *arg*

Soket již přijímá příchozí žádosti o připojení.

Soket lze použít pouze jednou pro příjem příchozích žádostí o připojení.

Ref. č. programu *arg*

Možné příčiny

Vícenásobné použití instrukce SocketListen s tímtež soketem.

Doporučené postupy

Použijte jiný soket nebo jej před opětovným použitím zavřete.

41605, Chyba soketu

Popis

Úloha: *arg*

Soket již není platný.

Ref. č. programu *arg*

Důsledky

Provádění programu bylo okamžitě zastaveno.

Možné příčiny

Použitý soket je již neplatný

Pokračování na další straně

5 Řešení potíží na základě protokolu událostí

5.6 4 xxxx

Pokračování

- 1) Pravděpodobně došlo ke zkopírování *arg* s instrukcí *arg*. Poté byl původní *arg* uzavřen pomocí *arg*. Jestliže použijete zkopírovaný *arg*, setkáte se s tímto problémem.
- 2) Modem, který byl instalován sdíleně, má popis proměnné datového typu socketdev. Proměnná byla použita při vytváření nového soketu. Při přesunu PP na hlavní si proměnná socketdev udrží svoji hodnotu, ale už není platná.

Doporučené postupy

Při zpracovávání dat typu *arg* použijte instrukce soketu. Neprohlašujte ani nepoužívejte proměnné socketdev ve sdíleném modulu.

41606, Chyba soketu

Popis

Úloha: *arg*

Druh soketu je typu datagramového protokolu UDP/IP.

Momentální instrukce *arg* je podporována pouze pro streamový typ protokolu TCP/IP.

Ref. č. programu *arg*

Dusledky

Provádění programu bylo okamžitě zastaveno.

Možné příčiny

Použitý typ soketu je neplatný.

Doporučené postupy

Zjistěte, jak byl soket vytvořen.

41607, Chyba soketu

Popis

Úloha: *arg*

Druh soketu je typu streamového protokolu TCP/IP.

Momentální instrukce *arg* je podporována pouze pro datagramový protokol UDP/IP.

Ref. č. programu *arg*

Dusledky

Provádění programu bylo okamžitě zastaveno.

Možné příčiny

Použitý typ soketu je neplatný.

Doporučené postupy

Zjistěte, jak byl soket vytvořen.

41611, UIMsgBox - Není definována žádná akce uživatele ani programu

Popis

Úloha: *arg*

Pokračování na další straně

310

V instrukci UIMsgBox nebo funkci UIMessageBox není definována

žádná akce uživatele nebo programu.

Nebyl použit žádný z parametrů \Buttons, \BtnArray, \MaxTime, \DIBreak a

\DOBreak.

Ref. č. programu *arg*

Dusledky

Program RAPID bude prováděn v nekonečné smyčce.

Doporučené postupy

Použijte některý z argumentů \Buttons, \BtnArray, \MaxTime, \DIBreak a \DObreak.

Zotavení: *arg*

41612, Hodnota MinValue je vyšší než hodnota MaxValue.

Popis

Úloha: *arg*

Argument \MinValue ve funkci *arg* je větší než \MaxValue.

Ref. č. programu *arg*

Dusledky

Nelze pokračovat v provádění programu.

Doporučené postupy

Změňte program RAPID tak, aby byla hodnota argumentu \MaxValue vyšší než hodnota argumentu \MinValue.

Zotavení: *arg*

41613, Hodnota InitValue nespádá do stanoveného rozsahu

Popis

Úloha: *arg*

Argument \InitValue zadaný ve funkci *arg* nespádá do rozsahu \MaxValue ... \MinValue.

Ref. č. programu *arg*

Dusledky

Nelze pokračovat v provádění programu.

Doporučené postupy

Změňte hodnotu argumentu \InitValue tak, aby spadala do platného rozsahu.

Zotavení: *arg*

41614, Hodnota InitValue není celočíselná

Popis

Úloha: *arg*

Argument \InitValue ve funkci *arg* není celé číslo, jak udává argument \AsInteger.

Ref. č. programu *arg*

Dusledky

Provádění programu nemůže pokračovat.

Doporučené postupy

Změňte hodnotu argumentu \InitValue na celé číslo.

Zotavení: *arg*

41615, Chybný odkaz

Popis

Úloha: *arg*

Datová pozice *arg* není definována.

Ref. č. programu *arg*

Doporučené postupy

Veškeré datové pozice se načítají pomocí funkce *GetNextSym*.

41616, Chybný odkaz

Popis

Úloha: *arg*

ID úlohy *arg* je v systému neznámé.

Ref. č. programu *arg*

Doporučené postupy

Programové úlohy musí být definovány v systémovém parametru a nikoli v programu RAPID. (ID úlohy lze použít jako parametr při deklaraci rutiny).

41617, Příliš vysoká frekvence instrukcí zápisu

Popis

Vysoká frekvence použití instrukcí zápisu uživatelského rozhraní, jako je například instrukce *TPWrite*, způsobila zpomalení provádění programu.

Doporučené postupy

Snižte frekvenci použití instrukcí zápisu uživatelského rozhraní. Při použití velkého počtu po sobě následujících instrukcí zápisu přidejte čekací instrukce, například instrukce *WaitTime*.

41618, Chyba argumentu typu *buttondata*

Popis

Úloha: *arg*

Argument *Buttons* typu *buttondata* má nedovolenou hodnotu.

Je povoleno pouze použití předdefinovaných dat typu *buttondata*.

Ref. č. programu *arg*

Možné příčiny

Hodnota typu *buttondata* musí splňovat následující požadavky:

- musí se jednat o celé číslo
- hodnota musí spadat do předdefinovaného rozsahu

Doporučené postupy

Upravte program.

41619, Chyba argumentu typu *icondata*

Popis

Úloha: *arg*

Argument *Icon* typu *icondata* má nedovolenou hodnotu.

Je povoleno pouze použití předdefinovaných dat typu *icondata*.

Ref. č. programu *arg*

Možné příčiny

Hodnota typu *icondata* musí splňovat následující požadavky:

- musí se jednat o celé číslo
- hodnota musí spadat do předdefinovaného rozsahu.

Doporučené postupy

Upravte program.

41620, Chyba soketu

Popis

Úloha: *arg*

Subsystem hlášení soketu je přetížen.

Ref. č. programu *arg*

Možné příčiny

K tomu dojde, jsou-li sokety vytvářeny a uzavírány velmi často a rychle.

Doporučené postupy

Pokuste se přepsat program tak, aby byly sokety opětovně používány a nikoli uzavírány a poté vytvářeny.

41621, Chyba instrukce *StorePath*

Popis

Úloha: *arg*

Instrukce *arg* je použita s *arg* přepínačem v jedné nebo více úlohách společně s *arg* bez přepínače *arg*.

Ref. č. programu *arg*

Dusledky

Provádění programu bylo okamžitě zastaveno.

Pokračování na další straně

5 Řešení potíží na základě protokolu událostí

5.6 4 xxxx

Pokračování

Možné příčiny

Chyba v programech jazyka RAPID.

Doporučené postupy

Zkontrolujte, zda není použita kombinace instrukcí StorePath a StorePath \KeepSync.

Změňte program.

Než budete pokračovat, musí být ukazatel PP přesunut ve všech úlohách.

41622, Neočekávaná instrukce

Popis

Úloha: *arg*

Instrukci *arg* lze použít pouze mezi instrukcemi *arg* a *arg* (na úrovni cesty pro uložení).

Ref. č. programu *arg*

Dusledky

Provádění programu bylo okamžitě zastaveno.

Možné příčiny

Chyba v programu jazyka RAPID.

Doporučené postupy

Zkontrolujte a opravte program RAPID.

Než budete pokračovat, je nutné přesunout ukazatel PP ve všech úlohách.

41623, Chybné použití *arg*

Popis

Úloha: *arg*

Instrukce *arg* je použita vícenásobně nebo je použita již v režimu synchronizovaného pohybu.

arg pozastaví synchronizované koordinované pohyby.

arg obnoví synchronizované koordinované pohyby.

Ref. č. programu *arg*

Dusledky

Provádění programu bylo okamžitě zastaveno.

Možné příčiny

Chyba v programu jazyka RAPID.

Doporučené postupy

Zkontrolujte a opravte program RAPID.

Než budete pokračovat, je nutné přesunout ukazatel PP ve všech úlohách.

41625, Neočekávaný prvek *arg*

Popis

Úloha: *arg*

Pokračování na další straně

312

Instrukce *arg* je použita ihned po instrukci *arg*, nebo systém není v režimu synchronizovaného pohybu.

Nelze provést změnu na režim nezávislého pohybu.

Ref. č. programu *arg*

Dusledky

Provádění programu bylo okamžitě zastaveno.

Možné příčiny

Chyba v programu jazyka RAPID.

Doporučené postupy

Zkontrolujte a opravte program RAPID.

Než budete pokračovat, je nutné přesunout ukazatel PP ve všech úlohách.

41626, Neočekávaný prvek *arg arg*

Popis

Úloha: *arg*

Instrukce *arg arg* je použita v režimu nezávislého pohybu.

Ref. č. programu *arg*

Dusledky

Provádění programu bylo okamžitě zastaveno.

Možné příčiny

Chyba v programu jazyka RAPID.

Doporučené postupy

Zkontrolujte a opravte program RAPID.

Než budete pokračovat, je nutné přesunout ukazatel PP ve všech úlohách.

41627, Chybné použití *arg*

Popis

Úloha: Použití *arg*

arg na úrovni cesty pro uložení, přičemž systém nebyl před *arg* v režimu synchronizovaného pohybu.

Ref. č. programu *arg*

Dusledky

Provádění programu bylo okamžitě zastaveno.

Možné příčiny

Chyba v programu jazyka RAPID.

Doporučené postupy

Zkontrolujte a opravte program RAPID.

Než budete pokračovat, je nutné přesunout ukazatel PP ve všech úlohách.

41630, Nezabezpečená synchronizace

Popis

Úloha: *arg*

Pro dosažení zabezpečené funkce synchronizace byl měla být proměnná *arg* použita pouze jednou, nikoli v několika instrukcích *arg* nebo *arg*.

Ref. č. programu *arg*

Dusledky

Programové úlohy/pohyby nemusí být vždy synchronizovány.

Možné příčiny

Použití *arg* vícekrát v tomtéž programu.

Doporučené postupy

Zkontrolujte a opravte program RAPID.

41631, Chyba v instrukci

Popis

Úloha: *arg*

Program se nachází ve fázi provádění rutiny EVENT. Provedení aktuální instrukce v rutině EVENT se stojanem *arg* není povoleno.

Ref. č. programu *arg*

Doporučené postupy

Odeberte instrukci.

41632, Argument neexistuje

Popis

Úloha: *arg*

Pouze TP_LATEST je podporován v instrukci TPSHOW.

Ref. č. programu *arg*

Dusledky

Při použití jiného argumentu než TP_LATEST se nic nestane.

Doporučené postupy

Odeberte instrukci.

41633, Lze použít pouze v obslužné rutině odvolání

Popis

Úloha: *arg*

Instrukci *arg* lze použít pouze v obslužné rutině UNDO.

Ref. č. programu *arg*

Dusledky

Provádění programu bude zastaveno.

Doporučené postupy

Použijte jinou instrukci anebo přesuňte tuto instrukci do obslužné rutiny UNDO.

41634, Neznámý název úlohy

Popis

Úloha: *arg*

Úloha s názvem *arg* v systému neexistuje.

Ref. č. programu *arg*

Dusledky

Tuto instrukci není možné provést s názvem úlohy, který v systému neexistuje.

Možné příčiny

1. Programová úloha není definována v systémových parametrech.
2. Název úlohy je zapsán s chybami.

Doporučené postupy

Zotavení: *arg*

41635, Neočekávaná instrukce SyncMoveOff

Popis

Úloha: *arg*

Neočekávaný výskyt instrukce SyncMoveOff (SyncID *arg*).
Systém již pracuje v nesynchronizovaném režimu.

Ref. č. programu *arg*

Možné příčiny

Tuto chybu způsobuje použití seznamů úloh, které nejsou globální.

Doporučené postupy

Odeberte instrukci SyncMoveOff. Za každou instrukcí SyncMoveOn musí následovat instrukce SyncMoveOff.
Zkontrolujte seznamy úloh.

41636, Neočekávaná instrukce SyncMoveOff

Popis

Úloha: *arg*

Neočekávaná instrukce SyncMoveOff (SyncID *arg*) v úloze není obsažena v synchronizované skupině..

Ref. č. programu *arg*

Možné příčiny

Tuto chybu může způsobit použití seznamů úloh, které nejsou globální.

Pokračování na další straně

5 Řešení potíží na základě protokolu událostí

5.6 4 xxxx

Pokračování

Doporučené postupy

Odeberte instrukci SyncMoveOff. Za každou instrukcí SyncMoveOn musí následovat jedna instrukce SyncMoveOff. Zkontrolujte seznamy úloh.

41637, Úloha již není aktivní na panelu výběru úloh.

Popis

Úloha: *arg*

Úloha *arg* již není aktivní na panelu výběru úloh.

Úloha *arg* byla aktivní v panelu výběru úloh při spuštění z rutiny Main.

Proto nelze předat tuto instrukci *arg*.

Ref. č. programu *arg*

Dusledky

Provádění programu se okamžitě zastaví.

Možné příčiny

Úloha *arg* byla deaktivována v panelu výběru úloh.

Doporučené postupy

- 1) Aktivujte úlohu *arg* v panelu výběru úloh.
 - 2) Chcete-li trvale přeskočit úlohu *arg* po zbytek tohoto cyklu, spusťte obslužnou rutinu SkipTaskExec.
- Poté restartujte instrukci *arg*.

41638, Nedovolená aktivace úlohy

Popis

Úloha: *arg*

Úloha *arg* je aktivní na panelu výběru úloh. Tato úloha nebyla aktivní na panelu výběru úloh při spuštění z rutiny Main. Nelze přidat úlohu do panelu výběru úloh po spuštění z rutiny Main. Ref. č. programu *arg*

Dusledky

Provádění programu bylo okamžitě zastaveno.

Možné příčiny

- 1) Úloha *arg* nebyla aktivní při spuštění z rutiny Main.
- 2) Deaktivace úlohy *arg* obslužnou rutinou *arg*, ale bez deaktivace úlohy v panelu výběru úloh.
- 3) Aktivace úlohy *arg*, která byla předtím deaktivovaná v panelu výběru úloh a deaktivovaná obslužnou rutinou *arg*.

Doporučené postupy

Přesunutím ukazatele PP na rutinu Main proveďte reset úloh použitých při spuštění z rutiny Main. Poté použijte panel výběru úloh k výběru úloh, které chcete provést.

Pokračování na další straně

41640, Varování o přesunutí ukazatele PP

Popis

Úloha: *arg*

Přesunutí ukazatele programu, je-li uložena cesta, může způsobit problémy, bude-li ukazatel přesunut na místo po obnovení cesty.

Dusledky

Cesta může nechtěně zůstat v uloženém stavu.

Možné příčiny

Program byl zastaven s uloženou cestou. Poté došlo k přesunutí ukazatele PP v rámci programu.

Doporučené postupy

Je-li to třeba, přesuňte ukazatel PP na instrukci RestoPath, aby nedošlo k vynechání obnovení cesty.

41641, Varování o přesunutí ukazatele PP

Popis

Úloha: *arg*

Přesunutí ukazatele programu, je-li aktivní zastavení pohybu, může způsobit problémy, bude-li ukazatel přesunut na místo po deaktivaci zastavení pohybu.

Dusledky

Restartování pohybu může být zablokováno.

Provádění programu se může na pohybové instrukci zastavit.

Možné příčiny

Program byl zastaven s aktivním zastavením pohybu. Poté došlo k přesunutí ukazatele PP v rámci programu.

Doporučené postupy

Zajistěte, aby nebyla přeskočena deaktivace zastavení pohybu.

41642, Chyba v argumentech

Popis

Úloha: *arg*

Argument *arg* je mimo rozsah.

Ref. č. programu *arg*

Doporučené postupy

arg musí být > 0, když *arg* = 0.

41643, Chyba v argumentech

Popis

Úloha: *arg*

Argument *arg* je mimo rozsah.

Ref. č. programu *arg*

Doporučené postupy

arg musí být celočíselný, když *arg* <

41644, Chyba v argumentech

Popis

Úloha: *arg*

Argument *arg* je mimo rozsah.

Ref. č. programu *arg*

Doporučené postupy

arg musí být větší nebo roven 0.

41645, Program byl pozastaven z jazyka RAPID

Popis

Úloha: *arg*

Program a pohyby byly pozastaveny funkcí zastavení systému jazyka RAPID.

Ref. č. programu *arg*

Dusledky

Kvůli naprogramované funkci zastavení systému jazyka RAPID byly pozastaveny provádění programu i pohyby. Problém, který způsobil pozastavení, je pravděpodobně uveden v jiném protokolu.

Doporučené postupy

Zjistěte, proč se program pozastavil (možná nahlédněte do jiných protokolů), opravte problém a restartujte program.

41646, Program byl zablokován z jazyka RAPID

Popis

Úloha: *arg*

Program a pohyby byly zastaveny a zablokovány funkcí zastavení systému RAPID Block jazyka RAPID.

Ref. č. programu *arg*

Dusledky

Kvůli naprogramované funkci zastavení systému RAPID Block jazyka RAPID byly zastaveny provádění i pohyby. Problém, který způsobil zastavení, je pravděpodobně uveden v jiném protokolu.

Pokud robot provádí kruhový pohyb, je třeba jej před restartováním programu přesunout na začátek kruhového pohybu.

Doporučené postupy

Zjistěte, proč byl program zablokován (možná nahlédněte do jiných protokolů), opravte problém a před restartováním programu přesuňte ukazatel programu ve všech pohybových úlohách.

41647, Program byl zastaven z jazyka RAPID

Popis

Úloha: *arg*

Program a pohyby byly zastaveny funkcí System Halt jazyka RAPID.

Ref. č. programu *arg*

Dusledky

Kvůli naprogramované funkci System Halt jazyka RAPID byly zastaveny provádění i pohyby. Problém, který způsobil zastavení, je pravděpodobně uveden v jiném protokolu.

Doporučené postupy

Zjistěte, proč byl program pozastaven (možná nahlédněte do jiných protokolů), opravte problém a před restartováním programu zapněte motory.

41648, Chyba při provádění

Popis

Úloha: *arg*

Není povoleno měnit běhový režim z dopředného na zpětný, ze souvislého na krokový ani naopak.

Ref. č. programu *arg*

Doporučené postupy

Vyberte původní běhový režim a pokračujte v provádění programu.

41649, Nesprávná chybová zpráva

Popis

Úloha: *arg*

Nejméně jeden z argumentů instrukce *arg* překročil omezení popsaná v příručce.

Ref. č. programu *arg*

Možné příčiny

Argumenty instrukce *arg* obsahují omezení jak na délku jednotlivých argumentů, tak na celkový počet znaků použitých v instrukci. Tato omezení jsou popsána v příručce.

Doporučené postupy

Podle informací v příručce opravte argumenty.

41650, Úloha již byla zastavena jinou úlohou

Popis

Úloha bez pohybu *arg* provedla instrukci StopMove. Žádná akce zastavení však nebyla provedena, neboť pohybová úloha *arg* již byla zastavena úlohou *arg*.

Ref. č. programu *arg*

Pokračování na další straně

5 Řešení potíží na základě protokolu událostí

5.6 4 xxxx

Pokračování

Dusledky

Je třeba spustit tuto pohybovou úlohu pomocí instrukce StartMove z úlohy, která ji zastavila, nebo je třeba v této úloze použít instrukci StartMove s přepínačem \AllMotionTasks.

41651, Ignorovány akce StartMove pro úlohu

Popis

Úloha bez pohybu *arg* provedla instrukci StartMove. Pohybová úloha *arg* však nebyla spuštěna.

Ref. č. programu *arg*

Dusledky

Nelze provést žádné pohyby, pokud byla pohybová úloha zastavena jinou úlohou bez pohybu.

Možné příčiny

1. Pohybová úloha nebyla zastavena.
2. Pohybová úloha byla zastavena jinou úlohou bez pohybu *arg*.

Tentokrát byla příčina *arg*.

Doporučené postupy

Chcete-li instrukcí StartMove zahájit pohyb, který byl zastaven jinou úlohou bez pohybu, použijte přepínač \AllMotionTasks.

41652, Vynucená akce StartMove

Popis

Úloha bez pohybu *arg* provedla instrukci StartMove. Tato instrukce zjistila, že pohybová úloha *arg* byla touto úlohou zastavena. Tato pohybová úloha bude spuštěna, aby se zamezilo nevysvětlitelným zastaveným pohybům.

Ref. č. programu *arg*

Možné příčiny

1. Pohybová úloha byla zastavena instrukcí StopMove s přepínačem \AllMotionTasks, ale bez tohoto přepínače v instrukci StartMove.
2. Instrukce StopMove byla provedena v synchronizovaném režimu a instrukce StartMove v nezávislém režimu.

41653, Chyba argumentu CalcJointT

Popis

Úloha: *arg*

Není možné provést funkci CalcJointT s argumentem \UseCurWObjPos, pokud je koordinovaný pracovní objekt, kterým pohybuje jiná mechanická jednotka, umístěn ve stejné úloze, jako robot TCP nebo pokud není pracovním objektem pohybováno vůbec.

Ref. č. programu *arg*

Pokračování na další straně

316

Doporučené postupy

Odstraňte argument \UseCurWObjPos, aby mohla být instrukce CalcJointT provedena na základě dat obsažených výlučně v programu RAPID.

41654, Chyba při provádění CalcJointT

Popis

Úloha: *arg*

Nebylo možné provést funkci CalcJointT s argumentem \UseCurWObjPos, protože mechanická jednotka *arg* se v okamžiku provedení instrukce CalcJointT pohybovala.

Ref. č. programu *arg*

Doporučené postupy

Funkce CalcJointT s argumentem \UseCurWObjPos může být bezchybně provedena pouze tehdy, pokud je koordinovaný pracovní objekt, kterým pohybuje jiná úloha, v daném okamžiku nehybný.

Zotavení: *arg*

41655, Argument není pohybová úloha

Popis

Úloha: *arg*

Funkce/instrukce *arg* byla použita s argumentem, který odkazuje na jinou úlohu, *arg*. Tato úloha však není pohybová (neřídí mechanickou jednotku), a proto ji nelze použít.

Ref. č. programu *arg*

Možné příčiny

Funkce *arg* s argumentem \TaskRef nebo \TaskName lze bezchybně použít, pouze pokud argumenty odkazují na pohybovou úlohu.

Doporučené postupy

Změňte argument \TaskRef nebo \TaskName nebo jej odstraňte a restartujte provádění programu.

Zotavení: *arg*

41656, Nedovolená hodnota

Popis

Úloha: *arg*

Nepřípustná hodnota v argumentu *arg*.

Ref. č. programu *arg*

Doporučené postupy

Zkontrolujte a změňte hodnotu. Musí být mezi *arg* a *arg*.

41657, Chyba přístupu k souboru

Popis

Úloha: *arg*

Nelze získat přístup k souboru/zařízení *arg*.

Ref. č. programu *arg*

Možné příčiny

- Cesta nebo název souboru jsou nesprávné.
- Byl překročen maximální počet současně otevřených souborů.
- Disk je plný.
- Funkce nepodporuje kontrolu vybraného zařízení.

Doporučené postupy

- Zkontrolujte cestu a název souboru.
- Zkontrolujte volné místo na disku.

Zotavení: *arg*

41658, Programová úloha je ve stavu StopMove

Popis

Úloha: *arg*

V této pohybové úloze nebudou provedeny žádné pohyby, neboť úloha je nyní ve stavu StopMove, nastaveném některou úlohou bez pohybu.

Dusledky

Není možné zahájit jakékoli pohyby.

Možné příčiny

Některé úlohy bez pohybu, spojené s touto pohybovou úlohou, přepnuly tuto úlohu do stavu StopMove.

Doporučené postupy

Chcete-li provést pohyby v této pohybové úloze, stav StopMove musí být resetován příslušnou úlohou bez pohybu pomocí jedné z následujících akcí:

- 1) Provedením instrukce StartMove
- 2) Spuštěním úlohy bez pohybu z rutiny Main
 - a) Vypnutím, jde-li o semistatickou úlohu bez pohybu
 - b) Provedením instalačního spuštění, jde-li o statickou úlohu bez pohybu
 - c) Nastavením ukazatele PP do rutiny Main, jde-li o normální úlohu bez pohybu

41660, Nedostatek volného místa pro nové zobrazení

Popis

Úloha: *arg*

Byl překročen maximální počet zobrazení.

Na jednotce FlexPendant již není místo pro nové zobrazení.

Ref. č. programu *arg*

Dusledky

Zobrazení nebude spuštěno.

Možné příčiny

Příliš mnoho otevřených zobrazení.

Doporučené postupy

Zavřete některé zobrazení a opakujte akci.

Zotavení: *arg*

41661, Sestavení nebylo nalezeno

Popis

Úloha: *arg*

- 1) Sestavení nebylo nalezeno, nebo neexistuje.
- 2) Chybí doplněk FlexPendant Interface.

Stav *arg*.

Ref. č. programu *arg*

Dusledky

Zobrazení nebude spuštěno.

Možné příčiny

- 1) Sestavení *arg* nebylo nalezeno.
- 2) Obraz systému neobsahuje požadovaný doplněk FlexPendant Interface.

Doporučené postupy

- 1) Zkontrolujte vstupní parametry. Ověřte, že moduly byly správně načteny do řadiče robota.
- 2) Ověřte, že je použit doplněk FlexPendant Interface.

Zotavení: *arg*

41662, Sestavení nelze načíst

Popis

Úloha: *arg*

Sestavení bylo nalezeno, ale nelze je načíst.

Stav *arg*.

Ref. č. programu *arg*

Dusledky

Zobrazení nebude spuštěno.

Doporučené postupy

Ujistěte se, že načtené moduly jsou spustitelné v prostředí FlexPendant.

Zotavení: *arg*

41663, Nelze vytvořit instanci

Popis

Úloha: *arg*

Pokračování na další straně

5 Řešení potíží na základě protokolu událostí

5.6 4 xxxx

Pokračování

Sestavení existuje, ale nelze vytvořit žádnou novou instanci.

Stav *arg*.

Ref. č. programu *arg*

Dusledky

Zobrazení nebude spuštěno.

Doporučené postupy

Ujistěte se, že načtené moduly jsou spustitelné v prostředí FlexPendant.

Zotavení: *arg*

41664, Název typu není pro toto sestavení platný

Popis

Úloha: *arg*

Vstupní parametr *arg* není platný. Název typu neodpovídá sestavení.

Stav *arg*.

Ref. č. programu *arg*

Dusledky

Zobrazení nebude spuštěno.

Doporučené postupy

Zkontrolujte vstupní parametry.

Zotavení: *arg*

41665, *arg* neodpovídá načítanému sestavení

Popis

Úloha: *arg*

Typ nebo název sestavení neodpovídá použitému *arg*.

Stav *arg*.

Ref. č. programu *arg*

Dusledky

Zobrazení nebude spuštěno.

Možné příčiny

Použití *arg* bez předchozího nastavení na 0.

Doporučené postupy

Nastavte *arg* na 0 před prvním použitím.

Zotavení: *arg*

41666, Nezotavitelná chyba UIShow

Popis

Úloha: *arg*

Byl přijat neznámý kód chyby *arg*.

Ref. č. programu *arg*

Dusledky

Provádění programu bylo okamžitě zastaveno.

Pokračování na další straně

318

Doporučené postupy

Oznamte tento problém společnosti ABB Robotics.

41667, Závažná chyba rozhraní

Popis

Úloha: *arg*

Instrukce nebo funkce je použita s přepínačem *arg* a bez nepovinného argumentu *arg*.

Ref. č. programu *arg*

Dusledky

Provádění programu bylo okamžitě zastaveno.

Možné příčiny

Byla použita nepřipustná kombinace nepovinných argumentů a přepínačů.

Doporučené postupy

Opravte program RAPID.

41670, Jako argument nelze použít celé pole

Popis

Úloha: *arg*

Argument *arg* je jakéhokoli datového typu a proto je možné jej zkontrolovat až za běhu.

Celé pole není možné použít jako argument, i když jde o pole správného datového typu.

Ref. č. programu *arg*

Dusledky

Provádění programu bylo okamžitě zastaveno.

Doporučené postupy

Nahradte pole platným argumentem.

41671, Příliš vysoká rychlost sběru dat

Popis

Úloha: *arg*

Zadaná rychlost sběru dat je pro systém robota příliš vysoká.

Ref. č. programu *arg*

Dusledky

Systém může být přetížen.

Doporučené postupy

Změňte argument `\PollRate` instrukce `WaitUntil` na hodnotu větší nebo rovnou

0,01 s.

41672, Neplatná kombinace

Popis

Úloha: *arg*

Neplatná kombinace parametrů v instrukci Trigg

Ref. č. programu: *arg*

Doporučené postupy

Buď spusťte instrukci Trigg bez možnosti \Time nebo použijte instrukci TriggRampAO s možností \Time parametru ramplength.

41673, Index mimo meze

Popis

Úloha: *arg*

Index pro konfigurační instanci se nachází mimo meze.

Program Ref: *arg*

Doporučené postupy

Zkontrolujte a opravte program RAPID.

Zotavení: *arg*

41674, Hodnota mimo meze

Popis

Úloha: *arg*

Parametr *arg* není v rozsahu 0 až 100.

Ref. č. programu: *arg*

Doporučené postupy

Zkontrolujte a opravte program RAPID.

Zotavení: *arg*

41675, Není celé číslo

Popis

Úloha: *arg*

Hodnota *arg* není celočíselná

Ref. č. programu: *arg*

Doporučené postupy

Zkontrolujte program RAPID nebo použijte obslužnou rutinu ERROR.

Zotavení: *arg*

41676, Chyba přístupu k zařízení

Popis

Úloha: *arg*

Nelze otevřít soubor nebo sériový kanál. '*arg*' neexistuje.

Ref. č. programu: *arg*

Doporučené postupy

Zkontrolujte název souboru nebo sériového kanálu.

Zotavení: *arg*

41677, Chyba přístupu k zařízení

Popis

Úloha: *arg*

Nelze zapisovat do souboru: *arg*. Disk je zaplněn.

Ref. č. programu: *arg*

Doporučené postupy

Ověřte, zda je na disku dostatek volného místa.

Zotavení: *arg*

41678, Chyba přístupu k zařízení

Popis

Úloha: *arg*

Nelze zapisovat do souboru: *arg*. Soubor je chráněn proti zápisu.

Ref. č. programu: *arg*

Doporučené postupy

Odeberte ochranu proti zápisu u souboru nebo vyberte jiný název souboru.

Zotavení: *arg*

41679, Chyba přístupu k zařízení

Popis

Úloha: *arg*

Byl překročen maximální počet současně otevřených souborů.

Ref. č. programu: *arg*

Doporučené postupy

Zavřete některá V/V zařízení a opakujte akci.

Zotavení: *arg*

41680, Příliš dlouhý řetězec

Popis

Úloha: *arg*

Řetězec *arg* překročil maximální povolený počet znaků pro modul.

Ref. č. programu: *arg*

Doporučené postupy

Změňte řetězec názvu modulu.

Zotavení: *arg*

41682, Příliš mnoho přihlášení k odběru z V/V

Popis

Úloha: *arg*

Pokračování na další straně

5 Řešení potíží na základě protokolu událostí

5.6 4 xxxx

Pokračování

Byl překročen počet současných přihlášení k odběru událostí signálu.

Ref. č. programu: *arg*

Doporučené postupy

Odeberte některá přihlášení k odběru signálu nebo změňte čas události

(např. případně ISignalXX nebo TriggIO).

41683, Chyba argumentu

Popis

Úloha: *arg*

Při hledání nepojmenovaného parametru musí být zadán argument *arg*.

Ref. č. programu: *arg*

Doporučené postupy

Přidejte parametr *arg* do instrukce.

41684, Chybná hodnota

Popis

Úloha: *arg*

Argument *arg* se nachází mimo rozsah hodnot typu unsigned long.

Ref. č. programu: *arg*

Možné příčiny

Hodnota je příliš velká.

Doporučené postupy

Použijte menší hodnotu argumentu *arg*.

41685, Neplatná hodnota

Popis

Úloha: *arg*

Je použita chybná kombinace přepínače a hodnoty.

Signál může mít hodnoty v následujícím rozsahu:

Min.: *arg*

Max.: *arg*

Použitý přepínač a hodnota: *arg*

Ref. č. programu *arg*

Dusledky

Provádění programu bylo okamžitě zastaveno.

Možné příčiny

Byla použita nesprávná hodnota nebo nesprávný přepínač.

Doporučené postupy

Změňte použitou hodnotu nebo argument typu přepínač.

Pokračování na další straně

320

41687, Chyba otevření souboru

Popis

Úloha: *arg*

Nelze otevřít *arg*

Ref. č. programu *arg*

arg

Při otvírání souboru došlo k neznámé chybě.

Možné příčiny

- Pokud byl soubor umístěn na disku USB, zkontrolujte, zda nebyl disk odebrán, nebo zda nemá v kořenovém adresáři příliš mnoho souborů.

- Zkontrolujte, zda dotyčný soubor není adresář

Doporučené postupy

Přečtěte si část Možné příčiny.

Zotavení: *arg*

41688, Neplatný argument

Popis

Úloha: *arg*

Parametr *arg* je definován jako PERS.

Ref. č. programu: *arg*

Dusledky

Provádění programu bylo okamžitě zastaveno.

Možné příčiny

Použití proměnné PERS v argumentu *arg* instrukce *arg*.

Doporučené postupy

Nahraďte proměnnou PERS platným argumentem.

41690, Chybný parametr

Popis

Úloha: *arg*

Argument *arg* je typu *arg* a jeho použití není platné.

Ref. č. programu *arg*

Dusledky

Provádění programu bylo okamžitě zastaveno.

Doporučené postupy

Zkontrolujte typ *dat*. Nelze použít nehodnotový datový typ, semihodnotový typ ani typ *motsetdata*.

41691, Chyba RMQ - Neplatný název klienta

Popis

Úloha: *arg*

Název *arg* nebyl nalezen. Nejedná se o platný název klienta RMQ.

Ref. č. programu *arg*

Možné příčiny

Je použit neplatný název.

Doporučené postupy

Změňte název, který má být vyhledán.

Zotavení: *arg*

41692, Chyba RMQ - Neplatný slot

Popis

Úloha: *arg*

Použitý *arg* je neplatný.

Ref. č. programu *arg*

Dusledky

Komunikace s klientem s aktuální hodnotou *arg* již není možná.

Možné příčiny

- 1) Hodnota *arg* nebyla inicializována.
- 2) Cílový slot již není platný. Může k tomu dojít v případě, že vzdálený klient se odpojil od řadiče.
- 3) Po výpadku napájení byla restartována instrukce RMQSendWait. Při restartu této instrukce je hodnota *arg* nastavena na 0.

Doporučené postupy

Zotavení: *arg*

41693, Chyba RMQ - Překročena maximální velikost zprávy

Popis

Úloha: *arg*

Velikost dat v *arg* překračuje maximální hodnotu.

Ref. č. programu *arg*

Dusledky

Zpráva nebude odeslána.

Možné příčiny

Došlo k pokusu odeslat zprávu větší než *arg*. Kvůli omezení RMQ nelze tak velké zprávy odesílat.

Doporučené postupy

Odesílejte menší zprávy.

Zotavení: *arg*

41694, Chyba RMQ - Neidentické datové typy

Popis

Úloha: *arg*

Datový typ ve zprávě *rmqmessage* je typu *arg* a datový typ v argumentu *Data* je typu *arg*.

Ref. č. programu *arg*.

Dusledky

Nelze načíst žádná data.

Možné příčiny

- 1) Datový typ ve zprávě *rmqmessage* je typu *arg* a datový typ použitý v argumentu *Data* je typu *arg*.
- 2) Mají-li datové typy stejné názvy, může se lišit struktura dat.

Doporučené postupy

- 1) V argumentu *Data* použijte datový typ *arg*.
- 2) Zkontrolujte, zda jsou datové typy v kódu odesílatele i příjemce definovány stejně.

Zotavení: *arg*

41695, Chyba RMQ - Nestejné dimenze dat

Popis

Úloha: *arg*

Data jsou stejného typu, ale dimenze ve zprávě a v parametru použitým v argumentu *argse* liší.

Ref. č. programu *arg*

Dusledky

Data nelze kopírovat.

Doporučené postupy

V argumentu *arg* použijte parametr se stejnou dimenzí jako v datech ve zprávě.

Zotavení: *arg*

41696, Chyba RMQ - Neplatné použití instrukce

Popis

Úloha: *arg*

Instrukce *arg* je podporována pouze na úrovni rutiny TRAP.

Ref. č. programu *arg*

Dusledky

Provádění programu bylo okamžitě zastaveno.

Možné příčiny

Instrukce *arg* je buď na prováděcí úrovni uživatele, nebo na normální prováděcí úrovni.

Doporučené postupy

Odeberte instrukci nebo ji přesuňte do rutiny TRAP.

Pokračování na další straně

5 Řešení potíží na základě protokolu událostí

5.6 4 xxxx

Pokračování

41697, Chyba RMQ - Není konfigurovaná žádná fronta RMQ

Popis

Úloha: *arg*

Pro úlohu *arg* není konfigurována žádná fronta RMQ

Ref. č. programu *arg*

Dusledky

Provádění programu bylo okamžitě zastaveno.

Možné příčiny

Pro frontu zpráv RAPID nebyla přidána žádná konfigurace.

Doporučené postupy

Přidejte konfiguraci pro frontu zpráv RAPID.

41698, Chyba RMQ - Chybné použití instrukce

Popis

Úloha: *arg*

Instrukce *arg* může být použita pouze na normální úrovni, nikoli v rutině TRAP nebo v obslužné rutině.

Ref. č. programu *arg*

Dusledky

Provádění programu bylo okamžitě zastaveno.

Možné příčiny

Instrukce *arg* je použita na nesprávné úrovni.

Doporučené postupy

Použijte instrukci na normální úrovni.

41699, Chyba RMQ - Překročena maximální velikost zprávy

Popis

Úloha: *arg*

Velikost dat v *arg* překračuje maximální hodnotu.

Ref. č. programu *arg*

Dusledky

Zpráva nebude odeslána.

Možné příčiny

Došlo k pokusu odeslat zprávu větší, než je přípustné. Klient příjemce není konfigurován pro přijímání zpráv o velikosti odeslané zprávy.

Doporučené postupy

Změňte velikost RMQ pro příjemce, nebo pošlete menší zprávy.

Zotavení: *arg*

41700, Chyba RMQ – Nastavení přerušení se nezdařilo

Popis

Úloha: *arg*

Pro stejný datový typ v instrukci *arg* nelze použít dvě různé identity přerušení. Každý datový typ vyžaduje jedinečnou identitu přerušení a rutinu TRAP.

Ref. č. programu *arg*

Dusledky

Provádění programu bylo okamžitě zastaveno.

Možné příčiny

Stejný datový typ je použit ve dvou instrukcích *arg* se dvěma různými identitami přerušení.

Doporučené postupy

Pro každý datový typ je vyžadována jedinečná identita přerušení, pokud pro specifický datový typ požadujete a povolíte přerušení.

41701, Chyba RMQ - Žádná zpráva k vyzvednutí

Popis

Úloha: *arg*

Instrukce *arg* selhala. Nebyla k dispozici žádná zpráva k vyzvednutí.

Ref. č. programu *arg*

Dusledky

Nebyla vyzvednuta žádná zpráva.

Možné příčiny

- 1) Může k tomu dojít, pokud dojde mezi spuštěním rutiny TRAP a provedením instrukce *arg* k výpadku napájení.
- 2) Při vícenásobném použití *arg* v rutině TRAP.
- 3) Při použití *arg* v rutině TRAP, jež nevede k žádným novým zprávám v RMQ.

Doporučené postupy

Zotavení: *arg*

41702, Chyba RMQ - Neplatnost *arg*

Popis

Úloha: *arg*

Použití neplatných dat v argumentu *arg*.

Ref. č. programu *arg*

Dusledky

Provádění programu bylo okamžitě zastaveno.

Pokračování na další straně

Možné příčiny

Použití proměnné *arg*, která neobsahuje žádná platná data.
Proměnná byla pouze inicializována. Proměnné nebyla přiřazena žádná platná data.

Doporučené postupy

Zkontrolujte program RAPID.

41703, Chyba RMQ – Data nelze zkopírovat

Popis

Úloha: *arg*

Typ dat *arg* překračuje maximální velikost podporovanou pro frontu RMQ konfigurovanou pro úlohu *arg*.

Ref. č. programu *arg*

Dusledky

Nebyly přijaty žádné zprávy.

Možné příčiny

Fronta RMQ přijímající úlohy není konfigurována pro velikost dat, která byla odeslána. Odesílající klient odeslal data, jejichž velikost je větší, než může fronta RMQ pro úlohu *arg* přijmout.

Doporučené postupy

Zvětšete velikost RMQ pro úlohu *arg*.

Nebo pošlete menší data.

Zotavení: *arg*

41704, Chyba RMQ - Zaplněná fronta

Popis

Úloha: *arg*

Klient s názvem *arg* není schopen přijímat další zprávy.

Ref. č. programu *arg*

Dusledky

Odeslaná zpráva bude zahozena.

Možné příčiny

Klient nepřijímá zprávy tak rychle, jak je odesílatel odesílá. Při použití instrukce *arg* může být nezbytná čekací doba mezi jednotlivými instrukcemi *arg*.

Doporučené postupy

Klient by měl zprávy přijímat, aby uvolnil místo pro nové.

Popřípadě by měl odesílatel omezit počet odesílaných zpráv.

Zotavení: *arg*

41705, Chyba RMQ - Vypršela maximální časová prodleva

Popis

Úloha: *arg*

Naprogramovaná doba čekání uplynula.

Ref. č. programu *arg*

Dusledky

Není zaručeno, že klient zprávu obdržel.

Možné příčiny

1) Klient, který měl zprávu přijmout, nechce přijímat data tohoto typu. Zpráva byla odstraněna.

2) Klient zprávu přijal a v odpovědi odeslal datový typ, který neodpovídá typu dat použitému v argumentu *arg* instrukce *arg*.

3) Klient zprávu přijal. Odpověď se však zdržela, a proto vypršel časový limit pro instrukci *arg*.

Doporučené postupy

1) Zkontrolujte program klienta.

2) Prodlužte dobu čekání pro instrukci *arg*.

Zotavení: *arg*

41706, Chyba RMQ - Vypršela maximální časová prodleva

Popis

Úloha: *arg*

Naprogramovaná doba čekání uplynula.

Ref. č. programu *arg*

Dusledky

Nebyly přijaty žádné zprávy.

Možné příčiny

Vypršel časový limit pro instrukci *arg*.

Doporučené postupy

Prodlužte čekací dobu pro instrukci *arg*.

Zotavení: *arg*

41707, Chyba RMQ – Instrukce v aktuálním režimu neplatná

Popis

Úloha: *arg*

arg je povoleno pouze v případě, že RMQ je konfigurováno v režimu *arg*.

Ref. č. programu: *arg*

Dusledky

Provádění programu se okamžitě zastaví.

Možné příčiny

RMQ je konfigurováno v režimu *arg*

Doporučené postupy

Změňte konfiguraci fronty zpráv RAPID v režimu *arg* to *arg* nebo použijte instrukci, která je povolena v aktuálním režimu.

Pokračování na další straně

5 Řešení potíží na základě protokolu událostí

5.6 4 xxxx

Pokračování

41708, Chyba RMQ – Neplatná zpráva

Popis

Úloha: *arg*

Přijatá zpráva RMQ je neplatná.

Ref. č. programu: *arg*

Dusledky

Přijatá zpráva RMQ byla vyřazena.

Možné příčiny

Přijatá zpráva RMQ má poškozené záhlaví nebo datovou část.

Doporučené postupy

Zotavení: *arg*

41711, Hodnota není v procentech

Popis

Úloha: *arg*

Hodnota argumentu *arg* není platným procentem.

Ref. č. programu: *arg*

Doporučené postupy

Zkontrolujte, zda se hodnota nachází v rozmezí 0 až 100.

41712, Chyba argumentu

Popis

Úloha: *arg*

Byl definován objekt Tooldata *arg*, není však již v systému k dispozici.

Ref. č. programu *arg*

Možné příčiny

Objekt Tooldata byl možná definován v modulu, který již není v systému k dispozici.

41713, Chyba argumentu

Popis

Úloha: *arg*

Byl definován objekt Wobjdata *arg*, není však již v systému k dispozici.

Ref. č. programu *arg*

Dusledky

Objekt Wobjdata byl možná definován v modulu, který již není v systému k dispozici.

41714, Příliš mnoho chybových událostí

Popis

Provádění úlohy *arg* bylo zastaveno. Fronta obsahuje příliš mnoho nezpracovaných chybových událostí. Systém může chybové události zpracovávat pouze jednu po druhé.

Dusledky

Systém přejde do zablokovaného stavu a před jeho novým spuštěním bude nutné přesunout ukazatel programu na stanovenou pozici.

Možné příčiny

Při zpracování chyby procesu došlo k výpadku napájení nebo restartu řadiče.

Doporučené postupy

Během zpracování chyby procesu nikdy neprovádějte restart řadiče. Potřebujete-li provést start, vždy nejprve přesuňte PP ve všech úlohách do rutiny Main a vynulujte tak chybu procesu.

41715, Neplatný směr

Popis

Úloha: *arg*

Argument *arg* musí mít hodnotu CSS_X, CSS_Y, CSS_Z, CSS_XY, CSS_XZ, CSS_YZ, CSS_XYZ, CSS_XYRZ.

Ref. č. programu: *arg*

Doporučené postupy

Zkontrolujte hodnotu argumentu *arg*

41716, Neplatný směr posunu

Popis

Úloha: *arg*

Argument *arg* musí mít některou z hodnot

CSS_POSX, CSS_NEGX, CSS_POSY, CSS_NEGY, CSS_POSZ, CSS_NEGZ

Ref. č. programu: *arg*

Doporučené postupy

Zkontrolujte hodnotu argumentu *arg*

41717, Příliš nízká hodnota

Popis

Úloha: *arg*

Hodnota argumentu *arg* je příliš nízká.

Ref. č. programu *arg*

Doporučené postupy

Zvyšte hodnotu argumentu *arg*

Pokračování na další straně

324

Návod k použití - Řešení problémů, IRC5
3HAC020738-014 Revize: T

41718, Neplatné dimenze

Popis

Úloha: *arg*

Dimenze *arg* u hledaného symbolu je nekompatibilní s dimenzí *arg* v argumentu.

Ref. č. programu: *arg*.

Dimenze {0} znamená, že daný symbol není typu pole.

Doporučené postupy

Zotavení: *arg*

41719, Nepřípustný parametr

Popis

Úloha: *arg*

Symbol v argumentu *arg* je pole z parametru. Použití polí z parametrů je v instrukcích SetDataVal/GetDataVal nepřípustné.

Ref. č. programu: *arg*

41720, Cesta mimo bod zastavení

Popis

Úloha: *arg*

Nebyla dokončena cesta v následujících úlohách: *arg*.

Zkontrolujte, zda tyto úlohy běží.

Ref. č. programu: *arg*

Možné příčiny

Úloha není spuštěna nebo došlo k zastavení pohybu.

Doporučené postupy

Zotavení: *arg*

41721, Neplatný argument

Popis

Úloha: *arg*

Typ *arg* v argumentu *arg* je neplatný.

Ref. č. programu: *arg*

Doporučené postupy

Změňte typ na platný (*arg*).

41722, Příliš vysoká hodnota

Popis

Úloha: *arg*

Hodnota argumentu *arg* je příliš vysoká. Hodnota musí být v intervalu od *arg* do *arg*.

Ref. č. programu: *arg*

41723, Sběrnice je v chybovém stavu

Popis

Úloha: *arg*

Nelze aktivovat V/V jednotku *arg*. Sběrnice *arg* je v chybovém stavu.

Ref. č. programu *arg*

Dusledky

Nepodařilo se aktivovat jednotku *arg*.

Možné příčiny

Sběrnice je v chybovém stavu.

Doporučené postupy

Zotavení: *arg*

41724, Aktuální pracovní objekt je neplatný

Popis

Úloha: *arg*

Není povolena aktivace kartézského softserva s pohyblivým pracovním objektem. Přípustný je pouze naprogramovaný uživatelský rámec.

Ref. č. programu: *arg*

41725, Neplatné nastavení konfigurace

Popis

Úloha: *arg*

Konfigurační parametry kartézského softserva jsou neplatné. Aktuální kombinace může vést k nestabilnímu chování.

Ref. č. programu *arg*

Doporučené postupy

Změňte konfiguraci kartézského softserva.

41726, Ignorovány akce StopMoveReset pro úlohu

Popis

Úloha: *arg*

Instrukce StopMoveReset se v systému nijak neprojevila.

Ref. č. programu: *arg*

Dusledky

Instrukce StopMove nebyla resetována.

Možné příčiny

1. Pohybová úloha nebyla zastavena.

2. Pohybová úloha byla zastavena jinou úlohou bez pohybu: *arg*.

Tentokrát byla příčina *arg*.

Pokračování na další straně

5 Řešení potíží na základě protokolu událostí

5.6 4 xxxx

Pokračování

Doporučené postupy

Chcete-li instrukci StopMoveReset resetovat instrukci StopMove z jiné úlohy bez pohybu, použijte přepínač \AllMotionTasks.

41727, Velikost nelze reprezentovat hodnotou typu num

Popis

Úloha: *arg*

Při použití instrukce *arg* k načtení velikosti souborového systému bylo zjištěno, že hodnota je příliš velká a nelze ji uložit do typu num.

Ref. č. programu: *arg*

Dusledky

Velikost nelze načíst.

Možné příčiny

Hodnotu nelze reprezentovat hodnotou typu num

Doporučené postupy

Pomocí přepínače zadejte jinou jednotku pro zobrazení velikosti. Zotavení: *arg*

41730, Počet bitů signálu překračuje povolené maximum.

Popis

Úloha: *arg*

Signál *arg* je příliš velký. Pro signály o šířce překračující 23 bitů používejte datový typ *triggiosdnum*, který umožňuje pracovat až s 32bitovými signály.

Ref. č. programu *arg*

Doporučené postupy

Použijete-li v instrukci *arg* datový typ *triggios*, můžete pracovat se signály o šířce nejvýše 23 bitů.

41731, Nedefinovaný název signálu

Popis

Úloha: *arg*

Signál *arg* je v systému neznámý.

Ref. č. programu *arg*

Dusledky

Provádění programu bylo okamžitě zastaveno.

Možné příčiny

Signál musí být definován v parametrech systému.

Doporučené postupy

Definujte signál v parametrech systému.

Pokračování na další straně

326

41732, Bylo použito příliš mnoho spouštěčů

Popis

Úloha: *arg*

Pro instrukci *arg* bylo nastaveno příliš mnoho spouštěčů.

Maximální počet je *arg*.

Ref. č. programu *arg*

Dusledky

Provádění programu bylo okamžitě zastaveno.

Doporučené postupy

Odeberte některé akce spouštěčů z instrukce *arg*.

41738, Je vyžadován doplněk Wrist Interpolation

Popis

Úloha: *arg*

Instrukce *arg* je použita s přepínačem, který vyžaduje doplněk pro interpolaci zápěstí.

Ref. č. programu *arg*

Dusledky

Provádění programu se okamžitě zastaví.

Možné příčiny

Chybějící doplněk Robotware

Doporučené postupy

Nepoužívejte žádný z následujících přepínačů: *arg*.

41739, Je vyžadována instrukce StorePath

Popis

Úloha: *arg*

Instrukce *arg* je prováděna v obslužné rutině chyb nebo obslužné rutině výjimky. Instrukci *arg* použijte před pohybovou instrukcí na jiné než základní úrovni.

Ref. č. programu *arg*

Možné příčiny

Pohybová instrukce byla provedena před uložením cesty.

Doporučené postupy

Instrukci *arg* použijte před pohybovou instrukcí *arg*.

Informace týkající se použití pohybových instrukcí v obslužných rutinách výjimek a chyb naleznete v příručce RAPID v části věnované příkladům programování.

41740, Selhala identifikace zátěže

Popis

Úloha: *arg*

VAROVÁNÍ!

Nelze identifikovat hmotnost pro objekt *arg*, protože hmotnost je pro automatickou identifikaci zátěže příliš malá.

Ref. č. programu *arg*

Doporučené postupy

Proveďte ruční odhad skutečné zátěže a ruční úpravu programu RAPID.

41741, Přetečení při výpočtu

Popis

Úloha: *arg*

Výsledek výpočtu není v rozsahu 0 - 4294967295.

Ref. č. programu *arg*

Dusledky

Výpočet vrátí chybu.

Možné příčiny

Hodnoty v operaci jsou zřejmě příliš velké.

Doporučené postupy

Zotavení: *arg*

41742, Záporný výsledek odčítání

Popis

Úloha: *arg*

Výsledek operace odčítání je záporný.

Ref. č. programu *arg*

Dusledky

Výpočet vrátí chybu.

Možné příčiny

První hodnota v operaci odčítání je menší než druhá hodnota.

Doporučené postupy

Upravte výpočet tak, aby byla první hodnota při odčítání větší než první.

Zotavení: *arg*

41743, Dělení nulou

Popis

Úloha: *arg*

Dělení nulou

Ref. č. programu *arg*

Dusledky

Výpočet vrátí chybu.

Možné příčiny

Dělení nulou.

Doporučené postupy

Zotavení: *arg*

41744, Chyba v instrukci

Popis

Úloha: *arg*

Program se nachází ve fázi provádění obslužné rutiny chyb.

Provedení instrukce *arg* v obslužné rutině chyb není povoleno.

Ref. č. programu *arg*

Doporučené postupy

Odeberte instrukci.

41745, Chyba v instrukci

Popis

Úloha: *arg*

Program se nachází ve fázi provádění obslužné rutiny

BACKWARD. Provedení instrukce *arg* v obslužné rutině operace

BACKWARD není povoleno.

Ref. č. programu *arg*

Doporučené postupy

Odeberte instrukci.

41746, Chyba v instrukci

Popis

Úloha: *arg*

Program se nachází ve fázi provádění na úrovni uživatele, tj. probíhá zpracování rutiny události nebo servisní rutiny.

Provedení instrukce *arg* na úrovni uživatele není povoleno.

Ref. č. programu *arg*

Doporučené postupy

Odeberte instrukci.

41747, Signál procesu je vypnutý

Popis

Úloha: *arg*

Signál procesu *arg* je vypnutý (nastavený na hodnotu 0).

Ref. č. programu *arg*

Dusledky

Došlo k zotavitelné chybě ERR_PROCSIGNAL_OFF.

Možné příčiny

Pro instrukci ProcerrRecovery byl použit nepovinný argument

\ProcSignal. Signál umožňuje uživateli vypnout či zapnout

instrukci ProcerrRecovery.

Pokračování na další straně

5 Řešení potíží na základě protokolu událostí

5.6 4 xxxx

Pokračování

Doporučené postupy

Přidejte obslužnou rutinu pro chybu ERR_PROCSIGNAL_OFF nebo odeberte z volání instrukce nepovinný argument \ProcSignal.

41748, Chybná hodnota

Popis

Úloha: *arg*

Hodnota argumentu *arg* je neplatná.

Ref. č. programu *arg*

Doporučené postupy

Zkontrolujte program RAPID.

Zotavení: *arg*

41749, Chybná hodnota

Popis

Úloha: *arg*

Hodnota parametru *arg* je mimo rozsah.

Ref. č. programu: *arg*

Možné příčiny

Hodnota je příliš velká.

Doporučené postupy

Použijte menší hodnotu argumentu *arg*.

Zotavení: *arg*

41750, Nedovolená hodnota

Popis

Úloha: *arg*

Nepřípustná hodnota v argumentu *arg*.

Ref. č. programu *arg*

Možné příčiny

1) Systém interpretoval výraz jako datový typ num a hodnota přesahuje maximální celočíselnou hodnotu typu num (hodnota 8388608).

2) Systém interpretoval výraz jako datový typ dnum a hodnota přesahuje maximální celočíselnou hodnotu typu dnum (hodnota 4503599627370496).

Doporučené postupy

Zkontrolujte a změňte tuto hodnotu.

Název parametru *arg* vám může poskytnout informace o způsobu, jakým systém interpretoval vstupní data.

41751, Chyba velikosti pole

Popis

Úloha: *arg*

Pole *arg* není dostatečně velké pro tento počet prvků (*arg*).

Ref. č. programu *arg*

Dusledky

Provádění programu bylo okamžitě zastaveno.

Doporučené postupy

Změňte velikost pole tak, aby odpovídala všem prvkům.

41752, Chyba číselného limitu

Popis

Úloha: *arg*

Hodnota parametru *arg* je mimo limit.

Ref. č. programu *arg*

Doporučené postupy

Zotavení: *arg*

41753, Neplatná úroveň cesty

Popis

Úloha: *arg*

Ref. č. programu *arg*

arg vyžaduje, aby robot byl spuštěn na první úrovni cesty.

Dusledky

Provádění programu bylo okamžitě zastaveno.

Možné příčiny

Provádění *arg* probíhá na nesprávné úrovni cesty.

Doporučené postupy

Zkontrolujte program RAPID.

41754, Záznam cesty vymazán

Popis

Úloha: *arg*

VAROVÁNÍ!

Záznam cesty byl vymazán. Uložená cesta je vymazána před provedením identifikace tření.

Ref. č. programu *arg*

41755, Příliš dlouhá doba cesty

Popis

Úloha: *arg*

Doba provádění je pro vyladování tření příliš dlouhá. $arg > arg$, což je maximální čas v sekundách.

Pokračování na další straně

Ref. č. programu *arg*

Dusledky

Provádění programu bylo okamžitě zastaveno.

Doporučené postupy

Zvyšte rychlost nebo zkráťte délku cesty.

41756, Chybí funkce FricIdInit

Popis

Úloha: *arg*

arg musí být provedeno před *arg*.

Ref. č. programu *arg*

Dusledky

Provádění programu bylo okamžitě zastaveno.

41757, Mechanická jednotka nebyla nalezena

Popis

Úloha: *arg*

Mechanická jednotka *arg* nebyla nalezena.

Ref. č. programu *arg*

Dusledky

Provádění programu bylo okamžitě zastaveno.

Doporučené postupy

Zadejte jinou mechanickou jednotku.

41758, Příliš malé pole

Popis

Úloha: *arg*

Použité pole je příliš malé.

Velikost pole *arg* musí být rovna *arg* (počet os robota).

Ref. č. programu *arg*

Dusledky

Provádění programu bylo okamžitě zastaveno.

Doporučené postupy

Zvětšete velikost pole *arg*.

41759, Počet bitů signálu překračuje povolené maximum.

Popis

Úloha: *arg*

Signál *arg* je příliš rozsáhlý.

Ref. č. programu *arg*

Doporučené postupy

Skupinové signály o šířce 23 bitů a méně lze použít v příkazech IF a přiřadit datovému typu num.

Skupinové signály o šířce 24 až 32 bitů nelze použít v příkazech IF. Použijte místo nich funkce *arg* nebo *arg*.

41760, *arg* v synchronizovaném režimu

Popis

Úloha: *arg*

arg nelze použít současně se synchronizovaným pohybem.

Ref. č. programu: *arg*

Dusledky

Provádění programu bylo okamžitě zastaveno.

Doporučené postupy

Odeberte všechny instrukce SyncMoveOn mezi *arg* a *arg*

41762, Hodnota řetězce argumentu je neplatná

Popis

Úloha: *arg*

Řetězec argumentu *arg* je neplatný a nelze jej převést.

Ref. č. programu: *arg*

Dusledky

Provádění programu bylo okamžitě zastaveno.

Možné příčiny

- 1) Jedinými platnými znaky jsou a-f a A-F, a to pouze pro HexToDec.
- 2) Znaky ., - a + nejsou pro HexToDec platné.
- 3) Znak - není platný pro DecToHex.
- 4) Hodnota není platné celé číslo.

Doporučené postupy

Upravte řetězec hodnoty argumentu tak, aby byl platný a bylo možné jej převést.

41763, Hodnota řetězce argumentu je příliš vysoká

Popis

Úloha: *arg*

Hodnota řetězce argumentu *arg* přesahuje maximální hodnotu, která je v systému podporována.

Ref. č. programu: *arg*

Dusledky

Řetězec hodnoty argumentu je převeden, ale je nastaven na nejvyšší podporovanou hodnotu (9223372036854775807).

Pokračování na další straně

5 Řešení potíží na základě protokolu událostí

5.6 4 xxxx

Pokračování

Možné příčiny

Hodnota řetězce argumentu přesahuje nejvyšší podporovanou hodnotu.

Doporučené postupy

Upravte hodnotu řetězce argumentu tak, aby nepřesahovala nejvyšší podporovanou hodnotu.

41764, Chybná kombinace v *arg*

Popis

Úloha: *arg*

Při použití instrukce *arg* nelze přičíst proměnnou typu *dnum* k proměnné typu *num*.

Ref. č. programu: *arg*

Možné příčiny

Hodnota, kterou je třeba přičíst, je typu *dnum*, a proměnná, která má být změněna, je typu *num*.

Doporučené postupy

Přečtěte si informace o *arg* v referenční příručce programu RAPID.

41765, Hodnota argumentu je příliš vysoká

Popis

Úloha: *arg*

Příliš vysoká hodnota v argumentu *arg*.

Ref. č. programu *arg*

Možné příčiny

Hodnota argumentu přesahuje nejvyšší podporovanou hodnotu. (*arg*)

Doporučené postupy

Zkontrolujte hodnotu argumentu *arg*.

Zotavení: *arg*

41766, Dojde ke ztrátě přesnosti.

Popis

Úloha: *arg*

Je použit nepovinný argument *arg* a signál skupiny obsahuje *arg* bitů. To může vést ke ztrátě přesnosti v proměnné použité v nepovinném argumentu *arg*.

Ref. č. programu *arg*

Dusledky

Provádění programu bylo okamžitě zastaveno.

Možné příčiny

Je použit argument *arg* a hrozí riziko, že dojde ke ztrátě přesnosti hodnoty.

Pokračování na další straně

330

Skupinové signály o šířce 23 bitů a méně mohou být v programu RAPID reprezentovány datovým typem *num* a skupinové signály o šířce 32 bitů a méně datovým typem *dnum*.

Doporučené postupy

Chcete-li zabránit ztrátě přesnosti v použité proměnné v *arg*, použijte nepovinný argument *arg*.

41767, Chyba v instrukci

Popis

Úloha: *arg*

Instrukce *arg* je použita z úlohy bez pohybu a pohybová úloha, k níž je úloha *arg* připojena, neřídí robota TCP.

Ref. č. programu *arg*

Dusledky

Provádění programu bylo okamžitě zastaveno.

Možné příčiny

Instrukce *arg* je použita v úloze bez pohybu připojené k pohybové úloze, která neřídí robota TCP.

Doporučené postupy

- Zkontrolujte konfiguraci.

- Instrukci je třeba odebrat. Úloha bez pohybu *arg* je připojena k pohybové úloze, která neřídí robota TCP.

41768, Chybí přepínač

Popis

Úloha: *arg*

Při provedení instrukce/funkce je vyžadován přepínač *arg*.

Ref. č. programu *arg*

Dusledky

Provádění programu bylo okamžitě zastaveno.

Doporučené postupy

Při použití instrukce/funkce přidejte přepínač.

41769, Servisní data nebyla nalezena

Popis

Úloha: *arg*

Servisní data pro mechanickou jednotku *arg* nebyla nalezena.

Ref. č. programu *arg*

Dusledky

Nebyla načtena servisní data.

Možné příčiny

Pro tuto mechanickou jednotku nejsou k dispozici žádná servisní data.

Doporučené postupy

Ověřte, zda zadaná servisní data jsou pro danou mechanickou jednotku definována.

41770, Chyba přístupu ke kameře

Popis

Úloha: *arg*

Objekt cameradev musí být připojen ke konfigurované kameře, než jej bude možno použít.

Ref. č. programu: *arg*

Možné příčiny

Objekt cameradev nebyl propojen s názvem kamery.

Doporučené postupy

Na vhodné místo v programu před prvním použitím objektu cameradev vložte instrukci *arg*.

Zotavení: *arg*

41771, Již připojeno

Popis

Úloha: *arg*

Objekt cameradev je již připojen ke kameře *arg* a nelze jej připojit k nové kameře.

Ref. č. programu: *arg*

Dusledky

Nelze se připojit ke kameře s názvem *arg*.

Možné příčiny

Instrukce CamConnect již byla pro dotyčný objekt cameradev provedena.

Doporučené postupy

Chcete-li použít aktuální cameradev, odpojte kameru, jinak použijte jiný cameradev.

Zotavení: *arg*

41772, Chybný parametr

Popis

Úloha: *arg*

V instrukci nebyl zadán žádný z níže uvedených nepovinných argumentů.

Ref. č. programu: *arg*

Chybí jeden z těchto nepovinných argumentů:

arg

arg

arg

Dusledky

Provádění programu bylo okamžitě zastaveno.

Doporučené postupy

Zadejte alespoň jeden z uvedených argumentů.

41773, Kamera s názvem *arg* není platná

Popis

Úloha: *arg*

Kamera *arg* je v systému neznámá.

Zkontrolujte, zda název odpovídá konfigurované kameře.

Ref. č. programu: *arg*

Dusledky

Provádění programu bylo okamžitě zastaveno.

Možné příčiny

Použitý název *arg* není platný název kamery.

Doporučené postupy

Zkontrolujte název kamery.

41774, Chybný typ

Popis

Úloha: *arg*

Nelze uložit hodnotu *arg* do proměnné aktuálního typu (*arg*).

Zkontrolujte použitý nepovinný argument a použijte argument správného typu.

Ref. č. programu: *arg*

Možné příčiny

Byl použit argument nesprávného typu.

Doporučené postupy

Zkontrolujte program RAPID a použijte k uložení dat proměnnou jiného typu.

Zotavení: *arg*

41775, Probíhá požadavek na kameru

Popis

Úloha: *arg*

Není možné odeslat kameře více souběžných požadavků.

Ref. č. programu: *arg*

Dusledky

Požadavek nebyl proveden.

Možné příčiny

Pro kameru s názvem *arg* existuje více než jeden požadavek.

Doporučené postupy

Chvilí počkejte a pak akci opakujte.

Pokračování na další straně

5 Řešení potíží na základě protokolu událostí

5.6 4 xxxx

Pokračování

Zotavení: *arg*

41776, Nejsou k dispozici žádná další data

Popis

Úloha: *arg*

Nejsou k dispozici žádná další data z kamery *arg*.

Č. programu: *arg*

Dusledky

Nelze načíst žádná data.

Doporučené postupy

Zotavení: *arg*

41777, Kamera není připojena

Popis

Úloha: *arg*

Kamera *arg* není připojena.

Ref. č. programu: *arg*

41778, Načtení úlohy se nezdařilo

Popis

Úloha: *arg*

Nezdařilo se načtení úlohy s názvem *arg* pro kameru *arg*.

Č. programu: *arg*

Dusledky

Provádění programu bylo okamžitě zastaveno.

41779, Parametr nelze změnit

Popis

Úloha: *arg*

Parametr zapsaný do kamery *arg* s instrukcí *arg* nemůže být změněn, parametr nebyl rozpoznán nebo použitá data RAPID jsou nesprávným typem dat.

Ref. č. programu *arg*

Dusledky

Parametr nebyl změněn.

Možné příčiny

Důvody:

- 1) Byl použit nesprávný volitelný argument RAPID.
- 2) Hodnota je mimo rozsah.
- 3) Buňka s určeným jménem neexistuje.
- 4) Buňky musí být typu EditInt, EditFloat nebo EditString.
- 5) Pokus o nastavení nesprávného typu k buňce, např. nastavení hodnoty řetězce k parametru, který není řetězcem.

Pokračování na další straně

332

Doporučené postupy

Zkontrolujte program RAPID a použijte volitelný argument

správného typu dat a hodnotu v rámci podporovaného rozsahu.

Obnova: *arg*

41780, Kamera není v běhovém režimu

Popis

Úloha: *arg*

Operace selhala, protože kamera *arg* není v běhovém režimu.

Ref. č. programu: *arg*

Dusledky

Provádění programu bylo okamžitě zastaveno.

41781, Kamera je v běhovém režimu

Popis

Úloha: *arg*

Operace selhala, protože kamera *arg* je v běhovém režimu.

Ref. č. programu: *arg*

Dusledky

Provádění programu bylo okamžitě zastaveno.

41782, Kamera toto nepodporuje

Popis

Úloha: *arg*

Operace selhala, protože kamera aktuální akci nepodporuje (použití přepínač *arg*).

Ref. č. programu: *arg*

Dusledky

Provádění programu bylo okamžitě zastaveno.

Možné příčiny

Pokus o změnu nastavení kamery, které není podporováno.

Doporučené postupy

Zkontrolujte, která nastavení kamera podporuje.

41783, Časový limit komunikace

Popis

Úloha: *arg*

Při komunikaci s kamerou *arg* vypršel časový limit.

Ref. č. programu *arg*

Dusledky

Kamera je v nedefinovaném stavu. Příkaz proti kameře mohl nebo nesměl být proveden.

Možné příčiny

Kamera nereaguje nebo je příliš krátký časový limit.

Doporučené postupy

Zkontrolujte spojení mezi kamerou a řadičem.

Restartujte kameru a zkuste to znovu.

Zotavení: *arg*

41784, Chyba komunikace

Popis

Úloha: *arg*

Chyba komunikace s kamerou *arg*. Kamera je pravděpodobně odpojena.

Ref. č. programu: *arg*

Doporučené postupy

Obnova: *arg*

41786, Parametr mimo rozsah

Popis

Úloha: *arg*

Hodnota parametru *arg* kamery *arg* je mimo rozsah.

Ref. č. programu: *arg*

Dusledky

Provádění programu bylo okamžitě zastaveno.

Možné příčiny

Hodnotu parametru nelze nastavit.

Doporučené postupy

Zkontrolujte použitou hodnotu.

41787, Parametr nelze číst

Popis

Úloha: *arg*

Parametr *arg* nelze číst či rozpoznat.

Ref. č. programu: *arg*

Možné příčiny

K parametru není přístup. Parametr s určeným názvem neexistuje.

Doporučené postupy

Zkontrolujte, jestli je název *arg* správný.

Obnova: *arg*

41791, Funkce SoftMove není povolena s nulovou hmotností.

Popis

Úloha: *arg*

Aktuální údaje o zátěži, která jsou použita při volání instrukce CSSAct, odpovídají hmotnosti *arg* kg. Funkce SoftMove vyžaduje přesnou definici zátěže. Ta je obvykle nastavena definicí zátěže, která je součástí definice nástroje.

Ref. č. programu: *arg*

Dusledky

Pokud funkce SoftMove detekuje hmotnost menší nebo rovnou 0,001 kg, neumožní aktivaci.

Proto nebude možné použít s nástrojem tool0 instrukci CSSAct.

Možné příčiny

Aktuálním nástrojem při spuštění instrukce CSSAct je nástroj tool0 nebo jiný nástroj s příliš malou hmotností. Aktuální nástroj je nastaven pohybovou instrukcí nebo ručním přestavením před provedením instrukce CSSAct.

Doporučené postupy

Použijte co nejpřesnější definici nástroje. Použijte identifikaci zátěže.

Jsou-li jednoduché testy funkce SoftMove provedeny pouze s přírubou, je třeba vytvořit definici nástroje podobného nástroji tool0, ale s hmotností větší než 0,002 kg.

41792, Instrukce není povolena.

Popis

Úloha: *arg*

Instrukci *arg* lze provést pouze na normální úrovni v pohybové úloze.

Dusledky

Provádění programu bude zastaveno.

Možné příčiny

Instrukce *arg* je použita z rutiny TRAP nebo úlohy na pozadí.

41793, Chyba zastavení TriggInt

Popis

Nelze uložit žádné další akce restartu spouštěčů.

Instrukce, které mohou způsobit tyto potíže:

arg

Dusledky

Provádění programu bylo okamžitě zastaveno.

Pokračování na další straně

5 Řešení potíží na základě protokolu událostí

5.6 4 xxxx

Pokračování

Možné příčiny

Pokud použijete pohybové instrukce, které používají na určených místech cesty robota přerušení, a počet událostí přijatých po zastavení je větší, než je systém schopen zpracovat, tato chyba zastaví provádění.

Doporučené postupy

Zkuste zvýšit délku pohybů nebo snížit jejich rychlost – to by mohlo potíže vyřešit.

Pokud k této situaci dojde, ohlaste tento problém společnosti ABB Robotics.

41794, Chyba při hledání

Popis

Úloha: *arg*

Instrukce hledání *arg* zjistila, že cesta a objekt hledání byly odstraněny.

Ref. č. programu: *arg*

Dusledky

Instrukce *arg* nemůže číst pozici. Provádění programu bylo okamžitě zastaveno.

Možné příčiny

- 1) Obsluha výjimky TRAP provedla instrukci *arg* přímo před změnou signálu.
- 2) TRAP provedla instrukci *arg* a jakmile je instrukce *arg* hotová (nedošlo k detekci signálu), *arg* zjišťuje, že objekt hledání byl odstraněn.

Doporučené postupy

Použijte rutinu zpracování chyb s dlouhým skokem v rutině TRAP, aby se instrukce *arg* oddělila, nebo přepište program RAPID. Způsob implementace zpracování chyb s dlouhým skokem je popsán v dokumentaci k instrukci *arg*.

41795, Chybný režim břemene

Popis

Úloha: *arg*

Režim břemene je chybný.

Ref. č. programu: *arg*

Dusledky

Provádění programu bylo okamžitě zastaveno.

Možné příčiny

- 1) Používáte-li v pohybové instrukci volitelný argument \backslash TLoad, konfigurační parametr ModalPayloadMode by měl být nastaven na NO (Ne).
- 2) Používáte-li instrukci GripLoad, konfigurační parametr ModalPayloadMode by měl být nastaven na YES (Ano).

Pokračování na další straně

334

3) Používáte-li instrukci LoadId a konfigurační parametr ModalPayloadMode je nastaven na NO (Ne), identifikace břemene není možná.

Doporučené postupy

Zkontrolujte hodnotu konfiguračního parametru ModalPayloadMode pro doménu SYS a typ SYS_MISC.

41796, Chyba argumentu

Popis

Úloha: *arg*

Hmotnost v datech zátěže je záporná.

Ref. č. programu *arg*

Doporučené postupy

Před použitím zátěže pro ruční přestavení nebo programový pohyb správně definujte její hmotnost. Identifikaci zátěže břemene lze provést pomocí servisní rutiny LoadIdentify.

41797, Signál není přístupný

Popis

Úloha: *arg*

Signál V/V *arg* není přístupný.

Ref. č. programu *arg*

Možné příčiny

Důvod této chyby je jeden z následujících:

- * Skutečný vstup nebo výstup na jednotce V/V představovaný signálem V/V není platný.
- * Jednotka V/V neběží
- * Chyba v konfiguraci signálu V/V

Doporučené postupy

Zotavení: *arg*

41798, Nebyl nalezen žádný robot TCP

Popis

Úloha: *arg*

Tato úloha neovládá mechanickou jednotku, která je robotem TCP.

Ref. č. programu *arg*

Dusledky

Provádění programu bylo okamžitě zastaveno.

Možné příčiny

Pro tuto úlohu nebyl nalezen žádný robot TCP

Doporučené postupy

Zkontrolujte program RAPID. Instrukci *arg* lze použít pouze v úloze RAPID, která řídí robota TCP.

41799, Hodnota rychlosti je příliš nízká

Popis

Úloha: *arg*

Hodnota rychlosti (*arg*) použitá v argumentu *arg* je příliš nízká.

Ref. č. programu *arg*

Dusledky

Aktuální hodnotu rychlosti nelze použít.

Možné příčiny

Byla použita hodnota menší než minimální povolená rychlost.

Doporučené postupy

Zvětšete hodnotu rychlosti v argumentu *arg*.

Zotavení: *arg*

41800, Je vyžadována ručně prováděná akce

Popis

Úloha: *arg*

V úloze *arg* bylo požadováno zahájení pohybu robota.

V ručním režimu s pomalou nebo plnou rychlostí je nutné uvolnění aktivačního zařízení.

Možné příčiny

V ručním režimu s pomalou nebo plnou rychlostí byl proveden příkaz požadující zahájení pohybu robota.

Doporučené postupy

Uvolněte aktivační zařízení. Znovu spusťte program RAPID.

POZNÁMKA: Používáte-li systém MultiMove, po příštím spuštění programu se začnou pohybovat všechny roboty a externí osy.

41801, V synchronizovaném režimu

Popis

Úloha: *arg*

V synchronizovaném režimu nelze provést instrukci *arg*.

Ref. č. programu *arg*

Dusledky

Provádění programu bylo okamžitě zastaveno.

Možné příčiny

Systém je v synchronizovaném režimu na úrovni cesty basicmail nebo store.

Doporučené postupy

Před provedením aktuální instrukce zrušte synchronizaci.

41802, Nepodporovaná instrukce nebo funkce

Popis

Úloha: *arg*

Instrukce nebo funkce RAPID *arg* není podporována v této verzi RobotWare.

Ref. č. programu *arg*

Možné příčiny

Použití funkce nebo instrukce, která není podporována v aktuální verzi RobotWare.

Doporučené postupy

Odstraňte instrukci nebo funkci RAPID *arg* ze svého programu RAPID.

41803, Chyba argumentu

Popis

Úloha: *arg*

Hodnota logického výstupu vypočítaná argumentem ScaleValue v instrukci TriggSpeed a naprogramovaná rychlost v aktuální instrukci překračují maximální fyzickou výstupní hodnotu pro analogový signál použitý v argumentu AOp v instrukci TriggSpeed.

Ref. č. programu *arg*

Možné příčiny

Logický analogový výstup překračuje fyzickou výstupní hodnotu.

- Logická výstupní hodnota = Hodnota dílku * naprogramovaná rychlost TCP v mm/s.

- Fyzická výstupní hodnota pro analogový signál = Podle definice v konfiguraci pro skutečný analogový výstupní signál. Analogový signál lze na základě konfigurace systémových parametrů V/V nastavit pouze v rozsahu od *arg* do *arg*.

Doporučené postupy

Snižte hodnotu použitou v ScaleValue nebo snižte naprogramovanou rychlost v aktuální instrukci.

Dalším řešením je změna konfigurované hodnoty pro analogový výstupní signál.

Obnova: *arg*

41810, Přípustné pouze pro šestiosový robot

Popis

Úloha: *arg*

Instrukce *arg* s přepínačem *arg* je povolena pouze pro šestiosový robot.

Ref. č. programu *arg*

Dusledky

Provádění programu bylo okamžitě zastaveno.

Pokračování na další straně

5 Řešení potíží na základě protokolu událostí

5.6 4 xxxx

Pokračování

Možné příčiny

Instrukce *arg* použita s přepínačem *arg*.

Doporučené postupy

Odstraňte *arg* nebo přepínač *arg*.

41811, Není dovoleno pro reset signálu

Popis

Úloha: *arg*

Instrukce *arg* se může použít pouze pro reset signálu, který byl připojen ke konfigurovanému signálu s instrukcí *arg*.

Ref. č. programu *arg*

Dusledky

Provádění programu bylo okamžitě zastaveno.

Možné příčiny

Signál nazvaný *arg* je konfigurován v I/O konfiguraci a nemůže být resetován.

Doporučené postupy

Zkontrolujte program RAPID a argument použitý v instrukci *arg*.

41820, Neplatná identita EGM

Popis

Úloha: *arg*

Identita EGM *arg* je neplatná.

Ref. č. programu *arg*

Dusledky

Provádění programu se okamžitě zastaví.

Možné příčiny

Identita EGM *arg* nebyla inicializována prostřednictvím RAPID instrukce EGMGetId.

Doporučené postupy

Inicializujte identitu EGM *arg* pomocí RAPID instrukce EGMGetId.

41822, Žádná data od zařízení UdpUc

Popis

Úloha: *arg*

Žádné očekávané datové pakety nebyly přijaty pro instanci EGM *arg* během *arg* sekund.

Rapid Ref. č.: *arg*

Dusledky

Provádění programu se okamžitě zastaví.

Doporučené postupy

1. Zkontrolujte spojení mezi řadičem a zařízením UdpUc "*arg*".

Pokračování na další straně

336

2. Ověřte, jestli zařízení UdpUc "*arg*" pracuje správně.

3. Zvyšte hodnotu (*arg*) pro \CommTimeout v EGMSetupUC.

41823, Neplatný druh rámce

Popis

Úloha: *arg*

Druh rámce *arg* není povolen společně s instrukcí RAPID *arg*.

Ref. č. programu *arg*

Dusledky

Provádění programu se okamžitě zastaví.

Doporučené postupy

Opravte použitý druh rámce.

41824, Není možné otevřít zařízení UdpUc

Popis

Není možné otevřít externí zařízení *arg*, které bylo určeno v instrukci RAPID *arg*.

Dusledky

Provádění programu se okamžitě zastaví.

Doporučené postupy

Zkontrolujte jestli

1. Název zařízení je uveden správně.
2. Zařízení je připojeno.
3. Zařízení je aktivní a běží.

41825, EGM není připojeno

Popis

Stav instance EGM s identitou EGM *arg* není připojen.

Dusledky

Provádění programu se okamžitě zastaví.

Doporučené postupy

Použijte instrukce EGMGetId a/nebo EGMSetupAI, EGMSetupAI, EGMSetupGI nebo EGMSetupUC, pro připojení EGM. Více informací najdete v uživatelské příručce k EGM.

41826, Nesoulad režimu EGM

Popis

Došlo k nesouladu režimu EGM pro EGM identitu *arg*.

Je důležité používat stejný režim EGM (Joint nebo Pose) pro EGMSetupAI, EGMSetupAO, EGMSetupGI, EGMSetupUdpUc, EGMActXX a EGMRunXX.

Dusledky

Provádění programu se okamžitě zastaví.

Doporučené postupy

Použijte EGMSetupAI, EGMSetupAO, EGMSetupGI a EGMSetupUdpUc s \Joint switch together s EGMActJoint a EGMRUNJoint.

Použijte EGMSetupAI, EGMSetupAO, EGMSetupGI a EGMSetupUdpUc s \Pose switch together s EGMActPose a EGMRUNPose.

41827, Nebyl nalezen žádný robot TCP

Popis

Není dovoleno používat EGM v úloze RAPID bez TCP robota.

Dusledky

Provádění programu se okamžitě zastaví.

Doporučené postupy

Používejte EGM v úlohách RAPID pouze s TCP robotem.

41828, Příliš mnoho instancí EGM

Popis

Nejsou už k dispozici žádné EGM instance. Maximální číslo pro úlohu RAPID je *arg*.

Dusledky

Provádění programu se okamžitě zastaví.

Doporučené postupy

Nejprve musíte odpojit EGM instanci pomocí EGMRReset, potom můžete připojit jinou.

41829, Chyba změny stavu EGM

Popis

Stav EGM instance s identitou EGM *arg* nemohl být změněn na *arg*.

Dusledky

Provádění programu se okamžitě zastaví.

Doporučené postupy

1. Zkuste resetovat EGM instanci pomocí RAPID instrukce EGMRReset.
2. Přesuňte PP na Hlavní, aby bylo možné resetovat všechny EGM instance.

41830, Chyba odeslání zprávy EGM UdpUc

Popis

Nebylo možné napsat celou zprávu UdpUc do externího zařízení *arg*, které je připojeno k EGM. *arg* z *arg* byly odeslány.

Dusledky

Provádění programu se okamžitě zastaví.

Doporučené postupy

1. Zkontrolujte spojení mezi řadičem a externím zařízením *arg*.
2. Zkontrolujte aplikaci UDP serveru na externím zařízením *arg*.
3. Restartujte řadič a/nebo externí zařízení *arg*.

41831, Varování ContactL

Popis

Úloha: *arg*

Žádný nález během ContactL.

Před spuštěním další instrukce se ujistěte, že TCP je přesunut zpět do výchozí pozice dráhy ContactL.

Ref. č. programu *arg*

Dusledky

Pokud neprobíhá žádná změna pozice před restartem ContactL může se vyskytnout pohyb, který způsobí poškození.

Doporučené postupy

Obnova: *arg*

5 Řešení potíží na základě protokolu událostí

5.7 5 xxxx

5.7 5 xxxx

50021, Chybná pozice kloubu

Popis

Skutečná pozice kloubu *arg* je příliš vzdálená od požadované pozice.

Doporučené postupy

Zkontrolujte parametry vyladování, působení vnějších sil a hardware.

50022, Příliš nízké napětí stejnosměrné linky

Popis

Pohybové jednotky nedetekují napětí stejnosměrné linky nebo je toto napětí příliš nízké.

Tato situace může nastat, není-li vodivý pruh stejnosměrné sběrnice správně zasunut nebo nespínají-li správně stykače napájení.

Doporučené postupy

Zkontrolujte správné zasunutí vodivého pruhu stejnosměrné sběrnice mezi pohybovou jednotkou a usměrňovačem.

Zkontrolujte, zda jsou sepnuty kontakty motorů na desce stykačů a zda je přítomno napájení na straně připojené k usměrňovači.

50024, Selhání rohové cesty

Popis

Úloha: *arg*

Rohová cesta byla provedena jako bod zastavení z některé z následujících příčin:

- Časová prodleva.
- Blízkost naprogramovaných bodů.
- Systém vyžaduje vysoké zatížení procesoru.

Ref. č. programu *arg*

Doporučené postupy

- Omezte počet instrukcí mezi po sobě následujícími pohybovými instrukcemi.
- Snižte rychlost, použijte vzdálenější body, použijte volbu /CONC.
- Zvyšte hodnotu `ipol_prefetch_time`.

50025, Pokus o restart

Popis

Aktuální pozice je příliš vzdálená od cesty.

Doporučené postupy

Provedte nový restart s návratovým pohybem.

50026, Poloha blízka singulární

Popis

Úloha: *arg*

Robot je příliš blízko singulární poloze.

Ref. č. programu *arg*

(Interní kód: *arg*)

Doporučené postupy

Změňte dráhu robota dál od singularity nebo změňte režim ručního přestavení pro robota na ruční přestavování kloub/osa. V případě, kdy pozice robota je závislá na pomocné ose, která je přestavována ručně, potom může nastat nutnost závislost uvolnit, to znamená změnit souřadnicový systém ručního přestavování pro robota ze světového na základnový.

50027, Kloub je mimo rozsah

Popis

Pozice kloubu *arg arg* je mimo pracovní rozsah.

Doporučené postupy

Posuňte kloub pomocí pákového ovladače do pracovního rozsahu.

50028, Nesprávný směr ručního přestavení

Popis

Pozice kloubu *arg arg* je mimo pracovní rozsah.

Doporučené postupy

Posuňte kloub pomocí pákového ovladače opačným směrem.

50031, Nepřípustný příkaz

Popis

Ve stavu zapnutí motorů nelze měnit systémové parametry.

Doporučené postupy

Přepněte do stavu MOTORS OFF.

50032, Nepřípustný příkaz

Popis

Došlo k pokusu o provedení kalibrace ve stavu zapnutí motorů.

Doporučené postupy

Přepněte do stavu MOTORS OFF.

Pokračování na další straně

50033, Nepřípustný příkaz

Popis

Došlo k pokusu o provedení komutace motorů ve stavu zapnutí motorů.

Doporučené postupy

Přepněte do stavu MOTORS OFF.

50035, Nepřípustný příkaz

Popis

Došlo k pokusu o synchronizaci ve stavu zapnutí motorů.

Doporučené postupy

Přepněte do stavu MOTORS OFF.

50036, Nelze provést správný návratový pohyb

Popis

Došlo k zastavení s příliš velkým počtem blízkých bodů v rohových zónách. Při restartu se robot přesune do dalšího naprogramovaného bodu dle programu.

Doporučené postupy

Snižte počet blízkých bodů, zvětšete vzdálenost mezi nimi nebo snižte rychlost.

50037, Požadavek na zapnutí motorů byl ignorován

Popis

Požadavek na zapnutí motorů byl ignorován, protože dosud nebyl potvrzen předchozí bod zastavení.

Doporučené postupy

Zadejte požadavek na zapnutí motorů znovu.

50041, Cíl v singulární poloze

Popis

Cíl robota je blízko singulární polohy, protože *arg* je příliš blízko k *arg*.

Doporučené postupy

Během provádění programu použijte instrukci SingArea nebo interpolaci kloubu.

Během ručního přestavení použijte nastavení pozice po jednotlivých osách.

50042, Nelze vytvořit cestu

Popis

Cestu nelze vytvořit.

Doporučené postupy

- Zvětšete vzdálenost mezi blízkými body.
- Snižte rychlost.
- Změňte hodnotu zrychlení.

50050, Pozice mimo dosah

Popis

Pozice *arg* kloubu *arg* je mimo pracovní oblast.

Kloub 1-6: Číslo osy, která chybu způsobuje.

Kloub 23: Chybu způsobuje kombinace os 2 a 3.

Možné příčiny

Příčinou může být příliš rozsáhlý pohyb přesahující 90 stupňů na osu při použití instrukce ConfL_Off.

Doporučené postupy

- Zkontrolujte pracovní objekt nebo pracovní rozsah.
- Přesuňte kloub na souřadnice kloubu.
- Zkontrolujte parametry konfigurace pohybu.
- U rozsáhlých pohybů vložte mezipohy.

50052, Chybná rychlost kloubu

Popis

Rychlost kloubu *arg* je chybná vzhledem k požadované rychlosti v důsledku chyby v systému nebo kolizi.

Doporučené postupy

- Zkontrolujte parametry vyladění, vnější síly působící na kloub a hardware.
- Snižte naprogramovanou rychlost.

50053, Příliš velký rozdíl počítadla otáčení

Popis

Příliš velký rozdíl počítadla otáčení pro kloub *arg*. Systém zjistil příliš velký rozdíl mezi skutečnou hodnotou počítadla otáčení na sériové měřicí desce a hodnotou, kterou očekával.

Důsledky

Robot není kalibrován a lze jej přestavit ručně, ale není možný jeho automatický provoz.

Možné příčiny

Mohlo dojít k ruční změně pozice ramene robota při vypnutém napájecím zdroji. Mohla také vzniknout závada na měřicí desce, dekodéru nebo kabelech.

Doporučené postupy

- 1) Aktualizujte hodnotu počítadla otáčení.
- 2) Zkontrolujte dekodér a kabely.

Pokračování na další straně

5 Řešení potíží na základě protokolu událostí

5.7 5 xxxx

Pokračování

3) Zjistěte, zda není vadná sériová měřicí deska. Pokud je jednotka vadná, vyměňte ji.

50055, Příliš vysoké zatížení kloubu

Popis

Skutečná hodnota točivého momentu u kloubu *arg* je příliš vysoká. Příčinou mohou být nesprávné údaje o zátěži, příliš vysoké zrychlení, velké vnější síly působící v procesu, nízká teplota nebo chyba hardwaru.

Doporučené postupy

- Zkontrolujte údaje o zátěži.
- Snižte zrychlení nebo rychlost.
- Zkontrolujte hardware.

50056, Kolize kloubu

Popis

Skutečná hodnota točivého momentu u kloubu *arg* je vyšší než požadovaná při nízké nebo nulové rychlosti. Příčinou může být uváznutí (rameno se vzpříčilo) nebo chyba hardwaru.

Doporučené postupy

Zkontrolujte, zda nedošlo ke vzpříčení ramene.
Zkontrolujte hardware.
Zkontrolujte další hardwarové protokoly událostí.

50057, Kloub není synchronizován.

Popis

Pozice kloubu *arg* po vypnutí nebo výpadku napájení je příliš vzdálená od pozice před vypnutím nebo výpadkem napájení.

Doporučené postupy

Proveďte novou aktualizaci počítačla otáčení.

50058, Chyba souřadnicového systému nástroje

Popis

Směr osy z souřadnicového systému nástroje je téměř shodný se směrem cesty.

Doporučené postupy

Změňte souřadnicový systém nástroje tak, abyste dosáhli alespoň třístupňové odchylky směru osy z od směru cesty.

50060, Nesprávný nástroj

Popis

Definice stacionárního nástroje je neplatná.

Doporučené postupy

Zkontrolujte data nástroje a objektu.

Pokračování na další straně

340

50063, Nepřesně určená kružnice

Popis

Úloha: *arg*

Body jsou nesprávně umístěné, příčina *arg*:

- 1 Koncový bod je příliš blízko k počátečnímu bodu.
- 2 Bod na kružnici je příliš blízko k počátečnímu bodu.
- 3 Bod na kružnici je příliš blízko ke koncovému bodu.
- 4 Nejasná reorientace.
- 5 Kružnice je příliš velká, >240 stupňů.

Ref. č. programu *arg*

Doporučené postupy

Zkontrolujte body na kružnici a koncový bod předcházející pohybové instrukce. Body na kružnici lze ověřit krokováním po kružnici v ručním režimu.

50065, Kinematická chyba

Popis

Cíl pohybu je mimo dosah robota nebo příliš blízko k singulárnímu bodu. Robot *arg*.

Doporučené postupy

Změňte cílovou pozici.

50066, Robot není aktivní

Popis

Pokus o koordinaci pohybu nebo výpočet pozice deaktivovaného robota *arg*.

Doporučené postupy

Aktivujte robota pomocí klíče pohybové jednotky a okna ručního přestavení nebo pomocí programu. Zkontrolujte pracovní objekt a program.

50067, Jednotka není aktivní

Popis

Pokus o koordinaci pohybu nebo výpočet pozice deaktivované samostatné jednotky *arg*.

Doporučené postupy

Aktivujte jednotku pomocí klíče pohybové jednotky a okna ručního přestavení nebo pomocí programu. Zkontrolujte pracovní objekt a program.

50076, Nesprávná orientace

Popis

Orientace je nesprávně definována.

Doporučené postupy

Provedte přesnou normalizaci prvků čtveřice.

50078, Příliš mnoho blízkých pozicí

Popis

Příliš mnoho po sobě následujících pozicí v malých vzdálenostech.

Doporučené postupy

Zvětšete vzdálenost mezi blízkými po sobě následujícími pozicemi.

50079, Nelze použít stehování zápěstím

Popis

Stehování zápěstím nelze provést.

Doporučené postupy

Použijte menší amplitudu stehování nebo větší bod TCP.

50080, Pozice není kompatibilní

Popis

V dané konfiguraci robota nelze dosáhnout potřebné pozice. Robot *arg*.

Doporučené postupy

Upravte pozici robota v programu.

50082, Limit zpomalení

Popis

Výpočet cesty pro mechanické jednotky spuštěné v plánovači pohybu *arg* překračuje interní limit. Úloha plánovače pohybu nebyla provedena v příslušném časovém limitu.

Možné příčiny

Zatížení procesoru je příliš vysoké. Důvodem může být například příliš intenzivní komunikace EIO.

Doporučené postupy

- Nastavte u příslušného plánovače pohybu systémový parametr Vysoká priorita interpolace.
- Pokuste se snížit zatížení procesoru některými z následujících opatření:
 - snižte rychlost,
 - změňte nastavení AccSet,
 - veďte cestu mimo singulární pozici (SingArea\Wrist).
 - Zvyšte rozlišení cesty u příslušného plánovače pohybu pomocí systémového parametru nebo pomocí instrukce PathResol jazyka Rapid u kritických pohybů.

50085, Příliš mnoho uživatelských rámců.

Popis

Pro mechanickou jednotku *arg* byl definován více než jeden uživatelský rámec.

Doporučené postupy

Odeberte jeden uživatelský rámec nebo definujte novou mechanickou jednotku.

50086, Problém se singulární polohou

Popis

Kloub 4 jednotky *arg* je příliš blízko k singulární poloze zápěstí vzhledem k číselnému rozlišení.

Doporučené postupy

Změňte cílovou pozici o několik kroků.

50087, Problém se singulární polohou

Popis

Kloub 6 jednotky *arg* je příliš blízko k singulární poloze zápěstí vzhledem k číselnému rozlišení.

Doporučené postupy

Změňte cílovou pozici o několik kroků.

50088, Nelze provést restart

Popis

V důsledku předchozí chyby nelze provést restart cesty.

Doporučené postupy

Přesunutím ukazatele PP vymažte cestu a začněte nový pohyb.

50089, Změna stehování

Popis

Úloha: *arg*

Požadovaného stehování nelze dosáhnout z některé z následujících příčin:

- vysoká frekvence stehování,
- nepřípustná změna metody stehování nebo
- pro stehování zápěstím je použita volba SingArea/Wrist. Ref. č. programu *arg*

Doporučené postupy

Zvětšete vlnovou délku nebo prodlužte časový interval.

Nepřepínejte mezi stehováním ramenem a zápěstím.

Pro stehování zápěstím používejte volbu SingArea/Off.

5 Řešení potíží na základě protokolu událostí

5.7 5 xxxx

Pokračování

50091, Nelze provést restart.

Popis

Restart již není možné provést. Změna stavu jednotky znemožnila restart programu.

Doporučené postupy

Přesuňte ukazatel PP a začněte nový pohyb.

50092, Odezva počítače osy

Popis

Nesprávná odezva počítače osy.

Doporučené postupy

Zkontrolujte konfigurační parametry pohybu.

Zkontrolujte hardware počítače osy.

50094, Nelze provést operaci TuneServo

Popis

Pro zadaný kloub není ladění implementováno.

Doporučené postupy

Zkontrolujte, zda je vybrán parametr a kloub, který lze používat s operací TuneServo.

50096, Operace TuneServo není povolena

Popis

Pro zadaný kloub není ladění povoleno.

Doporučené postupy

Zkontrolujte, zda je vybrán parametr a kloub, který lze používat s operací TuneServo.

50132, Selhání komutace

Popis

Selhala komutace pro kloub *arg*.

Doporučené postupy

- Proveďte novou komutaci.

- Restartujte řadič.

50133, Chyba testovacího signálu.

Popis

Nejsou k dispozici žádné testovací signály pro robota *arg*.

Doporučené postupy

Zkontrolujte, zda jsou definovány správné testovací signály.

50134, Varování - korekční vektor

Popis

Výpočet korekčního vektoru snímače selhal v důsledku předchozí chyby.

Doporučené postupy

50135, Nelze provést operaci SoftAct.

Popis

Nelze aktivovat softservo.

Doporučené postupy

Zkontrolujte, zda je vybrán kloub, který lze použít v operaci SoftAct.

50138, Limit kontrolního bodu ramene

Popis

Robot *arg* dosáhl limitu pro kontrolní bod ramene.

Doporučené postupy

Posuňte příslušný kloub pomocí pákového ovladače zpět do pracovního rozsahu.

50139, Limit kontrolního bodu ramene

Popis

V okamžiku, kdy byl kontrolní bod ramene robota *arg* mimo pracovní rozsah, došlo k ručnímu přestavení v nesprávném směru.

Doporučené postupy

Posuňte kloub pomocí pákového ovladače opačným směrem.

50140, Příliš velké břemeno

Popis

Těžké břemeno vyvolalo překročení limitu statického točivého momentu u kloubu *arg*.

Doporučené postupy

Zkontrolujte a zmenšete břemeno pro dané rameno nebo zápěstí. Omezením pracovního rozsahu kloubu snižte statický točivý moment způsobovaný zemskou přitažlivostí.

50142, Konfigurace pohybu

Popis

Konfigurace manipulátoru selhala.

arg

arg

Pokračování na další straně

Doporučené postupy

Zkontrolujte hodnoty parametrů v systémových parametrech: pohyb. Pokud existuje nesoulad mezi interními a externími parametry, znamená to, že byl zaveden nesprávný soubor MOC.cfg.

Použijte správné parametry a resetujte systém.

50143, Konfigurace os robota

Popis

Skutečná konfigurace se neshoduje s požadovanou nebo je pohyb některé osy robota větší než 90 stupňů. Robot *arg*, osa *arg*.

Doporučené postupy

Použijte volbu SingArea_Wrist, Confl_Off, upravte pozici nebo vložte mezipolohy.

Dokud konfiguraci neopravíte, nebudete moci pokračovat v automatickém režimu. Chcete-li přesto provést posun na danou pozici, přejděte do ručního režimu a opakujte spuštění.

50144, Neurčité posunutí rámu

Popis

Nejistá kalibrace rámce u robota *arg*. Možné příčiny:

- Chybný bod TCP.
- Nepřesné referenční body.
- Špatně rozmístěné referenční body.

Doporučené postupy

Pokud je předpokládána chyba nepřijatelná, postupujte takto:

- Zkontrolujte, zda je použit správný bod TCP.
- Vyzkoušejte více než tři referenční body.
- Při umisťování robota do referenčních bodů postupujte opatrně.

50145, Kinematické omezení

Popis

Bylo zjištěno kinematické omezení robota *arg*, nenalezeno žádné řešení.

- Dlouhý segment.
- Pozice příliš blízká singulární poloze.
- Kloub 1, 2 nebo 3 je mimo rozsah.
- Pozice je mimo dosah.

Doporučené postupy

- Zkraťte délku segment vložením mezipolohy.
- Použijte volbu MoveAbsJ.
- Zkontrolujte pracovní rozsah.

50147, Selhání restartu po výpadku napájení

Popis

Pokud o nové vytvoření cesty selhal.

Doporučené postupy

Přesuňte ukazatel PP a začněte nový pohyb.

50153, Nepřípustný příkaz

Popis

Úloha: *arg*

Danou instrukci nebo příkaz nebylo povoleno provést, protože program robota pracoval ve stavu držení.

(Interní kód: *argarg*)

Ref. č. programu *arg*

Doporučené postupy

Upravte program nebo před zadáním příkazu zastavte provádění programu.

50156, Kloub není nezávislý

Popis

Kloub *arg* není konfigurován jako nezávislý kloub.

Doporučené postupy

Upravte program nebo konfiguruje kloub jako nezávislý.

50157, Varování - korekční vektor

Popis

Výpočet korekčního vektoru X snímače selhal v důsledku předchozí chyby.

Doporučené postupy

50158, Chybí proces snímače

Popis

Při inicializaci nebyl nalezen proces snímače. Nelze najít nebo inicializovat pojmenovaný proces snímače *arg*.

Doporučené postupy

Zkontrolujte název procesu v konfiguračních souborech pohybu a procesu.

50159, Externí proces neexistuje

Popis

Pokus o koordinaci pohybu nebo výpočet pozice jednoho *arg* bez externího procesu.

Pokračování na další straně

5 Řešení potíží na základě protokolu událostí

5.7 5 xxxx

Pokračování

Doporučené postupy

Zkontrolujte název procesu v konfiguračních souborech pohybu a procesu.

50160, Nedosažitelná pozice

Popis

Naprogramovaná pozice nezávislého kloubu *arg* je mimo pracovní rozsah a proto je nedosažitelná.

Doporučené postupy

- Změňte pozici.
- Zkontrolujte limity pracovní oblasti kloubu.
- Zkontrolujte použitý pracovní objekt.

50163, Nastavení pozice

Popis

Úprava externí pozice je příliš velká. Rychlost bodu TCP, rychlost orientace nebo rychlost externí pozice překračují limity přípustného výkonu robota.

Doporučené postupy

- Snižte naprogramovanou rychlost TCP a rychlost orientace.
- Upravte cestu.
- Použijte instrukci WaitWObj blíže k synchronizačnímu bodu.
- Spusťte program v režimu AUTO.

50164, Nelze provést deaktivaci

Popis

V nezávislém režimu nelze mechanickou jednotku deaktivovat.

Doporučené postupy

Zkontrolujte, zda není použit nezávislý režim, a opakujte pokus o deaktivaci.

50167, Varování: nová synchronizace

Popis

Varování: byl přijat nový synchronizační signál objektu v době, kdy je dopravník aktivní a program běží.

Doporučené postupy

50168, Nová synchronizace objektu *arg*

Popis

Byla přijata nová synchronizace objektu v době, kdy dopravník sledoval předcházející objekt. Nelze sledovat dva objekty současně.

Doporučené postupy

Snižte rychlost dopravníku. Zvyšte naprogramovanou rychlost.

Pokračování na další straně

344

50172, Instrukce MoveJ není povolena

Popis

Instrukce MoveJ není povolena u pracovního objektu koordinovaného s mechanickou jednotkou v externí pozici.

Doporučené postupy

Změňte režim interpolace nebo pracovní objekt.

50173, Je nutné použít jemné body

Popis

Je-li pracovní objekt koordinován s mechanickou jednotkou v externí pozici, při změně koordinace nástroje nebo pracovního objektu použijte jemné body.

Doporučené postupy

Vytvořte jemný bod a poté změňte nástroj.

50174, Objekt WObj není připojen

Popis

Objekt WObj není připojen k dopravníku *arg*. Robota TCP nelze koordinovat s pracovním objektem. K uvolnění objektu může dojít v důsledku selhání časové synchronizace v uzlu dopravníku.

Doporučené postupy

Zjistěte, zda nechybí instrukce WaitWObj.

Zkontrolujte, zda se před ukončením koordinace nevyskytla instrukce DropWObj.

Zkontrolujte, zda nedošlo k selhání časové synchronizace - viz stav uzlu dopravníku.

50175, Dopravník se pohybuje

Popis

Dopravník *arg* se pohyboval při pokusu o koordinaci bodu TCP robota s dopravníkem v chráněném režimu.

Doporučené postupy

Koordinaci s dopravníkem nelze provést v režimu ručně snížené rychlosti nebo při krokování v automatickém režimu, pokud se dopravník pohybuje.

50176, Dopravník není aktivní

Popis

Dopravník *arg* nebyl aktivní při pokusu o koordinaci bodu TCP robota s pracovním objektem dopravníku.

Doporučené postupy

Zkontrolujte, zda je mechanická jednotka dopravníku aktivní.
Zkontrolujte jemný bod posledního koordinovaného pohybu před použitím instrukce DeactUnit.

50177, Nelze provést restart

Popis

Při pokusu o restart, stisknutí tlačítka Stop nebo krokování programu se dopravník *arg* pohyboval.

Doporučené postupy

Zkontrolujte, zda je dopravník nehybný. Přesuňte ukazatel PP a začněte nový pohyb.

50178, Neoptimální pohyb

Popis

Potřebná hodnota točivého momentu je příliš vysoká. Je nutné provést ruční nastavení zrychlení nebo rychlosti.

Doporučené postupy

Snižte zrychlení (AccSet 50 100) daného pohybu a poté obnovte jeho původní hodnotu (AccSet 100 100). Optimalizujte výkon nalezením maximálního možného zrychlení v intervalu 50 - 99. Můžete také snížit rychlost.

50181, Mimo spřažený rozsah

Popis

Klouby *arg* a *arg* jsou mimo spřažený pracovní rozsah.

Doporučené postupy

Posuňte klouby pomocí pákového ovladače do spřaženého pracovního rozsahu.

50182, Nesprávný směr ručního přestavení

Popis

Klouby *arg* a *arg* jsou mimo spřažený pracovní rozsah.

Doporučené postupy

Posuňte klouby pomocí pákového ovladače do spřaženého pracovního rozsahu.

50183, Robot mimo pracovní oblast

Popis

Robot dosáhl světové zóny *arg*, *arg*

Doporučené postupy

Zkontrolujte příčinu vstupu do světové zóny. V případě potřeby přesuňte robota mimo světovou zónu pomocí pákového ovladače.

50184, Varování - korekční vektor

Popis

Výpočet korekčního vektoru snímače selhal v důsledku předchozí chyby.

Doporučené postupy

50185, Varování - korekční vektor

Popis

Výpočet korekčního vektoru snímače selhal v důsledku předchozí chyby.

Doporučené postupy

50188, Neoptimální pohyb

Popis

Potřebná hodnota točivého momentu je příliš vysoká. Je třeba provést ruční nastavení frekvence nebo amplitudy stehování.

Doporučené postupy

Snižte frekvenci nebo amplitudu stehování při tomto pohybu. Můžete také snížit rychlost.

50189, Nebyl nalezen signál relé

Popis

Signál *arg* pro relé *arg* nebyl nalezen v konfiguraci V/V. Mechanická jednotka využívající toto relé je ignorována.

Doporučené postupy

Zkontrolujte definice V/V signálů a definice systémových parametrů manipulátoru pro typy relé.

50190, Chyba trvalého zámku interpolátoru

Popis

Sejmutý počet aktivních kloubů se nerovná očekávanému počtu kloubů.

Doporučené postupy

Zkontrolujte konfiguraci jednotky, která používá obecnou kinematiku.

50191, Příliš mnoho rychlostí boduTCP

Popis

Počet rychlostí bodu TCP v jednom segmentu je příliš vysoký. Maximální počet rychlostí bodu TCP je *arg*.

Pokračování na další straně

5 Řešení potíží na základě protokolu událostí

5.7 5 xxxx

Pokračování

Doporučené postupy

Zkontrolujte zda není v jednom segmentu nastaveno příliš mnoho rychlostí bodu TCP nebo zda u posloupnosti segmentů neroste hodnota DipLag.

50192, Chyba ručního přestavení

Popis

Ruční přestavení začalo příliš brzy po zastavení programu.

Doporučené postupy

Zkuste provést ruční přestavení robota znovu.

50193, Kloub není synchronizován.

Popis

Rychlost kloubu *arg* před vypnutím nebo výpadkem napájení byla příliš vysoká.

Doporučené postupy

Provedte novou aktualizaci počítačla otáčení.

50194, Interní chyba pozice

Popis

Chyba způsobená vnitřním číselným omezením. Číslo kloubu: *arg*. Vypočtená referenční pozice = *arg*.

Doporučené postupy

- Upravte systémové parametry u řídicí jednotky Uncal 0.
- Pokud je použita instrukce TuneServo, upravte parametr Tune_df.

50195, Nelze provést nezávislý pohyb

Popis

Kloubem *arg* nelze pohybovat v nezávislém režimu.

Doporučené postupy

Při pokusu o pohyb kloubem nepoužívejte nezávislý režim.

50196, Selhání kalibrace

Popis

Body 0 a 1 jsou příliš blízké.

Doporučené postupy

Provedte novou kalibraci s delší vzdáleností mezi body 0 a 1.

50197, Selhání kalibrace

Popis

Body 0, 1, 2 leží na přímce nebo je bod 2 umístěn příliš blízko u bodu 0 nebo 1.

Pokračování na další straně

346

Doporučené postupy

Provedte novou kalibraci s body posunutými tak, aby body 0, 1 a 2 neležely na přímce a aby bod 2 ležel v dostatečné vzdálenosti od bodů 0 a 1.

50198, Selhání kalibrace

Popis

Vnitřní chyba při kalibraci v důsledku přepínače neznámého původu.

Doporučené postupy

- Ohlaste výskyt chyby společnosti ABB.
- Provedte novou kalibraci.

50200, Chybný točivý moment

Popis

Chybný výpočet točivého momentu v důsledku vysoké rychlosti pro mechanickou jednotku *arg* Interní kód informace *arg*

Doporučené postupy

- Zkontrolujte údaje o zátěži.
- Snižte rychlost.

50201, Orientace mimo dosah

Popis

Chyba naprogramované orientace překračuje přípustný limit.

Doporučené postupy

- Upravte orientaci v datech robtarget.
- Upravte nebo zkontrolujte orientaci aktuálně použitých rámců: rámce nástrojů, rámce základny, uživatelského rámce, rámce objektu.
- Je možné vypnout monitorování orientace pomocí odpovídajícího systémového parametru (tento postup se však nedoporučuje). Podrobné informace naleznete v dokumentaci k systémovým parametrům (téma věnované pohybu robota).

50203, Měřicí uzel je používán

Popis

Měřicí uzel pro kloub *arg* je již používán.

Doporučené postupy

Vyberte jiný uzel.

50204, Monitorování pohybu

Popis

Byl aktivován spouštěč monitorování pohybu pro osu *arg* u mechanické jednotky *arg*.

Dusledky

Pohyb mechanické jednotky *arg* je okamžitě zastaven. Poté se vrátí na pozici na cestě, po které pohyb probíhal. Jestliže není konfigurováno Zpracování pohybové chyby, provádění se zastaví, zůstane ve stavu zapnutých motorů Motors ON a bude očekávat požadavek na start. Jestliže je konfigurováno Zpracování pohybové chyby, provádění bude pokračovat do chybového obslužného programu.

Možné příčiny

Aktivace spouštěče monitorování pohybu může být vyvolána kolizí, nesprávnou definicí zátěže nebo silami působícími v externím procesu.

Doporučené postupy

- 1) Jestliže se provádění zastavilo, potvrďte informaci o chybě a obnovte činnost stisknutím tlačítka Start na jednotce FlexPendant.
- 2) Ujistěte se, že jsou správně definovány a identifikovány všechny zátěže.
- 3) Pokud je mechanická jednotka vystavena silám působícím v externích procesech, zvyšte úroveň monitorování pomocí příkazu RAPID nebo systémových parametrů.
- 4) Zvažte přidání chybového obslužného programu pro zpracování chyb pohybu.

50205, Chyba protokolu dat

Popis

arg

Doporučené postupy

Řešení:

arg

50206, Varování sondy

Popis

Vyrovňovací paměť sondy je zaplněna.

Doporučené postupy

50207, Přidejte bod v mezipoloze

Popis

Při změně dopravníku je nutné definovat bod v mezipoloze, který není koordinován s mechanickou jednotkou v externí pozici.

Doporučené postupy

Vytvořte bod v mezipoloze a poté proveďte změnu dopravníku.

50208, Chybí funkce

Popis

Nelze aktivovat kompenzaci tření u kloubu *arg*.

Doporučené postupy

Instalujte komponentu Advanced Shape Tuning.

50209, Kinematické omezení

Popis

Nebylo nalezeno žádné přijatelné řešení. Zbytkové hodnoty: *arg* stupňů orientace, *arg* mm na ose x, *arg* mm na ose y, *arg* mm na ose z.

Doporučené postupy

Vložte bod v mezipoloze. Zkontrolujte singularitu. Zvyšte toleranci pro polohu a orientaci. Použijte instrukci MoveAbsJ. Zkontrolujte pracovní rozsah.

50210, Selhání identifikace zátěže

Popis

Nelze provést identifikaci zátěže, protože konfigurační úhel je příliš malý.

Doporučené postupy

- Zvětšete konfigurační úhel.

50214, Selhání konfigurace pracovní oblasti

Popis

Definovaná pracovní oblast je pravděpodobně větší než maximální povolená oblast robota *arg*.

Doporučené postupy

Upravte parametry pracovní oblasti v systémových parametrech robota a opakujte operaci.

50215, Selhání identifikace zátěže

Popis

Osa *arg* se přesune mimo pracovní rozsah.

Doporučené postupy

Přesuňte osu na pozici vzdálenější od hranice pracovního rozsahu.

50218, Cesta nebyla dokončena

Popis

Úloha: *arg*

Pohyb po předcházející cestě nebyl dokončen, protože byl odeslán požadavek na nový pohyb.

Pokračování na další straně

5 Řešení potíží na základě protokolu událostí

5.7 5 xxxx

Pokračování

Ref. č. programu *arg*

Doporučené postupy

V obslužných rutinách výjimek použijte instrukci StorePath. Přesuňte ukazatel PP a začněte nový pohyb.

50220, Žádný vstupní signál

Popis

Na relé stykače mechanické jednotky *arg* nepřichází žádný vstupní signál.

Doporučené postupy

Ujistěte se, že je vstupní signál připojen a konfigurován.

50221, Objekt mimo limit

Popis

Objekt na dopravníku *arg* je mimo maximální nebo minimální limit vzdálenosti. Objekt byl uvolněn.

Doporučené postupy

Zkontrolujte limity nebo snižte rychlost dopravníku.

50222, Nesoulad typů u mechanické jednotky

Popis

Vybraný typ manipulátoru neodpovídá vybrané mechanické jednotce.

Doporučené postupy

Ujistěte se, že vybraný manipulátor odpovídá vybrané mechanické jednotce, a opakujte operaci.

50224, Nelze definovat zátěž

Popis

Není dovoleno definovat zátěž na ose *arg* pro mechanickou jednotku *arg* nebo interpolace nekončí v jemném bodě.

Doporučené postupy

Změňte číslo osy, mechanickou jednotku nebo změňte předchozí pohyb tak, aby končil v jemném bodě.

50225, Ztráta staré bezpečnostní zaváděcí oblasti

Popis

Chyba v paměťové oblasti pro bezpečné zavádění.

- Oblast byla aktualizována s použitím nových dat.
- Systém není synchronizován.

Doporučené postupy

Aktualizujte všechna počítadla otáčení.

Pokračování na další straně

348

50226, Chyba referenční hodnoty motoru

Popis

Doba výpočtu referenčních hodnot motoru překročila interní limit.

Doporučené postupy

- Snižte zatížení hlavního počítače.
- Restartujte řadič.

50227, Chyba testovacího signálu

Popis

Neplatné číslo kanálu *arg*.

Doporučené postupy

Povolená čísla kanálů jsou 1 - 12 pro testovací signály a 1 - 6 pro signály protokolu dat.

50228, Chyba testovacího signálu

Popis

Neznámé číslo testovacího signálu *arg*.

Doporučené postupy

Ujistěte se, že je definováno platné číslo testovacího signálu.

50229, Chyba testovacího signálu

Popis

Neznámá mechanická jednotka *arg*.

Doporučené postupy

Zkontrolujte správnost zadání názvu nebo konfiguraci.

50230, Chyba testovacího signálu

Popis

Neplatné číslo osy *arg* u mechanické jednotky *arg*.

Doporučené postupy

Zkontrolujte mechanickou jednotku a číslo osy.

50231, Chyba testovacího signálu

Popis

Mechanická jednotka *arg* není aktivní.

Doporučené postupy

Před definováním testovacích signálů aktivujte mechanickou jednotku.

50234, Přetečení během záznamu do protokolu

Popis

Během záznamu testovacích signálů nebo signálů datového protokolu došlo k přetečení.

Doporučené postupy

- Definujte nižší počet signálů.
- Snižte zatížení hlavního počítače.
- Snižte zatížení sítě.

50235, Nebyla přijata žádná přerušení

Popis

Z komunikační karty robota nebyla v časovém limitu přijata žádná přerušení.

Důsledky

Systém přejde do stavu selhání systému.

Možné příčiny

Komunikační karta robota může být vadná.

Doporučené postupy

- 1) Chcete-li obnovit provoz, restartujte řadič.
- 2) Pokud je komunikační karta robota vadná, vyměňte ji.
- 3) Pokuste se zjistit příčinu problému na základě dalších chybových zpráv uložených do protokolu v nejbližším časovém okolí této chyby.

50239, Změna režimu optimálního nouzového zastavení

Popis

Optimální nouzové zastavení přešlo do režimu elektrické brzdy v důsledku omezeného zrychlení.

Doporučené postupy

Omezte zrychlení v programu.

50240, Změna režimu optimálního nouzového zastavení

Popis

Optimální nouzové zastavení přešlo do režimu elektrické brzdy v důsledku omezeného točivého momentu.

Doporučené postupy

Zkontrolujte údaje o zatížení.

50241, Chybí funkce

Popis

Nebyla zakoupena komponenta Absolute Accuracy.

Doporučené postupy

Změňte systémový parametr robota Use Robot Calibration na hodnotu uncalib.

50242, Výpadek synchronizace způsobený konfiguračními daty

Popis

- Nesoulad mezi daty řadiče a konfiguračními daty pro kloub *arg* (posunutí kalibrace nebo kalibrační pozice) nebo
- platné příznaky kalibračního posunutí nebo komutačního posunutí nejsou v konfiguraci nastaveny na hodnotu True.

Doporučené postupy

Aktualizujte měřicí systém:

- aktualizujte počítadlo otáčení,
- překalibrujte kloub,
- změňte konfigurační data.

50243, Není nastaven limit zrychlení

Popis

Pro robota *arg* není implementován limit zrychlení.

50244, Selhala kalibrace AbsAcc

Popis

Nelze provést kalibraci AbsAcc pro robota *arg*, *arg*.

Doporučené postupy

- Restartujte řadič.
- Zkontrolujte, jestli pevný disk není plný.
- Instalujte více paměti.

50245, Nepřípustný příkaz

Popis

Ve stavu zapnutí motorů nelze nastavit režim provádění bez pohybu.

Doporučené postupy

Přepněte do stavu MOTORS OFF.

50246, Chyba propojeného motoru

Popis

Příliš velký posun mezi pozicemi sledovací osy a hlavní osy.

Doporučené postupy

Spusťte servisní program propojeného motoru. Přestavte sledovací osu ručně do stejné polohy jako hlavní osu.

5 Řešení potíží na základě protokolu událostí

5.7 5 xxxx

Pokračování

50247, Vymazání cesty selhalo

Popis

Před vymazáním cesty je nutné zastavit pohyb.

Doporučené postupy

Před instrukcí ClearPath použijte instrukci StopMove. Přesuňte ukazatel PP a začněte nový pohyb.

50248, Interní chyba servonástroje

Popis

Došlo k vnitřní chybě u nástroje *arg* ve stavu *arg*

arg

arg

arg

Doporučené postupy

Obraťte se na společnost ABB.

50249, Naprogramovaná síla byla snížena

Popis

Byla naprogramována příliš vysoká síla hrotu pro nástroj *arg*. Požadovaný točivý moment motoru (Nm) = *arg*. Síla byla snížena s ohledem na maximální točivý moment motoru.

Doporučené postupy

- 1) Snižte naprogramovanou sílu hrotu.
- 2) Zkontrolujte kalibraci vztahu síly a točivého momentu v parametrech systému.
- 3) Zkontrolujte maximální točivý moment motoru v parametrech systému.

50250, Kalibrační síla byla snížena

Popis

Je požadována příliš vysoká kalibrační síla hrotu pro nástroj *arg*. Požadovaný točivý moment motoru (Nm) = *arg*. Síla byla snížena s ohledem na maximální točivý moment motoru.

Doporučené postupy

- 1) Zkontrolujte kalibrační síly v parametrech motoru.
- 2) Zkontrolujte kalibraci vztahu síly a točivého momentu v parametrech systému.
- 3) Zkontrolujte maximální točivý moment motoru v parametrech systému.

50251, Selhání při otevření nástroje

Popis

Během otevírání nástroje byl zjištěn vyžádaný pohyb osy nástroje *arg*.

Pokračování na další straně

Doporučené postupy

Před provedením dalšího pohybu osy nástroje se ujistěte, že je operace otevření nástroje dokončena. Snižte systémový parametr 'post sync time'.

50252, Selhání při otevření nástroje

Popis

Během otevírání nástroje při kalibraci byl zjištěn vyžádaný pohyb osy nástroje *arg*.

Doporučené postupy

Zajistěte, aby během kalibrace nebyly zadávány žádné požadavky na pohyb osy nástroje.

50253, Nelze deaktivovat jednotku

Popis

V režimu zpracování nelze mechanickou jednotku deaktivovat.

Doporučené postupy

Před deaktivací mechanické jednotky opusťte režim zpracování.

50254, Chyba propojeného motoru

Popis

Příliš vysoká rychlost sledovací osy v režimu ručního přestavení sledovací osy.

Doporučené postupy

Spusťte servisní program propojeného motoru. Vynulujte režim ručního přestavení.

50256, Varování pro synchronizační pozici

Popis

Pohyb snímače je mimo nastavené limity. Početní pozice snímače by měla být *arg* než *arg*; zjištěná pozice je *arg*.

Doporučené postupy

Zkontrolujte naprogramovanou pozici snímače v datech robtarget. Spusťte synchronizaci dříve nebo změňte data robtarget.

50257, Varování pro synchronizační rychlost

Popis

Naprogramovaná rychlost překračuje omezení. Rychlost by měla být *arg* než *arg*; zjištěná rychlost je *arg*.

Doporučené postupy

- Zkontrolujte naprogramovanou rychlost robota.
- Zkontrolujte pozici snímače v režimu učení.
- Zkontrolujte jmenovitou rychlost snímače.

50258, Chyba směru snímače

Popis

Naprogramovaná poziční rychlost snímače je *arg* ; byla zjištěna rychlost snímače *arg* v opačném směru.

Doporučené postupy

- Zkontrolujte naprogramované pozice snímačů v datech *robtarget*.
- Spusťte synchronizaci dříve nebo zmenšete vzdálenost *waitsensor*.

50259, Chyba maximální vzdálenosti snímače

Popis

Vzdálenost mezi skutečnou a naprogramovanou pozicí snímače je příliš velká. *arg*

Doporučené postupy

- Zkontrolujte naprogramované pozice snímačů v datech *robtarget*.
- Zkontrolujte rychlost snímače.
- Spusťte synchronizaci dříve nebo zmenšete vzdálenost *waitsensor*.

50260, Chyba při kontrole vzdálenosti snímače

Popis

Vzdálenost pozice snímače od naprogramované pozice *arg* je příliš velká *arg*.

Doporučené postupy

- Zkontrolujte naprogramované pozice snímačů v datech *robtarget*.
- Zkontrolujte rychlost snímače.
- Zvětšete maximální odchylku.

50261, Světová zóna mimo pracovní oblast

Popis

Definice minimálního limitu světové zóny *arg* je mimo pracovní oblast: *argargarg...*

Doporučené postupy

Změňte definici světové zóny tak, aby se limit nacházel uvnitř pracovní oblasti, nebo zadáním hodnoty 9E9 odeberte osu z testu světové zóny.

50262, Světová zóna mimo pracovní oblast

Popis

Definice maximálního limitu světové zóny *arg* je mimo pracovní oblast: *argargarg...*

Doporučené postupy

Změňte definici světové zóny tak, aby se limit nacházel uvnitř pracovní oblasti, nebo zadáním hodnoty 9E9 odeberte osu z testu světové zóny.

50263, Varování pro faktor doby provozu

Popis

Hodnota faktoru doby provozu převodovky kloubu *arg* robota *arg* je příliš vysoká. Budete-li pokračovat v provozu bez úprav, může dojít k poškození motoru nebo převodovky. obraťte na místní středisko podpory společnosti ABB.

Doporučené postupy

Snižte rychlost nebo prodlužte dobu čekání.

50265, Tloušťka je mimo dosah

Popis

Servonástroj: *arg* Naprogramovaná tloušťka *arg* mm je mimo dosah

Doporučené postupy

- Upravte naprogramovanou tloušťku.
- Zkontrolujte pracovní rozsah (min. délku úhzu)

50266, Žádost o uzavření selhala

Popis

Uzavření servonástroje:*arg* v opačném směru není povoleno.
Pozice před zavřením: *arg* mm
Naprogramovaná tloušťka: *arg* mm

Doporučené postupy

- Upravte pozici před zavřením.
- Upravte naprogramovanou tloušťku.

50267, Žádost o otevření selhala

Popis

Není povoleno otevřít servonástroj:*arg* v opačném směru

Doporučené postupy

Zkontrolujte, zda jsou naprogramované hodnoty pozicí *robtarget* servonástroje vyšší než naprogramovaná tloušťka.

50268, Selhání kalibrace

Popis

Není povoleno kalibrovat servonástroj:*arg* ze záporné pozice

Doporučené postupy

Před kalibrací upravte pozici servonástroje.

Pokračování na další straně

5 Řešení potíží na základě protokolu událostí

5.7 5 xxxx

Pokračování

50269, Ladicí hodnota mimo limit

Popis

Ladicí hodnota pro servonástroj: *arg* je mimo limit. Parametr: *arg*

Doporučené postupy

Upravte ladicí hodnotu.

50271, Nízká přesnost událostí

Popis

Úloha *arg*

V systému je v současné době konfigurován časový dohled na události, ale nyní se nepodařilo provést přesnou aktivaci události.

Ref. č. programu *arg*

Doporučené postupy

Snižte naprogramovanou rychlost nebo zvětšete vzdálenost mezi naprogramovanými pozicemi. Vypněte tuto kontrolu změnou systémových parametrů.

50272, Konfigurace pohybu

Popis

Nepodařilo se načíst data *arg* pro *arg* z konfiguračního souboru.

Doporučené postupy

Zkontrolujte konfigurační soubor.

Proveďte restart systému se správnými parametry.

Zkontrolujte konfigurační data aktuální instance a všech nižších instancí.

50273, Konfigurace pohybu

Popis

Nesprávný konfigurační parametr *arg* pro *arg*. Konfigurační parametr mohl být například neznámého typu nebo obsahovat číselnou hodnotu, která je mimo rozsah.

Doporučené postupy

Zkontrolujte konfigurační soubor.

Použijte správné parametry a resetujte systém.

50274, Konfigurace pohybu

Popis

Nepodařilo se načíst nebo vytvořit *arg* s názvem: *arg*. Pokud aktuální instance existuje, bude načtena, v opačném případě bude vytvořena. Instanci se tedy nepodařilo načíst nebo vytvořit.

Doporučené postupy

Zkontrolujte konfigurační soubor.

Použijte správné parametry a resetujte systém.

50275, Konfigurace pohybu

Popis

Nepodařilo se načíst další název *arg*, předcházející název je *arg*. Předcházející instance je v pořádku, ale další instanci nelze načíst.

Zkontrolujte rovněž, zda chybový protokol konfigurace neobsahuje další informace.

Doporučené postupy

Zkontrolujte konfigurační soubor.

Použijte správné parametry a resetujte systém.

50276, Konfigurace pohybu

Popis

Standardní délka fronty serva (*arg*) je mimo rozsah (min=1, max=*arg*).

Doporučené postupy

Zkontrolujte hodnotu `std_servo_queue_length` v konfiguračním souboru.

Použijte správné parametry a resetujte systém.

50277, Konfigurace pohybu

Popis

Přepsání počtu kloubů (*arg*) v dynamické skupině. Povoleno počet je *arg*.

Doporučené postupy

Zkontrolujte konfigurační soubor.

Použijte správné parametry a resetujte systém.

50278, Konfigurace pohybu

Popis

Nepodařilo se konfigurovat servopistoli (*arg*).

Doporučené postupy

Zkontrolujte údaje o servopistoli v konfiguračním souboru.

Použijte správné parametry a resetujte systém.

50279, Konfigurace pohybu

Popis

Změnu servonástroje lze provést pouze s instalovanou komponentou změny servonástroje.

Pokračování na další straně

352

Návod k použití - Řešení problémů, IRC5
3HAC020738-014 Revize: T

Bez této komponenty není instalace této mechanické jednotky povolena.

Doporučené postupy

Zkontrolujte konfigurační soubor.

Použijte správné parametry a resetujte systém.

50280, Konfigurace systému

Popis

Mechanická jednotka *arg* je v jednom programu RAPID definována více než jednou.

Doporučené postupy

Zkontrolujte konfigurační soubor.

Použijte správné parametry a resetujte systém.

50281, Proces selhal

Popis

Úloha: *arg*

Proces v úloze *arg* selhal. Je to způsobeno selháním procesu v této úloze nebo synchronizované úloze, je-li použita funkce MultiMove.

arg

Doporučené postupy

Vyhledejte příčiny ve zprávách, které se vyskytly současně s touto zprávou.

Zotavení: *arg*

50282, Záznam není připraven

Popis

Záznam není připraven k aktivaci

Doporučené postupy

Před aktivací se ujistěte, že je záznam dokončen.

Zkontrolujte hodnotu *sensor_start_signal*.

50283, Neznámý název souboru se záznamem

Popis

Název souboru se záznamem *arg* je neznámý.

Doporučené postupy

Ověřte název a existenci souboru pomocí správce souborů.

Zaznamenejte nový soubor.

50284, Nelze aktivovat mechanickou jednotku

Popis

Mechanickou jednotku *arg* nelze aktivovat, protože není připojena k úloze Rapid.

Doporučené postupy

Zkontrolujte, zda je v konfiguraci řadiče správně nastaveno propojení mechanické jednotky s úlohou RAPID.

50285, Nelze provést instrukci DitherAct

Popis

Nelze aktivovat funkci Dithering.

Doporučené postupy

Zkontrolujte, zda je vybrán kloub, který lze použít v operaci DitherAct.

50286, Kombinace koordinovaných rámců

Popis

Úloha: *arg*

Více než jeden rámec pohybu jednotky, příčina *arg*:

Nelze řetězit koordinované rámce.

Není povoleno změnit jednotku, která řídí rámec v rohové zóně.

Ref. č. programu *arg*

Doporučené postupy

Změňte uspořádání jednotek tak, aby všechny jednotky provádějící koordinované pohyby sledovaly stejnou jednotku.

Mezi dva koordinované pohyby vložte jemný bod nebo nekoordinovaný pohyb.

50287, Jednotka nezastavila v kontrolované pozici

Popis

Robot *arg* je částečně koordinován s jednotkou *arg* z jiné úlohy a jednotka byla přesunuta nebo návrat na cestu selhal.

Dusledky

Spuštění programu nebo restart bude přerušeno.

Doporučené postupy

Zkontrolujte všechny programy, zda je částečně koordinovaný pohyb oddělen jemnými body a instrukcemi WaitSyncTask před pohybem a po něm a zda jednotka není mezitím přesunuta.

Poznámka: Instrukce WaitSyncTask je rovněž vyžadována po částečné koordinaci před instrukcemi SyncMoveOn a SyncMoveResume.

Ověřte, zda je jednotka přesunuta do požadované polohy před zahájením částečně koordinovaného pohybu. Po zpracování instrukce SyncMoveOff, SyncMoveSuspend, ActUnit, DeactUnit nebo ClearPath musí být jednotka přesunuta (pomocí nové pohybové instrukce) do určité pozice a definovat rámec, aby její jiná úloha mohla načíst. Touto pozicí může být nová pozice nebo aktuální pozice jednotky.

Pokračování na další straně

5 Řešení potíží na základě protokolu událostí

5.7 5 xxxx

Pokračování

Ověřte, zda je program pro jednotku aktivní na panelu výběru úloh..

50288, Nesoulad synchronizačních identifikátorů

Popis

Zadané identifikační číslo pohybové instrukce musí být u všech spolupracujících úloh programu stejné.

Aktuální identifikační číslo nesouhlasí: *arg*, *arg*.

Doporučené postupy

Před spuštěním zkontrolujte, zda jsou všechna zadaná identifikační čísla shodná a zda jsou synchronizovány všechny ukazatele PP.

50289, Nesoulad typů bodu při synchronizaci

Popis

V pohybových instrukcích s hodnotou *syncld = arg* je použita kombinace jemných bodů a bodů zóny.

Doporučené postupy

Všechny pohybové instrukce ve spolupracujících úlohách programu upravte tak, aby používaly stejný typ bodu, tj. pouze jemné body nebo pouze body zóny.

50290, Služba není dostupná

Popis

Nepodařilo se získat správnou licenci.

Doporučené postupy

Zkontrolujte prosím nastavení licencí.

50294, Chyba při přenosu dat

Popis

Selhal přenos dat mezi řadičem a pamětí SMB.

Možné příčiny

Vznikla závada na kabelu nebo na přenosových obvodech. Možnou příčinou je také vysoká úroveň elektrického rušení.

Doporučené postupy

- Restartujte systém a opakujte operaci.
- Zkontrolujte kabely.
- Zkontrolujte desku SMB.
- Zkontrolujte pohybový modul.

50295, Chybí pohybová data

Popis

V paměti SMB a v paměti řadiče chybí data mechanické jednotky *arg*.

Pokračování na další straně

354

Možné příčiny

Chybí konfigurační soubor. Byla použita nová deska SMB spolu s novým řadičem.

Doporučené postupy

- Zaveďte nové konfigurační soubory.

50296, Rozdíl v datech v paměti SMB

Popis

Data v paměti SMB se neshodují s daty řadiče u mechanické jednotky *arg*.

Možné příčiny

Neshodují se data nebo sériové číslo v paměti SMB a v řadiči. Došlo k výměně manipulátoru (modul SMB) či skříňně nebo ke změně konfiguračních parametrů.

Doporučené postupy

Zkontrolujte stav pomocí jednotky FlexPendant a ověřte, zda jsou do řadiče zavedena správná konfigurační data (sériové číslo). Zkontrolujte, zda sériové číslo patří k manipulátoru, který je připojen k řadiči. Jestliže tomu tak není, nahraďte konfigurační soubory nebo ručně přeneste data z paměti SMB do řadiče, pokud došlo k výměně řadiče.

Pokud byla sériová měřicí deska (SMB) nahrazena deskou z jiného manipulátoru (liší se sériová čísla), nejprve vymažte paměť SMB pomocí jednotky FlexPendant a poté přeneste data z řadiče do paměti SMB.

50297, Aktualizace paměti SMB

Popis

Data pro mechanickou jednotku *arg* byla přesunuta z řadiče do paměti SMB.

Možné příčiny

Doporučené postupy

50298, Aktualizace paměti řadiče

Popis

Data pro mechanickou jednotku *arg* byla přesunuta z paměti SMB do řadiče.

Možné příčiny

Doporučené postupy

50299, Varování - řízení rychlosti

Popis

Rychlost jednotky *arg* je snížena omezovací jednotkou *arg*.

Úloha: *arg* Řádek instrukcí: *arg*

Možné příčiny

Naprogramovaná rychlost je pro tuto jednotku příliš vysoká nebo omezovací jednotka zjistila příliš dlouhý pohyb.

Doporučené postupy

Změňte cestu nebo naprogramovanou rychlost.

Vypněte ořizení rychlosti.

50300, Paměť SMB není použita

Popis

Pro tuto mechanickou jednotku není použita paměť SMB.

Možné příčiny

Dodatečné osy nemohou a nesmí používat paměť SMB.

Doporučené postupy

50301, Chybí veškerá data SMB

Popis

Chybí veškerá data v paměti SMB na desce *arg*, propojení *arg*, pohybový modul *arg*.

Možné příčiny

Došlo k chybě paměti SMB nebo ke komunikační chybě. Data byla vymazána.

Doporučené postupy

Pokud řadič obsahuje správná data, přeneste je do paměti SMB. Pokud problém přetrvává, zkontrolujte komunikační kabel desky SMB. Vyměňte desku SMB.

50302, Chybí data snímače

Popis

V paměti SMB není definováno sériové číslo pro mechanickou jednotku *arg*.

Možné příčiny

Došlo k vymazání paměti SMB nebo byla instalována nová deska SMB.

Doporučené postupy

Pokud řadič obsahuje správná data, přeneste je do paměti SMB.

50303, Chybí data řadiče

Popis

V paměti řadiče není definováno sériové číslo pro mechanickou jednotku *arg*.

Možné příčiny

Došlo ke smazání paměti řadiče nebo byl instalován nový řadič.

Doporučené postupy

Pokud paměť SMB obsahuje správná data, přeneste je do paměti řadiče.

50305, Je použita stará deska SMB

Popis

Je použita stará deska SMB bez datové paměti.

Možné příčiny

Doporučené postupy

Vyměňte desku za novou s datovou pamětí nebo nastavte parametr "Use old SMB" v konfiguraci MOTION/ROBOT.

50306, Chyba identifikace zátěže

Popis

Nelze provést identifikaci zátěže, protože v důsledku nastaveného konfiguračního úhlu je matice setrvačnosti singulární.

Doporučené postupy

- Otočte osu 6 robota přibližně o 30 stupňů v libovolném směru.

50307, Rozšířený pracovní rozsah

Popis

Byla instalována volba rozšířeného pracovního rozsahu. Zkontrolujte, zda byla vyjmuta mechanická zarážka.

50308, Vypršel časový limit pro přesunutí do pozice

Popis

Podmínka jemného bodu nebyla splněna v průběhu *arg* sekund.

Doporučené postupy

Zkontrolujte vyladění dodatečných os, podmínek přesunutí do pozice (rozsah pozice, nulová rychlost) a ujistěte se, že nejsou rušeny kabely dekodéru.

50309, Chyba AbsAcc

Popis

Data byla přesunuta z paměti SMB do řadiče. Data AbsAcc v paměti SMB jsou neplatná. Data AbsAcc v řadiči pro mechanickou jednotku *arg* byla vymazána.

Doporučené postupy

Pokud jsou k dispozici nová data AbsAcc, načtěte je.

Pokračování na další straně

5 Řešení potíží na základě protokolu událostí

5.7 5 xxxx

Pokračování

50310, Nezávislý kloub není aktivní

Popis

Mechanická jednotka *arg* s nezávislým kloubem není aktivní.

Doporučené postupy

Před provedením instrukce pro nezávislý kloub aktivujte mechanickou jednotku.

50311, Nelze aktivovat mechanickou jednotku použitou v úloze

Popis

Mechanickou jednotku *arg* nelze v zadané úloze aktivovat.

Doporučené postupy

Zkontrolujte propojení mezi mechanickou jednotkou a úlohou jazyka RAPID v konfiguraci řadiče.

50312, Mechanická jednotka je již aktivní v jiné úloze

Popis

Nelze aktivovat mechanickou jednotku *arg*, protože je již aktivní v jiné úloze jazyka RAPID.

50313, Selhalo resetování nezávislého pohybu

Popis

Selhal nezávislý resetovací pohyb *arg* - během nezávislého resetovacího pohybu došlo k synchronizovanému pohybu (MoveL/MoveJ) servonástroje.

Doporučené postupy

Zajistěte, aby byla synchronizovaná rychlost servonástroje během provádění nezávislých resetovacích pohybů nulová.

50314, Nezávislý pohyb mimo dosah

Popis

Naprogramovaná pozice nezávislého pohybu *arg* je mimo dosah. Naprogramovaná pozice = *arg* mm.

Doporučené postupy

Upravte pozici nezávislého pohybu.
Zkontrolujte pracovní rozsah servonástroje.

50315, Selhání rohové cesty

Popis

Úloha: *arg*

Došlo k zastavení interpolace a procesu před rohovou cestou z některé z následujících příčin:

Pokračování na další straně

356

- Časová prodleva.

- Blízkost naprogramovaných bodů.

- Systém vyžaduje vysoké zatížení procesoru.

arg

Doporučené postupy

- Omezte počet instrukcí mezi po sobě následujícími pohybovými instrukcemi.

- Snižte rychlost, použijte vzdálenější body, použijte volbu /CONC.

- Zvyšte hodnotu *ipol_prefetch_time*.

Zotavení: *arg*

50316, Není aktivována absolutní přesnost

Popis

Není aktivována funkce absolutní přesnosti

Dusledky

Pozice robota nebudou absolutně přesné.

Doporučené postupy

1. Zapněte funkci AbsAcc změnou systémového parametru robota Use Robot Calibration na hodnotu *calib*.

Ověřte stav v okně ručního přestavení.

2. Ověřte rovněž, zda je soubor *absacc.cfg* načten v paměti řadiče.

Ověřte, zda data existují v záloze.

50317, Není dovoleno odpojit pohybový modul

Popis

Došlo k pokusu odpojit pohybový modul *arg*. Tato akce není povolena.

Dusledky

Systém přechází do stavu vypnutých motorů a poté odpojí pohybový modul.

Možné příčiny

Odpojení pohybových modulů je povoleno pouze ve stavu vypnutých motorů.

Doporučené postupy

Před odpojením pohybové jednotky uveďte systém do stavu vypnutých motorů.

50318, Není dovoleno znovu připojit pohybový modul

Popis

Pohybový modul by neměl být opět připojován, neboť se systém nenachází ve stavu vypnutých motorů.

Dusledky

Došlo k pokusu znovu připojit pohybový modul *arg*. Tato akce není povolena.

Možné příčiny

Opětovné připojení pohybových modulů je povoleno pouze ve stavu vypnutých motorů.

Doporučené postupy

Před opětovným připojením pohybové jednotky uveďte systém do stavu vypnutých motorů.

50319, Nelze aktivovat mechanickou jednotku

Popis

Došlo k neúspěšnému pokusu aktivovat mechanickou jednotku *arg*.

Dusledky

Mechanická jednotka zůstává deaktivována.

Možné příčiny

Mechanická jednotka je připojena k pohybovému modulu *arg*, který je odpojen.

Doporučené postupy

) Proveďte opětovné připojení pohybového modulu.) Proveďte nový pokus aktivovat mechanickou jednotku.

50320, Pohybový modul je odpojen

Popis

Pohybový modul *arg* je odpojen.

Dusledky

Nelze provozovat žádnou mechanickou jednotku připojenou k pohybovému modulu.

50321, Pohybový modul byl opět připojen

Popis

Odpojený pohybový modul *arg* byl po odpojení znovu připojen.

Dusledky

Všechny mechanické jednotky připojené k pohybovému modulu *arg* lze provozovat.

50322, Mechanická jednotka není připojena k pohybové úloze

Popis

Nelze aktivovat mechanickou jednotku *arg*, protože není připojena k žádné pohybové úloze.

Doporučené postupy

Zkontrolujte propojení mezi mechanickou jednotkou a úlohou jazyka RAPID v konfiguraci řadiče.

50323, Nepodařilo se odečíst údaj snímače síly

Popis

Nepodařilo se vrátit hodnotu zjištěnou kalibrovaným snímačem síly.

Možné příčiny

Silový řídicí systém není kalibrován.

Doporučené postupy

Před provedením této instrukce použijte instrukci FCCalib.

50324, Selhala kalibrace silového řízení

Popis

Nepodařilo se kalibrovat silový řídicí systém.

Možné příčiny

Systém není přepnut do režimu pozičního řízení.

Doporučené postupy

Před použitím instrukce FCCalib přepněte robota do režimu pozičního řízení.

50325, Nepodařilo se aktivovat silové řízení

Popis

Aktivace silového řízení selhala.

Možné příčiny

Systém není kalibrován nebo je režim silového řízení již aktivní. Jinou příčinou mohou být nesprávné argumenty.

Doporučené postupy

Instrukci FCAct nebo FCPress1LStart použijte jen tehdy, je-li systém silového řízení kalibrován a současně je aktivní režim pozičního řízení. Zkontrolujte všechny argumenty aktivační instrukce.

50326, Nepodařilo se deaktivovat silové řízení

Popis

Selhal pokus o návrat k pozičnímu řízení.

Možné příčiny

Posiční řízení nelze nastavit, pokud se robot pohybuje působením vnějších sil nebo referenčních příkazů.

Doporučené postupy

Zastavte všechny aktivní reference a eliminujte všechny vnější síly. Poté akci zopakujte.

Pokračování na další straně

5 Řešení potíží na základě protokolu událostí

5.7 5 xxxx

Pokračování

50327, Nepodařilo se spustit reference

Popis

Nepodařilo se spustit zadané reference.

Možné příčiny

Reference lze spustit pouze v režimu silového řízení.

Doporučené postupy

Před pokusem o spuštění referencí aktivujte silové řízení.

50328, Chyba parametru v instrukci FCRefSprForce nebo FCRefSprTorque

Popis

Instrukce FCRefSprForce nebo FCRefSprTorque obsahuje chybný parametr Stiffness.

Doporučené postupy

Změňte parametr Stiffness v instrukci FCRefSprForce nebo FCRefSprTorque na hodnotu větší než nula.

50329, Chyba parametru v instrukci FCRefSprForce

Popis

Chybný parametr MaxForce v instrukci FCRefSprForce.

Doporučené postupy

Změňte parametr MaxForce v instrukci FCRefSprForce na hodnotu větší než nula.

50330, Chyba parametru v instrukci FCRefSprTorque

Popis

Chybný parametr MaxTorque v instrukci FCRefSprTorque.

Doporučené postupy

Změňte parametr MaxTorque v instrukci FCRefSprTorque na hodnotu větší než nula.

50333, Chyba FCRefLine, FCRefRot nebo FCRefCircle

Popis

Parametr Distance v instrukci FCRefLine nebo instrukci FCRefRot a parametry Radius a Speed v instrukci FCRefCircle musí být větší než nula.

Doporučené postupy

Změňte výše uvedené parametry podle příručky.

50335, Chyba parametru v instrukci FCRefSpiral

Popis

Ve funkci FCRefSpiral byla použita nedovolená hodnota parametru.

Možné příčiny

Chyba v hodnotách parametrů funkce FCRefSpiral.

Doporučené postupy

Upravte hodnoty parametrů ve funkci FCRefSpiral.

50336, Chyba parametru v instrukci FCGetProcessData

Popis

Nepodařilo se načíst informace o procesu.

Možné příčiny

Použití nepovinného parametru DataAtTrigTime v instrukci FCGetProcessData. Tato chyba je ohlášena, pokud se nevyskytne žádný spouštěcí signál.

Doporučené postupy

Odeberte nepovinný parametr.

50337, Snímač síly není nastaven

Popis

Chyba v parametrech snímače síly.

Doporučené postupy

Zkontrolujte konfigurační parametry snímače síly.

50338, Chyba parametru v instrukci FCCondAdvanced

Popis

Chybný parametr LogicCond v instrukci FCCondAdvanced.

Doporučené postupy

Upravte parametr LogicCond v instrukci FCCondAdvanced.

50339, Chyba parametru v instrukci FCCondTime

Popis

Chybný parametr Time v instrukci FCCondTime.

Doporučené postupy

Změňte parametr Time v instrukci FCCondTime na hodnotu větší než nula.

Pokračování na další straně

50340, Chyba v definici skříně silového řízení

Popis

Chybný parametr Box v instrukci FCCondPos nebo FCSupvPos.

Doporučené postupy

Změňte parametr Box v instrukci FCCondPos nebo FCSupvPos.

50341, Chyba v definici válce silového řízení

Popis

Chybný parametr Cylinder v instrukci FCCondPos nebo FCSupvPos.

Doporučené postupy

Změňte parametr Cylinder v instrukci FCCondPos nebo FCSupvPos.

50342, Chyba v definici koule silového řízení

Popis

Chybný parametr Sphere v instrukci FCCondPos nebo FCSupvPos.

Doporučené postupy

Změňte parametr Sphere v instrukci FCCondPos nebo FCSupvPos.

50343, Chyba v definici kuželu silového řízení

Popis

Chybný v parametrech pro instrukci FCCondOrient nebo FCSupvOrient.

Doporučené postupy

Změňte parametry v instrukci FCCondOrient, nebo FCSupvOrient.

50344, Klouby mimo rozsah v režimu silového řízení

Popis

Jeden nebo více kloubů se v režimu silového řízení nachází mimo pracovní rozsah.

Doporučené postupy

Upravte program tak, abyste se vyhnuli fyzickým limitům kloubů.

50345, Chyba sledování silového řízení

Popis

Bylo aktivováno sledování zadané uživatelem. Typ je *arg*.

Typy:

1: Pozice bodu TCP

2: Orientace nástroje

3: Rychlost bodu TCP

4: Rychlost reorientace

5: Síla

6: Točivý moment

7: Určení rychlost bodu TCP

8: Určení rychlosti reorientace

Dusledky

Robot se zastaví.

Doporučené postupy

Deaktivujte silové řízení.

Upravte sledování nebo program.

50346, Chyba teploty motoru

Popis

Teplota motoru pro kloub *arg* je příliš vysoká.

Dusledky

Nelze pokračovat, dokud motor nevychladne.

50348, Chyba testovacího signálu

Popis

Definice testovacího signálu selhala pro *arg*, osa *arg* v kanálu *arg*.

Možné příčiny

Mechanická jednotka není aktivní.

Číslo testovacího signálu neodpovídá skutečnému testovacímu signálu.

Číslo kanálu je příliš vysoké.

50349, Varování identifikačního kódu synchronizace.

Popis

Dvě po sobě jdoucích synchronizované pohybové instrukce v *arg* mají tutéž hodnotu identifikačního kódu synchronizace *arg*.

Dusledky

Pokud se hodnota identifikačního kódu se opakuje pro více než jednu pohybovou instrukci, lze velmi obtížně sledovat, které pohybové instrukce jsou synchronizovány. To může například způsobit problémy při úpravě pozic.

Doporučené postupy

Změňte synchronizovanou pohybovou instrukci *arg* v *arg* tak, aby měla jedinečnou hodnotu identifikačního kódu synchronizace.

Pokračování na další straně

5 Řešení potíží na základě protokolu událostí

5.7 5 xxxx

Pokračování

50350, Softwarové vyrovnání není povoleno

Popis

Pokud je aktivní nezávislý pohyb, není možné spustit softwarové vyrovnání.

Doporučené postupy

Při provádění servobodu Software Equalizing zajistěte, aby nebyl aktivní nezávislý pohyb.

50351, Nezávislý pohyb není povolen

Popis

Pokud je aktivní softwarové vyrovnání, není možné provést nezávislý pohyb.

Doporučené postupy

Při provádění nezávislého pohybu pistole zajistěte, aby bylo softwarové vyrovnání vypnuto.

50352, Nesouhlasí počet pohybových instrukcí

Popis

Použití záznamu cesty v synchronizovaných pohybech vyžaduje, aby

- posunutí nástroje existovalo pro všechny spolupracující úlohy programu,
- všechny spolupracující programové úlohy se přesunuly vzad nebo vpřed o stejný počet pohybových instrukcí.

Doporučené postupy

Ověřte, že všechny úlohy používají nepovinný argument Tool Offset, nebo že jej nepoužívá žádná z úloh.

Ověřte, že identifikátory pathrec pohybující se vpřed jsou v rámci synchronizovaného bloku v téže pozici ve všech úlohách.

50353, Selhalo čtení dat z karty snímače

Popis

Systém selhal při čtení dat z karty snímače.

Dusledky

Přesnost sledování v průběhu zrychlování a zpomalování může být snížena.

Možné příčiny

V parametru procesu byl pro *arg* pravděpodobně zadán chybný název jednotky.

Doporučené postupy

) Zkontrolujte, že pro parametr procesu *eio unit name* je pro *arg* zadán správný název jednotky

50354, Požadovaná referenční síla je příliš velká

Popis

Požadovaná referenční síla je větší než konfigurovaná maximální hodnota.

Dusledky

Požadovaná referenční síla byla snížena na konfigurovanou hodnotu.

Doporučené postupy

Má-li být povolena větší referenční síla, je třeba aktualizovat systémové parametry. Všimněte si, že pro velikost referenční síly existuje absolutní limit, který závisí na typu robota.

50355, Požadovaný referenční točivý moment je příliš velký

Popis

Požadovaný referenční točivý moment je větší než konfigurovaná maximální hodnota.

Dusledky

Požadovaný točivý moment byl snížen na konfigurovanou maximální hodnotu.

Doporučené postupy

Má-li být povolen vyšší referenční točivý moment, je třeba aktualizovat systémové parametry.

50356, Požadovaný parametr MaxForce je příliš velký

Popis

Parametr MaxForce v instrukci FCRefSprForce je větší než konfigurovaná maximální hodnota.

Dusledky

Požadovaný parametr MaxForce byl snížen na konfigurovanou maximální hodnotu.

Doporučené postupy

Má-li být povolena vyšší hodnota, je třeba aktualizovat systémové parametry.

50357, Požadovaný parametr MaxTorque je příliš velký

Popis

Parametr MaxTorque v instrukci FCRefSprTorque je větší než konfigurovaná maximální hodnota.

Pokračování na další straně

Dusledky

Požadovaný parametr MaxTorque byl snížen na konfigurovanou maximální hodnotu.

Doporučené postupy

Má-li být povolena vyšší hodnota, je třeba aktualizovat systémové parametry.

50358, Poloha blízka singulární při silovém řízení

Popis

V režimu silového řízení je robot *arg* blízko singulární polohy.

Doporučené postupy

Upravte cestu tak, aby se vzdálila od singulární polohy, nebo přejděte na interpolaci kloubů.

50359, Path Recorder není na úrovni StorePath přípustný

Popis

Path Recorder lze použít pouze na základní úrovni cesty. Path Recorder byl zastaven.

Doporučené postupy

Zastavte Path Recorder před instrukcí StorePath, restartujte jej po instrukci RestoPath.

50361, Chyba uvolnění brzdy

Popis

Příliš velká chyba pozice kloubu *arg* po uvolnění brzdy.

Doporučené postupy

Pokus opakujte. Zkontrolujte kabely. Zkontrolujte hardware. Zkontrolujte vyladění, zda není chyba na dodatečné ose.

50362, Vypršení časového limitu uvolnění brzdy

Popis

Kloub *arg* nebyl v pozici po časovém limitu pro uvolnění brzdy.

Doporučené postupy

Pokus opakujte. Zkontrolujte kabely. Zkontrolujte hardware. Zkontrolujte vyladění, zda není chyba na dodatečné ose.

50363, Instrukce SyncMoveOn selhala

Popis

Spuštění synchronizovaných pohybů selhalo v důsledku vnitřní chyby.

Dusledky

Není možné restartovat programy z aktuální pozice.

Doporučené postupy

Přesuňte ukazatele programu a pokus opakujte.

50364, Osa v aktuálním vektorovém režimu

Popis

Varování: Kloub *arg* je konfigurován v datech *arg* jako aktuální vektorová osa. Systém pohonu bude při normálním provozu pro tuto osu odpojen.

Doporučené postupy

Spusťte servisní program pro aktivaci aktuálního vektoru. Pro normální provoz nastavte konfigurační data parametru *current_vector_on* pro DRIVE SYSTEM na FALSE.

50366, Chybný odkaz

Popis

Došlo k chybě v referenčním výpočtu v Plánovači pohybu *arg*. Vnitřní stav *arg*.

Dusledky

Řadič přechází do stavu vypnutých motorů

Doporučené postupy

Zkontrolujte chybové protokoly kvůli předchozím chybám, které mohly způsobit tento problém.

Zkuste restartovat program po posunutí ukazatele programu.

Restartujte řadič.

50367, Sensor Sync - zastavení motoru

Popis

Zařízení Sensor Sync *arg* vydalo signál zastavení motoru *arg*.

Doporučené postupy

Nespuštějte znovu robota, dokud nebude stroj otevřen.

Zařízení Sensor sync je vypnuto.

50368, Příliš krátká vzdálenost mezi ekvidistantními událostmi

Popis

Události jsou příliš blízko sebe. Konec vnitřních prostředků (událostí).

Úloha: *arg*

Ref. č. programu *arg*

Doporučené postupy

Zvětšete vzdálenost mezi ekvidistantními událostmi nebo použijte mezipolohy pro snížení délky segmentu.

Pokračování na další straně

5 Řešení potíží na základě protokolu událostí

5.7 5 xxxx

Pokračování

50369, Kalibrace za použití uloženého posunutí selhala

Popis

Selhala kalibrace snímače za použití uloženého posunutí.

Důsledky

Silový řídicí systém není kalibrován. Není možné aktivovat silový režim.

Možné příčiny

Kalibrace za použití uloženého posunutí je možná pouze tehdy, byla-li dříve provedena normální kalibrace.

50370, Selhal přenos dat do paměti SMB

Popis

Přenos dat z řadiče do paměti SMB pro mechanickou jednotku *arg* nebyl povolen nebo byl přerušen v důsledku odpojení paměti SMB.

Možné příčiny

Paměť SMB odpojena před nebo při kalibraci nebo ručním přesunu dat do paměti SMB.

Doporučené postupy

Po opětovném připojení paměti SMB opakujte kalibraci nebo ruční přesun dat z řadiče do paměti SMB.

50371, Programovaná rychlost je příliš vysoká

Popis

Funkce změny rychlosti je povolena pouze pro nízkou programovanou rychlost.

Možné příčiny

Programovaná rychlost je příliš vysoká

Doporučené postupy

Snižte programovanou rychlost nebo změňte konfigurační parametry.

50372, Příliš vysoká kontaktní síla

Popis

Kontaktní síla je ve fázi zotavení příliš vysoká.

Možné příčiny

Programovaná cesta ve funkci zotavení působí příliš vysoké kontaktní síly.

Doporučené postupy

Zkontrolujte a změňte funkci zotavení nebo povolte vyšší kontaktní sílu.

Pokračování na další straně

362

50373, Příliš vysoký přednastavený čas v parametru Event

Popis

Konfigurovaný přednastavený čas v parametru Event je příliš vysoký. Maximální hodnota je *arg*.

Důsledky

Přednastavený čas v parametru Event je snížen na maximální hodnotu.

Možné příčiny

Tato chyba se může vyskytnout u robotů s nízkým dynamickým rozlišením a vysokým přednastaveným časem parametru Event. Příčinou je omezení paměti počítače.

Doporučené postupy

Snižte přednastavený čas parametru Event v konfiguračních parametrech na hodnotu max. *arg*.

50374, Chyba zastavení programu FC SpeedChange

Popis

Program FC SpeedChange nemůže zastavit robota ve stavu zotavení.

Doporučené postupy

Přesuňte ukazatel programu, přestavte robota z aktuální pozice a restartujte program.

50375, Příliš vysoké dynamické zatížení

Popis

Požadovaný krouticí moment pro robota *arg* v ose *arg* je příliš vysoký.

Doporučené postupy

Při stěhování může pomoci některé z těchto opatření:

- Snižte frekvenci nebo amplitudu stěhování při tomto pohybu.
- Snižte rychlost procesu.
- Pokud pracujete s malými zónami, zvětšete velikost zóny.
- Zvětšete vzdálenost mezi naprogramovanými body, pokud jsou blízko u sebe.

Při sledování dopravníku: Snižte rychlost dopravníku.

50376, Geometrická interpolace selhala.

Popis

Úloha: *arg*

Nelze interpolovat požadovanou geometrii.

Ref. č. programu *arg*

(Interní kód: *arg*)

Doporučené postupy

Zvětšete velikost zóny, posuňte naprogramovaný bod, změřte orientaci nástroje nebo změřte metodu interpolace.

50377, Povoleno pouze v pozičním řízení

Popis

Instrukce je povolena pouze pokud je robot v režimu pozičního řízení.

Možné příčiny

Chyba závisí na volání instrukce, jejíž použití je povoleno pouze u pozičního řízení během režimu silového řízení.

Doporučené postupy

Instrukci volejte pouze pokud je robot v režimu pozičního řízení.

50378, Chyba v instrukci FCSetMaxForceChangeTune

Popis

Hodnota parametru ForceChange v instrukci FCSetMaxForceChangeTune je nesprávná.

Dusledky

Program se zastaví.

Možné příčiny

Parametr musí být nastaven na hodnotu větší než nula a menší než je konfigurovaná hodnota.

Doporučené postupy

Změňte hodnotu parametru.

50379, Změnily se aktivní mechanické jednotky

Popis

Při volání instrukce RestoPath musí být všechny mechanické jednotky ve stejném aktivním stavu jako při dřívějším volání instrukce StorePath.

Doporučené postupy

Ověřte, že všechny mechanické jednotky, který byly při volání instrukce StorePath aktivní, jsou stále aktivní a při volání instrukce RestoPath nejsou aktivní žádné další mechanické jednotky.

50380, Chyba kontrolního součtu

Popis

Data v paměti SMB pro mechanickou jednotku *arg* mají chybný kontrolní součet.

Možné příčiny

Nová deska SMB. Systém byl odstaven před dokončením ukládání dat.

Doporučené postupy

- Zaveďte nové konfigurační soubory.

50381, Příliš nízká rychlost.

Popis

Úloha: *arg*

Rychlost je příliš nízká (číselné rozlišení).

Ref. č. programu *arg*

Doporučené postupy

Zvyšte naprogramovanou rychlost.

Zkontrolujte také další synchronizované úlohy ve víceohybové aplikaci.

50382, Chyba vzoru stehování

Popis

Výpočet vzoru stehování selhal v důsledku interní chyby.

Doporučené postupy

Pokuste se o opakované spuštění.

50383, Chyba konfigurace kartézského softserva

Popis

Některý z konfiguračních parametrů kartézského softserva je neplatný.

Dusledky

Systém nebude spuštěn.

Možné příčiny

Některý z konfiguračních parametrů byl nastaven na nepovolenou hodnotu.

Doporučené postupy

Zkontrolujte, zda všechny změněné parametry zůstaly v povolených limitech.

50384, Neplatné čtveřice kartézského softserva

Popis

Čtveřice nástroje, pracovního objektu nebo argumentu RefOrient v instrukci CSSAct jsou neplatné.

Dusledky

Kartézské softservo nebude aktivováno.

Pokračování na další straně

5 Řešení potíží na základě protokolu událostí

5.7 5 xxxx

Pokračování

Doporučené postupy

Zkontrolujte čtveřice nástroje, pracovního objektu nebo argumentu RefOrient v instrukci CSSAct.

50385, Nepodařilo se aktivovat kartézské softservo

Popis

Selhala instrukce CSSAct.

Možné příčiny

Kartézské softservo je již aktivní

Doporučené postupy

Před novou aktivací je nutné kartézské softservo deaktivovat.

50386, Nepodařilo se aktivovat posun kartézského softserva

Popis

Selhala instrukce CSSForceOffsetAct.

Dusledky

Nucený posun nebyl aktivován.

Možné příčiny

Instrukce CSSForceOffsetAct je povolena jen tehdy, je-li kartézské softservo aktivní.

Doporučené postupy

Před použitím instrukce CSSForceOffsetAct aktivujte kartézské softservo instrukcí CSSAct.

50387, Kartézské softservo se blíží nestabilnímu stavu

Popis

Kartézské softservo se přiblížilo nestabilnímu stavu.

Dusledky

Robot byl z bezpečnostních důvodů zastaven.

Možné příčiny

Tlumení systému je příliš malé.

Doporučené postupy

Tlumení je vypočteno na základě poměru tuhosti.

Změňte hodnoty parametru Stiffness nebo StiffnessNonSoftDir v instrukci CSSAct. Pokud tento krok nepomůže, zvyšte hodnotu konfiguračního parametru Damping Stability Limit (Limit stability tlumení) nebo změňte parametr Stiffness to damping ration (Poměr tuhosti a tlumení).

Pokračování na další straně

364

50388, Chyba monitorování pozice kartézského softserva

Popis

Byl aktivován spouštěč monitorování uživatelem definované pozice v režimu kartézského softserva.

Dusledky

Robot byl zastaven.

Možné příčiny

Chyba pozice překračuje povolený rozsah určený konfigurací.

Doporučené postupy

Zvětšete povolený rozsah chyby pozice v konfiguraci nebo upravte program.

50389, Singulární pozice kartézského softserva

Popis

Robot se nachází příliš blízko k singulární pozici, což ovlivňuje chování kartézského softserva.

Dusledky

Chování robota se bude lišit od specifikace.

Doporučené postupy

Upravte program tak, abyste se vyhnuli singulární pozici.

50390, Monitorování rychlosti kartézského softserva

Popis

Byl aktivován spouštěč monitorování uživatelem definované rychlosti v režimu kartézského softserva.

Dusledky

Robot byl zastaven.

Možné příčiny

Chyba rychlosti překračuje povolený rozsah určený konfigurací.

Doporučené postupy

Zvětšete povolený rozsah chyby rychlosti v konfiguraci nebo upravte program.

50391, Pohyb kartézského softserva není povolen

Popis

Bylo zjištěno ruční přestavení nebo naprogramovaný pohyb.

Dusledky

Požadovaný pohyb je ignorován.

Doporučené postupy

Pohyb v režimu kartézského softserva je povolen jen tehdy, byl-li v instrukci CSSAct použit přepínač AllowMove.

Návod k použití - Řešení problémů, IRC5
3HAC020738-014 Revize: T

50392, Chyba komunikace SafeMove

Popis

Selhala komunikace s řadičem SafeMove v pohybovém modulu *arg*.

Dusledky

Nelze provést testy brzd.

Doporučené postupy

Zkontrolujte, zda je připojen hardwarový modul SafeMove.

50393, Bylo použito vynucené posunutí v neuvolněném směru

Popis

Směr vynuceného posunutí v instrukci CSSForceOffsetAct se neshoduje s uvolněným směrem určeným instrukcí CSSAct.

Dusledky

Posunutí robota v uvolněném směru nebude usnadněno. Mohou také vzniknout odchylky od naprogramované cesty v neuvolněných směrech.

Doporučené postupy

Upravte instrukce tak, aby směr uvedený v instrukci CSSForceOffsetAct odpovídal směru uvedenému v instrukci CSSAct.

50394, Cesta pro jednotku je vymazána

Popis

Robot *arg* je částečně koordinován s jednotkou *arg* z jiné úlohy, cesta pro jednotku byla vymazána po instrukci modpos, SyncMoveOff, SyncMoveSuspend, ActUnit, DeactUnit nebo ClearPath a pozici nelze načíst z jiných úloh.

Dusledky

Spuštění programu nebo restart bude přerušeno.

Doporučené postupy

V případě posunutí naprogramované pozice jednotky pomocí operace modpos, je-li robot s jednotkou částečně koordinován, nastavte jednotku do nové pozice pro definování cesty a přesuňte ukazatel v programu robota tak, aby bylo možné program restartovat.

Je-li částečně koordinovaný pohyb zahájen po instrukci SyncMoveOff, SyncMoveSuspend, ActUnit, DeactUnit nebo ClearPath v programu jednotky, vložte do všech programů pohyb jednotky do jemného bodu plus instrukci WaitSyncTask. Zkontrolujte všechny programy, zda je částečně koordinovaný pohyb oddělen jemnými body a instrukcemi WaitSyncTask před pohybem a po něm a zda jednotka není mezitím přesunuta.

Poznámka: Instrukce WaitSyncTask je rovněž vyžadována po částečné koordinaci před instrukcemi SyncMoveOn a SyncMoveResume.

50396, Chyba monitorování výchozí síly FC

Popis

Byl aktivován spouštěč monitorování výchozí síly, protože naprogramované nebo naměřené vnější síly převyšují bezpečnostní limit daného typu robota.

Dusledky

Robot se zastaví.

Doporučené postupy

Upravte program tak, abyste snížili celkovou vnější sílu působící na robota.

50397, Chyba rychlosti otáčení rámce cesty

Popis

Rychlost otáčení při použití modulu FC Machining s parametrem ForceFrameRef nastaveným na hodnotu FC_REFFRAME_PATH je příliš vysoká.

Dusledky

Robot se zastaví.

Doporučené postupy

Snížete naprogramovanou rychlost, zvětšíte rohové zóny nebo zmenšíte vzdálenost mezi naprogramovanou cestou a povrchem.

50398, Kružnice AbsAcc začíná změnou rámce

Popis

Úloha: *arg*

Při použití doplňku AbsAcc musí instrukce MoveC koordinované s jiným robotem používat stejný nástroj a pracovní objekt jako předchozí pohybová instrukce.

Dusledky

Robot se zastaví.

Doporučené postupy

Změňte pohybovou instrukci před instrukcí *arg* tak, aby obě používaly stejné rámce. Alternativně můžete do počátečního bodu kruhového oblouku přidat (redundantní) instrukci MoveL, která bude používat stejné rámce jako instrukce MoveC.

Pokračování na další straně

5 Řešení potíží na základě protokolu událostí

5.7 5 xxxx

Pokračování

50399, Kružnice AbsAcc je první pohybová instrukce

Popis

Úloha: *arg*

Při použití doplňku AbsAcc nesmí být instrukce MoveC první pohybovou instrukcí.

Dusledky

Robot se zastaví.

Doporučené postupy

Před instrukcí *arg* přidejte pohybovou instrukci, která bude používat stejný nástroj a rámce.

50400, Chyba konfigurace pohybu

Popis

Parametr `disconnect_link_at_deactivate` hodnoty `MEASUREMENT_CHANNEL` byl nekonzistentní s parametrem `measurement_link arg`. U všech kanálů se stejným propojením musí být tento parametr nastaven stejně.

Doporučené postupy

Zkontrolujte konfigurační soubor.

Použijte správné parametry a resetujte systém.

50401, Selhala synchronizace při spuštění

Popis

Je definováno systémové relé *arg*, během spuštění však nebyla přijata žádná odezva (doba čekání: *arg* minut).

Doporučené postupy

Zkontrolujte, zda je u daného relé nastaven a připojen signál `in_signal`, a spusťte všechny synchronizované systémy souběžně.

50402, Oprava není zakončena v jemném bodě

Popis

Úloha: *arg*

Poslední pohybová instrukce se zadanou opravou musí být jemný bod.

Ref. č. programu *arg*

Doporučené postupy

Změňte parametr zóny na jemný bod (*fine*).

50403, Deska AW není připojena

Popis

Během spouštění nebyla navázána komunikace s jednotkou `<arg>` na sběrnici `<arg>`.

Pokračování na další straně

366

Dusledky

Nelze získat přístup k jednotce nebo k jejím signálům, protože v současné době s řadičem nekomunikuje.

Možné příčiny

Jednotka není připojena k systému nebo připojena je, ale byla jí přiřazena nesprávná adresa.

Doporučené postupy

1. Zkontrolujte, zda všechny adresy jednotky odpovídají nastavené konfiguraci.
2. Ujistěte se, že všechny adresy jsou jedinečné a že žádnou z nich nepoužívá více než jedna jednotka.
3. Změňte adresu nebo připojte chybějící jednotku.
4. Pokud jste změnili adresu, projeví se tato změna až po vypnutí a opětovném zapnutí napájecího zdroje jednotky.

50404, Pohyb dodatečné osy během interpolace zápěstí

Popis

Úloha: *arg*

Ref. č. programu *arg*

V průběhu interpolace zápěstí je naprogramován pohyb dodatečné osy.

Dusledky

Provádění úlohy se zastaví.

Doporučené postupy

Zajistěte, aby v průběhu interpolace zápěstí nebyl naprogramován pohyb žádné dodatečné osy.

50405, Koordinovaný pohyb během interpolace zápěstí

Popis

Úloha: *arg*

Ref. č. programu *arg*

Byl proveden pokus o interpolaci zápěstí vzhledem k pohybujiícímu se rámci.

Dusledky

Provádění úlohy se zastaví.

Doporučené postupy

Odstraňte koordinovaný pohyb prováděný v průběhu interpolace zápěstí.

50406, Bod interpolace zápěstí neleží v rovině kružnice

Popis

Úloha: *arg*

Ref. č. programu *arg*

Cíl *arg* neleží v rovině kružnice. Odchylka činí *arg* mm.

p1 = počáteční bod

p2 = bod kružnice

p3 = koncový bod

Dusledky

V případě procesu řezání nebude výsledný otvor kruhový.

Doporučené postupy

Je-li vyžadován kruhový oblouk, změňte odpovídající cíl tak, aby ležel v rovině kružnice.

50407, Osa zápěstí je zamčená

Popis

Úloha: *arg*

Ref. č. programu *arg*

Nelze provést interpolaci zápěstí s použitím *arg*, protože osa *arg* je zamčená.

Dusledky

Provádění úlohy se zastaví.

Doporučené postupy

Přepněte na jinou kombinaci os zápěstí, která neobsahuje zamčenou osu. Nezapomeňte, že k provedení interpolace zápěstí jsou nutné dvě pohyblivé osy zápěstí.

50408, Omezení kloubu zápěstí

Popis

Úloha: *arg*

Ref. č. programu *arg*

Nelze provést interpolaci zápěstí, protože osa robota *arg* by překročila omezení kloubu.

Dusledky

Provádění úlohy se zastaví.

Doporučené postupy

Zvolte jinou konfiguraci robota nebo jinou kombinaci os zápěstí.

50409, Interpolaci zápěstí nelze provést

Popis

Úloha: *arg*

Ref. č. programu *arg*

Naprogramovaná interpolace zápěstí není kinematicky možná s použitím *arg*.

Dusledky

Provádění úlohy se zastaví.

Doporučené postupy

Zvolte jinou konfiguraci robota nebo jinou kombinaci os zápěstí. Možné kombinace os zápěstí jsou: Wrist45, Wrist46 a Wrist56.

50410, Nesprávné pořadí kolineárních cílů

Popis

Úloha: *arg*

Program Ref. *arg*

Naprogramované cíle jsou kolineární, ale koncový bod leží mezi počátečním bodem a bodem kružnice.

Dusledky

Provádění úlohy se zastaví.

Doporučené postupy

Je-li požadována přímá čára, pak zaměňte polohy bodu kružnice a koncového bodu.

50411, Naprogramované zatížení TCP překračuje maximální povolenou hodnotu

Popis

Aktuální definované zatížení TCP pro robota *arg* překračuje maximální hodnotu povolenou pro daný model.

Dusledky

Robot se zastaví.

Možné příčiny

Kombinace zatížení aktuálního nástroje a břemene překračuje maximální povolené zatížení daného modelu robota.

Doporučené postupy

Zajistěte, aby celkové zatížení TCP leželo v povoleném rozsahu daného robota.

50412, Chyba v instrukci vyladění změny rychlosti

Popis

Instrukce vyladění změny rychlosti způsobila chybu.

Dusledky

Robot se zastaví.

Možné příčiny

Instrukce vyladění změny rychlosti nebyla povolena nebo byla použita s nesprávnými parametry.

Pokračování na další straně

5 Řešení potíží na základě protokolu událostí

5.7 5 xxxx

Pokračování

Doporučené postupy

Zkontrolujte hodnoty parametrů a typu vyladění a ujistěte se, že je nainstalovaný a nakonfigurovaný správný doplněk řízení síly.

50413, Chyba – přetížení vybíjecího odporu

Popis

V pohybovém modulu *arg* došlo k přetížení vybíjecího odporu připojeného k usměrňovací jednotce na pozici pohybové jednotky *arg*.

Dusledky

Dokud vybíjecí obvod nevychladne, další provoz není možný. Systém přechází do stavu vypnutých motorů.

Možné příčiny

- 1) Je možné, že uživatelský program obsahuje příliš mnoho zpomalení os manipulátoru. Tato situace nastává častěji u systémů s dalšími osami.
- 2) Vybíjecí obvod má nesprávný odpor.
- 3) Došlo ke zkratu v kabelu motoru mezi fázemi nebo mezi fází a uzemněním.

Doporučené postupy

- 1) Přepište uživatelský program tak, aby obsahoval menší počet prudkých zpomalení.
- 2) Odpojte vybíjecí obvod, zkontrolujte kabel a změřte vybíjecí odpor. Očekávaný odpor by měl být přibližně *arg* ohmů.
- 3) Ověřte, že v kabelech motoru nedošlo ke zkratu.

50414, Varování – přetížení vybíjecího obvodu

Popis

V pohybovém modulu *arg* téměř došlo k přetížení vybíjecího odporu připojeného k usměrňovací jednotce na pozici pohybové jednotky *arg*.

Dusledky

Provoz bude možný, ale systém je blízko stavu zastavení.

Možné příčiny

- 1) Je možné, že uživatelský program obsahuje příliš mnoho zpomalení os manipulátoru. Tato situace nastává častěji u systémů s dalšími osami.
- 2) Vybíjecí obvod má nesprávný odpor.
- 3) Došlo ke zkratu v kabelu motoru mezi fázemi nebo mezi fází a uzemněním.

Doporučené postupy

- 1) Přepište uživatelský program tak, aby obsahoval menší počet prudkých zpomalení.

Pokračování na další straně

368

- 2) Odpojte vybíjecí obvod, zkontrolujte kabel a změřte vybíjecí odpor. Očekávaný odpor by měl být přibližně *arg* ohmů.
- 3) Ověřte, že v kabelech motoru nedošlo ke zkratu.

50415, Chyba teploty motoru

Popis

Teplota motoru pro kloub *arg* je příliš vysoká.

Dusledky

Nelze pokračovat, dokud motor nevychladne. Systém přechází do stavu Motors OFF.

Možné příčiny

Uživatelský program může obsahovat příliš mnoho rychlých pohybů a brzdění kloubů. Příliš vysoké může být také gravitační působení nebo vnější síly.

Doporučené postupy

Přepište uživatelský program a omezte zátěž motorů. Jestliže se navzdory chladnému motoru objeví chyba kvůli zvláštnímu chlazení nebo nízké okolní teplotě, může se omezit teplotní dohlížecí režim. Snižte systémový parametr Thermal Supervision Sensitivity Ratio (míra citlivosti teplotního dohledu) v poloze Motion (Pohyb) a napište Arm v krocích po 0,1. POZOR! : Při příliš nízké hodnotě se dohled deaktivuje a motor se může přehřát nebo zničit!

50416, Varování teploty motoru

Popis

Teplota motoru pro kloub *arg* se blíží maximální hodnotě.

Dusledky

Další provoz je možný, ale rozdíl aktuální a maximální teploty je příliš malý pro udržení dlouhodobé činnosti.

Možné příčiny

Uživatelský program může obsahovat příliš mnoho rychlých pohybů a brzdění kloubů. Příliš vysoké může být také gravitační působení nebo vnější síly.

Doporučené postupy

Přepište uživatelský program a omezte zátěž motorů.

50417, Chyba přetížení pohybové jednotky

Popis

V pohybové jednotce pro kloub *arg* bylo dosaženo příliš vysoké teploty. Kloub je připojen k pohybovému modulu *arg* s pohybovou jednotkou na pozici *arg* a uzlu *arg*.

Dusledky

Dokud jednotka nevychladne, další provoz není možný. Systém přechází do stavu Motors OFF.

Možné příčiny

- 1) Je možné, že kloub je po delší dobu spuštěn s příliš vysokým krouticím momentem.
- 2) Došlo ke zkratu v manipulátoru používajícím dlouhé kabely motoru.

Doporučené postupy

- 1) Pokud je to možné, přepište uživatelský program tak, aby obsahoval méně operací zahrnujících prudké zrychlení a zpomalení.
- 2) Omezte statický krouticí moment způsobovaný zemskou přitažlivostí nebo externími silami.
- 3) Zkontrolujte, zda v motoru nebo v kabelu motoru nedošlo ke zkratu.
- 4) Zkontrolujte obsah dalších protokolů událostí hardwaru.

50418, Varování přetížení pohybové jednotky

Popis

V pohybové jednotce pro kloub *arg* připojené k pohybovému modulu *arg* s pohybovou jednotkou na pozici *arg* a uzlem *arg* se teplota blíží příliš vysokým hodnotám.

Dusledky

Je možné pokračovat, ale maximální povolená teplota je příliš blízko, aby bylo možné zajistit dlouhodobý provoz.

Možné příčiny

- 1) Je možné, že kloub je po delší dobu spuštěn s příliš vysokým krouticím momentem.
- 2) Došlo ke zkratu v manipulátoru používajícím dlouhé kabely motoru.

Doporučené postupy

- 1) Pokud je to možné, přepište uživatelský program tak, aby obsahoval méně operací zahrnujících prudké zrychlení a zpomalení.
- 2) Omezte statický krouticí moment způsobovaný zemskou přitažlivostí nebo externími silami.
- 3) Zkontrolujte, zda v motoru nebo v kabelu motoru nedošlo ke zkratu.
- 4) Zkontrolujte obsah dalších protokolů událostí hardwaru.

50419, Chyba společného rámce base_frame

Popis

Úloha: Úloha: *arg*

Rámec *base_frame* byl posunut jinou úlohou než robot a není možné jej vyřešit, příčina *arg*:

- 1 SingArea\Wrist není podporováno instrukcí MoveC.
 - 2 Rámec *base_frame* musí být přesunut předem synchronizovanou skupinou *motion_group*.
 - 3 Lze zpracovat pouze jeden rámec *base_frame*.
 - 4 Absacc není podporováno spolu s MoveC.
 - 5 Společný rámec *base_frame* lze vyřešit pouze v synchronizovaném pohybu.
- Ref. č. programu *arg*

Doporučené postupy

- 1 Použijte SingArea\Off. Lze také použít CirPathMode.
- 2,3 Zkontrolujte konfiguraci řadiče a pohybu.
- 4 Použijte MoveL nebo odstraňte absacc.
- 5 Použijte MoveAbsJ.

50420, IndCnv – chyba mechanické jednotky

Popis

Mechanická jednotka *arg* není správně nakonfigurována pro funkci IndCnv.

Dusledky

Provádění programu je zastaveno.

Možné příčiny

Mechanická jednotka *arg* není jednotlivá.

Jednotlivá jednotka připojená k *arg* není typu FREE_ROT. Jednotlivá jednotka připojená k *arg* není definována jako Indexing Move.

Doporučené postupy

Ověřte, zda je mechanická jednotka *arg* pouze jednotlivá. Ověřte, zda konfigurační parametr Motion/Single Type/Mechanics je typu FREE_ROT. Ověřte, zda konfigurační parametr Motion/Single Type/Indexing Move má hodnotu TRUE.

50421, IndCnv – chyba sledování jednotlivé jednotky

Popis

Jednotlivá jednotka *arg* není nakonfigurována jako Indexing Move.

Dusledky

Provádění programu je zastaveno.

Doporučené postupy

Ověřte, zda konfigurační parametr Process/Can Interface/Single To Track odkazuje na jednotlivou jednotku, pro kterou je

Pokračování na další straně

5 Řešení potíží na základě protokolu událostí

5.7 5 xxxx

Pokračování

parametr Motion/Single Type/Indexing Move nastaven na hodnotu TRUE.

50422, IndCnv – chyba nezávislého kloubu

Popis

Je-li jednotlivá jednotka *arg* v režimu indexování, nejsou povoleny instrukce pro nezávislý kloub.

Dusledky

Provádění programu je zastaveno.

Doporučené postupy

Dříve než použijete osu jako nezávislý kloub, proveďte instrukci IndCnvReset jazyka RAPID.

50423, IndCnv - doba před indexovacím pohybem je příliš krátká

Popis

Doba mezi spouštěcím signálem a zahájením indexovacího pohybu je nastavena na příliš krátký interval.

Dusledky

Provádění programu bylo zastaveno.

Doporučené postupy

Zvětšete systémový parametr "Motion/Single Type/Time before indexing move" alespoň na *arg* (ms).

Je-li to možné, odstraňte nebo zmenšete omezení na zpomalení robota.

Další možné akce vyhledejte v aplikační příručce Conveyor Tracking.

50424, IndCnv – typ robota nepodporován

Popis

Funkce IndCnv nepodporuje nainstalovaný typ robota.

Dusledky

Provádění programu bylo zastaveno.

50425, Parametr Friction FFW není aktivován

Popis

Vyladování parametrů tření vyžaduje, aby parametr Friction FFW On byl nastaven na hodnotu True.

Dusledky

Vyladování tření pro kloub *arg* nebude mít žádný účinek.

Doporučené postupy

Nastavte parametr Friction FFW On na hodnotu True pro kloub *arg* u typu *arg*, který patří do tématu Pohyb.

Pokračování na další straně

370

50426, Nedostatek objektů interpolace

Popis

Bylo dosaženo maximálního počtu dostupných objektů interpolace. K této situaci může dojít, je-li dynamický výkon nastaven na příliš nízkou hodnotu, např. pomocí příkazu AccSet nebo PathAccLim.

Dusledky

Provádění programu bylo zastaveno a systém přejde do stavu vypnutých motorů.

Doporučené postupy

Zvyšte počet objektů zvýšením hodnoty systémového parametru „Use additional interp. object batch“ o hodnotu 1, a to v odpovídající instanci typu plánovače pohybu v tématu věnovaném pohybu.

50427, Po dokončení kalibrace není kloub synchronizován

Popis

Po provedení jemné kalibrace, která používá alternativní kalibrační pozici, nebyl kloub *arg* přesunut do normální synchronizační pozice pro aktualizaci počítadla otáčení.

Dusledky

Při příštím restartování nebo zapnutí systém nastaví kloub do nesynchronizovaného stavu.

Doporučené postupy

Vymažte počítadlo otáčení v normální pozici.

50428, Synchronizace softwaru bezpečnostního řadiče byla zahájena

Popis

Byl zahájen proces synchronizace softwaru bezpečnostního řadiče.

50429, Tlumič parametr CSS je zastaralý.

Popis

Parametry CSS související s tlumením jsou zastaralé. Tlumení je nyní ve všech směrech nastaveno hodnotou Stiffness to damping ratio (Poměr tuhosti a tlumení). Chcete-li změnit chování v neuvolněných směrech, použijte parametry Stiffness non soft directions (Tuhost v neuvolněných směrech).

Doporučené postupy

Změňte parametry tlumení na Stiffness non soft directions (Tuhost v neuvolněných směrech) podle popisu v příručce.

50430, Podtečení v počítači osy

Popis

Počítač osy v pohybovém modulu *arg* zjistil podtečení dat z hlavního počítače, a proto ukončil provádění.

Dusledky

Systém přechází do stavu SYS HALT.

Možné příčiny

- Došlo k výpadku/chybě komunikace mezi hlavním počítačem a počítačem osy.
- Předchozí chyba nastavila systém do stavu vysokého zatížení procesoru.
- Došlo k vysokému zatížení hlavního počítače způsobenému např. četnou komunikací EIO.

Doporučené postupy

- Zkontrolujte ostatní protokoly chyb.
- Zkontrolujte ethernetové kabely a konektory hlavního počítače a počítače osy.
- Snižte zatížení hlavního počítače.

50431, Předpokládaná kolize

Popis

Předpokládaná kolize mezi objekty '*arg*' a '*arg*'.

Dusledky

Roboty se okamžitě zastaví.

Možné příčiny

RobotWare předpověděl, že jednomu nebo více robotům hrozí kolize.

Doporučené postupy

- Ručně posuňte robot do jiného směru, jestliže problém vznikl během ručního posunu
 - Změňte program robota, aby se zvětšila světlost mezi zúčastněnými objekty
 - Zmenšete bezpečnou vzdálenost pro zúčastněné objekty (v konfiguračním souboru Předcházení kolizím)
- Jestliže jste se ujistili, že zúčastněným objektům nehrozí kolize, zkuste následující:
- Zkontrolujte, jestli konfigurace Předcházení kolizím pro zúčastněné objekty je správná
 - Zkontrolujte, jestli definice základového rámu zúčastněných robotů je správná
 - Vypněte Předcházení kolizím

50432, Identické základnové rámy

Popis

Mechanické jednotky *arg* a *arg* mají identické základnové rámy.

Dusledky

Jelikož základnové rámy jsou identické, Předcházení kolizím může kontrolovat pouze vlastní kolize robotů. Z toho důvodu nebudou prováděny kontroly kolizí mezi roboty a mezi robotem a prostředím.

Možné příčiny

Základnové rámy nejsou správně definovány.

Doporučené postupy

Definujte základnové rámy, např. pomocí kalibrační rutiny pro základnové rámy.

50433, Pozice se změnila dovnitř pracovní oblasti

Popis

Kloub *arg* je při provedení instrukce nezávislého resetu mimo svoji normální pracovní oblast.

Dusledky

Pozice je přesunuta dovnitř normální pracovní oblasti.

Možné příčiny

Kloub byl v nezávislém režimu posunut příliš daleko. Nakonfigurovaná normální pracovní oblast je příliš malá.

Doporučené postupy

Chcete-li se vyhnout varování, přesuňte před provedením instrukce *IndReset* nebo přesunu PP na Main kloub zpět do normální pracovní oblasti.

Zvětšete normální pracovní oblast.

50434, Pozice se změnila dovnitř pracovní oblasti

Popis

Kloub *arg* je při provedení instrukce nezávislého resetu s argumentem *Old* mimo svoji normální pracovní oblast.

Dusledky

Pozice je přesunuta dovnitř normální pracovní oblasti.

Možné příčiny

Kloub byl v nezávislém režimu před provedením instrukce *IndReset Old* posunut příliš daleko.

Nakonfigurovaná normální pracovní oblast je příliš malá.

Doporučené postupy

Chcete-li se vyhnout varování, přesuňte před provedením instrukce *IndReset Old* nebo přesunu PP na Main kloub zpět do normální pracovní oblasti.

Pokračování na další straně

5 Řešení potíží na základě protokolu událostí

5.7 5 xxxx

Pokračování

Zvětšete normální pracovní oblast.

50435, Nekonzistentní konfigurační parametr

Popis

Kloub *arg* má nekonzistentní hodnotu v konfiguračním parametru *arg* v instanci *arg*.

Dusledky

Systém nelze spustit.

Možné příčiny

Dva nebo více kloubů má jiné hodnoty stejného konfiguračního parametru.

Doporučené postupy

Nastavte stejnou hodnotu/název parametru pro všechny klouby odkazující na stejnou instanci nebo hardware.

50436, Chyba konfigurace robota

Popis

Není možné dosáhnout naprogramované pozice s danou konfigurací robota.

Úloha: *arg*

Ref. č. programu *arg*

Možné příčiny

Naprogramovaná pozice je taková, že robot nemůže dosáhnout dané konfigurace nebo musí procházet singulárním bodem, aby dosáhl této pozice.

Doporučené postupy

Procházejte po krocích v ručním režimu a upravte chybné body. Vezměte na vědomí, že je možné pokračovat v ručním režimu, protože jen první pokus je zastaven. Pohyb může být také změněn použitím `SingArea\Wrist, ConfL\Off` nebo ho může nahradit `MoveJ`.

50437, Sledovací osa je připojena k nesprávnému plánovači pohybu

Popis

Sledovací osa *arg* je připojena k plánovači pohybu s nižším číslem, než je odpovídající hlavní osa *arg*.

Dusledky

Výkon elektronicky propojených motorů bude v porovnání s normálním nastavením snížen.

Doporučené postupy

Změňte pohybovou konfiguraci tak, aby sledovací osa *arg* byla ve stejném plánovači pohybu nebo v plánovači pohybu s vyšším číslem než hlavní osa *arg*.

Pokračování na další straně

372

50438, Vypršel časový limit sekvence vypnutí motoru

Popis

Mechanická jednotka *arg* nemohla dokončit sekvenci vypnutí motoru v průběhu nakonfigurovaného času.

Dusledky

Posloupnost brzd může být ukončena dříve, než jsou osy nehybné.

Doporučené postupy

1. Je-li čas pro brzdění osy delší, než je výchozí hodnota 5 sekund, zvýšte tuto hodnotu nastavením parametru `Brake/Max Brake Time` na vyšší hodnotu.
2. Opakujte akci.

50439, Selhání aktivace softserva

Popis

Kloub *arg* nebylo možné nastavit do režimu softserva. Důvodem je skutečnost, že osa dosáhla maximální úrovně krouticího momentu chvíli před zahájením aktivace nebo v jejím průběhu.

Dusledky

Dojde k nouzovému zastavení systému a příkaz aktivace softserva je zrušen.

Doporučené postupy

- Zjistěte důvod vysokého krouticího momentu.
- Ověřte, zda došlo k nějaké kolizi.
 - Zkontrolujte údaje o zátěži.
 - Snižte zrychlení nebo rychlost.
 - Zkontrolujte hardware.
 - Přesuňte ukazatel programu a proveďte restart.

50440, Ztráta korekce generátoru

Popis

Generátor korekcí byl odebrán

Možné příčiny

Instrukce `CorrDiscon` nebo `CorrClear` během pohybu robota

Doporučené postupy

Počkejte, dokud robot nedosáhne jemného bodu nebo zahajte pohyb bez parametru `\Corr`

50441, Nízké napětí bateriových vstupů

Popis

Sériová měřicí deska pro pohybový modul *arg*, propojení *arg* a číslo desky *arg* indikuje nízké napětí. Při vypnutí hlavního vypínače dojde ke ztrátě počítadel otáčení.

Napětí baterie: *arg V*

Externí napětí: *arg V*

Možné příčiny

Baterie není připojena nebo je vybita. Je-li použit externí zdroj napájení, je napětí příliš nízké.

Doporučené postupy

- Vyměňte baterii.
- Je-li použit externí zdroj napájení, zkontrolujte kabely a napájecí zdroj.

50442, Chyba konfigurace osy robota

Popis

Není možné dosáhnout naprogramované pozice s danou konfigurací robota.

Úkol: *arg*

Ref. č. programu *arg*

Robot: *arg*

Osa: *arg*

Možné příčiny

Naprogramovaná pozice je taková, že nejméně jedna osa robota se nemůže posunout z momentální pozice k dané konfiguraci robota nebo musí procházet singulárním bodem, aby této pozice dosáhla.

Doporučené postupy

Procházejte po krocích v ručním režimu a upravte chybné body. Vezměte na vědomí, že je možné pokračovat v ručním režimu, protože jen první pokus je zastaven. Pohyb může být také změněn použitím *SingArea\Wrist*, *ConfL\Off* nebo ho může nahradit *MoveJ*.

50443, Nedostatek objektů interních událostí

Popis

Pro zpracování instrukce bylo přiděleno příliš málo objektů interních událostí.

Dusledky

Pohyb všech mechanických jednotek byl okamžitě zastaven.

Možné příčiny

Nebyl přidělen dostatek objektů.

Doporučené postupy

Přidělte více objektů událostí zvýšením systémového parametru počtu objektů interních událostí v tématu Pohyb a typ plánovače a restartujte řadič.

50444, Monitorování pohybu

Popis

Byla aktivována detekce volného ramena pro osu *arg* u mechanické jednotky *arg*.

Dusledky

Pohyb mechanické jednotky *arg* je okamžitě zastaven. Poté se vrátí na pozici na cestě, po které pohyb probíhal. Na této pozici zůstane ve stavu zapnutí motorů a bude očekávat požadavek na spuštění.

Možné příčiny

Aktivace spouštěče monitorování pohybu může být vyvolána detekcí volného ramena, nesprávnou definicí zátěže nebo silami působícími v externím procesu.

Doporučené postupy

- 1) Pokud se uvolnila libovolná paralelní ramena, připojte je znovu, je-li to možné, pak potvrďte informaci o chybě a obnovte činnost stisknutím tlačítka Start na jednotce FlexPendant.
- 2) Pokud je to možné, potvrďte informaci o chybě a obnovte činnost stisknutím tlačítka Start na jednotce FlexPendant.
- 3) Ujistěte se, že jsou správně definovány a identifikovány všechny zátěže.
- 4) Pokud je mechanická jednotka vystavena silám působícím v externích procesech, zvyšte úroveň monitorování pomocí příkazu RAPID nebo systémových parametrů.

50445, Zapnutí/vypnutí synchronizace není povoleno, když je externí pohybové rozhraní aktivní

Popis

Zapínání a vypínání synchronizovaného pohybu během aktivace externího pohybového rozhraní není přípustné.

Dusledky

Provádění programu se zastaví a systém přejde do stavu vypnutých motorů.

Možné příčiny

SyncMoveOn nebo *SyncMoveOff* bylo provedeno, když bylo externí pohybové rozhraní aktivní.

Doporučené postupy

Provedení *SyncMoveOn* a *SyncMoveOff* není přípustné, když je externí pohybové rozhraní aktivní. Zkontrolujte, jestli aplikace používá funkci externího pohybového rozhraní a opravte program RAPID.

Pokračování na další straně

5 Řešení potíží na základě protokolu událostí

5.7 5 xxxx

Pokračování

50446, Čas rampy External Motion Interface byl prodloužen

Popis

Čas rampy External Motion Interface byl prodloužen, aby se zabránilo překročení rychlosti při korekci rampy *arg* směrem dolů.

Nový čas rampy: *arg* s.

Dusledky

Uživatelé definovaný čas rampy byl navýšen, aby se předešlo překročení rychlosti.

Doporučené postupy

Zvyšte maximální přípustnou korekční rychlost, aby byla umožněno rychlejší lineární snížení (ramp) nebo zvyšte uživatelem definovaný čas rampy.

50447, Nesprávné mechanické jednotky pro External Motion Interface

Popis

Jedna nebo více určených mechanických jednotek pro korekci *arg* není povoleno v External Motion Interface.

Dusledky

Korekce nebude aktivována.

Možné příčiny

Byl učiněn pokus o aktivaci korekce External Motion Interface s mechanickými jednotkami, které nejsou aktivní nebo nepatří ke stejnému úkolu pohybu.

Doporučené postupy

Zkontrolujte aplikaci, která používá funkci External Motion Interface a změňte aktivační parametry na správnou mechanickou jednotku (jednotky).

50448, Chyba na vstupu External Motion Interface

Popis

Nepovolený formát pro vstup External Motion Interface ke korekci *arg*.

Dusledky

Provádění programu se zastaví a systém přejde do stavu vypnutých motorů.

Možné příčiny

Formát vstupu zapsaného do External Motion Interface nebyl povolený. Existují dva možné důvody:
- Kvaterniony, které používá External Motion Interface, nejsou řádně normalizovány

- Jiné nepovolené číselné hodnoty použité jako vstup do External Motion Interface

Doporučené postupy

Ujistěte se, že vstupní data External Motion Interface jsou správná a restartujte program.

50449, Mechanická jednotka blízka dělicí hranici

Popis

Pohyb vytvořený korekcí External Motion Interface *arg* způsobuje, že *arg* spoj *arg* mechanické jednotky se pohybuje příliš blízko ke své dělicí hranici.

Dusledky

Provádění programu se zastaví a systém přejde do stavu vypnutých motorů.

Možné příčiny

Jedna nebo více os se blíží ke své dělicí hranici.

Doporučené postupy

Zabraňte pohybu příliš blízko k dělicím hranicím nebo snižte maximální povolenou rychlost korekce, aby se zmenšila vzdálenost pro bezpečné zastavení.

50450, Chyba aktivace External Motion Interface

Popis

Aktivace korekce External Motion Interface *arg* selhala.

Dusledky

Provádění programu se zastaví a systém přejde do stavu vypnutých motorů.

Možné příčiny

Komunikace se zdrojem vstupu External Motion Interface, např. snímačem nebo jiným zařízením, nemůže být správně nastavena.

Doporučené postupy

Zkontrolujte případné další chybové zprávy v souvislosti se snímačem nebo chybami komunikace.

50451, Chyba deaktivace External Motion Interface

Popis

Deaktivace korekce External Motion Interface *arg* selhala.

Dusledky

Provádění programu se zastaví a systém přejde do stavu vypnutých motorů.

Pokračování na další straně

Možné příčiny

Komunikace se zdrojem vstupu External Motion Interface, např. snímačem nebo jiným zařízením, nemůže být správně deaktivována.

Doporučené postupy

Zkontrolujte případné další chybové zprávy v souvislosti se snímačem nebo chybami komunikace.

50452, Cyklická chyba External Motion Interface

Popis

Cyklické provedení korekce External Motion Interface *arg* selhalo.

Dusledky

Provádění programu se zastaví a systém přejde do stavu vypnutých motorů.

Možné příčiny

Komunikace se zdrojem vstupu External Motion Interface, např. se snímačem nebo jiným zařízením, selhala.

Doporučené postupy

Zkontrolujte případné další chybové zprávy v souvislosti se snímačem nebo chybami komunikace.

50453, Pohyb v External Motion Interface není povolen

Popis

arg korekce External Motion Interface není nastaven tak, aby byly umožněny instrukce pohybu RAPID nebo ruční posuv.

Dusledky

Provádění programu se zastaví a systém přejde do stavu vypnutých motorů.

Možné příčiny

Aplikace používající rozsah funkcí External Motion Interface neumožňuje instrukce pohybu RAPID nebo ruční posuv.

Doporučené postupy

Ujistěte se, že nejsou zadány žádné jiné pohyby, když je External Motion Interface aktivní.

50454, Kontrola pozice External Motion Interface

Popis

Pozice je mimo přípustný rozsah pro *arg* korekce External Motion Interface, *arg* místa připojení *arg* mechanické jednotky.

Dusledky

Provádění programu se zastaví a systém přejde do stavu vypnutých motorů.

Možné příčiny

Odchyłka pozice od trasy nebo posledního přesného bodu překročila maximální přípustnou hodnotu.

Doporučené postupy

Zkontrolujte aplikaci, která používá rozsah funkcí External Motion Interface pro zvýšení hodnoty maximální přípustné pozice nebo upravte naprogramované pozice tak, aby byly blíže k cílové pozici.

50455, Kontrola rychlosti External Motion Interface

Popis

Rychlost byla mimo přípustný rozsah pro *arg* korekce External Motion Interface, *arg* místa připojení *arg* mechanické jednotky.

Dusledky

Provádění programu se zastaví a systém přejde do stavu vypnutých motorů.

Možné příčiny

Rychlost byla mimo přípustný rozsah.

Doporučené postupy

Zkontrolujte aplikaci, která používá rozsah funkcí External Motion Interface pro zvýšení hodnoty maximální přípustné rychlosti.

50456, Blízko k singulární poloze, když je External Motion Interface aktivní

Popis

Robot v *arg* korekce External Motion Interface se nachází příliš blízko k singulární poloze.

Dusledky

Provádění programu se zastaví a systém přejde do stavu vypnutých motorů.

Možné příčiny

Robot je příliš blízko k singulární poloze nebo byla určena příliš malá číselná tolerance v konfiguračních parametrech.

Doporučené postupy

Zabraňte příliš velkému přiblížení k singulární poloze.

50457, Selhala konfigurace externího pohybového rozhraní

Popis

Systém nemůže načíst konfigurační parametry pro externí pohybové rozhraní *arg*.

Pokračování na další straně

5 Řešení potíží na základě protokolu událostí

5.7 5 xxxx

Pokračování

Dusledky

Provádění úlohy se zastaví.

Možné příčiny

V konfiguraci pro korekci jsou nesprávné nebo chybějící parametry.

Doporučené postupy

Zkontrolujte konfigurační parametry pro data externího pohybového rozhraní pod tématem Pohyb.

50458, Příliš vysoká naprogramovaná rychlost

Popis

Naprogramovaná rychlost je příliš vysoká pro *arg* korekce External Motion Interface.

Dusledky

Provádění programu se zastaví a systém přejde do stavu vypnutých motorů.

Možné příčiny

Korekce External Motion Interface není přípustná, když je naprogramovaná rychlost příliš vysoká.

Doporučené postupy

Snižte naprogramovanou rychlost trasy.

50459, Vstup External Motion Interface je mimo hranice

Popis

Vstup External Motion Interface pro *arg* korekce byl mimo hranice pro *arg* spojení *arg* mechanické jednotky.

Dusledky

Provádění programu se zastaví a systém přejde do stavu vypnutých motorů.

Možné příčiny

Určený vstup External Motion Interface byl mimo dělicí hranice pro robota nebo pomocné osy.

Doporučené postupy

Ujistěte se, že vstup je uvnitř hranic a restartujte program.

50460, Deaktivace External Motion Interface není přípustná

Popis

arg korekce External Motion Interface nemůže být deaktivován, když se mechanické jednotky pohybují.

Dusledky

Provádění programu se zastaví a systém přejde do stavu vypnutých motorů.

Možné příčiny

Byl proveden pokus o deaktivaci korekce, když se jedna nebo více mechanických jednotek pohybovalo.

Doporučené postupy

Ujistěte se, že před deaktivací byly všechny pohyby nebo jiné korekce External Motion Interface ukončeny.

50461, Příliš mnoho průběžných přihlašovacích signálů

Popis

Bylo dosaženo maximálního počtu průběžných přihlašovacích signálů. Není možné určovat další přihlašovací signály.

Dusledky

Požadovaný přihlašovací signál nebude určen.

Možné příčiny

Aby se předešlo velké zátěži CPU, byl počet průběžných přihlašovacích signálů omezen na *arg*. Všechny přihlašovací signály kromě binárních IO signálů jsou zařazeny jako průběžné.

Doporučené postupy

Zrušte všechny nepotřebné přihlašovací signály.

50462, Příliš vysoká karteziánská rychlost

Popis

Příliš vysoká rychlost byla zjištěna u kloubového středního bodu nebo kontrolního bodu ramene pro robota *arg*.

Dusledky

Systém provede nouzové zastavení.

Možné příčiny

- Vnější rušivé síly způsobily příliš rychlý pohyb robota.
- Zkontrolujte chybový protokol pro ostatní případy.

Doporučené postupy

Snižte rychlost robota.

50463, Chyba komunikace Log Serveru

Popis

Selhalo odesílání zaznamenaných testovacích signálů přes síť.
Kód vnitřní chyby: *arg*

Dusledky

Zápis je deaktivován a všechny definované testovací signály jsou odstraněny.

Pokračování na další straně

Možné příčiny

Klient byl vypnut bez řádného odpojení, chyby sítě, nebo příliš velké zatížení CPU na řadiči robota.

Doporučené postupy

Zkontrolujte připojení Ethernet.

Definujte méně testovacích signálů.

50464, Došlo ke kolizi.

Popis

Úloha: *arg*

Došlo ke kolizi pro úkol *arg*. Může to být zpracováno v chybovém manipulátoru RAPID. Pokud nedojde ke zpracování, provedení RAPID se zastaví.

arg

Doporučené postupy

Vyhledejte příčiny ve zprávách, které se vyskytly současně s touto zprávou.

Zotavení: *arg*

50465, Ladění parametrů tuhosti robota se doporučuje

Popis

Nebyly nalezeny žádné systémové parametry pro režim procesu pohybu na robotu *arg*.

Doporučené postupy

Použijte variantu pro robota v aplikaci TuneMaster pro vyladění a nastavení parametrů režimu procesu pohybu pro *arg*.

50466, Konflikt kanálu měření

Popis

Kloub *arg* používá stejný kanál měření *arg* jako další kloub. To je přípustné jen v případě, že sdílejí také stejný pohonný systém.

Doporučené postupy

Zkontrolujte konfigurační soubor.

Použijte správné parametry a resetujte systém.

50467, Konflikt relé brzdy

Popis

Mechanická jednotka *arg* sdílí relé brzdy s mechanickou jednotkou *arg*, ale chybí Aktivace při spuštění a Deaktivace zakázána.

Tato konfigurace může způsobit neočekávaný pohyb osy a spuštění programu, protože brzdy byly uvolněny, zatímco osa není ovládána.

Doporučené postupy

Zkontrolujte konfigurační soubor.

Použijte správné parametry a resetujte systém.

5 Řešení potíží na základě protokolu událostí

5.8 7 xxxx

5.8 7 xxxx

71001, Duplicitní adresa

Popis

Konfigurace V/V je neplatná.

V/V zařízením *arg* a *arg* byla přiřazena stejná adresa.

V/V zařízení připojená ke stejné V/V sběrnici musí mít jedinečné adresy.

Toto V/V zařízení bylo odmítnuto.

Doporučené postupy

1. Zkontrolujte správnost adres.
2. Zkontrolujte, zda jsou V/V zařízení připojena ke správné síti.

71002, Předdefinovaný typ zařízení nebyl definován

Popis

Konfigurace V/V pro V/V zařízení *arg* je neplatná.

Důsledky

Uvedený předdefinovaný typ zařízení byl odmítnut. Nebudou pracovat žádné funkce závislé na tomto předdefinovaném typu zařízení.

Možné příčiny

Předdefinovaný typ zařízení *arg* je neznámý. Všechna V/V zařízení musí odkazovat na existující a definovaný předdefinovaný typ zařízení.

Doporučené postupy

1. Ujistěte se, že předdefinovaný typ zařízení je definován.
2. Zkontrolujte správnost zadání předdefinovaného typu zařízení.

71003, V/V zařízení není definováno

Popis

Konfigurace V/V pro V/V signál *arg* je neplatná.

Důsledky

Tento V/V signál byl odmítnut a nebudou fungovat žádné funkce, které jsou na něm závislé.

Možné příčiny

V/V zařízení *arg* je neznámé. Všechny V/V signály musí odkazovat na existující a definované V/V zařízení.

Doporučené postupy

1. Zkontrolujte, zda je V/V zařízení definováno.
2. Zkontrolujte správnost zadání názvu V/V zařízení.

71005, Neplatný čas filtru

Popis

Konfigurace V/V pro V/V signál *arg* je neplatná.

Pasivní čas filtru by měl být roven 0 ms nebo se nacházet v intervalu [*arg*, *arg*] ms.

Tento V/V signál byl odmítnut.

Doporučené postupy

Opravte pasivní čas filtru pro daný V/V signál.

71006, Neplatný čas filtru

Popis

Konfigurace V/V pro V/V signál *arg* je neplatná.

Aktivní čas filtru by měl být roven 0 ms nebo se nacházet v intervalu [*arg*, *arg*] ms.

Tento V/V signál byl odmítnut.

Doporučené postupy

Opravte aktivní čas filtru pro daný V/V signál.

71007, Logické hodnoty mimo rozsah

Popis

Konfigurace V/V pro V/V signál *arg* je neplatná.

Logická minimální hodnota musí být menší než logická maximální hodnota.

Tento V/V signál byl odmítnut.

Doporučené postupy

Opravte logické hodnoty V/V signálu tak, aby minimální hodnota byla menší než maximální.

71008, Fyzické hodnoty mimo rozsah

Popis

Konfigurace V/V pro V/V signál *arg* je neplatná.

Fyzická minimální hodnota musí být nižší než fyzická maximální hodnota.

Tento V/V signál byl odmítnut.

Doporučené postupy

Opravte fyzické hodnoty V/V signálu tak, aby minimální hodnota byla menší než maximální.

Pokračování na další straně

71017, Křížové propojení bez příspěvkového V/V signálu

Popis

Konfigurace V/V křížového propojení *arg* je neplatná.

Parametr Actor *arg* byl vynechán.

Pravidla:

1. Pro všechna křížová propojení musí být specifikován alespoň jeden příspěvkový signál, tj. parametr <Actor V/V signal 1> musí být uveden vždy.

2. Za každým uvedeným operátorem musí následovat příspěvkový signál V/V, tj. je-li uveden parametr <Operator 2>, musí být zadán také parametr <Actor 3>.

Dusledky

Křížové propojení bylo odmítnuto a nebudou pracovat žádné funkce, které jsou na něm závislé.

Doporučené postupy

Opravte křížové propojení tak, aby byl specifikován požadovaný příspěvkový V/V signál.

71019, Křížové propojení s nedefinovaným V/V signálem

Popis

Konfigurace V/V křížového propojení *arg* je neplatná.

Parametr <Actor *arg*> obsahuje odkaz na nedefinovaný V/V signál <*arg*>.

Dusledky

Křížové propojení bylo odmítnuto a nebudou pracovat žádné funkce, které jsou na něm závislé.

Doporučené postupy

1. Zkontrolujte, zda je V/V signál definován.
2. Zkontrolujte správnost zadání názvu V/V signálu.

71020, Křížové propojení bez výsledného V/V signálu

Popis

Konfigurace V/V křížového propojení *arg* je neplatná.

Parametr Resultant byl vynechán.

Všechna křížová propojení musí udávat výsledný V/V signál.

Dusledky

Křížové propojení bylo odmítnuto a nebudou pracovat žádné funkce, které jsou na něm závislé.

Doporučené postupy

Opravte křížové propojení tak, aby byly specifikovány požadované V/V signály.

71021, Duplikujte křížové propojení se stejnými výslednými V/V signály

Popis

Konfigurace V/V křížového propojení *arg* je neplatná.

Křížové propojení má stejný výsledný V/V signál *arg* jako křížové propojení *arg*.

Definování více křížových propojení, která nastavují stejný výsledný signál, může způsobit nepředvídatelné chování, protože nelze kontrolovat pořadí jejich vyhodnocování.

Dusledky

Křížové propojení bylo odmítnuto a nebudou pracovat žádné funkce, které jsou na něm závislé.

Doporučené postupy

Upravte konfiguraci tak, aby V/V signál nebyl nastaven jako výsledný pro více křížových propojení.

71037, Uzavřený řetězec křížových propojení

Popis

Konfigurace V/V je neplatná.

V/V signál *arg* je součástí uzavřeného řetězce křížových propojení (tj. vzájemně závislých propojení tvořících kruh, která proto nelze vyhodnotit).

Celá konfigurace křížových propojení byla odmítnuta.

Doporučené postupy

Opravte konfiguraci křížových propojení, v níž je použit uvedený V/V signál.

71038, Byla překročena maximální hloubka křížových propojení

Popis

Konfigurace V/V je neplatná.

V/V signál *arg* je součástí příliš dlouhého řetězce křížových propojení.

Maximální hloubka hierarchie křížových propojení je *arg*.

Celá konfigurace křížových propojení byla odmítnuta.

Doporučené postupy

Zmenšete hloubku hierarchie křížových propojení.

71045, Neplatná specifikace filtru

Popis

Konfigurace V/V pro V/V signál *arg* je neplatná.

Pro tento typ V/V signálu nelze zadat žádné časy filtru.

Tento V/V signál byl odmítnut.

Pokračování na další straně

5 Řešení potíží na základě protokolu událostí

5.8 7 xxxx

Pokračování

Doporučené postupy

Nastavte čas filtru na hodnotu 0 nebo příkaz odeberte.

71049, Invertovaný analogový V/V signál

Popis

Konfigurace V/V pro V/V signál *arg* je neplatná.

Analogové V/V signály nesmí být invertovány.

Invertovat lze pouze digitální a skupinové V/V signály.

Tento V/V signál byl odmítnut.

Doporučené postupy

Odeberte operaci invertování V/V signálu (nebo změňte jeho typ).

71050, Křížové propojení bez nedigitálního příspěvkového V/V signálu

Popis

Konfigurace V/V křížového propojení *arg* je neplatná.

Parametr Actor *arg* odkazuje na V/V signál *arg*, který není digitální.

Pouze digitální V/V signály mohou být křížově propojeny.

Dusledky

Křížové propojení bylo odmítnuto a nebudou pracovat žádné funkce, které jsou na něm závislé.

Doporučené postupy

Odeberte nedigitální V/V signál z křížového propojení.

71052, Byl překročen maximální počet křížových propojení

Popis

Konfigurace V/V je neplatná.

Maximální počet křížových propojení, *arg*, v systému V/V byl překročen.

Dusledky

Nebyla přijata všechna křížová propojení.

Doporučené postupy

Upravte konfiguraci V/V systému (snížením počtu křížových propojení) tak, aby nebyl překročen maximální počet.

71054, Neplatný typ signálu

Popis

Konfigurace V/V pro V/V signál *arg* je neplatná.

Zadaný typ signálu *arg* je neznámý nebo neplatný.

Platné typy signálů:

- DI (digitální vstup)

Pokračování na další straně

380

- DO (digitální výstup)

- AI (analogový vstup)

- AO (analogový výstup)

- GI (skupinový vstup)

- GO (skupinový výstup)

Tento V/V signál byl odmítnut.

Doporučené postupy

Opravte typ V/V signálu.

71058, Ztráta spojení s V/V zařízením

Popis

Došlo ke ztrátě dosud funkční komunikace s V/V zařízením *arg* s adresou *arg* v síti *arg*.

Dusledky

Nelze získat přístup k V/V zařízení nebo k V/V signálům, protože V/V zařízení v současné době nekomunikuje s řadičem.

Možné příčiny

V/V zařízení bylo pravděpodobně odpojeno od systému.

Doporučené postupy

1. Zkontrolujte, zda je kabel sítě připojen k řadiči.
2. Zkontrolujte správné napájení I/O zařízení.
3. Zkontrolujte, zda je I/O zařízení správně připojeno.

71072, Nelze načíst uloženou hodnotu signálu

Popis

Nelze načíst uloženou hodnotu V/V signálu *arg*, protože nebyla uložena.

Doporučené postupy

Změňte konfiguraci V/V signálu a nastavte u něj atribut uložení.

71076, Chyba komunikační linky rtp1

Popis

Sériová linka nereaguje.

Doporučené postupy

Zkontrolujte zařízení nebo připojení.

71077, Chyba komunikační linky rtp1

Popis

Nelze doručit přijatou zprávu.

Doporučené postupy

Zkontrolujte komunikační tok.

71078, Chyba komunikační linky rtp1

Popis

Odezva zařízení obsahuje nesprávnou posloupnost rámců.

Doporučené postupy

Zjistěte, zda není sériová linka rušena.

- V/V zařízení
- Úrovně důležitosti zařízení
- V/V signály
- Příkazy
- Přístupové úrovně
- Bezpečnostní úrovně signálu
- Křížová propojení
- Cesty

71080, Byl překročen maximální počet předdefinovaných typů zařízení

Popis

Konfigurace V/V je neplatná.

Byl překročen maximální počet, *arg*, předdefinovaných typů zařízení ve V/V systému.

Doporučené postupy

Upravte konfiguraci V/V systému (snížením počtu předdefinovaných typů zařízení) tak, aby nebyl překročen maximální počet.

Doporučené postupy

Upravte konfiguraci V/V systému (snížením počtu symbolů) tak, aby nebyl překročen maximální počet.

71081, Byl překročen maximální počet fyzických V/V signálů

Popis

Konfigurace V/V je neplatná.

Byl překročen maximální počet *arg* fyzických V/V signálů (bitových přiřazení) ve V/V systému.

Doporučené postupy

Upravte konfiguraci V/V systému (snížením počtu fyzických V/V signálů) tak, aby nebyl překročen maximální počet.

71084, Byl překročen maximální počet odebíraných V/V signálů

Popis

Konfigurace V/V je neplatná.

Byl překročen maximální počet *arg* odebíraných V/V signálů ve V/V systému.

Doporučené postupy

Upravte konfiguraci V/V systému (snížením počtu odběrů) tak, aby nebyl překročen maximální počet.

71082, Byl překročen maximální počet uživatelských signálů V/V

Popis

Konfigurace V/V je neplatná.

Byl překročen maximální počet uživatelských signálů V/V v systému V/V (*arg*).

Doporučené postupy

Upravte konfiguraci systému V/V (snížením počtu signálů V/V) tak, aby nebyl překročen maximální počet.

71085, Byl překročen maximální počet V/V zařízení

Popis

Konfigurace V/V je neplatná.

Byl překročen maximální počet *arg* V/V zařízení ve V/V systému.

Doporučené postupy

Upravte konfiguraci V/V systému (snížením počtu V/V zařízení) tak, aby nebyl překročen maximální počet.

71097, Uložený vstupní V/V signál

Popis

Konfigurace V/V pro V/V signál *arg* je neplatná.

Vstupní V/V signály nelze ukládat.

Uložit lze pouze výstupní V/V signály.

Tento V/V signál byl odmítnut.

Doporučené postupy

Odeberte operaci uložení V/V signálu (nebo změňte typ signálu).

71083, Byl překročen maximální počet symbolů

Popis

Konfigurace V/V je neplatná.

Maximální počet, *arg*, symbolů v systému V/V byl překročen.

Počet symbolů je součet všech pojmenovaných konfiguračních instancí:

- Průmyslové sítě

71098, Ztráta spojení se serverem NFS

Popis

Spojení se serverem NFS *arg* bylo ztraceno.

Pokračování na další straně

5 Řešení potíží na základě protokolu událostí

5.8 7 xxxx

Pokračování

Doporučené postupy

1. Server NFS
2. Síťové spojení
3. Klient NFS

71099, Ztráta spojení s důvěryhodným serverem NFS

Popis

Spojení s důvěryhodným serverem NFS *arg* bylo ztraceno.

Doporučené postupy

1. Server NFS
2. Síťové spojení
3. Klient NFS

71100, Byl překročen maximální počet průmyslových sítí

Popis

Konfigurace V/V je neplatná.

Byl překročen maximální počet *arg* průmyslových sítí ve V/V systému.

Doporučené postupy

Upravte konfiguraci V/V systému (snížením počtu průmyslových sítí) tak, aby nebyl překročen maximální počet.

71101, Síť není definována

Popis

Konfigurace V/V pro V/V zařízení *arg* je neplatná.

Síť *arg* nebyla v systému nalezena. V/V zařízení musí odkazovat na definovanou síť.

Instalované průmyslové sítě:*argargarg*

Důsledky

Toto V/V zařízení bylo odmítnuto a nebudou fungovat žádné funkce, které jsou na něm závislé.

Doporučené postupy

1. Zkontrolujte, zda je síť definována.
2. Zkontrolujte správnost zadání názvu sítě.

71114, Neplatná adresa IP

Popis

Adresa IP *arg* je neplatná.

Doporučené postupy

Zkontrolujte konfiguraci komunikace.

71115, Neplatná maska podsítě

Popis

Maska podsítě *arg* je neplatná.

Doporučené postupy

Zkontrolujte konfiguraci komunikace.

71116, Nepovoleno pro deaktivaci V/V zařízení

Popis

Konfigurace V/V zařízení V/V *arg* je neplatná.

V/V zařízení s Device Trust Level obsahující parametr Odmítnout deaktivaci není povoleno k deaktivaci.

Důsledky

Toto V/V zařízení bylo odmítnuto a nebudou fungovat žádné funkce, které jsou na něm závislé.

Doporučené postupy

Opravte konfiguraci V/V zařízení – aktivujte ji nebo změňte její úroveň důležitosti zařízení.

71122, Nesprávná adresa IP

Popis

Adresa *arg* v protokolu *arg* není správná adresa IP.

Doporučené postupy

Opravte adresu.

71123, Neexistuje přenosový protokol

Popis

Přenosový protokol *arg* určený pro aplikační protokol *arg* nebyl nalezen.

Doporučené postupy

Změňte přenosový protokol.

71125, Oprávnění k připojení bylo odepřeno

Popis

Bylo odepřeno oprávnění k připojení adresáře *arg* na serveru *arg*.

Doporučené postupy

Změňte ID uživatele nebo skupiny.

71126, Adresář nebyl exportován

Popis

Připojení adresáře *arg* pod názvem *arg* selhalo, protože tento adresář není exportován v počítači serveru *arg*.

Protokol: *arg*.

Pokračování na další straně

Doporučené postupy

Exportujte adresář v počítači serveru.

71128, Síť Ethernet není instalována

Popis

Při použití vzdáleného připojení disku musí být instalována komponenta Ethernet Services.

Doporučené postupy

Restartujte řadič a instalujte doplněk Ethernet Services.

71129, Příliš mnoho vzdálených disků

Popis

Byl překročen maximální počet připojených vzdálených disků. Maximální počet je *arg* .

Doporučené postupy

Snižte počet připojených vzdálených disků.

71130, Příliš mnoho vzdálených serverů

Popis

Byl překročen maximální počet serverů pro připojené vzdálené disky.

Maximální počet je *arg* .

Doporučené postupy

1. Snižte počet serverů.

71131, Nelze připojit adresář

Popis

Připojení adresáře *arg* v počítači *arg* selhalo.

Protokol: *arg*.

Doporučené postupy

Zkontrolujte nastavení serveru.

71141, Výchozí hodnota V/V signálu mimo rozsah

Popis

Konfigurace V/V pro V/V signál *arg* je neplatná.

Výchozí hodnota je mimo rozsah.

Tento V/V signál byl odmítnut.

Doporučené postupy

Změňte výchozí hodnotu pro tento V/V signál.

71156, Fronta IPC je zaplněna

Popis

Fronta komunikace mezi procesy (IPC) < *arg* > byla při odesílání k odlaďovací rutině plná.

Doporučené postupy

Restartujte řadič.

71158, Adresa mimo rozsah

Popis

Konfigurace V/V je neplatná.

Adresa V/V zařízení *arg* je neplatná (mimo rozsah).

Toto V/V zařízení bylo odmítnuto.

Doporučené postupy

1. Změňte adresu.
2. Zkontrolujte syntaxi adresy.

71163, V/V signál interního V/V zařízení

Popis

Konfigurace V/V je neplatná.

Uživatelé definovaný V/V signál < *arg* > nesmí být připojen k internímu V/V zařízení *arg*

Uživatelé definované V/V signály nelze připojit k interní V/V zařízení.

Tento V/V signál byl odmítnut.

Doporučené postupy

Připojte V/V signál k jinému V/V zařízení.

71164, Interní V/V signál v křížovém propojení

Popis

Konfigurace V/V křížového propojení *arg* je neplatná.

Actor *arg* je uživatelsky definovaný V/V signál, zatímco výsledný V/V signál *arg* je interní V/V signál.

Není dovoleno nastavovat křížová propojení, v nichž uživatelem definované V/V signály ovlivňují interní V/V signály.

Dusledky

Křížové propojení bylo odmítnuto a nebudou pracovat žádné funkce, které jsou na něm závislé.

Doporučené postupy

Opravte křížové propojení tak, aby výsledný výraz neobsahoval žádné interní V/V signály.

71165, Ukončení práce serveru FTP

Popis

Spojení s nedůvěryhodným serverem FTP bylo ztraceno.

Pokračování na další straně

5 Řešení potíží na základě protokolu událostí

5.8 7 xxxx

Pokračování

Adresa IP: *arg*.

Doporučené postupy

Zkontrolujte kabel a nastavení serveru FTP.

71166, Ukončení práce serveru FTP

Popis

Spojení s důvěryhodným serverem FTP bylo ztraceno.

Adresa IP: *arg*.

Doporučené postupy

Zkontrolujte kabel a nastavení serveru FTP.

71167, Chybný přenosový protokol

Popis

V komunikační konfiguraci nebyl nalezen žádný odpovídající přenosový protokol.

Doporučené postupy

Změňte přenosový protokol.

71169, Síť Ethernet není instalována

Popis

V tomto systému není nainstalována komponenta Ethernet Services s protokolem FTP.

Doporučené postupy

Restartujte řadič a nainstalujte Ethernet Services s doplňkem FTP.

71182, V/V signál nedefinován

Popis

Konfigurace V/V křížového propojení *arg* je neplatná.

Parametr Resultant obsahuje odkaz na nedefinovaný V/V signál *arg*.

Důsledky

Křížové propojení bylo odmítnuto a nebudou pracovat žádné funkce, které jsou na něm závislé.

Doporučené postupy

Opravte křížové propojení tak, aby výsledný V/V signál odkazoval na existující V/V signál.

71183, Křížové propojení s neplatným operátorem

Popis

Konfigurace V/V křížového propojení *arg* je neplatná.

Parametr Operator *arg* obsahuje neplatný/neznámý operátor *arg*.

Pokračování na další straně

384

Platné hodnoty pro logický operátor:

- AND

- OR

Důsledky

Křížové propojení bylo odmítnuto a nebudou pracovat žádné funkce, které jsou na něm závislé.

Doporučené postupy

Opravte operátor.

71185, Duplicitní název

Popis

Konfigurace V/V je neplatná.

Identifikátor *arg* byl již použit jako název jiné konfigurační instance.

Následující konfigurační instance musí mít jedinečné názvy

- Průmyslové sítě

- V/V zařízení

- Úrovně důležitosti zařízení

- V/V signály

- Příkazy

- Přístupové úrovně

- Bezpečnostní úrovně signálu

- Křížová propojení

- Cesty

Doporučené postupy

1. Přejmenujte jednu z konfiguračních instancí v konfiguraci V/V.

2. Restartujte řadič.

71193, Neplatné fyzické mapování V/V

Popis

Chyba mapování V/V u V/V zařízení *arg*.

V/V zařízení používá velikost vstupu *arg* bitů, řadič je schopen zpracovat maximálně *arg* bitů.

V/V zařízení používá velikost výstupu *arg* bitů, řadič je schopen zpracovat maximálně *arg* bitů.

Doporučené postupy

Zkontrolujte konfiguraci fyzického V/V zařízení.

71196, Neplatný typ kódování

Popis

Konfigurace V/V pro V/V signál *arg* je neplatná.

Typ kódování *arg* není platný pro signál typu *arg*.

Platné typy kódování:

- UNSIGNED

- TWO_COMP

Tento V/V signál byl odmítnut.

Doporučené postupy

Opravte typ kódování pro tento V/V signál.

71201, Neznámá síť

Popis

Konfigurace V/V je neplatná.

Síť *arg* nebyla v systému nalezena.

Instalované průmyslové síť:*argargargarg*

Dusledky

Síť byla odmítnuta a nebudou pracovat žádné funkce, které jsou na ni závislé.

Doporučené postupy

1. Ujistěte se, že systém byl konfigurován s požadovanou sítí.
2. Ujistěte se, že je instalován dostupný doplněk sítě.
3. Zkontrolujte konfiguraci V/V pro síť.

71205, Nelze připojit adresář

Popis

Připojení adresáře *arg* v počítači *arg* selhalo.

Protokol: *arg*.

Doporučené postupy

1. Zkontrolujte nastavení serveru FTP.
2. Zkontrolujte konfiguraci klienta FTP.
3. Zkontrolujte komunikační hardware a kabeláž.

71220, Nebyla instalována žádná komponenta sítě PROFIBUS

Popis

Byla osazena deska PROFIBUS, ale není nainstalována žádná komponenta PROFIBUS.

Dusledky

Nelze komunikovat přes síť PROFIBUS. Konfigurování sítě PROFIBUS bez instalovaného doplňku může vést k výskytu dalších chyb.

Možné příčiny

Mohlo dojít k pokusu o přidání funkcí sítě PROFIBUS bez správné instalace příslušných komponent.

Doporučené postupy

1. Pokud je vyžadována komponenta PROFIBUS: konfiguruje nový systém s tímto doplňkem a nainstaluje jej.
2. Pokud není vyžadován doplněk PROFIBUS: konfiguruje nový systém bez tohoto doplňku a instaluje jej.

71221, Nebyl nalezen firmware PROFIBUS

Popis

Soubor firmwaru PROFIBUS nebyl nalezen nebo je nečitelný. Firmware desky může být zastaralý.

Doporučené postupy

Přeinstalujte systém.

71222, Nebyl nalezen konfigurační soubor rozhraní PROFIBUS

Popis

Nebyl nalezen binární konfigurační soubor rozhraní PROFIBUS.

- Soubor: *arg*
- Cesta: *arg*.

Doporučené postupy

1. Zkontrolujte, zda soubor existuje.
2. Změňte cestu v konfiguraci V/V.

71223, Chyba analýzy souboru konfigurace PROFIBUS

Popis

Binární soubor s konfigurací rozhraní PROFIBUS je poškozen.

- Interní chyba: *arg*
- Soubor: *arg*
- Cesta: *arg*.

Doporučené postupy

Znovu vytvořte a zaveďte binární konfigurační soubor s použitím externího konfiguračního nástroje rozhraní PROFIBUS.

71224, Byla zavedena nová verze firmwaru desky PROFIBUS

Popis

Firmware desky PROFIBUS byl aktualizován.

71228, Selhání binární konfigurace rozhraní PROFIBUS

Popis

Zařízení na adrese *arg* nepřijalo konfigurační data obsažená v binárním souboru.

Doporučené postupy

1. Zkontrolujte, jestli binární soubor s uvažovanou konfigurací je načten do řadiče robota.
2. Ujistěte se, že k síti je připojeno správné zařízení V/V.
3. Zkontrolujte správnost velikosti vstupu a výstupu v konfiguraci.

Pokračování na další straně

5 Řešení potíží na základě protokolu událostí

5.8 7 xxxx

Pokračování

4. Restartujte řadič.

71229, Selhání binárních parametrů rozhraní PROFIBUS

Popis

Zařízení na adrese *arg* nepřijalo data parametru obsažená v binárním souboru.

Doporučené postupy

Upravte data parametrů v binárním souboru tak, aby odpovídala parametrům podřízené jednotky, a proveďte restart řadiče.

71230, Chyba konfigurace zařízení

Popis

Zařízení *arg* je konfigurováno v konfiguračním souboru V/V, ale v binárním souboru PROFIBUS chybí nebo je nesprávné.

Doporučené postupy

1. Ujistěte se, že zařízení existuje v binárním souboru PROFIBUS.
2. Zkontrolujte, že adresa PROFIBUS v V/V konfiguraci souhlasí s adresou v binárním souboru.
3. Zkontrolujte, že zbývající pole v binárním souboru souhlasí s konfigurací V/V.

71231, Je připojeno nesprávné zařízení PROFIBUS

Popis

Zařízení PROFIBUS *arg* na adrese *arg* má nesprávné identifikační číslo. Ohlášené identifikační číslo je *arg*. Očekávané identifikační číslo je *arg*.

Dusledky

Řadič robota nebude schopen aktivovat zařízení.

Možné příčiny

- V/V zařízení na adrese *arg* může být nesprávného typu.
- Může být použita nesprávná konfigurace, tj. nesprávný binární konfigurační soubor, a v některých případech také nesprávná konfigurace V/V.

Doporučené postupy

1. Zkontrolujte, zda je konfigurace V/V správná.
2. Zkontrolujte správnost binárního souboru PROFIBUS.
3. Vyměňte V/V zařízení.

71232, Vnitřní podřízené zařízení na nesprávné sběrnici

Popis

Jednotka Profibus I/O *arg* na adrese *arg* je deklarována jako vnitřní podřízené zařízení na *arg*. Vnitřní podřízená zařízení Profibus mohou běžet pouze na adaptéru Profibus Fieldbus.

Dusledky

Systém nebude moci V/V jednotku aktivovat a na sběrnici Profibus nebude možná žádná komunikace.

Možné příčiny

- Jednotka I/O na adrese *arg* se může nakonfigurovat pomocí nesprávného Druhu jednotky.
- Jednotka I/O unit na adrese *arg* se může nakonfigurovat tak, aby běžela na nesprávné sběrnici.

Doporučené postupy

1. Zkontrolujte/změňte systémové parametry.

71241, V síti je příliš mnoho V/V zařízení.

Popis

Konfigurace V/V pro V/V zařízení *arg* je neplatná. Počet V/V zařízení na síti *arg* nesmí překročit *arg*. Toto V/V zařízení bylo odmítnuto.

Doporučené postupy

Snižte počet definovaných V/V zařízení a proveďte restart řadiče.

71261, Selhání přenosové vrstvy

Popis

Fyzický kanál přenosové vrstvy *arg* je neplatný.

Doporučené postupy

Ověřte platnost fyzického kanálu (viz příručka).

71262, Selhání komunikace průmyslové sítě

Popis

Komunikace s řídicí jednotkou "*arg*" se nezdařila u zařízení V/V s mac id *arg*.

Doporučené postupy

1. Zkontrolujte připojení k bráně.

71263, Selhání komunikace adaptéru CAN

Popis

Komunikace sběrnice CAN selhala. Důvod: *arg*.

Kód: *arg*

Pokračování na další straně

386

Návod k použití - Řešení problémů, IRC5
3HAC020738-014 Revize: T

71273, Nesoulad v konfiguraci V/V zařízení

Popis

V/V zařízení *arg* s adresou *arg* je konfigurováno v konfiguraci V/V, ale nebyla nalezena ve specifické konfiguraci sítě.

Možné příčiny

1. Adresa V/V zařízení v konfiguraci V/V se neshoduje s adresou ve specifickém konfiguračním sítě.
2. V/V zařízení nebylo ve specifickém konfiguračním souboru sítě vůbec konfigurováno.

Doporučené postupy

1. Zkontrolujte konfiguraci V/V zařízení v konfiguraci V/V
2. Zkontrolujte konfiguraci podle sítě.

71276, Byla navázána komunikace s V/V zařízením

Popis

Byla navázána komunikace s V/V zařízením *arg* s adresou *arg* v síti *arg*.

71278, Oprávnění k připojení odepřeno

Popis

Bylo odepřeno oprávnění k připojení adresáře *arg* na serveru *arg*.

Doporučené postupy

Zkontrolujte jméno uživatele a heslo.

71288, Připojená cesta je příliš dlouhá

Popis

Připojená cesta je příliš dlouhá. Připojená cesta se skládá z přípojného bodu serveru FTP a cesty na serveru.

- Max. délka: *arg*
- Použitý protokol: *arg*

Doporučené postupy

Změňte přípojný bod serveru FTP nebo cestu na serveru.

71289, Příliš velká paměťová oblast

Popis

Nelze alokovat paměťovou oblast pro účely komunikace. Požadovaná oblast má velikost *arg* kB. Bude použita systémová oblast.

Doporučené postupy

Snižte hodnotu `commPartSize`.

71290, Nelze přidat zařízení FTP

Popis

Přidání zařízení FTP *arg* do systému se nezdařilo. Aplikační protokol *arg*.

Doporučené postupy

Změňte lokální cestu v konfiguraci zařízení FTP.

71291, Neplatná lokální cesta

Popis

Lokální cesta k zařízení FTP *arg* je neplatná.

Doporučené postupy

Lokální cesta musí končit znakem ':'.

71293, Neplatná velikost vstupu

Popis

U V/V zařízení DeviceNet *arg* neodpovídá velikost vstupu u připojení.

Doporučené postupy

1. Změňte velikost v konfiguraci V/V.
2. Zkontrolujte modul.
3. Použijte šablonu DN_Generic device.

71294, Neplatná velikost výstupu

Popis

U V/V zařízení DeviceNet *arg* neodpovídá velikost výstupu u připojení.

Doporučené postupy

1. Změňte velikost v konfiguraci V/V.
2. Zkontrolujte modul.
3. Použijte šablonu DN_Generic device.

71295, Neplatná velikost vstupu

Popis

U V/V zařízení DeviceNet *arg* neodpovídá velikost vstupu u připojení 2 zařízení V/V.

Doporučené postupy

1. Změňte velikost v konfiguraci V/V.
2. Zkontrolujte modul.

71296, Neplatná velikost výstupu

Popis

U V/V zařízení DeviceNet *arg* neodpovídá velikost výstupu u připojení 2 V/V zařízení.

Pokračování na další straně

5 Řešení potíží na základě protokolu událostí

5.8 7 xxxx

Pokračování

Doporučené postupy

1. Změňte velikost v konfiguraci V/V.
2. Zkontrolujte modul.

71297, Neplatný typ připojení

Popis

V/V zařízení DeviceNet *arg* nepodporuje připojení *arg*.

Doporučené postupy

1. Změňte druh připojení v konfiguraci V/V.
2. Použijte šablonu DN_Generic device.

71298, Duplicitní adresa

Popis

Adresa *arg* pro řídicí jednotku DeviceNet v síťovém DeviceNet je obsazena V/V zařízením *arg* v síti.

Doporučené postupy

1. Změňte adresu řídicí jednotky v konfiguraci V/V.
2. Odpojte od sítě V/V zařízení, které obsazuje adresu.
3. Restartujte řadič.

71299, Síť DeviceNet nemá napájení

Popis

Chybí 24 V napájecí napětí z napájecího zdroje DeviceNet.

Důsledky

Nelze komunikovat přes síť DeviceNet.

Možné příčiny

Nefunkčnost napájení může způsobovat jednotka napájecího zdroje, kabeláž, vstupní napětí napájecího zdroje nebo zatížení na výstupu. Viz příručka pro řešení problémů a elektrické schéma!

Doporučené postupy

1. Zkontrolujte všechny kabely vedoucí k jednotce napájecího zdroje.
2. Změřte hodnoty vstupního a výstupního napětí.
3. V případě potřeby vyměňte vadné zařízení V/V.

71300, Varování komunikace v síti DeviceNet

Popis

V síti DeviceNet *arg* se vyskytl malý počet chyb komunikace.

Důsledky

Bude pokračovat normální provoz včetně zařízení DeviceNet.

Možné příčiny

Chyba může být způsobena rušením, jednotkami a kabely napájecího zdroje nebo komunikačními kabely.

Doporučené postupy

1. Zkontrolujte, zda jsou správně připojeny ukončovací odpory.
2. Ujistěte se, že všechny komunikační kabely a konektory fungují správně a že se jedná o doporučené typy kabelů a konektorů.
3. Zkontrolujte topologii sítě a délku kabelů.
4. Zkontrolujte, zda správně funguje jednotka napájecího zdroje DeviceNet. Pokud je některá jednotka vadná, vyměňte ji.

71301, Sběrnice nepracuje, selhání komunikace v síti DeviceNet

Popis

V síti DeviceNet se vyskytl velký počet chyb komunikace.

Důsledky

Veškerá komunikace na sběrnici DeviceNet byla zastavena.

Možné příčiny

Chyba může být způsobena rušením, jednotkami a kabely napájecího zdroje nebo komunikačními kabely.

Doporučené postupy

1. Zkontrolujte, zda správně funguje jednotka napájecího zdroje DeviceNet. Pokud je některé V/V zařízení vadné, vyměňte jej.
2. Zkontrolujte, zda jsou správně připojeny ukončovací odpory.
3. Ujistěte se, že všechny komunikační kabely a konektory fungují správně a že se jedná o doporučené typy kabelů a konektorů.
4. Zkontrolujte topologii sítě a délku kabelů.
5. Restartujte řadič.

71302, Nebyl instalován doplněk DeviceNet

Popis

Byla připojena řídicí/podřízená deska DeviceNet, ale nebyl instalován doplněk DeviceNet.

Důsledky

Nelze komunikovat přes sběrnici DeviceNet. Konfigurování sběrnice DeviceNet bez instalovaného doplňku může vést k výskytu dalších chyb.

Možné příčiny

Mohlo dojít k pokusu o přidání funkce DeviceNet bez správné instalace doplňku.

Pokračování na další straně

Doporučené postupy

1. Pokud je vyžadován doplněk DeviceNet: Konfigurujte nový systém s tímto doplňkem a nainstalujte jej.
2. Pokud není vyžadován doplněk DeviceNet: Konfigurujte nový systém bez tohoto doplňku a instalujte jej.

71303, Neplatný identifikátor dodavatele zařízení DeviceNet

Popis

Identifikátor dodavatele načtený z V/V zařízení DeviceNet *arg* neodpovídá hodnotě uvedené v konfiguraci zařízení V/V.

- Konfigurace: *arg*
- Skutečná hodnota: *arg*

Dusledky

Nelze získat přístup k V/V zařízení nebo k jeho V/V signálům.

Doporučené postupy

1. Změňte ID dodavatele v konfiguraci V/V.
2. Zkontrolujte, zda je použit správný typ V/V zařízení.

71304, Neplatný typ zařízení DeviceNet

Popis

Typ zařízení načtený z V/V zařízení DeviceNet *arg* neodpovídá hodnotě uvedené v konfiguraci zařízení.

- Konfigurace: *arg*
- Skutečná hodnota: *arg*

Dusledky

Nelze získat přístup k V/V zařízení nebo k jeho V/V signálům.

Doporučené postupy

1. Změňte druh zařízení v konfiguraci V/V.
2. Zkontrolujte, zda je použit správný typ V/V zařízení.
3. Zkontrolujte duplicitní adresu DeviceNet v připojených V/V jednotkách.

71305, Neplatný kód produktu DeviceNet

Popis

Kód produktu načtený z V/V zařízení DeviceNet *arg* neodpovídá hodnotě uvedené v konfiguraci zařízení V/V.

- Konfigurace: *arg*
- Skutečná hodnota: *arg*

Dusledky

Nelze získat přístup k V/V zařízení nebo k jeho V/V signálům.

Doporučené postupy

1. Změňte druh kód produktu v konfiguraci V/V.
2. Zkontrolujte, zda je použit správný typ V/V zařízení.

3. Zkontrolujte duplicitní adresu DeviceNet v připojených V/V jednotkách.

71306, Neznámá chyba rozhraní DeviceNet

Popis

V/V zařízení *arg* ohlásilo neznámou chybu. Kód chyby: *arg*.

Doporučené postupy

1. Restartujte řadič.
2. Problém nahlase společnosti ABB.

71307, Obecné připojení 1 zařízení DeviceNet

Popis

Na V/V zařízení DeviceNet *arg* je konfigurace připojení 1 generická.

Skutečné hodnoty:

- Typ připojení 1: *arg*
- Velikost vstupu u připojení 1: *arg*
- Velikost výstupu u připojení 1: *arg*

Doporučené postupy

1. Provedte aktualizaci vašeho současného V/V zařízení.

71308, Obecné připojení 2 zařízení DeviceNet

Popis

Na V/V zařízení DeviceNet *arg* je konfigurace připojení 2 generická.

Skutečné hodnoty:

- Typ připojení 2: *arg*
- Velikost vstupu u připojení 2: *arg*
- Velikost výstupu u připojení 2: *arg*

Doporučené postupy

1. Provedte aktualizaci vašeho současného V/V zařízení.

71309, Obecná identifikace jednotky DeviceNet

Popis

Na V/V zařízení DeviceNet *arg* je konfigurace identity generická (obecná).

Skutečné hodnoty:

- ID dodavatele: *arg*
- Kód výrobku: *arg*
- Typ zařízení: *arg*

Doporučené postupy

1. Provedte aktualizaci vašeho současného V/V zařízení.

Pokračování na další straně

5 Řešení potíží na základě protokolu událostí

5.8 7 xxxx

Pokračování

71310, Chyba připojení V/V zařízení DeviceNet

Popis

V/V zařízení DeviceNet *arg* je obsazeno jinou řídicí jednotkou.

Doporučené postupy

1. Zkontrolujte konfiguraci V/V.
2. Vypněte a zapněte V/V zařízení.

71311, Nelze navázat komunikaci prostřednictvím sítě DeviceNet

Popis

Komunikaci prostřednictvím sítě DeviceNet nelze navázat, protože nejsou fyzicky připojena žádná V/V zařízení.

Doporučené postupy

1. Zkontrolujte kabel a konektory.
2. Připojte V/V zařízení k síti.
3. Restartujte řadič.
4. Vyjměte V/V zařízení na síti DeviceNet z konfigurace V/V.

71312, Není povoleno explicitní připojení V/V zařízení DeviceNet

Popis

Pro V/V zařízení DeviceNet *arg* není povoleno explicitní připojení zpráv.

Doporučené postupy

Zkontrolujte konfiguraci V/V.

71313, Pořadové číslo příkazu zařízení není jedinečné

Popis

Konfigurace V/V je neplatná.

Příkaz zařízení <*arg*> připojeného k V/V zařízení <*arg*> má stejné pořadové číslo <*arg*> jako příkaz zařízení <*arg*>.

Pořadové číslo příkazů zařízení připojených ke stejnému V/V zařízení mu být jedinečné.

Tento příkaz zařízení byl odmítnut.

Doporučené postupy

Upravte konfiguraci V/V tak, aby příkazy zařízení na stejném V/V zařízení měly jedinečná pořadová čísla.

71314, Neplatný typ příkazu Fieldbus

Popis

Konfigurace V/V je neplatná.

Jeden z příkazů Fieldbus odkazuje na neplatný nebo neznámý typ příkazu *arg*.

Pokračování na další straně

Všechny příkazy Fieldbus musí odkazovat na existující typ příkazu.

Tento příkaz Fieldbus byl odmítnut.

Doporučené postupy

Opravte typ příkazu Fieldbus u uvedeného příkazu.

71315, Byl překročen maximální počet příkazů Fieldbus

Popis

Konfigurace V/V je neplatná.

Byl překročen maximální počet *arg* příkazů Filedbus jednotek ve V/V systému.

Doporučené postupy

Upravte konfiguraci V/V systému (snížením počtu příkazů Fieldbus) tak, aby nebyl překročen maximální počet.

71316, Byl překročen maximální počet typů příkazů Fieldbus

Popis

Konfigurace V/V je neplatná.

Byl překročen maximální počet *arg* typů příkazů Fieldbus ve V/V systému.

Doporučené postupy

Upravte konfiguraci V/V systému (snížením počtu typů příkazů Fieldbus) tak, aby nebyl překročen maximální počet.

71317, Reset V/V zařízení

Popis

V/V zařízení *arg* ve V/V síti *arg* bylo restartováno příkazem fieldbus *arg*, aby byla zajištěna aktivace hodnot příkazu Fieldbus.

Tato operace způsobí ztrátu kontaktu s V/V zařízením během restartu. Poté bude zařízení znovu automaticky připojeno.

Možné příčiny

Příkaz fieldbus pro resetování byl pro V/V zařízení definován v konfiguraci V/V systému.

71320, Byl překročen maximální počet úrovní V/V přístupu

Popis

Konfigurace V/V je neplatná.

Byl překročen maximální počet *arg* úrovní V/V přístupu ve V/V systému.

Doporučené postupy

Upravte konfiguraci V/V systému (snížením počtu úrovní V/V přístupu) tak, aby nebyl překročen maximální počet.

71321, Neplatná úroveň V/V přístupu

Popis

Konfigurace V/V je neplatná.

V/V signál *arg* odkazuje na neplatnou nebo nedefinovanou úroveň V/V přístupu *arg*.

Všechny V/V signály musí odkazovat na existující úroveň přístupu nebo u nich nesmí být úroveň přístupu uvedena.

Tento V/V signál byl odmítnut.

Doporučené postupy

Použijte existující úroveň V/V přístupu nebo definujte novou.

71323, Neplatné bitové hodnoty

Popis

Konfigurace V/V pro V/V signál *arg* je neplatná.

Minimální bitová hodnota *arg* nesmí být menší než *arg*.

Maximální bitová hodnota *arg* nesmí být vyšší než *arg*.

Minimální bitová hodnota musí být nižší než maximální bitová hodnota.

Tento V/V signál byl odmítnut.

Doporučené postupy

1. Zkontrolujte, zda je V/V signál konfigurován se správným typem kódování.
2. Zkontrolujte správnost minimální a maximální bitové hodnoty.

71324, Hodnoty fyzických limitů mimo rozsah

Popis

Konfigurace V/V pro V/V signál *arg* je neplatná.

Minimální hodnota fyzického limitu musí být menší než maximální hodnota fyzického limitu.

Tento V/V signál byl odmítnut.

Doporučené postupy

Opravte hodnoty fyzického limitu V/V signálu tak, aby minimální hodnota byla menší než maximální.

71325, Neplatná konfigurace sítě

Popis

Konfigurace V/V pro síť *arg* je neplatná.

Uživatelé definované (externě zaváděné) průmyslové sítě nelze přidělovat název Local.

Tato síť byla odmítnuta.

Doporučené postupy

Změňte název sítě

71326, Neplatná konfigurace předdefinovaného typu zařízení

Popis

Konfigurace V/V pro předdefinovaný typ zařízení *arg* je neplatná.

Uživatelé definované (externě zaváděné) předdefinované typy zařízení nelze uvádět pro síť Local.

Tento předdefinovaný typ zařízení byl odmítnut.

Doporučené postupy

Změňte předdefinovaný typ zařízení.

71328, Neplatný název

Popis

Konfigurace V/V je neplatná.

Tato instance konfigurace *arg* nespĺňuje pravidla pro identifikátory jazyka RAPID.

Tato instance konfigurace byla odmítnuta.

Doporučené postupy

Opravte název instance konfigurace tak, aby splňoval následující pravidla:

Pravidla pro identifikátory jazyka RAPID:

1. Délka nesmí přesáhnout 16 znaků.
2. První znak musí být písmeno (a-z nebo A-Z).
3. Další znaky musí být písmena (a-z nebo A-Z), číslice (0-9) nebo znaky podtržení (_).

71329, Neplatné síťové připojení

Popis

Konfigurace V/V pro síť *arg* je neplatná.

Pro síť bylo zvoleno neplatné připojení *arg*.

Platná připojení: *arg*

Důsledky

Síť byla odmítnuta a nebudou pracovat žádné funkce, které jsou na ni závislé.

Doporučené postupy

Zvolte platné připojení pro síť.

71330, Konflikt typů sběrnice

Popis

Konfigurace V/V pro V/V sběrnici *arg* je neplatná.

Existují duplicitní *arg* V/V sběrnice se stejným ID konektoru *arg*.

Pokračování na další straně

5 Řešení potíží na základě protokolu událostí

5.8 7 xxxx

Pokračování

V/V sběrnice stejného typu musí mít jedinečné ID konektoru.
Tato V/V sběrnice byla odmítnuta.

Doporučené postupy

Opravte ID konektoru pro V/V sběrnici.

71331, Neplatná síť

Popis

Konfigurace V/V pro síť *arg* je neplatná.

Název sítě není platný.

Instalované platné sítě:*arg*

Důsledky

Síť byla odmítnuta a nebudou pracovat žádné funkce, které jsou na ni závislé.

Doporučené postupy

Opravte název pro síť .

71332, Neplatná doba zotavení

Popis

Konfigurace V/V pro zařízení V/V *arg* je neplatná.

Hodnota parametru doby zotavení *arg* je nesprávná.

Doba zotavení (interval mezi dvěma pokusy o nové navázání kontaktu se ztracenými jednotkami) nesmí být kratší než *arg* milisekund.

Toto V/V zařízení bylo odmítnuto.

Doporučené postupy

Opravte dobu zotavení pro V/V zařízení.

71333, Neplatná přenosová rychlost sběrnice DeviceNet

Popis

Konfigurace V/V pro síť DeviceNet je neplatná.

Hodnota parametru přenosové rychlosti DeviceNet je nesprávná.

Platné přenosové rychlosti DeviceNet:

- 125

- 250

- 500

Tato síť byla odmítnuta.

Doporučené postupy

Opravte přenosovou rychlost pro síť DeviceNet.

71334, Typ příkazu bez odkazu na typ jednotky

Popis

Konfigurace V/V je neplatná.

Pokračování na další straně

392

Není definován žádný odkaz na typ jednotky pro typ příkazu *arg*.

Všechny typy příkazů musí odkazovat na existující typ jednotky.
Tento typ příkazu byl odmítnut.

Doporučené postupy

Definujte odkaz na typ jednotky pro daný typ příkazu.

71335, Neplatný typ jednotky

Popis

Konfigurace V/V pro typ příkazu *arg* je neplatná.

Typ jednotky *arg* je neplatný nebo neznámý.

Všechny typy příkazů musí odkazovat na existující a definovaný typ jednotky.

Tento typ příkazu byl odmítnut.

Doporučené postupy

Opravte typ jednotky u uvedeného typu příkazu.

71336, Příkaz Fieldbus bez cesty

Popis

Konfigurace V/V je neplatná.

Pro příkaz fieldbus *<arg>* není definována žádná cesta.

Tento příkaz fieldbusu byl odmítnut.

Doporučené postupy

Definujte cestu pro příkaz fieldbusu.

71337, Typ příkazu bez identifikátoru služby

Popis

Konfigurace V/V je neplatná.

Pro typ příkazu *arg* není definován žádný identifikátor služby.

Tento typ příkazu byl odmítnut.

Doporučené postupy

Definujte identifikátor služby *arg* pro daný typ příkazu.

71338, Neplatný identifikátor služby příkazu fieldbusu

Popis

Konfigurace V/V je neplatná.

Identifikátor služby *<arg>* není platný pro tento příkaz fieldbus *<arg>*.

Platné identifikátory služby jsou:

<arg>

Tento příkaz fieldbus byl odmítnut.

Doporučené postupy

Opravte identifikátory služby pro daný příkaz fieldbus.

71339, Příkaz zařízení bez odkazu na V/V zařízení

Popis

Konfigurace V/V je neplatná.

Příkaz zařízení *arg* nemá odkaz na V/V zařízení.

Příkaz zařízení musí mít odkaz na existující V/V zařízení.

Dusledky

Tento příkaz zařízení byl odmítnut a nebudou fungovat žádné funkce, které jsou na něm závislé.

Doporučené postupy

Definujte odkaz na V/V zařízení pro daný příkaz zařízení.

71340, Příkaz zařízení s odkazem na neexistující V/V zařízení

Popis

Konfigurace V/V je neplatná.

Příkaz zařízení *arg* má odkaz na neplatné/neznámé V/V zařízení *arg*.

Příkaz zařízení musí mít odkaz na existující V/V zařízení.

Dusledky

Tento příkaz zařízení byl odmítnut a nebudou fungovat žádné funkce, které jsou na něm závislé.

Doporučené postupy

Opravte V/V zařízení pro daný příkaz zařízení.

71341, Příkaz Fieldbus bez odkazu na typ příkazu

Popis

Konfigurace V/V je neplatná.

Jeden z příkazů Fieldbus neodkazuje na žádný typ příkazu.

Všechny příkazy Fieldbus musí odkazovat na existující typ příkazu.

Tento příkaz Fieldbus byl odmítnut.

Doporučené postupy

Definujte odkaz na typ příkazu pro daný příkaz Fieldbus.

71342, Nesoulad typu jednotky

Popis

Konfigurace V/V je neplatná.

Jeden z příkazů Fieldbus odkazuje na V/V jednotku *arg* a typ příkazu *arg*, které odkazují na různé typy jednotek.

V/V jednotka a typ příkazu, na které odkazuje příkaz Fieldbus, musí odkazovat na stejný typ jednotky.

Tento příkaz Fieldbus byl odmítnut.

Doporučené postupy

Opravte konfiguraci.

71344, Nedefinovaná mapa zařízení

Popis

Konfigurace V/V pro V/V signál *arg* je neplatná.

Mapa zařízení není definována nebo je prázdná.

Pro všechny fyzické V/V signály (tj. signály spojené s jednotkou) musí být definována mapa zařízení.

Tento V/V signál byl odmítnut.

Doporučené postupy

Definujte mapu zařízení pro daný V/V signál.

71346, Mapa zařízení mimo rozsah

Popis

Konfigurace V/V pro V/V signál *<arg>* je neplatná.

Mapa jednotek *<arg>* je neplatná, protože bit *<arg>* je mimo rozsah.

Všechny bity mapy jednotek musí být v rozsahu [0, *arg*].

Tento V/V signál byl odmítnut.

Doporučené postupy

Opravte mapu zařízení.

71347, Mapa zařízení obsahuje překrývající se segmenty

Popis

Konfigurace V/V pro V/V signál *arg* je neplatná.

Mapa zařízení *arg* obsahuje segmenty (např. bit *arg*), které se vzájemně překrývají.

Tento V/V signál byl odmítnut.

Doporučené postupy

Opravte mapu zařízení.

71348, Mapa zařízení obsahuje neočekávaný znak

Popis

Konfigurace V/V pro V/V signál *arg* je neplatná.

Byl nalezen neočekávaný konec souboru nebo neočekávaný znak na pozici *arg* v mapě zařízení: *arg*.

Tento V/V signál byl odmítnut.

Doporučené postupy

Opravte mapu zařízení tak, aby splňovala následující syntaxi:

- {bit} = ([0-9]+)

- {range} = ([0-9]+[-][0-9]+)

- {segment} = ({bit} | {range})

- {device map} = ({segment}{,}){*segment}

Příklady platných map zařízení:

- "1"

Pokračování na další straně

5 Řešení potíží na základě protokolu událostí

5.8 7 xxxx

Pokračování

- "0-7, 15-8"

- "1,4-3,7"

71349, Neplatná velikost signálu

Popis

Konfigurace V/V pro V/V signál *arg* je neplatná.

Typ signálu neodpovídá velikosti signálu.

Velikost signálu *arg* je dána mapou zařízení: *arg*.

Tento V/V signál byl odmítnut.

Doporučené postupy

Opravte buď druh signálu nebo mapu zařízení tak, aby byla splněna následující pravidla:

- Velikost digitálních V/V signálů musí být přesně jeden bit.
- Velikost analogových a skupinových V/V signálů musí být mezi 1 a 32 bity.

71350, Neplatná síť

Popis

Konfigurace V/V je neplatná.

Pro předdefinovaný typ zařízení *arg* je definován neznámý nebo neplatný typ sítě *arg*.

Nainstalované platné typy sítě: *argargarg*

Důsledky

Tento předdefinovaný typ zařízení byl odmítnut a nebudou fungovat žádné funkce, které jsou na něm závislé.

Doporučené postupy

Opravte síť pro předdefinovaný typ zařízení.

71351, Neplatný typ připojení 1

Popis

Konfigurace V/V je neplatná.

Pro typ jednotky *arg* je definován neznámý nebo neplatný typ připojení 1 *arg*.

Platné typy připojení 1:

- POLLED
- STROBE
- COS
- CYCLIC
- COS_ACKSUP
- CYCLIC_ACKSUP

Tento typ jednotky byl odmítnut.

Doporučené postupy

Opravte typ připojení 1 u daného typu jednotky.

71352, Neplatný typ připojení 2

Popis

Konfigurace V/V je neplatná.

Pro typ jednotky *arg* je definován neznámý nebo neplatný typ připojení 2 *arg*.

Typ připojení 2 musí být vynechán nebo se musí jednat o některý z následujících platných typů:

- POLLED
- STROBE
- COS
- CYCLIC
- COS_ACKSUP
- CYCLIC_ACKSUP

Tento typ jednotky byl odmítnut.

Doporučené postupy

Opravte typ připojení 2 u daného typu jednotky.

71353, V/V zařízení bez odkazu na typ jednotky

Popis

Konfigurace V/V je neplatná.

Není definován žádný odkaz na typ jednotky pro V/V zařízení *arg*.

Toto V/V zařízení bylo odmítnuto.

Doporučené postupy

Definujte odkaz na typ jednotky pro dané V/V zařízení.

71354, V/V zařízení bez odkazu na síť

Popis

Konfigurace V/V je neplatná.

Není definován žádný odkaz na síť pro V/V zařízení *arg*.

Toto V/V zařízení bylo odmítnuto.

Doporučené postupy

Definujte odkaz na síť pro dané V/V zařízení.

71355, Neplatná úroveň důležitosti zařízení

Popis

Konfigurace V/V je neplatná.

V/V zařízení *arg* má neplatnou nebo neznámou úroveň důležitosti zařízení: *arg*.

Instalované platné úrovně důležitosti zařízení: *arg*

Důsledky

Toto V/V zařízení bylo odmítnuto a nebudou fungovat žádné funkce, které jsou na něm závislé.

Pokračování na další straně

Doporučené postupy

Opravte úroveň důležitosti zařízení pro toto V/V zařízení.

71356, Nesoulad typu sběrnice

Popis

Konfigurace V/V je neplatná.

Zařízení *arg* odkazuje na síť a typ jednotky s různými typy sběrnice.

Toto V/V zařízení bylo odmítnuto.

Doporučené postupy

1. Zkontrolujte, zda je V/V zařízení připojeno ke správné síti a zda je správně definován typ této sítě.
2. Zkontrolujte, zda V/V zařízení odkazuje na správný typ jednotky a zda je u tohoto typu jednotky definován správný typ sběrnice.

71357, Duplikátní V/V zařízení na Local síť

Popis

Konfigurace V/V pro V/V zařízení *arg* je neplatná.

K síti Local je již připojeno jiné uživatelem definované V/V zařízení.

K síti Local lze připojit pouze jedno uživatelem definované V/V zařízení.

Toto V/V zařízení bylo odmítnuto.

Doporučené postupy

Opravte konfiguraci V/V.

71358, Tabulka obnovení po výpadku napájení je zaplněna

Popis

V/V jednotku *arg* nelze nastavit pro obnovení po výpadku napájení.

Tabulka pro obnovení po výpadku napájení je zaplněna.

Doporučené postupy

Odeberte ze seznamu obnovení jiné V/V jednotky.

71361, Křížové propojení s nedigitálním výsledným V/V signálem

Popis

Konfigurace V/V křížového propojení *arg* je neplatná.

Parametr Resultant odkazuje na V/V signál *arg*, který není digitální.

Pouze digitální V/V signály mohou být křížově propojeny.

Dusledky

Křížové propojení bylo odmítnuto a nebudou pracovat žádné funkce, které jsou na něm závislé.

Doporučené postupy

Odeberte nedigitální V/V signál z křížového propojení.

71362, V/V signál mapován mimo datovou oblast V/V zařízení

Popis

Fyzický stav V/V signálu *arg* nelze změnit na VALID.

Příčinou je mapování tohoto V/V signálu na bity ležící mimo datovou oblast, k níž je přiřazeno dané V/V zařízení.

V/V signál přiřazený k V/V zařízení *arg*

V/V signál mapovaný na bity: *arg*

Velikost výstupní datové oblasti pro dané V/V zařízení je *arg* bitů.

Velikost vstupní datové oblasti pro dané V/V zařízení je *arg* bitů.

Dusledky

Fyzický stav tohoto V/V signálu zůstává nastaven na hodnotu NOT VALID.

Doporučené postupy

1. Zkontrolujte správnost mapování zařízení V/V signálu.
2. Zkontrolujte, jestli V/V signál je přidělen ke správnému V/V zařízení.
3. Zkontrolujte velikost vstup/výstup připojení V/V konfigurace na V/V zařízení.

71363, Neplatná konfigurace vnitřní podřízené jednotky

Popis

V/V zařízení *arg* konfigurované na adrese řídicí jednotky není platnou interní podřízenou jednotkou.

Doporučené postupy

1. Změňte adresu na V/V zařízení.
2. Použijte šablonu DN_Slave device.

71364, Přetížení V/V fronty uživatele

Popis

Došlo k přetížení V/V fronty uživatele zpracovávající změny V/V signálu.

Dusledky

System přejde do stavu SYS STOP.

Pokračování na další straně

5 Řešení potíží na základě protokolu událostí

5.8 7 xxxx

Pokračování

Možné příčiny

Tento stav je způsoben příliš častými změnami signálů nebo velkými shluky změn signálů generovanými vstupními V/V signály nebo křížovými propojeními mezi V/V signály.

Doporučené postupy

Zkontrolujte křížová propojení. Podrobný postup kontroly konfiguračního souboru naleznete v příručce pro řešení problémů.

2. Zkontrolujte četnost vstupních V/V signálů ze všech externích zařízení připojených k systému. Ujistěte se, že k nim nedochází extrémně často, a v případě potřeby proveďte vhodné změny.
3. Pokud je extrémně vysoké V/V zatížení normální a nutné, zkuste problém vyřešit zařazením programových prodlev do aplikace RAPID.

71365, Přetížení bezpečnostní V/V fronty

Popis

Došlo k přetížení bezpečnostní V/V fronty zpracovávající V/V bezpečnostní signály.

Dusledky

Systém přejde do stavu SYS HALT.

Možné příčiny

Tento stav je způsoben příliš častými změnami bezpečnostních V/V signálů. V některých případech mohou být příčinou nepravdivé zkratky V/V signálů přicházejících z externího zařízení se zemí.

Doporučené postupy

1. Opakované vstupní bezpečnostní V/V signály způsobí zastavení systému. Informace o dalších chybách, které mohly tento stav způsobit, vyhledejte v chybovém protokolu.
2. Zkontrolujte uzemnění jednotlivých signálů ze všech externích zařízení, která mohou ovlivňovat bezpečnostní V/V signály.
3. Zkontrolujte četnost změn vstupních V/V signálů ze všech externích zařízení připojených k systému. Ujistěte se, že k nim nedochází extrémně často, a v případě potřeby proveďte vhodné změny.

71366, Přetížení V/V fronty křížových propojení

Popis

Došlo k přetížení V/V fronty křížového propojení zpracovávajícího V/V signály.

Dusledky

Systém přejde do stavu SYS STOP.

Pokračování na další straně

396

Možné příčiny

Tento stav je způsoben příliš častými změnami signálů nebo velkými shluky změn signálů generovanými V/V signály použitými jako příspěvkové signály v křížových propojeních.

Doporučené postupy

Zkontrolujte křížová propojení. Podrobný postup kontroly konfiguračního souboru naleznete v příručce pro řešení problémů.

2. Zkontrolujte frekvenci V/V signálů, které jsou součástí křížového propojení.
3. Pokud je extrémně vysoké V/V zatížení normální a nutné, zkuste problém vyřešit zařazením programových prodlev do aplikace RAPID.

71367, V/V zařízení nekomunikuje

Popis

Během spouštění nebyla navázána komunikace s V/V zařízením *arg* s adresou *arg* v síti *arg*.

Dusledky

Nelze získat přístup k V/V zařízení nebo k jeho V/V signálům, protože v současné době nekomunikuje s řadičem.

Možné příčiny

V/V zařízení není připojeno k systému nebo připojeno je, ale bylo mu přiřazena nesprávná adresa.

Doporučené postupy

1. Zkontrolujte, zda všechny adresy V/V zařízení odpovídají nastavené konfiguraci.
2. Ujistěte se, že všechny adresy jsou jedinečné a že žádnou z nich nepoužívá více než jedno V/V zařízení.
3. Změňte adresu nebo připojte chybějící V/V zařízení.
4. Pokud jste změnili adresu, projevte se tato změna až po vypnutí a opětovném zapnutí napájecího zdroje V/V zařízení.

71379, Neznámý konektor komunikačního fyzického kanálu

Popis

Konektor *arg* definovaný pro fyzický kanál *arg* je neznámý.

Dusledky

Fyzický kanál nebude možné použít.

Možné příčiny

- Konektor definovaný v konfiguraci fyzického kanálu může být nesprávně zapsán nebo může odkazovat na konektor, který není k dispozici.
- Chybí konfigurace konektoru.

Doporučené postupy

1. Zkontrolujte, zda konektor definovaný v konfiguraci fyzického kanálu odkazuje na dostupný konektor.
2. Pokud použítá konfigurace vyžaduje komponentu Multiple Serial Ports, zkontrolujte, zda je tato komponenta nainstalována.
3. Znovu nainstalujte systém a zajistěte tak použití správných systémových konfiguračních souborů.

71380, Ovladač komunikačního konektoru je již použit

Popis

Konektor *arg* nemůže použít ovladač *arg*. Tento ovladač již využívá konektor *arg*.

Dusledky

Konektor a fyzický kanál, který jej využívá, nebudou k dispozici.

Možné příčiny

- Konfigurační soubory mohou být chybné.
- Konfigurační soubor mohl být načten s nesprávně konfigurovanými fyzickými kanály.

Doporučené postupy

1. Zkontrolujte platnost konfigurace fyzického konektoru.
2. Znovu nainstalujte systém a zajistěte tak použití správných systémových konfiguračních souborů.

71381, Komunikační konektor se již používá

Popis

Fyzický kanál *arg* nemůže použít konektor *arg*. Tento konektor již využíván fyzickým kanálem *arg*.

Dusledky

Konektor a fyzický kanál, který jej využívá, nebudou k dispozici.

Možné příčiny

V konfiguraci bylo pravděpodobně přiřazeno k těmto konektorům více fyzických kanálů.

Doporučené postupy

Upravte konfiguraci tak, aby byl každý konektor využíván jen jedním fyzickým kanálem.

71382, Vypršela prodleva hlídacího obvodu DeviceNet

Popis

Systém neobdržel žádnou odezvu od V/V zařízení DeviceNet a vypršel časový limit hlídacího obvodu.

Dusledky

Síť DeviceNet není spuštěna a nebude možná žádná komunikace v síti DeviceNet. Systém přejde do stavu selhání systému. Přesný význam tohoto stavu je popsán v příručce pro řešení problémů, IRC5.

Možné příčiny

Zatížení V/V sítě DeviceNet může být příliš vysoké, například tehdy, pokouší-li se program RAPID nastavovat V/V signály s frekvencí překračující šířku pásma dostupnou v síti DeviceNet.

Doporučené postupy

Snižte zatížení V/V sítě DeviceNet.

71383, V/V zařízení definované uživatelem nelze připojit k síti Local

Popis

Konfigurace V/V pro V/V zařízení *arg* je neplatná.

K síti Local nelze připojit žádné uživatelem definované V/V zařízení.

Toto V/V zařízení bylo odmítnuto.

Doporučené postupy

Opravte konfiguraci V/V.

71385, Vyčerpán zdroj zpráv s požadavkem

Popis

Nelze zpracovávat více souběžných požadavků na V/V.

Odstraňte souběžné požadavky na V/V za použití argumentu prodlevy, pulzu nebo vypršení časového limitu.

Dusledky

Požadavek na V/V nelze splnit.

Možné příčiny

Příliš mnoho instrukcí V/V s argumentem pulzu, nebo zpoždění.

Příliš mnoho instrukcí procesu s argumentem pulzu, zpoždění nebo prodlevy.

Doporučené postupy

1. Snižte počet souběžných instrukcí V/V s argumentem pulzu nebo zpoždění.
2. Snižte počet souběžných instrukcí procesu, které používají argument pulzu, zpoždění nebo prodlevy.

71386, Připojení DeviceNet Quick Connect není podporováno

Popis

Jednotka typu *arg* nemůže být připojena ke síti DeviceNet jako V/V zařízení Quick Connect.

Pokračování na další straně

5 Řešení potíží na základě protokolu událostí

5.8 7 xxxx

Pokračování

Dusledky

Uvedený typ jednotky byl odmítnut. Nebudou pracovat žádné funkce závislé na tomto typu jednotky.

Možné příčiny

Verze připojené jednotky je pravděpodobně příliš stará.

Doporučené postupy

1. Zakažte konfigurační parametr Quick Connect.
2. Vyměňte řídicí/podřízenou desku DeviceNet za novější verzi.

71389, Chyba konfiguračního souboru

Popis

Při načítání konfiguračních dat se vyskytly chyby. Všechny konfigurační chyby jsou uvedeny v chybovém protokolu konfigurace.

Dusledky

Konfigurace obsažená v souboru nebude instalována.

Doporučené postupy

Zobrazte chyby v chybovém protokolu konfigurace.

71390, Síť DeviceNet se zotavila ze stavu vypnutí sběrnice

Popis

Síť DeviceNet se zotavila ze stavu vypnutí sběrnice.

71391, Konfigurace systémových signálů

Popis

Při konfiguraci systémových signálů V/V se vyskytly chyby *arg*.

Dusledky

Systém přejde do stavu selhání systému.

Možné příčiny

Všechny chyby při konfiguraci systémových signálů V/V se považují za závažné a systém přejde do stavu selhání systému.

Doporučené postupy

1. Zkontrolujte propojení V/V zařízení, ke kterému je systémový signál připojen.
2. Ověřte konfiguraci V/V zařízení .

71392, Neplatná velikost výstupu

Popis

U V/V zařízení DeviceNet *arg* neodpovídá velikost výstupu *arg* u připojení. Při použití impulzního připojení jsou platné pouze velikosti výstupu 1 nebo -1.

Doporučené postupy

1. Změňte velikost v konfiguraci.
2. Zkontrolujte modul.
3. Použijte šablonu DN_Generic device.

71393, Při alokaci generické velikosti došlo k chybě

Popis

Selhala alokace generické velikosti *arg* (-1) na V/V zařízení DeviceNet *arg*.

Možné příčiny

V/V zařízení DeviceNet *arg* nelze konfigurovat s generickou *arg* velikostí (-1).

Doporučené postupy

1. Aktualizujte konfiguraci svého současného druhu jednotky s novou *arg* velikostí.
2. Použijte šablonu DN_Generic device.

71394, Neplatný fyzický komunikační kanál

Popis

Komunikační kanál *arg* je mimo rozsah

Dusledky

Komunikační kanál *arg* je nedostupný.

Možné příčiny

Deska adaptéru DSQC 1003 není instalována nebo je komunikační kanál *arg* mimo rozsah.

Doporučené postupy

1. Zkontrolujte povolené minimum a maximum konektorů.
2. Zkontrolujte požadovaný hardware.

71395, Chybí přenosový protokol

Popis

Přenosový protokol *arg* pro kanál *arg* chybí

Dusledky

Přenosová instance *arg* není dostupná

Možné příčiny

Doplňek obsahující přenosový protokol *arg* není instalován nebo je chybný název protokolu

Doporučené postupy

1. Instalujte chybějící doplňek
2. Změňte název přenosového protokolu.

Pokračování na další straně

398

Návod k použití - Řešení problémů, IRC5
3HAC020738-014 Revize: T

71396, Neexistuje přenosový protokol

Popis

Přenosový protokol *arg* chybí nebo je chybný název přenosového protokolu pro *arg*.

Dusledky

Instance protokolu aplikace *arg* není dostupná

Možné příčiny

Doplňěk obsahující přenos není instalován nebo je chybný název aplikace

Doporučené postupy

1. Instalujte doplňěk
2. Změňte název přenosu v konfiguraci

71397, Chybí aplikační protokol

Popis

Aplikační protokol *arg* chybí nebo je chybný jeho název

Dusledky

Instance aplikace *arg* není dostupná

Možné příčiny

Doplňěk obsahující aplikační protokol není instalován nebo je chybný název protokolu

Doporučené postupy

1. Instalujte doplňěk
2. Změňte název aplikačního protokolu

71398, Chyba komunikace z bosv24

Popis

Sériová linka nereaguje.

Doporučené postupy

Zkontrolujte zařízení nebo připojení.

71399, Chyba komunikace z bosv24

Popis

Nelze doručit přijatou zprávu.

Doporučené postupy

Zkontrolujte komunikační tok.

71400, Chyba komunikace z bosv24

Popis

Odezva zařízení má nesprávnou posloupnost rámců.

Doporučené postupy

Zjistěte, zda není sériová linka rušena.

71401, Neexistuje žádný doplňěk pro *arg* podřízené zařízení Anybus.

Popis

Bylo nalezeno podřízené zařízení *arg* Anybus, ale není nainstalován žádný doplňěk.

Dusledky

Není možná žádná komunikace na *arg* podřízeném zařízení Anybus. Konfigurování bez instalovaných komponent může vést k výskytu dalších chyb.

Možné příčiny

Mohlo dojít k pokusu o přidání funkcí *arg* podřízeného zařízení Anybus bez správné instalace příslušného doplňku.

Doporučené postupy

Je-li vyžadován doplňěk *arg* podřízeného zařízení Anybus: konfigurujte nový systém s tímto doplňkem a nainstalujte systém.

71402, Duplicitní adresa na síti *arg*.

Popis

Adresa *arg* sítě je v síti duplicitní.

Konfliktní adresa *arg*.

Dusledky

Komunikace na síti *arg* není možná.

Doporučené postupy

1. Změňte adresu na konfliktním adaptéru (nebo fyzicky odpojte adaptér) nebo změňte adresu pro *arg* síť.
2. Restartujte řadič.

71403, Čas intervalu je neplatný

Popis

Pro jednotku DeviceNet typu *arg* je neplatný čas intervalu připojení *arg*.

Možné příčiny

Čas intervalu má hodnotu nižší než čas potlačení výroby.

Doporučené postupy

Změňte čas intervalu připojení *arg* na hodnotu vyšší než čas potlačení výroby pro zařízení DeviceNet *arg* v konfiguraci V/V.

71404, Neplatná velikost vstupu/výstupu

Popis

V/V zařízení *arg* obsahuje neplatnou (nulovou) hodnotu pro velikost vstupu nebo výstupu.

Pokračování na další straně

5 Řešení potíží na základě protokolu událostí

5.8 7 xxxx

Pokračování

Doporučené postupy

Změňte velikost vstupu/výstupu na hodnotu větší než nula.

71405, Duplicitní mapování zařízení

Popis

V/V signál *arg* se překrývá v mapě zařízení s V/V signálem *arg*.

Dusledky

Tento V/V signál byl odmítnut a nebudou fungovat žádné funkce, které jsou na něm závislé.

Doporučené postupy

Opravte mapování zařízení pro překrývající se V/V signály v konfiguraci V/V.

71406, Navázána komunikace přes síť DeviceNet

Popis

Síť DeviceNet navázala komunikaci.

71407, Nebylo nalezeno rozhraní cesty

Popis

Rozhraní cesty *arg* pro síť *arg* nebylo v systému nalezeno.

Dusledky

Cesta není dostupná. Zprávy do V/V zařízení připojených k síti *arg* nebudou předány dále.

Možné příčiny

Síť *arg* není definována.

Doporučené postupy

Změňte identifikátor sítě.

71408, Číslo portu cesty je mimo rozsah

Popis

Dané číslo portu *arg* cesty *arg* je mimo rozsah.

Dusledky

Cesta není dostupná. Zprávy do zařízení připojených na *arg* nebudou předány dále.

Možné příčiny

Číslo *arg* je mimo rozsah.

Doporučené postupy

Změňte číslo portu.

71409, Nelze přidat port k *arg*

Popis

V důsledku nedostatku zdrojů nelze definovat port *arg* cesty *arg*.

Pokračování na další straně

400

Dusledky

Cesta není dostupná. Zprávy do zařízení V/V připojených k portu *arg* nebudou předány.

Možné příčiny

Síť *arg* tolik portů nepodporuje.

Doporučené postupy

Pokud je to možné, snižte počet portů nebo ohlašte tento problém společnosti ABB.

71410, Není instalována komponenta cest CIP

Popis

Komponenta cest CIP není k dispozici, protože nebyla vybrána při vytváření systému.

Dusledky

Všechny definice cest CIP budou vynechány.

Možné příčiny

Komponenta cest CIP není v systému instalována.

Doporučené postupy

Vytvořte a nainstalujte systém s komponentou cest CIP.

71411, Zdroje pro cesty jsou vyčerpány

Popis

Nelze přidat další cesty, neboť jsou v systému vyčerpány zdroje pro cesty.

Dusledky

Cesta *arg* nebude do systému přidána.

Možné příčiny

Je definováno příliš mnoho cest. Systém povoluje pouze *arg* cest.

Doporučené postupy

Snižte počet cest.

71412, Síť DeviceNet znovu získala napájení

Popis

Síť DeviceNet znovu získala napájení sběrnice 24 V.

71414, Souběžné změny hodnoty signálu

Popis

Byly zjištěny souběžné změny hodnoty V/V signálu *arg*.

Dusledky

Změna hodnoty V/V signálu *arg* byla přerušena vzhledem k jiné změně hodnoty téhož V/V signálu.

Možné příčiny

Souběžná změna signálu je důsledkem nežádoucí sekvence změn signálu v programu. Jedná-li se o pulzní V/V signál, může dojít k více změnám signálu *arg*, např.

SetDO *arg*, 0;

PulseDO /High /PLength = 0.01, *arg*;

WaitTime 0.01;

SetDO *arg*, 1;

V/V signál *arg* bude mít na konci hodnotu 1, ale v některých situacích nebude vytvořen žádný puls. Tomuto typu sekvence byste se měli vyhnout.

Doporučené postupy

Ověřte, zda jsou souběžné změny V/V signálu *arg* skutečně požadovány. V opačném případě upravte sekvenci změn signálu.

71415, Nepracuje napájení sběrnice

Popis

Chybí napájení 24 V pro V/V sběrnici DeviceNet.

Dusledky

Nelze komunikovat se V/V sběrnici DeviceNet.

Možné příčiny

Nefunkčnost napájení může způsobovat jednotka napájecího zdroje, kabeláž, vstupní napětí napájecího zdroje nebo zatížení na výstupu. Viz část příručky věnovaná řešení problémů.

Doporučené postupy

1. Zkontrolujte, zda je zapojen kontakt V/V sběrnice DeviceNet.
2. Zkontrolujte všechny kabely vedoucí k jednotce napájecího zdroje.
3. Změřte hodnoty vstupního a výstupního napětí.
4. V případě potřeby vyměňte vadnou jednotku.

71416, Obnoveno napájení sběrnice

Popis

Obnoveno napájení 24 V pro V/V sběrnici DeviceNet.

71417, Chybí hardware DeviceNet

Popis

Nebyl nalezen hardwarový adaptér DSQC 572 s kontaktem V/V sběrnice DeviceNet.

Dusledky

Nelze komunikovat se V/V sběrnici DeviceNet.

Možné příčiny

Adaptér DSQC 572 chybí nebo není právně zapojena kabeláž mezi jednotkou hlavního počítače a adaptérem DSQC 572.

Doporučené postupy

1. Zkontrolujte všechny kabely.
2. V případě potřeby vyměňte vadný hardwarový adaptér DSQC 572.

71418, Nepovolený dodavatel

Popis

V/V jednotka *arg* připojená ke V/V sběrnici DeviceNet není podporována. Ohlášené identifikační číslo dodavatele je *arg*, bylo očekáváno *arg*.

Dusledky

Nelze komunikovat s jednotkou V/V.

Doporučené postupy

1. Odeberte V/V jednotku z konfigurace.
2. Nahradte ji podporovaným typem V/V jednotky.

71419, Nepovolený typ jednotky

Popis

V/V jednotka *arg* připojená ke V/V sběrnici DeviceNet není podporována modulem DeviceNet.

Dusledky

Nelze komunikovat s jednotkou V/V.

Doporučené postupy

1. Odeberte V/V jednotku z konfigurace.
2. Nahradte ji podporovaným typem V/V jednotky.

71420, Chybný typ jednotky

Popis

Jednotka V/V *arg* připojená ke V/V sběrnici DeviceNet neodpovídá typu, který byl nakonfigurován. Ohlášený kód produktu je *arg*, byl očekáván kód *arg*.

Dusledky

Nelze komunikovat s jednotkou V/V.

Doporučené postupy

Změňte konfiguraci jednotky V/V.

71421, Duplicitní adresa V/V sběrnice DeviceNet

Popis

Adresa *arg* vyhrazená pro řídicí jednotku DeviceNet je obsazena jinou V/V jednotkou v síti.

Pokračování na další straně

5 Řešení potíží na základě protokolu událostí

5.8 7 xxxx

Pokračování

Doporučené postupy

1. Změňte adresu konfliktní V/V jednotky.
2. Odpojte V/V jednotku, která obsadila adresu řídicí jednotky, ze sítě.

71422, Vysoká zátěž na V/V sběrnici DeviceNet

Popis

Provoz na V/V sběrnici DeviceNet je příliš vysoký nebo je systém příliš zaneprázdněn a nemůže zpracovat všechny zprávy na V/V sběrnici DeviceNet.

Dusledky

Může dojít ke ztrátě nebo zpoždění V/V dat.

Doporučené postupy

1. Změňte parametr potlačení výroby u všech nakonfigurovaných V/V jednotek.
2. Snižte zatížení systému.

71423, Menší chyba na V/V sběrnici DeviceNet

Popis

Na V/V sběrnici DeviceNet se vyskytlo několik chyb komunikace.

Dusledky

Může dojít ke ztrátě nebo zpoždění V/V dat.

Doporučené postupy

Zkontrolujte všechny kabely.

71424, Sběrnice DeviceNet je vypnuta

Popis

Na V/V sběrnici DeviceNet se vyskytl velký počet chyb komunikace. V/V sběrnice se pokusí zotavit, jakmile to bude možné.

Dusledky

Výměna dat s nakonfigurovanými V/V jednotkami nebude možná.

Doporučené postupy

Zkontrolujte všechny kabely.

71425, Příliš mnoho V/V jednotek na sběrnici DeviceNet

Popis

Na V/V sběrnici DeviceNet je nakonfigurováno příliš mnoho V/V jednotek. Maximální povolený počet je *arg*. V/V jednotka *arg* je odmítnuta.

Dusledky

Výměna dat s V/V jednotkou *arg* nebude možná.

Doporučené postupy

Odeberte V/V jednotku z V/V konfigurace.

71426, V/V sběrnice DeviceNet obnovena

Popis

Provozní režim V/V sběrnice DeviceNet byl změněn na stav Spuštěno.

Dusledky

Výměna dat s nakonfigurovanými V/V jednotkami bude možná.

71428, V/V zařízení DeviceNet nakonfigurováno

Popis

V síti DeviceNet Lean bylo nalezeno a nakonfigurováno nové V/V zařízení.

Název zařízení: *arg*

Adresa zařízení: *arg*

Vstupní bajty/výstupní bajty: *arg*

ID dodavatele: *arg*

Kód výrobku: *arg*

Doporučené postupy

1. Restartováním řadiče aktivujte konfiguraci V/V zařízení.
2. Upravte nebo odstraňte konfiguraci.

71443, Příliš mnoho interních zařízení PROFINET

Popis

V řadiči je definováno příliš mnoho interních zařízení PROFINET.

Dusledky

V/V zařízení PROFINET *arg* nebude nakonfigurováno. S tímto V/V zařízením nebude možné komunikovat.

Možné příčiny

V/V zařízení PROFINET *arg* je definováno jako interní zařízení PROFINET, ale již bylo nakonfigurováno jiné interní zařízení PROFINET.

Doporučené postupy

Odeberte V/V zařízení *arg* z konfigurace.

71446, Nesoulad konfigurace desky PROFINET

Popis

Nesoulad konfigurace mezi adaptérem Anybus a připojovacím řadičem PROFINET ve slotu *arg*.

Pokračování na další straně

Dusledky

Adaptér Anybus bude indikovat diagnostickou chybu a mezi adaptérem Anybus a připojovacím řadičem PROFINET nebude navázána žádná komunikace.

Možné příčiny

Neshoda velikosti/typu dat ve slotu *arg* pro konfiguraci řadiče PROFINET. Očekávaný typ/velikost dat je *arg arg* bajtů.

Doporučené postupy

Opravte typ/velikost dat ve slotu *arg* v externím konfiguračním nástroji nebo změňte velikost dat v konfiguraci V/V.

POZNÁMKA:

V řadiči PROFINET by měla být vstupní data ve slotu 1 a výstupní data ve slotu 2.

71449, Nakonfigurováno příliš mnoho adaptérů Anybus

Popis

Nakonfigurováno příliš mnoho adaptérů Anybus. Je povolena konfigurace pouze jednoho adaptéru Anybus.

Dusledky

Adaptér Anybus *arg* byl odmítnut a nebudou fungovat žádné funkce, které jsou na něm závislé.

Doporučené postupy

1. Odstraňte adaptér Anybus z konfigurace.
2. Restartujte řadič.

71450, Doplněk EtherNet/IP Scanner/Adapter není nainstalován

Popis

Je nakonfigurována síť EtherNet/IP, ale doplněk EtherNet/IP Scanner/Adapter nebyl nainstalován.

Dusledky

Nelze komunikovat pomocí sběrnice EtherNet/IP. Konfigurování rozhraní EtherNet/IP bez instalovaných doplňků může vést k výskytu dalších chyb.

Možné příčiny

Mohlo dojít k pokusu o přidání funkcí sběrnice EtherNet/IP bez správné instalace příslušných doplňků.

Doporučené postupy

1. Je-li vyžadován doplněk EtherNet/IP: konfigurujte nový systém s tímto doplňkem a nainstalujte systém.
2. Není-li vyžadován doplněk EtherNet/IP: konfigurujte nový systém bez tohoto doplňku a nainstalujte systém.

71451, Není nainstalován doplňkový port Ethernet

Popis

Je nakonfigurována síť Ethernet/IP umožňující použití doplňkového portu Ethernet, ale příslušný doplněk nebyl nainstalován.

Dusledky

Nelze komunikovat pomocí sítě EtherNet/IP.

Možné příčiny

Mohlo dojít k pokusu o přidání funkcí sběrnice Ethernet/IP bez správné instalace příslušných doplňků.

Doporučené postupy

1. Je-li vyžadován doplněk pro další port Ethernet: Nakonfigurujte nový systém s tímto doplňkem a instalujte jej.
2. Pokud NENÍ vyžadován doplněk pro další port Ethernet: změňte konfiguraci a restartujte systém.

71452, Nakonfigurováno příliš mnoho sítí Ethernet/IP

Popis

Nakonfigurováno příliš mnoho průmyslových sítí Ethernet/IP. Pro doplněk EtherNet/IP Scanner/Adapter může být nakonfigurována pouze jedna síť.

Doporučené postupy

1. Odstraňte jednu z průmyslových sítí EtherNet/IP z konfigurace V/V.
2. Restartujte řadič.

71453, Chybná identita pro adaptér EtherNet/IP

Popis

Identita pro adaptér *arg* v konfiguraci V/V není správná.

Správná identita:

ID dodavatele *arg*

Typ zařízení *arg*

Kód výrobku *arg*

Dusledky

S tímto adaptérem nebude navázán kontakt.

Doporučené postupy

Opravte konfiguraci V/V pro adaptér s ID informací nahoře.

71454, Adresa *arg* nenalezena

Popis

Pro síť *arg* nebyla zadána IP adresa.

Pokračování na další straně

5 Řešení potíží na základě protokolu událostí

5.8 7 xxxx

Pokračování

Dusledky

Komunikace na síti *arg* není možná.

Doporučené postupy

1. Zadejte platnou adresu IP v konfiguraci sítě.
2. Restartujte systém.

71455, Neznámý typ připojení Ethernet/IP

Popis

Konfigurace V/V je neplatná.

Typ jednotky *arg* má neplatný nebo neznámý typ připojení *arg*.

Musí být použit jeden z následujících typů připojení:

- MULTICAST
- POINT2POINT

Dusledky

Tento typ jednotky byl odmítnut.

Doporučené postupy

1. Opravte typ připojení u daného typu jednotky.
2. Restartujte systém.

71457, Adresa brány EtherNet/IP je neplatná

Popis

Adresa brány nemůže být stejná jako adresa IP.

Adresa brány rovněž nemůže být stejná jako výchozí cíl 0.0.0.0.

Dusledky

Bude použita výchozí adresa brány řadiče *arg*, nikoli zadaná adresa brány *arg*.

Doporučené postupy

1. Není-li použita žádná fyzická brána, nezadávejte v konfiguraci adresu brány.
2. Restartujte systém.

71458, Nebylo možné provést změnu výchozí adresy brány

Popis

Jestliže není určena žádná cílová adresa v konfiguraci Ethernet/IP, výchozí adresa brány řadiče bude změněna. Cílová adresa nebyla zadána a určená adresa brány *arg* nebyla platná a nemohla být použita..

Dusledky

Nelze komunikovat pomocí sítě EtherNet/IP.

Doporučené postupy

1. Opravte bránu v konfiguraci sítě EtherNet/IP.
2. Restartujte systém.

Pokračování na další straně

404

71459, Zakázaná adresa pro EtherNet/IP

Popis

Adresa *arg* pro síť EtherNet/IP je zakázaná.

Dusledky

Nelze komunikovat pomocí sítě EtherNet/IP.

Doporučené postupy

1. Opravte adresu v konfiguraci sítě EtherNet/IP.
2. Restartujte systém.

71460, Nelze se připojit k adaptéru EtherNet/IP

Popis

Konfigurovaný adaptér *arg* s adresou *arg* fyzicky neexistuje v síti EtherNet/IP.

Dusledky

Nelze získat přístup k samotnému adaptéru nebo k V/V signálům na adaptéru, protože v současné době s řadičem nekomunikuje.

Možné příčiny

Adaptér fyzicky neexistuje.

Adresa adaptéru je nesprávná.

Adaptér nefunguje.

Doporučené postupy

1. Zkontrolujte, jestli adaptér existuje fyzicky na síti EtherNet/IP a jestli je jeho adresa správná.
2. Jestliže byla adresa změněna, restartujte řadič.

71461, Duplicitní adresa v síti EtherNet/IP

Popis

Adaptér *arg* a skener EtherNet/IP jsou nakonfigurovány se stejnou adresou v řadiči.

Dusledky

Nelze získat přístup k adaptéru nebo k jeho V/V signálům, protože v současné době nekomunikuje s řadičem.

Doporučené postupy

1. Změňte adresu pro adaptér *arg* nebo adresu pro řadič EtherNet/IP v V/V konfiguraci. Jestliže chcete provést změnu adresy V/V zařízení a to má svoji fyzickou adresu, musí být změněna také v adaptéru.
2. Restartujte řadič.

71462, Zakázaná maska podsítě pro EtherNet/IP

Popis

Maska podsítě *arg* pro síť EtherNet/IP je zakázaná.

Dusledky

Nelze komunikovat pomocí sítě EtherNet/IP.

Doporučené postupy

1. Opravte masku podsítě v konfiguraci sítě EtherNet/IP.
2. Restartujte systém.

71463, Zakázaná adresa pro síť EtherNet/IP

Popis

Adresa EtherNet/IP *arg* je vyhrazena.

Dusledky

Nelze komunikovat pomocí sítě EtherNet/IP.

Možné příčiny

Zadaná adresa je v podsíti vyhrazené jiným portem Ethernet.

Dva porty Ethernet řadiče nemohou být v téže podsíti.

Příklad:

Port EtherNet/IP: 192.168.125.x

Servisní port: 192.168.125.x

Poznámka:

Podsítě v rozsahu 192.168.125.xxx - 192.168.130.xxx jsou předdefinované a nelze je použít.

Doporučené postupy

1. Změňte adresu na jinou podsítí.
2. Restartujte systém.

71464, Nelze přidat novou bránu pro sběrnici EtherNet/IP

Popis

Nelze přidat adresu brány *arg* s cílovou adresou *arg* pro sběrnici EtherNet/IP.

Dusledky

Nelze komunikovat pomocí sítě EtherNet/IP.

Možné příčiny

1. Adresa brány nebo cílová adresa jsou neplatné.
2. Nebyla zadána cílová adresa.

Doporučené postupy

1. Opravte adresu brány nebo cílovou adresu v konfiguraci sítě EtherNet/IP.
2. Restartujte systém.

71465, Chyba odezvy sběrnice DeviceNet

Popis

V/V jednotka *arg* ohlásila chybu odezvy.

Obecný kód chyby *arg*.

Další kód *arg*

Doporučené postupy

1. Přečtěte si o obecném kódu chyby v aplikační příručce DeviceNet nebo ve v příloze H specifikace DeviceNet.
2. Je možné, že V/V jednotka je obsazena jinou řídicí jednotkou.
3. Vypněte a zapněte V/V jednotku.

71469, Byl překročen maximální počet interních signálů V/V

Popis

Konfigurace V/V je neplatná.

Byl překročen maximální počet interních signálů V/V v systému V/V (*arg*).

Doporučené postupy

Upravte konfiguraci systému V/V (snížením počtu signálů V/V specifikovaných v konfiguraci dalších doplňků) tak, aby nebyl překročen maximální počet.

71473, Výsledek snímání sítě DeviceNet

Popis

Address___Vendor_ID___Product_code___Device_name___
arg

71474, Zpráva odezvy příkazu fieldbus

Popis

Byla přijata zpráva Get data response *arg* od V/V jednotky *arg*.

Zpráva odezvy ve formě neformátovaných dat:

arg

Zpráva odezvy ve formě řetězce:

arg

71475, Chybová odezva příkazu fieldbus

Popis

Příkaz fieldbus *arg* odeslaný do V/V jednotky *arg* vrátil chybovou odezvu.

Kód chyby: *arg*

Dusledky

Příkaz fieldbus nebyl V/V jednotkou přijat.

Doporučené postupy

Přečtěte si o obecném kódu chyby v aplikační příručce DeviceNet nebo ve v příloze H specifikace DeviceNet.

5 Řešení potíží na základě protokolu událostí

5.8 7 xxxx

Pokračování

71476, Nebyl nalezen firmware DeviceNet

Popis

Soubor s firmware DeviceNet *arg* nebyl nalezen nebo je nečitelný.

Firmware desky může být zastaralý.

Doporučené postupy

Přinstalujte systém.

71477, Neplatná velikost připojení pro adaptér EtherNet/IP

Popis

Adaptér *arg* je nakonfigurován s neplatnou velikostí vstupu a/nebo výstupu.

Dusledky

Nelze komunikovat s adaptérem.

Doporučené postupy

Opravte velikost vstupu k *arg* a velikost výstupu k *arg* pro adaptér v konfiguraci V/V.

71478, Neplatné sestavení vstupu nebo výstupu pro adaptér EtherNet/IP

Popis

Adaptér *arg* má neplatné sestavení vstupu a/nebo výstupu.

Dusledky

Nelze komunikovat s adaptérem.

Doporučené postupy

Opravte sestavení vstupu/výstupu pro adaptér v konfiguraci V/V.

71479, Neplatné sestavení konfigurace pro V/V zařízení Ethernet/IP

Popis

Adaptér *arg* má neplatné sestavení konfigurace.

Dusledky

Nelze komunikovat s adaptérem.

Doporučené postupy

Opravte sestavení konfigurace pro adaptér v konfiguraci V/V.

71480, Adaptér je obsazen jiným skenerem

Popis

Nelze se připojit k adaptéru *arg*, protože již má aktivní připojení.

Dusledky

Komunikace s adaptérem *arg* není možná, dokud je adaptér obsazen jiným skenerem.

Doporučené postupy

Uvolněte připojení od jiného skeneru k adaptéru *arg* nebo změňte adresu.

71481, Chyba konfiguračního souboru PROFINET

Popis

Konfigurační soubor *arg* PROFINET nebyl nalezen nebo jej nelze otevřít.

Dusledky

Konfigurační soubor je nutný k tomu, aby bylo možné používat V/V zařízení definované v síti *arg*.

Doporučené postupy

1. Ověřte, zda tento soubor existuje.
2. Je-li použit název souboru bez cesty, ověřte, zda je konfigurační soubor umístěn v adresáři HOME aktuálního systému.

71482, Změna konfigurace sítě PROFINET

Popis

V/V konfigurace pro síť *arg* byla změněna externím konfiguračním nástrojem nebo připojovacím radičem.

Byly změněny následující hodnoty:

IP adresa: *arg*

Maska podsítě: *arg*

Adresa brány: *arg*

Dusledky

Změněné hodnoty parametrů budou platné až po provedení restartu radiče.

Doporučené postupy

Restartujte radič.

71483, Byla přijata identifikační žádost PROFINET

Popis

Od externího konfiguračního nástroje byla přijata identifikační žádost PROFINET.

Adresa MAC v síti *arg* je *arg*.

71485, Neplatná maska podsítě

Popis

Maska podsítě *arg* pro síť *arg* je nepřipustná. Povolený rozsah masek podsítě je 255.255.255.xxx.

Pokračování na další straně

Dusledky

Maska podsítě v síti *arg* nebyla změněna.

Doporučené postupy

1. Optavte masku podsítě pro síť *arg*.

71486, Zakázaná adresa pro síť *arg*

Popis

Adresa *arg* pro síť *arg* je zakázaná.

Dusledky

Síť *arg* není možné použít.

Doporučené postupy

Optavte adresu pro síť *arg*.

71487, Zakázaná IP adresa pro síť *arg*

Popis

Síť *arg* má obsazenou adresu *arg*.

Dusledky

Komunikace na síti *arg* není možná.

Možné příčiny

Zadaná adresa je v podsíti vyhrazené jiným portem Ethernet.

Dva porty Ethernet řadiče nemohou být v téže podsíti.

Příklad:

arg port: 192.168.125.xxx

Servisní port: 192.168.125.xxx

Poznámka:

Podsítě v rozsahu 192.168.125.xxx - 192.168.130.xxx jsou

předdefinované a nelze je použít.

Doporučené postupy

Změňte adresu na jinou podsít.

71488, Zakázaná adresa brány pro síť *arg*

Popis

Zadaná adresa brány *arg* je neplatná a nelze ji použít.

Dusledky

Adresa brány se nezměnila.

Možné příčiny

Zadaná adresa brány pravděpodobně nespadá do rozsahu

masky podsítě *arg* sítě *arg*.

Doporučené postupy

Opravte adresu brány v konfiguraci sítě *arg*.

71489, Varování konfigurace vnitřního zařízení PROFINET

Popis

Řadič PROFINET sestavil spojení s vnitřním zařízením

PROFINET na síti *arg*. Liší se konfigurace řídicího připojovacího a vnitřního podřízeného slotu PROFINET.

Vnitřní podřízený PROFINET je aktuálně konfigurován s následujícími moduly:

Slot 1: DI *arg* bajtů

Slot 2: DO *arg* bajtů

Dusledky

Nebude možné používat všechny V/V signály.

Doporučené postupy

1. Proveďte změnu konfigurace připojovacího řadiče PROFINET, aby souhlasila a vnitřním zařízením PROFINET.

2. Proveďte změnu konfigurace vnitřního zařízení PROFINET v řadiči robota, aby odpovídala připojovacímu řadiči PROFINET.

71490, Varování konfigurace V/V zařízení PROFINET

Popis

V/V zařízení *arg* v síti *arg* je konfigurováno v konfiguračním souboru PROFINET *arg*, nikoli však ve V/V konfiguraci.

Doporučené postupy

Přidejte V/V zařízení *arg* ke konfiguraci V/V nebo jej odeberte z konfiguračního souboru PROFINET.

71491, Chybí konfigurace V/V zařízení PROFINET

Popis

V/V zařízení *arg* v síti *arg* je konfigurováno v konfiguraci V/V, nikoli však v konfiguračním souboru *arg* PROFINET.

Dusledky

Nelze komunikovat s V/V zařízením *arg*.

Doporučené postupy

Přidejte V/V zařízení *arg* ke konfiguračnímu souboru PROFINET nebo jej odeberte z konfigurace V/V.

71492, Ohlášena diagnostická data PROFINET

Popis

V/V zařízení *arg* ohlásila diagnostická data ve slotu *arg*.

Pokračování na další straně

5 Řešení potíží na základě protokolu událostí

5.8 7 xxxx

Pokračování

71493, V/V zařízení PROFINET je konfigurováno automaticky

Popis

V konfiguračním souboru PROFINET bylo nalezeno nové V/V zařízení. Toto V/V zařízení bylo v řadiči automaticky nakonfigurováno s následujícími parametry:

Název zařízení: *arg*

Vstupní bajty: *arg*

Výstupní bajty: *arg*

Doporučené postupy

1. Upravte nebo odstraňte konfiguraci.
2. Restartováním řadiče aktivujte konfiguraci V/V zařízení.

71494, Chybí klíč doplňku PROFINET

Popis

Klíč doplňku nutný ke spuštění sítě *arg* v řadiči nebyl nalezen.

Dusledky

Komunikace na síti *arg* není možná.

Možné příčiny

Mohlo dojít k pokusu o přidání funkce PROFINET bez správné instalace doplňku.

Doporučené postupy

1. Konfigurujte nový systém s doplňkem PROFINET a instalujte jej.
2. Pokud není vyžadován doplněk PROFINET, konfigurujte nový systém bez tohoto doplňku a instalujte jej.

71495, Chybí klíč doplňku řadiče PROFINET

Popis

Klíč doplňku nutný ke spuštění sítě *arg* jako řadič PROFINET v řadiči nebyl nalezen. V/V zařízení *arg* není definováno jako interní zařízení PROFINET.

Dusledky

Nelze komunikovat s V/V zařízením *arg*.

Možné příčiny

Nainstalovaný klíč doplňku pro síť *arg* podporuje pouze interní zařízení PROFINET.

Doporučené postupy

Nakonfigurujte nový systém s doplňkem řadiče/zařízení PROFINET nebo odeberte V/V zařízení *arg* z konfigurace V/V.

71496, Ztráta spojení s požadovaným V/V zařízením

Popis

Došlo ke ztrátě dosud funkční komunikace s V/V zařízením *arg* s adresou *arg* v síti *arg*.

Dusledky

V/V jednotce byla v konfiguraci přiřazena úroveň důležitosti 0. Systém přejde do stavu selhání systému.

Možné příčiny

V/V zařízení bylo pravděpodobně odpojeno od systému.

Doporučené postupy

1. Zkontrolujte, zda je kabel sítě připojen k řadiči.
2. Zkontrolujte správné napájení I/O zařízení.
3. Zkontrolujte, zda je I/O zařízení správně připojeno.

71497, V/V zařízení nekomunikuje

Popis

Během spouštění nebyla navázána komunikace s V/V zařízením *arg* s adresou *arg* v síti *arg*

Dusledky

V/V jednotce byla v konfiguraci přiřazena úroveň důležitosti 0. Systém přejde do stavu selhání systému.

Možné příčiny

V/V zařízení není připojeno k systému nebo připojeno je, ale bylo mu přiřazena nesprávná adresa.

Doporučené postupy

1. Zkontrolujte, zda všechny adresy V/V zařízení odpovídají nastavené konfiguraci.
2. Ujistěte se, že všechny adresy jsou jedinečné a že žádnou z nich nepoužívá více než jedno V/V zařízení.
3. Změňte adresu nebo připojte chybějící V/V zařízení.
4. Pokud jste změnilí adresu, projevte se tato změna až po vypnutí a opětovném zapnutí napájecího zdroje V/V zařízení.
5. Ověřte, zda síť funguje.

71498, Změna konfigurace sítě PROFINET

Popis

V/V konfigurace pro síť *arg* byla změněna externím konfiguračním nástrojem nebo připojovacím řadičem.

Byly změněny následující hodnoty:

Název stanice: *arg*

Dusledky

Změněné hodnoty parametrů budou platné až po provedení restartu řadiče.

Pokračování na další straně

Doporučené postupy

Restartujte řadič.

71499, Mapy zařízení pro V/V signály v křížových propojeních se překrývají

Popis

Konfigurace V/V křížového propojení *arg* je neplatná. Mapa jednotek výsledného V/V signálu *arg* se překrývá s mapou zařízení invertovaného příspěvkového V/V signálu *arg*. Použití V/V signálů s překrývajícími se mapami zařízení může způsobit v křížových propojeních může způsobit nekonečné smyčky nastavení signálů.

Dusledky

Křížové propojení bylo odmítnuto a nebudou pracovat žádné funkce, které jsou na něm závislé.

Doporučené postupy

Opravte mapu zařízení nebo definujte jeden z V/V signálů jako virtuální.

71500, Selhání připojení Ethernet/IP

Popis

Nelze se připojit k adaptéru *arg*.

Dusledky

Nelze komunikovat s adaptérem.

71501, Chyba konfiguračního souboru PROFINET

Popis

Konfigurační soubor PROFINET *arg* nebyl platný. Interní kód chyby *arg*.

Dusledky

Komunikace na síti *arg* není možná.

Možné příčiny

Je možné, že konfigurační soubor PROFINET byl poškozen nebo byl vytvořen v nekompatibilním formátu.

Doporučené postupy

Vytvořte nový konfigurační soubor PROFINET.

71502, Nesoulad konfigurace desky PROFINET

Popis

V/V zařízení *arg* ohlásila jinou konfiguraci slotu v porovnání s konfigurací tohoto V/V zařízení v konfiguračním souboru PROFINET *arg*.

První nesoulad slotů byl ohlášen u slotu *arg*

. Celkový počet zjištěných nesouladů slotů je *arg*.

Dusledky

Některé V/V signály pravděpodobně nebude možné použít.

Možné příčiny

Typ modulu použitý ve slotu *arg* může být chybného typu nebo jiné verze v porovnání s aktuálním hardware ve V/V zařízení.

Doporučené postupy

1. Proveďte aktualizaci konfiguračního souboru PROFINET *arg*
2. Zkontrolujte hardware V/V zařízení.

71503, Chyba názvu stanice PROFINET

Popis

Systémový parametr sítě Station Name v síti *arg* obsahuje jeden nebo více neplatných znaků. Znak na pozici *arg* není povolen.

Dusledky

Síť *arg* není možné použít.

Doporučené postupy

Změňte parametr "Station Name" na povolený řetězec.

71504, Soubor překračuje maximální velikost souboru

Popis

Nepodařilo se zkopírovat data souboru do řadiče. Soubor *arg* je příliš velký.

Velikost souboru: *arg*

Max. velikost: *arg*

Možné příčiny

Velikost souboru je větší než povolené maximum.

Doporučené postupy

Zkontrolujte konfiguraci klienta FTP a zvětšete systémový parametr MaxFileSize, aby bylo možné přenést soubor do řadiče.

71505, Chyba syntaxe příkazu fieldbus

Popis

Nelze odeslat příkaz fieldbus V/V zařízení *arg*, protože řetězec cesty příkazu obsahuje chybu syntaxe.

Název příkazu fieldbus *arg*.

Chyba syntaxe: Chybí čárka.

Dusledky

Příkaz Fieldbus nebyl odeslán.

Doporučené postupy

Opravte řetězec cesty příkazu Fieldbus.

Pokračování na další straně

5 Řešení potíží na základě protokolu událostí

5.8 7 xxxx

Pokračování

71506, Chyba syntaxe příkazu fieldbus

Popis

Nelze odeslat příkaz fieldbus V/V zařízení *arg*, protože řetězec cesty příkazu obsahuje chybu syntaxe.

Název příkazu fieldbus *arg*.

Chyba syntaxe: Zadána nesprávná cesta.

Dusledky

Příkaz Fieldbus nebyl odeslán.

Doporučené postupy

Opravte řetězec cesty příkazu Fieldbus.

71507, Chyba syntaxe příkazu fieldbus

Popis

Nelze odeslat příkaz fieldbus V/V zařízení *arg*, protože řetězec cesty příkazu obsahuje chybu syntaxe.

Název příkazu fieldbus *arg*.

Chyba syntaxe: Nesprávná velikost cesty.

Dusledky

Příkaz Fieldbus nebyl odeslán.

Doporučené postupy

Opravte řetězec cesty příkazu Fieldbus.

71508, Chyba syntaxe příkazu fieldbus

Popis

Nelze odeslat příkaz fieldbus V/V zařízení *arg*, protože řetězec cesty příkazu obsahuje chybu syntaxe.

Název příkazu fieldbus *arg*.

Chyba syntaxe: Nesprávný datový typ.

Dusledky

Příkaz Fieldbus nebyl odeslán.

Doporučené postupy

Opravte řetězec cesty příkazu Fieldbus.

71509, Chyba syntaxe příkazu fieldbus

Popis

Nelze odeslat příkaz fieldbus V/V zařízení *arg*, protože řetězec cesty příkazu obsahuje chybu syntaxe.

Název příkazu fieldbus *arg*.

Chyba syntaxe: Chybí mezera.

Dusledky

Příkaz Fieldbus nebyl odeslán.

Doporučené postupy

Opravte řetězec cesty příkazu Fieldbus.

Pokračování na další straně

410

71510, Chyba syntaxe příkazu fieldbus

Popis

Nelze odeslat příkaz fieldbus V/V zařízení *arg*, protože řetězec cesty příkazu obsahuje chybu syntaxe.

Název příkazu fieldbus *arg*.

Chyba syntaxe: Nesprávná bajtová velikost.

Dusledky

Příkaz Fieldbus nebyl odeslán.

Doporučené postupy

Opravte řetězec cesty příkazu Fieldbus.

71511, Chyba syntaxe příkazu fieldbus

Popis

Nelze odeslat příkaz fieldbus V/V zařízení *arg*, protože řetězec cesty příkazu obsahuje chybu syntaxe.

Název příkazu fieldbus *arg*.

Chyba syntaxe: Nesprávná velikost dat.

Dusledky

Příkaz Fieldbus nebyl odeslán.

Doporučené postupy

Opravte řetězec cesty příkazu Fieldbus.

71512, Neplatný identifikátor služby v příkazu fieldbus

Popis

Nelze odeslat příkaz fieldbus V/V zařízení *arg* kvůli neplatnému identifikátoru služby *arg*.

Platné identifikátory služby jsou:

arg

Doporučené postupy

Opravte identifikátor služby.

71513, Vypršel časový limit odezvy příkazu fieldbus

Popis

Při odesílání příkazu fieldbus *arg* V/V zařízení *arg* došlo k vypršení časového limitu.

Dusledky

Příkaz Fieldbus nebyl odeslán.

Doporučené postupy

1. Zkontrolujte syntaxi příkazu aplikační sběrnice (fieldbus).

2. Zkontrolujte, zda je kabel sítě připojen k radiči.

2. Zkontrolujte správné napájení I/O zařízení.

3. Zkontrolujte, zda je I/O zařízení správně připojeno.

71514, Chyba připojení příkazu fieldbus

Popis

Nezdařilo se odesílání příkazu fieldbus *arg* V/V zařízení *arg*, protože nebylo nalezeno aktivní spojení.

Dusledky

Příkaz Fieldbus nebyl odeslán.

Doporučené postupy

1. Zkontrolujte syntaxi příkazu aplikační sběrnice (fieldbus).
2. Zkontrolujte, zda je kabel sítě připojen k řadiči.
2. Zkontrolujte správné napájení V/V zařízení.
3. Zkontrolujte, zda je V/V zařízení správně připojeno.

71515, Chyba odesílání příkazu zařízení

Popis

Odeslání příkazu zařízení *arg* k V/V zařízení *arg* se nezdařilo.
arg

Dusledky

Příkaz zařízení nebyl odeslán.

Doporučené postupy

1. Zkontrolujte syntaxi příkazu zařízení.
2. Zkontrolujte připojení síťového kabelu k řadiči.
2. Zkontrolujte správné připojení V/V zařízení.
3. Zkontrolujte, zda je V/V zařízení správně připojeno.

71516, Adaptér EtherNet/IP nepodporuje funkci rychlého připojení (Quick Connect)

Popis

Adaptér *arg* nepodporuje funkci rychlého připojení (Quick Connect).

Doporučené postupy

1. Nastavte ve V/V konfiguraci pro adaptér parametr Quick Connect na „Nepoužito“.
2. Restartujte řadič.

71517, U adaptéru EtherNet/IP došlo ke změně atributu

Popis

Atribut *arg* se změnil na "*arg*" pro adaptér *arg*.

71519, Je konfigurováno příliš mnoho sítí PROFINET

Popis

Je konfigurováno příliš mnoho sítí průmyslových sítí PROFINET Řadič/Zařízení. Pro PROFINET Řadič/Zařízení je možné mít pouze jednu síť.

Doporučené postupy

1. Odeberte z konfigurace všechny průmyslové sítě PROFINET Řadič/Zařízení až na jednu.
2. Restartujte řadič.

71520, Neplatná vstupní data

Popis

V/V zařízení *arg* indikuje neplatná vstupní data pro slot *arg*.

Dusledky

Vstupní data byla ignorována.

Možné příčiny

Vnitřní chyba v V/V zařízení.

71521, Výstupní data nebyla zpracována

Popis

V/V zařízení *arg* indikuje, že výstupní data pro slot *arg* nelze zpracovat.

Dusledky

Výstupní data byla V/V zařízením zrušena.

Možné příčiny

Vnitřní chyba v V/V zařízení.

71522, Ethernetový port je obsazen jiným klientem

Popis

Požadovaný ethernetový port pro síť EtherNet/IP je obsazen jiným klientem.

Dusledky

Nelze komunikovat pomocí sítě EtherNet/IP.

Možné příčiny

Je instalován systém MultiMove a je připojen k zadanému ethernetovému portu.

Doporučené postupy

Vyberte jiný ethernetový port změnou ID konektoru pro síť EtherNet/IP.

Pokračování na další straně

5 Řešení potíží na základě protokolu událostí

5.8 7 xxxx

Pokračování

71524, Neznámý alarm V/V zařízení PROFINET

Popis

V/V zařízení *arg* ohlásila neznámý alarm ve slotu *arg*.

Použijte dokumentaci podle V/V zařízení k dalšímu výkladu kódu alarmu.

Kód alarmu: *arg*

71525, Diagnostika V/V zařízení PROFINET

Popis

V/V zařízení *arg* ohlásila diagnostická data ve slotu *arg*.

Použijte konkrétní dokumentaci podle V/V zařízení k dalšímu výkladu diagnostických dat.

arg

71526, Neznámý alarm V/V zařízení PROFINET

Popis

V/V zařízení *arg* ohlásila neznámý alarm ve slotu *arg*.

Použijte dokumentaci podle V/V zařízení k dalšímu výkladu kódu alarmu.

Kód alarmu: *arg*

71527, Konflikt stavu adaptéru EtherNet/IP

Popis

Aktuální stav adaptéru *arg* brání sestavení komunikace nebo provedení konkrétní služby. Jedná se o chování adaptéru zdokumentované prodejcem.

Dusledky

Komunikace s adaptérem *arg* není možná, dokud je adaptér v tomto stavu.

Doporučené postupy

1. Ověřte aktuální stav zařízení *arg*.
2. Jestliže stavem je chyba, zkontrolujte konfiguraci V/V nebo hardwarové nastavení adaptéru a nahlédněte do dokumentace prodejce. Jestliže stavem je běh, V/V zařízení bylo dříve zatíženo během pokusu o komunikaci, ale nyní bylo obnoveno, takže další akce nejsou nutné.

71528, Obecné selhání EtherNet/IP

Popis

Nelze se připojit k adaptéru *arg*.

arg

Dusledky

Nelze komunikovat s adaptérem.

Pokračování na další straně

412

71529, Cílová adresa chybí

Popis

Adresa brány *arg* na síti *arg* je definována, ale není definován cíl.

Dusledky

Brána nebude použita, protože chybí cíl.

Doporučené postupy

Uřčete cílovou adresu, která bude použita v souvislosti s adresou brány.

Nebo

Odstraňte definici adresy brány.

71530, Maska podsítě chybí

Popis

Maska podsítě na síti *arg* chybí. Síť *arg* je na konektoru *arg*.

Dusledky

Síť *arg* nebude fungovat. Komunikace na síti *arg* není možná.

Možné příčiny

Maska podsítě chybí.

Doporučené postupy

Doplňte masku podsítě.

71531, Chybná cílová adresa

Popis

Daná cílová adresa *arg* na síti *arg* není přípustná. Nenasleduje standard IP názvu nebo je na stejné síti jako skener a adaptér.

Dusledky

Není k dispozici žádný cíl.

Možné příčiny

1. Daná adresa nevychází ze standardu IP adresy.
2. Adresa je stejná jako adresa sítě nebo adresa brány.
3. Adresa je na stejné síti jako síť a brána.
4. Adresa je stejná jako vysílací adresa nebo adresa sítě.

Doporučené postupy

Uved'te platnou cílovou adresu.

71532, Adresa brány nenalezena

Popis

Cílová adresa *arg* na *arg* je definována, ale není definována adresa brány.

Dusledky

Cílová adresa nebude použita, protože chybí adresa brány.

Doporučené postupy

Určete adresu brány, která bude použita v souvislosti s cílovou adresou.

Nebo

Odstraňte definici cílové adresy.

71533, Neplatná velikost konfigurace pro adaptér EtherNet/IP

Popis

Adaptér *arg* má neplatnou velikost konfigurace. Maximální podporovaná velikost konfigurace je *arg* bajtů.

Dusledky

Nelze komunikovat s adaptérem.

Doporučené postupy

Opravte velikost konfigurace pro adaptér v konfiguraci V/V.

71534, Neplatná velikost výstupu pro adaptér EtherNet/IP

Popis

Adaptér *arg* má neplatnou velikost výstupu. Maximální podporovaná výstupní velikost je *arg* bajtů.

Dusledky

Nelze komunikovat s adaptérem.

Doporučené postupy

Opravte velikost výstupu pro adaptér v konfiguraci V/V.

71535, Neplatná velikost vstupu pro adaptér EtherNet/IP

Popis

Adaptér *arg* má neplatnou velikost vstupu. Maximální podporovaná vstupní velikost je *arg* bajtů.

Dusledky

Nelze komunikovat s adaptérem.

Doporučené postupy

Opravte velikost vstupu pro adaptér v konfiguraci V/V.

71536, Chyba syntaxe příkazu zařízení

Popis

Není možné odeslat příkaz do adaptéru *arg*, protože došlo k chybě syntaxe v hodnotovém řetězci příkazu.

Název příkazu zařízení *arg*.

Syntaktická chyba: Nelze dekodovat *arg*.

Dusledky

Příkaz zařízení nebyl odeslán.

Doporučené postupy

Opravte řetězec hodnoty příkazu zařízení.

71537, Neplatná konfigurační data pro adaptér EtherNet/IP

Popis

Adaptér *arg* má neplatná konfigurační data. Nelze dekodovat *arg* na pozici *arg* v konfiguračních datech.

Dusledky

Nelze komunikovat s adaptérem.

Doporučené postupy

Opravte konfigurační data pro adaptér v konfiguraci V/V.

71538, Adresa sítě EtherNet/IP musí existovat na PC

Popis

Daná adresa *arg*, konfigurovaná v síti EtherNet/IP, nebyla nalezena na žádném síťovém rozhraní na PC.

Dusledky

Nelze komunikovat pomocí sítě EtherNet/IP.

Možné příčiny

Adresa *arg* není konfigurována na žádném síťovém rozhraní na PC.

Doporučené postupy

Nastavte adresu *arg* na síťovém rozhraní připojeném k síti EtherNet/IP na PC.

71539, Neplatná bezpečnostní úroveň signálu

Popis

Konfigurace V/V je neplatná.

V/V signál *arg* má neplatnou nebo neznámou bezpečnostní úroveň signálu. *arg*.

Tento V/V signál byl odmítnut.

Doporučené postupy

Opravte bezpečnostní úroveň signálu pro tento V/V signál.

71540, Zastaralý předdefinovaný typ

Popis

Konfigurace V/V je neplatná.

Použití parametrem předdefinovaného typu *arg* pro V/V zařízení *arg* je zastaralé!

Pokračování na další straně

5 Řešení potíží na základě protokolu událostí

5.8 7 xxxx

Pokračování

Doporučené postupy

Prosím přesuňte CFG soubor pomocí vnitřního přesunovacího skriptu "migrate_cfg_eio_600_to_600.py" v
\$/RobotWare/Kernel/Dev/Areas/Sys/Components/Migration.
Viz instrukce v souboru README.txt.

71541, Automatická konfigurace sítě, skenování, úspěšné

Popis

Automatická konfigurace sítě, operace: skenování, na síti *arg* proběhlo úspěšně.

Doporučené postupy

Zobrazit informaci v protokolu událostí.

71542, Automatická konfigurace sítě, skenování, neúspěšné

Popis

Automatická konfigurace sítě, operace: skenování, na síti *arg* neproběhlo úspěšně.

Doporučené postupy

Zobrazit chyby v protokolu událostí.

71543, Automatická konfigurace sítě, skenování souboru EDS, úspěšné, ale s varováními

Popis

Automatická konfigurace sítě, operace: skenování souboru (-ů) EDS, na síti *arg* a soubor *arg* proběhlo úspěšně, ale s varováními..

Dusledky

Zařízení šablony *arg* asi není kompletní.

Možné příčiny

Interní informace:

arg

arg

Doporučené postupy

Ověřte zařízení šablony *arg*. Neplatné parametry musí být opraveny ručně.

71544, Automatická konfigurace sítě, skenování souboru EDS, neúspěšné

Popis

Automatická konfigurace sítě, operace: skenování souboru (-ů) EDS, na síti *arg* a soubor *arg* neproběhlo úspěšně.

Pokračování na další straně

414

Dusledky

Ze souboru nebylo možné vytvořit zařízení šablony *arg*.

Možné příčiny

Interní informace:

arg

arg

arg

Doporučené postupy

Vytvořte zařízení ručně.

71545, Automatická konfigurace sítě, zařízení, úspěšné

Popis

Automatická konfigurace sítě, operace: přidání V/V zařízení, na síti *arg* proběhlo úspěšně.

Zobrazit informaci v protokolu událostí.

Doporučené postupy

Restartuje řadič, aby se nové (-á) V/V zařízení aktivovalo (-a).

71546, Automatická konfigurace sítě, zařízení, neúspěšné

Popis

Automatická konfigurace sítě, operace: přidání V/V zařízení, na síti *arg* neproběhlo úspěšně.

Doporučené postupy

Zobrazit chyby v protokolu událostí.

71547, Automatická konfigurace sítě, zařízení a signály, úspěšné

Popis

Automatická konfigurace sítě, operace: přidání V/V zařízení a V/V signálů, na síti *arg* proběhlo úspěšně.

Zobrazit informaci v protokolu událostí.

Doporučené postupy

Restartuje řadič, aby se nové (-á) V/V zařízení a V/V signály aktivovaly.

71548, Automatická konfigurace sítě, zařízení a signály, neúspěšné

Popis

Automatická konfigurace sítě, operace: přidání V/V zařízení a V/V signálů, na síti *arg* neproběhlo úspěšně.

Doporučené postupy

Zobrazit chyby v protokolu událostí.

71549, Překrývající se V/V signály s rozdílnými hodnotami na ActionAtSysRestart

Popis

V/V signál *arg* se překrývá v mapě zařízení s V/V signálem *arg*. V/V signál *arg* používá úroveň bezpečného signálu *arg* a V/V signál *arg* používá úroveň bezpečného signálu *arg*. V/V signály s překrývajícím se mapováním zařízení musí mít stejnou hodnotu na parametru Úroveň bezpečného signálu ActionAtSysRestart.

Dusledky

V/V signál *arg* byl odmítnut a nebudou fungovat žádné funkce, které jsou na něm závislé.

Doporučené postupy

Opravte definice Úrovně bezpečného signálu pro překrývající se V/V signály v konfiguraci V/V.

71550, Překrývající se V/V signály s odlišnými výchozími hodnotami

Popis

V/V signál *arg* má překrývající se bit (-y) v mapě zařízení s V/V signálem *arg*. V/V signál *arg* používá výchozí hodnotu *arg* a V/V signál *arg* používá výchozí hodnotu *arg*. V/V signály s překrývajícím se mapováním zařízení musí mít výchozí hodnoty s totožnými hodnotami na překrývajícím se bitu (-ech).

Dusledky

Tento V/V signál *arg* byl odmítnut a nebudou fungovat žádné funkce, které jsou na něm závislé.

Doporučené postupy

Opravte výchozí hodnoty pro překrývající se V/V signály v konfiguraci V/V.

71551, Automatická konfigurace sítě není podporována

Popis

Automatická konfigurace sítě není podporována na síti *arg*.

5 Řešení potíží na základě protokolu událostí

5.9 11 xxxx

5.9 11 xxxx

110001, Kontrola procesu - fáze PRE

Popis

Úloha: *arg*

Selhalo kontrolování procesu ve fázi PRE.

arg

Doporučené postupy

Zkontrolujte signál (*y*), u nichž došlo k selhání:

arg

arg

Zotavení:

V případě potřeby můžete zajistit zpracování hodnoty *errno arg* v obslužné rutině *chyb*.

110002, Kontrola procesu - fáze PRE_START

Popis

Úloha: *arg*

Selhalo kontrolování procesu ve fázi PRE_START.

arg

Doporučené postupy

Zkontrolujte signály, u nichž došlo k selhání:

arg

arg

Zotavení:

V případě potřeby můžete zajistit zpracování hodnoty *errno arg* v obslužné rutině *chyb*.

110003, Kontrola procesu - fáze START

Popis

Úloha: *arg*

Selhalo kontrolování procesu ve fázi START.

arg

Doporučené postupy

Zkontrolujte signály, u nichž došlo k selhání:

arg

arg

Zotavení:

V případě potřeby můžete zajistit zpracování hodnoty *errno arg* v obslužné rutině *chyb*.

110004, Kontrola procesu - fáze MAIN

Popis

Úloha: *arg*

Pokračování na další straně

416

Selhalo kontrolování procesu ve fázi MAIN.

arg

Doporučené postupy

Zkontrolujte signály, u nichž došlo k selhání:

arg

arg

Zotavení:

V případě potřeby můžete zajistit zpracování hodnoty *errno arg* v obslužné rutině *chyb*.

110005, Kontrola procesu - fáze END_MAIN

Popis

Úloha: *arg*

Selhalo kontrolování procesu ve fázi END_MAIN.

arg

Doporučené postupy

Zkontrolujte signály, u nichž došlo k selhání:

arg

arg

Zotavení:

V případě potřeby můžete zajistit zpracování hodnoty *errno arg* v obslužné rutině *chyb*.

110006, Kontrola procesu - fáze POST1

Popis

Úloha: *arg*

Selhalo kontrolování procesu ve fázi POST1.

arg

Doporučené postupy

Zkontrolujte signály, u nichž došlo k selhání:

arg

arg

Zotavení:

V případě potřeby můžete zajistit zpracování hodnoty *errno arg* v obslužné rutině *chyb*.

110007, Kontrola procesu - fáze END_POST1

Popis

Úloha: *arg*

Selhalo kontrolování procesu ve fázi END_POST1.

arg

Doporučené postupy

Zkontrolujte signály, u nichž došlo k selhání:

arg

arg

Zotavení:

V případě potřeby můžete zajistit zpracování hodnoty *errno arg* v obslužné rutině chyb.

110008, Kontrola procesu - fáze POST2

Popis

Úloha: *arg*

Selhání kontrolování procesu ve fázi POST2.

arg

Doporučené postupy

Zkontrolujte signály, u nichž došlo k selhání:

arg

arg

Zotavení:

V případě potřeby můžete zajistit zpracování hodnoty *errno arg* v obslužné rutině chyb.

110009, Kontrola procesu - fáze END_POST2

Popis

Úloha: *arg*

Selhání kontrolování procesu ve fázi END_POST2.

arg

Doporučené postupy

Zkontrolujte signály, u nichž došlo k selhání:

arg

arg

Zotavení:

V případě potřeby můžete zajistit zpracování hodnoty *errno arg* v obslužné rutině chyb.

110012, Vypršení časového limitu pro zahájení pohybu

Popis

Úloha: *arg*

Doba (počet sekund: *arg*) mezi spuštěním procesu a pohybem robota je příliš dlouhá.

Doporučené postupy

Zkontrolujte procesní vybavení.

110013, Proces aplikace byl přerušeno

Popis

Úloha: *arg*

Proces aplikace nebyl řádně ukončen.

arg

Důsledky

Nebyly provedeny případné fáze následující po pohybové fázi.

Možné příčiny

1. Logické instrukce jazyka RAPID v posloupnosti aplikačních pohybových instrukcí spotřebovávají příliš velkou část doby zpracování.

2. Poslední instrukce v posloupnosti aplikačních pohybových instrukcí neoznačuje konec posloupnosti.

3. K chybě procesu došlo příliš blízko konce procesu: restart procesu není proveden.

Doporučené postupy

Odeberte logické instrukce způsobující zpoždění nebo

zkontrolujte, zda je poslední aplikační pohybová instrukce označena jako poslední.

110014, Chybí doplněk 'Optical Tracking' nebo 'Weldguide'.

Popis

Úloha: *arg*

Doplňkový argument '\Track' nelze použít bez doplňku 'Optical Tracking' nebo 'Weldguide' nebo 'Sensor Interface'.

arg

Doporučené postupy

Odstraňte doplňkový argument '\Track'

nebo

Objednejte klíč RobotWare, který podle vašeho vybavení obsahuje doplněk 'Optical Tracking' nebo 'Weldguide' nebo 'Sensor Interface'.

110015, Chybí volba Path Offset

Popis

Úloha: *arg*

Přepínač '\Corr' nesmí být použit bez možnosti Path Offset.

arg

Doporučené postupy

Odeberte přepínač '\Corr'

nebo

objednejte klíč RobotWare, který obsahuje možnost 'Path Offset'.

110016, Nebezpečný přeběhový konec

Popis

Úloha: *arg*

Pokračování na další straně

5 Řešení potíží na základě protokolu událostí

5.9 11 xxxx

Pokračování

Provádění programu překročilo k další instrukci programu RAPID, aniž byl ukončen proces aplikace.

Dusledky

Vyskytne-li se chyba procesu, proces aplikace bude zastaven za pohybu, avšak pohyb robota zastaven nebude.

Možné příčiny

Velikost zóny a vzdálenost fly_end instrukce s přeběhem si neodpovídají.

Doporučené postupy

Zvětšete vzdálenost fly_end nebo zmenšete velikost zóny instrukce s přeběhem.

arg arg

110017, Vyrovňovací paměť dat procesu je plná

Popis

Úloha: *arg*

arg

Vyrovňovací paměť dat procesu je plná. Nejnovější sada dat procesu a objekt robtarget byly nahrazeny sadou dat a objektem robtarget aktivní instrukce.

Dusledky

Sada dat procesu a objekt robtarget jsou přeskočeny. To může vést ke zkrácení cest či nepřiměřeným datům procesu.

Možné příčiny

Program RAPID obsahuje příliš mnoho instrukcí krátkého souvislého procesu za sebou.

Doporučené postupy

Zvětšete délku instrukcí souvislého procesu

nebo

snižte rychlost procesu.

110018, Příliš mnoho souběžných svarů s přeběhem

Popis

Úloha: *arg*

Proces aplikace obsahuje za sebou příliš mnoho krátkých pohybů, které mají přeběhový začátek i konec a jsou naprogramovány s velkou rychlostí procesu.

Dusledky

Protože prostředky řadiče robotu nejsou dostatečné, řadič přešel do chybového stavu.

Možné příčiny

1. Příliš vysoká rychlost procesu.

2. Příliš krátké pohyby procesu s přeběhovým začátkem a koncem.

Doporučené postupy

Můžete:

1. Snižte rychlost procesu.
2. Odeberte přeběhový začátek a/nebo konec.
3. Zvětšete délku pohybů procesu.

110020, Limit monitorování

Popis

Úloha: *arg*

V jedné z fází monitorování byl překročen maximální počet monitorovaných signálů (max. 32).

arg

Doporučené postupy

Odeberte monitorované signály z fáze *arg* tak, aby nebyl překročen maximální počet 32.

110021, Neznámý seznam monitorování

Popis

Úloha: *arg*

Typ seznamu monitorování *arg* je neznámý.

arg

Dusledky

Monitorování nebylo nastaveno nebo odebráno.

Doporučené postupy

Změňte typ seznamu monitorování.

110025, Neexistuje aktivní proces CAP

Popis

Úloha: *arg*

Pro tuto instrukci neexistuje žádný aktivní proces CAP.

arg

Doporučené postupy

Zkontrolujte, zda je instrukce *arg* použita v souladu s dokumentací.

110026, Spuštění procesu není povoleno

Popis

Úloha: *arg*

Není možné spustit proces u aktuální instrukce

arg

Pokračování na další straně

418

Návod k použití - Řešení problémů, IRC5
3HAC020738-014 Revize: T

Možné příčiny

Pokoušíte se spustit proces u instrukce CAP a položka capdata.first_instr není nastavena na hodnotu TRUE.

Doporučené postupy

Nastavte položku capdata.first_instr na hodnotu TRUE

nebo

přesuňte ukazatel programu na instrukci CAP s nastavením capdata.first_instr = TRUE

nebo

přesuňte ukazatel programu na instrukci, která není instrukcí CAP.

110027, Pohyb robota je blokován

Popis

Úloha: *arg*

Nelze zahájit pohyb robota.

arg

Možné příčiny

Před touto instrukcí pohybu byla provedena instrukce StopMove programu RAPID.

Doporučené postupy

Chcete-li odblokovat pohyb robota, je třeba provést instrukci StartMove nebo StartMoveRetry programu RAPID.

110030, Neplatná událost instrukce ICap

Popis

Úloha: *arg*

arg není platná událost instrukce ICap.

arg

Doporučené postupy

Použijte některou z platných událostí pro instrukci ICap popsanych v referenční příručce CAP.

110032, Neexistuje rutina TRAP pro signál CAP_STOP

Popis

Úloha: *arg*

Proces CAP vyžaduje existenci rutiny RAPID TRAP definované pro fázi CAP_STOP.

Tato je nezbytná pro zastavení externího vybavení při zastavení provádění programu RAPID.

arg

Doporučené postupy

Přidejte do kódu RAPID rutinu TRAP pro signál CAP_STOP.

110034, Přeskočte, aniž dojde k ukončení procesu

Popis

Robot dosáhl požadované vzdálenosti, na kterou se měl přemístit, aniž byl proces aplikace aktivní.

Doporučené postupy

Zotavení:

V případě potřeby můžete zajistit zpracování hodnoty *errno arg* v obslužné rutině chyb.

110040, Monitorování procesu - fáze END_PRE

Popis

Úloha: *arg*

Monitorování se nezdařilo pro fázi procesu END_PRE.

arg

Doporučené postupy

Zkontrolujte signály, u nichž došlo k selhání:

arg

arg

Zotavení:

V případě potřeby můžete zajistit zpracování hodnoty *errno arg* v obslužné rutině chyb.

110041, Monitorování procesu - fáze START_POST1

Popis

Úloha: *arg*

Monitorování se nezdařilo pro fázi procesu START_POST1.

arg

Doporučené postupy

Zkontrolujte signály, u nichž došlo k selhání:

arg

arg

Zotavení:

V případě potřeby můžete zajistit zpracování hodnoty *errno arg* v obslužné rutině chyb.

110042, Monitorování procesu - fáze START_POST2

Popis

Úloha: *arg*

Monitorování se nezdařilo pro fázi procesu START_POST2.

arg

Pokračování na další straně

5 Řešení potíží na základě protokolu událostí

5.9 11 xxxx

Pokračování

Doporučené postupy

Zkontrolujte signály, u nichž došlo k selhání:

arg

arg

Zotavení:

V případě potřeby můžete zajistit zpracování hodnoty *errno* v obslužné rutině *chyb*.

110100, Závažná chyba procesu

Popis

Úloha: *arg*

Byla ohlášena závažná chyba procesu. Další informace o příčině chyby vyhledejte v předchozích chybových zprávách.

Doporučené postupy

Důrazně se doporučuje provést restart systému nebo přesunutí ukazatele programu.

110101, Neplatný tvar stehu (weave)

Popis

Úloha: *arg*

Použitý tvar stehu je neplatný:

[žádný tvar = 0, klikatý steh = 1, steh tvaru V = 2, trojúhelníkový steh = 3]

Doporučené postupy

Opravte komponentu *shape*.

110102, Neplatná délka stehu (weave)

Popis

Úloha: *arg*

Použitá délka stehu je neplatná:

(0 - 1) [m]

Doporučené postupy

Opravte komponentu *length*.

110103, Neplatná doba cyklu stehu (weave)

Popis

Úloha: *arg*

Použitá doba cyklu stehu je neplatná:

(0 - 100) [s]

Doporučené postupy

Opravte komponentu *cycle_time*.

110104, Neplatná šířka stehu (weave)

Popis

Úloha: *arg*

Použitá šířka stehu je neplatná:

(0 - 1) [m]

Doporučené postupy

Opravte komponentu *width*.

110105, Neplatná výška stehu (weave)

Popis

Úloha: *arg*

Použitá výška stehu je neplatná:

(0 - 1) [m]

Doporučené postupy

Opravte komponentu *height*.

110106, Neplatná hodnota levého zadržení stehu (weave)

Popis

Úloha: *arg*

Hodnota *dwell_left* použitá pro steh je neplatná:

(0 - 1) [m]

Doporučené postupy

Opravte komponentu *dwell_left*

110107, Neplatná hodnota středního zadržení stehu (weave)

Popis

Úloha: *arg*

Hodnota *dwell_center* použitá pro steh je neplatná:

(0 - 1) [m]

Doporučené postupy

Opravte komponentu *dwell_center*

110108, Neplatná hodnota pravého zadržení stehu (weave)

Popis

Úloha: *arg*

Hodnota *dwell_right* použitá pro steh je neplatná:

(0 - 1) [m]

Doporučené postupy

Opravte komponentu *dwell_right*

Pokračování na další straně

420

Návod k použití - Řešení problémů, IRC5
3HAC020738-014 Revize: T

110109, Neplatná odchylka stehování (weave)

PopisÚloha: *arg*

Použitá odchylka stehování je neplatná:

(-1 - 1) [m]

Doporučené postupy

Opravte komponentu bias

110110, Neplatný úhel směru stehu (weave)

PopisÚloha: *arg*

Použitý úhel směru stehu je neplatný:

(-PI/2 - PI/2) [rad]

Doporučené postupy

Opravte komponentu dir

110111, Neplatný úhel sklonu stehu (weave)

PopisÚloha: *arg*

Použitý úhel sklonu stehu je neplatný:

(-PI/2 - PI/2) [rad]

Doporučené postupy

Opravte komponentu tilt.

110112, Neplatný úhel rotace stehu (weave)

PopisÚloha: *arg*

Použitý úhel rotace stehu je neplatný:

(-PI/2 - PI/2) [rad]

Doporučené postupy

Opravte komponentu rot

110113, Neplatný vodorovný posun stehu (weave)

PopisÚloha: *arg*

Vodorovný posun stehu je neplatný:

110114, Neplatný svislý posun stehu (weave)

PopisÚloha: *arg*

Svislý posun stehu je neplatný:

110115, Neplatná hodnota sync_left pro steh (weave)

PopisÚloha: *arg*

Hodnota sync_left použitá pro steh je neplatná:

(0 - 100) [%]

Doporučené postupy

Opravte komponentu ptrn_sync_left v datovém objektu capweavedata.

110116, Neplatná hodnota sync_right pro steh (weave)

PopisÚloha: *arg*

Hodnota sync_right použitá pro steh je neplatná:

(0 - 100) [%]

Doporučené postupy

Opravte komponentu ptrn_sync_right v datovém objektu capweavedata.

110117, Odchylka stehování není povolena

PopisÚloha: *arg*

Použití odchylky pro jiný než klikatý steh (typ 1) není povoleno.

Doporučené postupy

Opravte komponentu 'bias' nebo 'shape' v datovém objektu capweavedata.

110118, Odchylka stehování je příliš vysoká

PopisÚloha: *arg*

Použití odchylky, jejíž velikost překračuje polovinu šířky, není povoleno.

Doporučené postupy

Opravte komponentu 'bias' nebo 'width' v datovém objektu capweavedata.

110119, Hodnota zadržení stehu je příliš vysoká

PopisÚloha: *arg*

Použití hodnoty zadržení překračující délku není povoleno.

Sklon plošiny (amplituda/délka) je omezený.

Pokračování na další straně

5 Řešení potíží na základě protokolu událostí

5.9 11 xxxx

Pokračování

Doporučené postupy

Opravte komponenty 'dwell_right/center/left' nebo 'length' v datovém objektu capweavedata.

110120, Změna odchylky stehování je příliš velká

Popis

Úloha: *arg*

Změna odchylky stehování překračuje povolené maximum.

Max. *arg* [m]

Doporučené postupy

Upravte přírůstek odchylky pro ladění stehu a zkontrolujte, zda změna odchylky nepřekračuje povolené maximum.

110121, Chyba ladění šířky stehu

Popis

Úloha: *arg*

Změna šířky stehování překračuje povolené maximum.

Max. *arg* [m]

Doporučené postupy

Upravte přírůstek šířky pro ladění stehu a zkontrolujte, zda změna šířky nepřekračuje povolené maximum.

110122, Chyba ladění výšky stehu (weave)

Popis

Úloha: *arg*

Změna výšky stehování překračuje povolené maximum.

Max. *arg* [m]

Doporučené postupy

Upravte přírůstek pro ladění výšky stehu a zkontrolujte, zda změna výšky nepřekračuje povolené maximum.

110130, Signál není definován

Popis

Úloha: *arg*

Signál *arg* není definován.

arg

Doporučené postupy

Definujte signál *arg* v souboru eio.cfg

110131, Není zadán žádný signál

Popis

Úloha: *arg*

Není zadán žádný signál!

arg

Pokračování na další straně

422

Doporučené postupy

Zadejte signál DI

110132, Došlo k interní chybě

Popis

Úloha: *arg*

arg

Doporučené postupy

Prohlédněte protokol 'Internal'.

110133, Chybná úroveň cesty

Popis

Úloha: *arg*

arg

Tato instrukce není povolena na této úrovni cesty (*arg*).

Doporučené postupy

Pomocí instrukce RestoPath změňte úroveň cesty na hodnotu 0.

110134, Změna hodnoty fine na z0

Popis

Úloha: *arg*

arg

Uprostřed posloupnosti zpracování není povolen bod fine.

Data zóny byla změna z fine na z0.

Doporučené postupy

Opravte data zóny instrukce programu RAPID.

110140, \ReportAtTool je povolen pouze s Look Ahead Trackers

Popis

Úloha: *arg*

arg

Není povoleno používání volitelného argumentu \ReportAtTool s jinými senzory než Look Ahead Trackers (např. Laser Trackers).

Dusledky

Proměnný přerušovač senzoru nebyl nastaven.

Doporučené postupy

Odstraňte volitelný argument \ReportAtTool z instrukce IVarValue.

110141, \Apr je povolen pouze s At Point Trackers

Popis

Úloha: *arg*

arg

Není povoleno používání volitelného argumentu \Apr s jinými senzory než At Point Trackers (např. WeldGuide).

Dusledky

Proměnný přerušovač senzoru nebyl nastaven.

Doporučené postupy

Odstraňte volitelný argument \Apr z instrukce IVarValue.

110142, Proměnný typ senzoru není podporován od IVarValue

Popis

Úloha: *arg*

arg

Proměnný typ senzoru *arg* není podporován od IVarValue.

Dusledky

Proměnný přerušovač senzoru nebyl nastaven.

Doporučené postupy

Změňte proměnný typ senzoru.

110143, Počet subskripcí byl překročen

Popis

Úloha: *arg*

arg

Počet proměnných subskripcí senzoru (IVarValue) je překročen.

Max. počet přípustných subskripcí: *arg*

Dusledky

Subskripce nebyla nastavena.

Doporučené postupy

Omezte počet proměnných subskripcí senzoru (IVarValue).

110160, Chyba dráhy

Popis

Úloha: *arg*

Chyba dráhy.

arg

Doporučené postupy

Zkontrolujte definici spoje.

Zotavení: *arg*

110161, Chybný začátek dráhy

Popis

Úloha: *arg*

Chybný začátek dráhy.

arg

Doporučené postupy

Zkontrolujte definici spoje v datovém objektu captrackdata.

Zotavení: *arg*

110162, Chyba sledování maximální korekce dráhy

Popis

Úloha: *arg*

Chyba sledování maximální korekce dráhy.

arg

Doporučené postupy

Zkontrolujte definici spoje a hodnotu max_corr v datovém objektu captrackdata.

Zotavení: *arg*

110163, Chyba dráhové komunikace

Popis

Úloha: *arg*

Neprobíhá komunikace mezi snímačem a řadičem.

Doporučené postupy

Zkontrolujte hardware

110164, Ztráta korekce dráhy

Popis

Úloha: *arg*

Ztráta dráhy v důsledku výpadku napájení.

Doporučené postupy

Přesuňte ukazatel PP do rutiny main nebo zbytek programu *arg* projděte krokováním.

110165, Žádné naměřené údaje od snímače

Popis

Úloha: *arg*

Nejsou k dispozici žádné naměřené údaje od snímače.

arg

5 Řešení potíží na základě protokolu událostí

5.9 11 xxxx

Pokračování

110166, Snímač dosud není připraven

Popis

Úloha: *arg*

Snímač není připraven.

arg

110167, Snímač hlásí obecnou chybu

Popis

Úloha: *arg*

Obecná chyba snímače.

arg

110168, Snímač je zaneprázdněn

Popis

Úloha: *arg*

Snímač je zaneprázdněn.

arg

110169, Do snímače odeslán neznámý příkaz

Popis

Úloha: *arg*

Do snímače byl odeslán nějaký neznámý příkaz.

arg

110170, Do snímače odeslána nepřipustná proměnná nebo číslo bloku

Popis

Úloha: *arg*

Snímač nezná číslo proměnné ani číslo bloku.

arg

110171, Snímač odeslal externí varovný signál

Popis

Úloha: *arg*

Vyskytl se externí varovný signál snímače.

arg

110172, Varovný signál kamery ze snímače

Popis

Úloha: *arg*

Kamera snímače odeslala varovný signál.

arg

110173, Snímač odeslal varovný signál teploty

Popis

Úloha: *arg*

Teplota snímače se nachází mimo povolené meze.

arg

110174, Hodnota snímače mimo rozsah.

Popis

Úloha: *arg*

Hodnota odeslaná do snímače se nachází mimo meze.

arg

110175, Selhala kontrola kamery

Popis

Úloha: *arg*

Nebylo možné provést kontrolu kamery snímače.

arg

110176, Uplynul časový limit komunikace se snímačem

Popis

Úloha: *arg*

Při komunikaci se snímačem uplynul časový limit.

arg

110177, Chyba kalibrace sledovače

Popis

Úloha: *arg*

Snímač: *arg*

Nebylo možné provést platnou kalibraci sledovače.

Dusledky

Snímač *arg* není kalibrován, proto by neměl být použit pro sledování.

Možné příčiny

Průměrné přesnosti kalibrace získané ve směrech x, y, z snímačícího nástroje: *arg*. Požadované hodnoty jsou: *arg*.

Doporučené postupy

Ověřte, zda nedošlo k posunutí kalibrační desky. Zkontrolujte nastavení snímače. Spusťte LTC a proveďte ruční nastavení kalibrace, po němž musí následovat nová kalibrace.

110178, Chyba ověření sledovače

Popis

Úloha: *arg*

Pokračování na další straně

424

Návod k použití - Řešení problémů, IRC5
3HAC020738-014 Revize: T

Snímač: *arg*

Nebylo možné provést platné ověření kalibrace sledovače.

Dusledky

Snímač *arg* nesplňuje přesnost kalibrace, a proto je pro sledování nespolehlivý.

Možné příčiny

Průměrné přesnosti ověření získané ve směrech x, y, z snímacího nástroje: *arg*. Požadované hodnoty jsou: *arg*.

Doporučené postupy

Spusťte LTC a proveďte ruční ověření s jiným počtem měření. Pokud problémy přetrvávají, spusťte z LTC novou ruční kalibraci.

110179, Nesprávná definice levého „kolenního“ kloubu

Popis

Úloha: *arg*

Snímač: *arg*

Definice levého kloubu (číslo *arg*) není správná.

Dusledky

Nebude možné provést kalibraci snímače.

Možné příčiny

Ve směru y snímacího nástroje byla na levém „kolenním“ kloubu naměřena hodnota *arg* mm. Tato hodnota by měla být kladná.

Doporučené postupy

Zkontrolujte definici levého „kolenního“ kloubu (*arg*) v počítačovém rozhraní snímače (*arg*). Je možné, že bude třeba zaměnit definice levého a pravého „kolenního“ kloubu.

110180, Kalibrační data snímače aktualizována

Popis

Byla aktualizována data kalibrace snímače pro *arg* (*arg* a *arg*).

Úloha: *arg*

Doporučené postupy

Použijete-li proces CAP bez RW Arc, budete muset znovu spustit instrukci

CapLATRSetup *arg, arg, arg*\SensorFreq:=xxx;
programu RAPID, jinak proces CAP nepoužije aktualizovaná data kalibrace snímače.

110181, Chyba sledování maximální korekce přírůstku

Popis

Úloha: *arg*

Chyba sledování maximální korekce přírůstku.

arg

Doporučené postupy

Zkontrolujte \MaxIncCorr v rutině CapLATRSetup.

Zotavení: *arg*

110203, Chyba aplikace

Popis

Úloha: *arg*

Maximální počet programů, DA_PROG_MAX, přesahuje omezení datového typu num.

Aktuální hodnota: *arg*

Dusledky

Maximální počet nakonfigurovaných programů nebude nastaven.

Možné příčiny

Zadané číslo programu *arg* přesahuje maximální celočíselnou hodnotu pro datový typ num (hodnota 8388608).

Doporučené postupy

Zkontrolujte program.

110204, Chyba aplikace

Popis

Úloha: *arg*

Modul *arg* odmítá všechny návratové kódy kromě kódu DAOK.

110205, Chyba aplikace

Popis

Úloha: *arg*

Sekvenční skoky vpřed nejsou povoleny.

Doporučené postupy

Zkontrolujte programovou sekvenci.

110206, Chyba aplikace

Popis

Úloha: *arg*

Chybí V/V signál *arg*.

Doporučené postupy

Zkontrolujte konfiguraci V/V.

110207, Chyba aplikace

Popis

Úloha: *arg*

Pokračování na další straně

5 Řešení potíží na základě protokolu událostí

5.9 11 xxxx

Pokračování

Proces s číslem *arg* aplikace *arg* již byl instalován.

Doporučené postupy

110208, Chyba aplikace

Popis

Úloha: *arg*

Číslo *arg* není platné počáteční číslo.

Doporučené postupy

110209, Chyba aplikace

Popis

Úloha: *arg*

Uživatelská funkce typu hook *arg* není platnou položkou sekvence.

Doporučené postupy

Zkontrolujte programovou sekvenci.

110210, Chyba aplikace

Popis

Úloha: *arg*

Číslo programu *arg* přesahuje omezení datového typu num.

Důsledky

Číslo programu nebude nastaveno.

Možné příčiny

Zadané číslo programu *arg* přesahuje maximální celočíselnou hodnotu pro datový typ num (hodnota 8388608).

Doporučené postupy

Zkontrolujte program.

110211, Chyba aplikace

Popis

Úloha: *arg*

Instrukce *arg* ohlásila závažnou chybu.

Doporučené postupy

Zkontrolujte program.

110212, Chyba aplikace

Popis

Úloha: *arg*

Operace *arg* se pokusila použít neexistující deskriptor procesu.

Závažná chyba ve třídě *damastr*.

arg

Možné příčiny

Nebyla provedena operace *XXShPowerOn*.

Doporučené postupy

Zkontrolujte, zda byla provedena instrukce *XXShPowerOn*.

110214, Chyba aplikace

Popis

Úloha: *arg*

Operace *arg* se pokusila použít neexistující deskriptor aplikace. *arg*

Možné příčiny

Nebyla provedena instrukce *XXShPowerOn* nebo nebyl zadán dostatečný počet úloh *DA_PROC*.

Doporučené postupy

Zkontrolujte, zda byla provedena operace *XXShPowerOn*. Pokud používáte pouze modul *DAP*, měli byste uložit soubor *sys.cfg* a novou úlohu *DA_PROCX* přidat do tohoto souboru. Zkontrolujte, které soubory se načítají pro úlohu *DA_PROC1*, a přidejte je do nové úlohy.

110216, Chyba aplikace

Popis

Úloha: *arg*

Pokus o instalaci čísla procesu mimo povolený rozsah.

Doporučené postupy

Zkontrolujte program. Maximální počet procesů je omezen na 4.

110220, Chyba aplikace

Popis

Úloha: *arg*

Volba proměnné uživatelských dat neexistuje.

Doporučené postupy

110221, Chyba aplikace

Popis

Úloha: *arg*

Proměnná uživatelských dat má nesprávný typ.

Pokračování na další straně

Doporučené postupy

110222, Chyba aplikace

Popis

Úloha: *arg*

V datovém typu interního procesu chybí první prvek *daintdata*.

Doporučené postupy

Zkontrolujte program.

110223, Chyba aplikace

Popis

Úloha: *arg*

Definice uživatelských datových typů překročily maximální velikost paměti pro data.

Doporučené postupy

Zkontrolujte program.

110224, Chyba aplikace

Popis

Úloha: *arg*

Definice uživatelských datových typů neodpovídají definovaným položkám.

Doporučené postupy

110226, Chyba aplikace

Popis

Úloha: *arg*

Došlo k chybě při pokusu o nové zavedení oblasti výpadku napájení.

Automatické opětovné spuštění procesů nebude možné provést.

Doporučené postupy

110229, Chyba aplikace

Popis

Úloha *arg* :

Chyba operace *arg* . Definice typů dat překročily maximální velikost paměti pro data.

Doporučené postupy

Zkontrolujte velikost dat.

110230, Chyba aplikace

Popis

Úloha *arg* :

Instrukci pro servonástroj *arg* nelze provést, dokud jsou motory ve vypnutém stavu.

Doporučené postupy

Zapněte motory a opakujte operaci.

110300, Chybný parametr

Popis

Úloha: *arg*

Maximální délka řetězce parametru *arg* je 5 znaků.

Viz specifikace v příručce *arg*.

Doporučené postupy

Zkontrolujte délku řetězcové datové hodnoty.

110302, Chybný parametr

Popis

Úloha: *arg*

Pro zadaný signál *arg* v instrukci *arg* není k dispozici odkaz *arg*

Možné příčiny

Odkaz signálu není platný, nebylo provedeno žádné AliasIO nebo je signál chráněn před přepsáním v konfiguraci EIO.

Doporučené postupy

Zkontrolujte konfiguraci EIO.

110303, Chybný parametr

Popis

Úloha: *arg*

Nepovinné signály *\arg* a *arg* lze použít pouze společně.

Viz specifikace v příručce *arg*.

Doporučené postupy

Zkontrolujte program.

110304, Chybný parametr

Popis

Úloha: *arg*

Parametr *arg* instrukce *arg* neobsahuje pole.

Doporučené postupy

Zkontrolujte definici dat.

110305, Chybný parametr

Popis

Úloha: *arg*

Dimenze datového pole *arg* je příliš velká.

Pokračování na další straně

5 Řešení potíží na základě protokolu událostí

5.9 11 xxxx

Pokračování

Viz specifikace v příručce *arg*.

Doporučené postupy

Zkontrolujte deklarace dat.

110306, Chybný parametr

Popis

Úloha: *arg*

Pole *arg* v instrukci *arg* není správně definováno.

Doporučené postupy

Zkontrolujte data podle specifikace.

110307, Chybný parametr

Popis

Úloha: *arg*

Prvek časového pole událostí *arg*. *arg* je menší než 0.

Viz specifikace v příručce *arg*.

Doporučené postupy

Zkontrolujte data časových událostí.

110308, Chybný parametr

Popis

Úloha: *arg*

Selektor dat *arg* v instrukci *arg* je neplatný.

Doporučené postupy

Zkontrolujte selektor podle specifikace.

110309, Chybný parametr

Popis

Úloha: *arg*

Selektor *arg* v instrukci *arg* je neplatný.

Doporučené postupy

Zkontrolujte selektor podle specifikace.

110310, Chybný parametr

Popis

Úloha: *arg*

Selektor *arg* v instrukci *arg* je neplatný.

arg

Doporučené postupy

Zkontrolujte selektor podle specifikace.

110311, Neexistuje žádná úloha Spot

Popis

Úloha: *arg*

Není konfigurována žádná pohybová úloha typu Spot.

arg

Možné příčiny

Zkontrolujte konfiguraci

110312, Nesprávný počet úloh DAPROC

Popis

Úloha: *arg*

Chyba operace *arg* Počet úloh DA_PROC konfigurovaných v

systému: *arg*. Počet úloh daproc musí být v intervalu 1 - *arg*.

arg

Doporučené postupy

Zkontrolujte konfiguraci.

110313, Nelze provést aktivaci/deaktivaci

Popis

Úloha: *arg*

Chyba operace *arg* Tuto úlohu daproc nelze aktivovat nebo deaktivovat.

arg

Doporučené postupy

Zkontrolujte index v deskriptoru úlohy daproc.

110401, Kontrola plynu

Popis

Úloha: *arg*

arg

Na začátku svařování nebyl nastaven signál kontroly plynu.

Doporučené postupy

Zkontrolujte plynové zařízení.

Zotavení: V případě potřeby můžete zajistit zpracování hodnoty

errno *arg* v obslužné rutině chyb.

110402, Kontrola vody

Popis

Úloha: *arg*

arg

Na začátku svařování nebyl nastaven signál kontrolování vody.

Doporučené postupy

Zkontrolujte zařízení pro chlazení vodou.

Pokračování na další straně

Zotavení: V případě potřeby můžete zajistit zpracování hodnoty *errno arg* v obslužné rutině chyb.

110403, Kontrola zapálení oblouku

Popis

Úloha: *arg*

arg

Na začátku svařování nebyl nastaven signál kontroly zapálení oblouku.

Doporučené postupy

Zkontrolujte napájecí zdroj.

Zotavení: V případě potřeby můžete zajistit zpracování hodnoty *errno arg* v obslužné rutině chyb.

110404, Kontrola napětí

Popis

Úloha: *arg*

arg

Na začátku svařování nebyl nastaven signál kontroly napětí.

Doporučené postupy

Zkontrolujte napájecí zdroj.

Zotavení: V případě potřeby můžete zajistit zpracování hodnoty *errno arg* v obslužné rutině chyb.

110405, Kontrola proudu

Popis

Úloha: *arg*

arg

Na začátku svařování nebyl nastaven signál kontroly proudu.

Doporučené postupy

Zkontrolujte napájecí zdroj.

Zotavení: V případě potřeby můžete zajistit zpracování hodnoty *errno arg* v obslužné rutině chyb.

110406, Kontrola podávání svařovacího drátu

Popis

Úloha: *arg*

arg

Na začátku svařování nebyl nastaven signál kontroly podávání svařovacího drátu.

Doporučené postupy

Zkontrolujte jednotku podávání svařovacího drátu.

Zotavení: V případě potřeby můžete zajistit zpracování hodnoty *errno arg* v obslužné rutině chyb.

110407, Monitorování zachycení elektrody

Popis

Úloha: *arg*

arg

Na začátku svařování byl nastaven signál monitorování zachycení elektrody.

Doporučené postupy

Zkontrolujte, zda nedošlo k zachycení elektrody na objektu.

Zotavení: V případě potřeby můžete zajistit zpracování chyby *arg* v obslužné rutině chyb.

110408, Selhal zážeh oblouku

Popis

Úloha: *arg*

arg

Na začátku svařování selhal zážeh oblouku.

Doporučené postupy

Zkontrolujte svařovací zařízení.

Zotavení: V případě potřeby můžete zajistit zpracování hodnoty *errno arg* v obslužné rutině chyb.

110409, Snímací impuls není definován

Popis

Úloha: *arg*

arg

Snímací impuls není definován.

Doporučené postupy

Definujte vstup snímacího impulsu svařování.

Zotavení: V případě potřeby můžete zajistit zpracování hodnoty *errno arg* v obslužné rutině chyb.

110410, Chyba přenosu plánu (Schedule)

Popis

Úloha: *arg*

arg

Nepodařilo se přenést plán (Schedule).

Možné příčiny

Plánovací port byl zaneprázdněn předcházejícím přenosem.

Doporučené postupy

Zotavení: V případě potřeby můžete zajistit zpracování hodnoty *errno arg* v obslužné rutině chyb.

Pokračování na další straně

5 Řešení potíží na základě protokolu událostí

5.9 11 xxxx

Pokračování

110411, Proces byl zastaven

Popis

Úloha: *arg*

arg

Proces byl zastaven digitálním vstupem 'stop process'.

Doporučené postupy

Zkontrolujte signál *arg*.

Zotavení: V případě potřeby můžete zajistit zpracování hodnoty *errno arg* v obslužné rutině chyb.

110412, Selhal zážeh obloukového vyplňování

Popis

Úloha: *arg*

arg

Zážeh obloukového vyplňování selhal.

Doporučené postupy

Zkontrolujte svařovací vybavení.

Zotavení: V případě potřeby můžete zajistit zpracování hodnoty *errno arg* v obslužné rutině chyb.

110413, Kontrola hořáku

Popis

Úloha: *arg*

arg

Vypadl signál kontroly hořáku během svařování.

Doporučené postupy

Zkontrolujte svařovací zařízení.

Zotavení: V případě potřeby můžete zajistit zpracování hodnoty *errno arg* v obslužné rutině chyb.

110414, Kontrola svařování

Popis

Úloha: *arg*

arg

Na začátku svařování nebyl nastaven signál kontroly svařování.

Doporučené postupy

Zkontrolujte napájecí zdroj.

Zotavení: V případě potřeby můžete zajistit zpracování hodnoty *errno arg* v obslužné rutině chyb.

110415, Vypršela prodleva monitorování Weld Off

Popis

Úloha: *arg*

Pokračování na další straně

430

arg

Signál ArcEst nebyl na konci svaru v určené době resetován.
(*arg* sekund)

Doporučené postupy

Zkontrolujte svařovací zařízení anebo upravte hodnotu prodlevy Weld Off,
umístěnou v části Arc Equipment Properties.

110416, Vypršela prodleva monitorování Weld Off

Popis

Úloha: *arg*

arg

Signál WeldOK nebyl na konci svaru v určené době resetován.
(*arg* sekund)

Doporučené postupy

Zkontrolujte svařovací zařízení anebo upravte hodnotu prodlevy Weld Off,
umístěnou v části Arc Equipment Properties.

110421, Kontrola plynu

Popis

Úloha: *arg*

arg

Signál kontroly plynu během svařování vypadl.

Název svaru: *arg*.

Čas od zahájení svařování: *arg* min.

Doporučené postupy

Zkontrolujte plynové zařízení.

Zotavení: V případě potřeby můžete zajistit zpracování hodnoty *errno arg* v obslužné rutině chyb.

110422, Kontrola vody

Popis

Úloha: *arg*

arg

Signál kontroly vody během svařování vypadl.

Název svaru: *arg*.

Čas od zahájení svařování: *arg*.

Doporučené postupy

Zkontrolujte zařízení pro vodní chlazení.

Zotavení: V případě potřeby můžete zajistit zpracování hodnoty *errno arg* v obslužné rutině chyb.

110423, Kontrola oblouku

Popis

Úloha: *arg*

arg

Signál kontroly oblouku během svařování vypadl.

Název svaru: *arg*.

Čas od zahájení svařování: *arg*.

Doporučené postupy

Zkontrolujte svařovací zařízení.

Zotavení: V případě potřeby můžete zajistit zpracování hodnoty *errno arg* v obslužné rutině chyb.

110424, Kontrola napětí

Popis

Úloha: *arg*

arg

Signál kontroly napětí během svařování vypadl.

Název svaru: *arg*

Čas od zahájení svařování: *arg*.

Doporučené postupy

Zkontrolujte svařovací zařízení.

Zotavení: V případě potřeby můžete zajistit zpracování hodnoty *errno arg* v obslužné rutině chyb.

110425, Kontrola proudu

Popis

Úloha: *arg*

arg

Signál kontroly proudu během svařování vypadl.

Název svaru: *arg*

Čas od zahájení svařování: *arg*

Doporučené postupy

Zkontrolujte svařovací zařízení.

Zotavení: V případě potřeby můžete zajistit zpracování hodnoty *errno arg* v obslužné rutině chyb.

110426, Kontrola podávání svařovacího drátu

Popis

Úloha: *arg*

arg

Signál kontroly podávání svařovacího drátu během svařování vypadl.

Název svaru: *arg*

Čas od zahájení svařování: *arg*

Doporučené postupy

Zkontrolujte jednotku podávání svařovacího drátu.

Zotavení: V případě potřeby můžete zajistit zpracování hodnoty *errno arg* v obslužné rutině chyb.

110427, Proces byl zastaven

Popis

Úloha: *arg*

arg

Proces byl během svařování zastaven digitálním vstupem 'stop process'.

Název svaru: *arg*

Čas od zahájení svařování: *arg*

Doporučené postupy

Zotavení: V případě potřeby můžete zajistit zpracování hodnoty *errno arg* v obslužné rutině chyb.

110428, Kontrola hořáku

Popis

Úloha: *arg*

arg

Signál kontroly hořáku během svařování vypadl.

Název svaru: *arg*.

Čas od zahájení svařování: *arg*.

Doporučené postupy

Zkontrolujte svařovací zařízení.

Zotavení: V případě potřeby můžete zajistit zpracování hodnoty *errno arg* v obslužné rutině chyb.

110429, Chyba zapálení oblouku

Popis

Úloha: *arg*

arg

Název svaru: *arg*.

Čas od zahájení svařování: *arg*.

Doporučené postupy

Zkontrolujte svařovací zařízení.

Zotavení: V případě potřeby můžete zajistit zpracování hodnoty *errno arg* v obslužné rutině chyb.

110430, Selhal zážeh obloukového vyplňování

Popis

Úloha: *arg*

Pokračování na další straně

5 Řešení potíží na základě protokolu událostí

5.9 11 xxxx

Pokračování

arg

Selhal zážeh oblouku během vyplňování dutiny.

Název svaru: *arg*.

Čas od zahájení svařování: *arg*.

Doporučené postupy

Zkontrolujte svařovací vybavení.

Zotavení: V případě potřeby můžete zajistit zpracování hodnoty *errno arg* v obslužné rutině chyb.

110431, Kontrola svařování

Popis

Úloha: *arg*

arg

Signál kontroly svařování během svařování vypadl.

Název svaru: *arg*.

Čas od zahájení svařování: *arg*.

Doporučené postupy

Zkontrolujte svařovací zařízení.

Zotavení: V případě potřeby můžete zajistit zpracování hodnoty *errno arg* v obslužné rutině chyb.

110432, Chyba zapálení oblouku

Popis

Úloha: *arg*

arg

Název svaru: *arg*.

Čas od zahájení svařování: *arg*.

Doporučené postupy

Zkontrolujte zařízení pro svařování. Signál WeldOK.

Zotavení: V případě potřeby můžete zajistit zpracování hodnoty *errno arg* v obslužné rutině chyb.

110433, Selhal zážeh obloukového vyplňování

Popis

Úloha: *arg*

arg

Selhal zážeh oblouku se signálem WeldOK během vyplňování dutiny.

Název svaru: *arg*.

Čas od zahájení svařování: *arg*.

110435, Kontrola uživatelem definovaného signálu

Popis

Úloha: *arg*

Pokračování na další straně

432

arg

Signál definovaný uživatelem USERIO1 během svařování vypadl.

Název svaru: *arg*.

Čas od zahájení svařování: *arg*.

Doporučené postupy

Zotavení: V případě potřeby můžete zajistit zpracování hodnoty *errno arg* v obslužné rutině chyb.

110436, Kontrola uživatelem definovaného signálu

Popis

Úloha: *arg*

arg

Signál definovaný uživatelem USERIO2 během svařování vypadl.

Název svaru: *arg*.

Čas od zahájení svařování: *arg*.

Doporučené postupy

Zotavení: V případě potřeby můžete zajistit zpracování hodnoty *errno arg* v obslužné rutině chyb.

110437, Kontrola uživatelem definovaného signálu

Popis

Úloha: *arg*

arg

Signál definovaný uživatelem USERIO3 během svařování vypadl.

Název svaru: *arg*.

Čas od zahájení svařování: *arg*.

Doporučené postupy

Zotavení: V případě potřeby můžete zajistit zpracování hodnoty *errno arg* v obslužné rutině chyb.

110438, Kontrola uživatelem definovaného signálu

Popis

Úloha: *arg*

arg

Signál definovaný uživatelem USERIO4 během svařování vypadl.

Název svaru: *arg*.

Čas od zahájení svařování: *arg*.

Doporučené postupy

Zotavení: V případě potřeby můžete zajistit zpracování hodnoty *errno arg* v obslužné rutině chyb.

110439, Kontrola uživatelem definovaného signálu

Popis

Úloha: *arg*

arg

Signál definovaný uživatelem USERIO5 během svařování vypadl.

Název svaru: *arg*.

Čas od zahájení svařování: *arg*.

Doporučené postupy

Zotavení: V případě potřeby můžete zajistit zpracování hodnoty *errno arg* v obslužné rutině chyb.

110440, Kontrola uživatelem definovaného signálu

Popis

Úloha: *arg*

Signál *arg* definovaný uživatelem USERIO1 během svařování vypadl.

110441, Kontrola uživatelem definovaného signálu

Popis

Úloha: *arg*

Signál *arg* definovaný uživatelem USERIO2 během svařování vypadl.

110442, Kontrola uživatelem definovaného signálu

Popis

Úloha: *arg*

Signál *arg* definovaný uživatelem USERIO3 během svařování vypadl.

110443, Kontrola uživatelem definovaného signálu

Popis

Úloha: *arg*

Signál *arg* definovaný uživatelem USERIO4 během svařování vypadl.

110444, Kontrola uživatelem definovaného signálu

Popis

Úloha: *arg*

Signál *arg* definovaný uživatelem USERIO5 během svařování vypadl.

110445, Kontrola plynu

Popis

Úloha: *arg*

arg

Signál monitorování plynu během svařování vypadl.

Název svaru: *arg*

Čas od zahájení svařování: *arg*.

110446, Kontrola vody

Popis

Úloha: *arg*

arg

Signál monitorování vody během svařování vypadl.

Název svaru: *arg*

Čas od zahájení svařování: *arg*.

110447, Kontrola oblouku

Popis

Úloha: *arg*

arg

Signál kontroly oblouku během svařování vypadl.

Název svaru: *arg*

Čas od zahájení svařování: *arg*.

110448, Kontrola napětí

Popis

Úloha: *arg*

arg

Signál kontroly napětí během svařování vypadl.

Název svaru: *arg*

Čas od zahájení svařování: *arg*.

110449, Kontrola proudu

Popis

Úloha: *arg*

arg

Signál kontroly proudu během svařování vypadl.

Název svaru: *arg*

Pokračování na další straně

5 Řešení potíží na základě protokolu událostí

5.9 11 xxxx

Pokračování

Čas od zahájení svařování: *arg*.

110450, Kontrola podávání svařovacího drátu

Popis

Úloha: *arg*

arg

Signál kontroly podávání svařovacího drátu během svařování vypadl.

Název svaru: *arg*

Čas od zahájení svařování: *arg*.

110451, Kontrola hořáku

Popis

Úloha: *arg*

arg

Signál kontroly hořáku během svařování vypadl.

Název svaru: *arg*

Čas od zahájení svařování: *arg*.

110460, Zotavení z chyby svařování

Popis

Úloha *arg* načetla parametry PROC.

Konfigurace zotavení z chyby svařování je dokončena.

110461, Zotavení z chyby svařování

Popis

Do úlohy *arg* se nepodařilo načíst parametry procesu pro zotavení z chyby svařování.

110462, Zotavení z chyby svařování

Popis

Robot *arg* byl přesunut z místa chyby.

Robot se nyní pokusí přesunout zpět na místo chyby

110463, Zotavení z chyby svařování selhalo

Popis

Nesprávné použití funkce zotavení z chyby svařování.

Servisní rutina definovaná uživatelem musí vrátit robota do pozice vzdálené nejvýše 50 mm od bodu přerušení.

Doporučené postupy

Přeprogramujte servisní rutinu.

110464, Chyba EquipmentClass

Popis

Task: *arg*

Nelze odstranit zadanou EquipmentClass *arg*.

110465, Chyba EquipmentClass

Popis

Task: *arg*

Zadaná cesta k EquipmentClass *arg* nebyla nalezena.

110466, Instalace produktu RW Arc

Popis

Svařovací systém *arg* (z celkového počtu *arg* instalovaných) byl spuštěn v úloze *arg*

Aktivní třída EquipmentClass *arg*

Stav OK

110467, Instalace produktu RW Arc

Popis

Deaktivace a uvolnění EquipmentClass *arg* selhalo.

110468, Instalace produktu RW Arc

Popis

Svařovací systém *arg* byl deaktivován v úloze *arg*

Stav OK

110469, Instalace produktu RW Arc

Popis

Selhání načtení a inicializace EquipmentClass *arg*.

110470, Chyba konfiguračního parametru

Popis

Úloha: *arg*

Konfigurační parametr procesu *argarg* nebyl nalezen v konfigurační cfg databázi.

Doporučené postupy

Zkontrolujte instalaci parametrů domény PROC.

110471, Neznámá chyba signálu

Popis

arg

Signál selhal ve fázi svařování *arg* - nelze určit.

Pokračování na další straně

434

Návod k použití - Řešení problémů, IRC5
3HAC020738-014 Revize: T

110472, Chyba konfiguračního parametru

Popis

Úloha: *arg*

Konfigurační parametr PROC *argarg*

je povinný parametr.

Doporučené postupy

Zkontrolujte instalaci parametrů domény PROC.

110473, Chyba svařovacího zařízení

Popis

Úloha: *arg*

arg

Chyba: *arg*

(formát: KódChyby TextChyby)

Doporučené postupy

Zkontrolujte napájecí zdroj.

110474, Chyba EIO signálu RW Arc

Popis

Neprobíhá komunikace se signálem *arg* jednotky *arg*.

Dusledky

Bez komunikace s touto jednotkou EIO nebude svařování možné.

Doporučené postupy

Zkontrolujte komunikační spojení s jednotkou EIO.

110475, Chybí kalibrační proměnná

Popis

Úloha: *arg*

Ve vlastnostech snímače oblouku není uvedena žádná kalibrační proměnná.

Budou použita výchozí kalibrační data. *arg=arg*

Dusledky

Pro optimální činnost snímače jsou nezbytné kalibrační údaje.

110476, Chyba kalibrační proměnné

Popis

Úloha: *arg*

Kalibrační proměnná *arg* uvedená ve vlastnostech snímače oblouku nebyla nalezena v žádném zavedeném modulu RAPID.

Budou použita výchozí kalibrační data. *arg=arg*

Dusledky

Pro optimální činnost snímače jsou nezbytné kalibrační údaje.

Doporučené postupy

Zkontrolujte název proměnné ve vlastnostech snímače oblouku (Arc Sensor Properties) a zajistěte, aby došlo k zavedení programu kalibrace snímače (Sensor Calibration).

110477, Nesouhlasí název zařízení

Popis

Úloha: *arg*

Název zařízení *arg* ve vlastnostech snímače oblouku (Arc Sensor Properties) a v nastavení komunikace (Communication) nesouhlasí.

Dusledky

Aby mohl snímač řádně pracovat, musí být názvy zařízení uvedené ve vlastnostech snímače oblouku a v nastavení komunikace stejné.

110478, Proces zastaven kvůli chybě stability WDM

Popis

Úloha: *arg*

arg

Dusledky

Produkt RW Arc zastavil proces svařování kvůli porušení stability zjištěnému monitorem dat svařování.

Doporučené postupy

Další informace najdete v protokolu monitoru dat svařování (WDM).

110479, Proces zastaven kvůli chybě podpisu WDM

Popis

Úloha: *arg*

arg

Dusledky

Produkt RW Arc zastavil proces svařování kvůli porušení podpisu zjištěnému monitorem dat svařování.

Doporučené postupy

Další informace najdete v protokolu monitoru dat svařování (WDM).

110480, Úloha obloukového svařování je zaneprázdněna

Popis

Úloha: *arg*

Pokračování na další straně

5 Řešení potíží na základě protokolu událostí

5.9 11 xxxx

Pokračování

arg

Došlo k závažné chybě systému souborů.

Doporučené postupy

Je třeba provést restart řadiče, aby se problém odstranil.

110481, Byl překročen počet opakovaných pokusů systému

Popis

Úloha: *arg*

arg

Na systémové úrovni byl překročen max. počet opakovaných pokusů.

Parametry System Misc, NoOfRetry=*arg*

Doporučené postupy

Zvětšete hodnotu parametru nebo zabraňte překročení limitu.

110482, Kalibrační data snímače aktualizována

Popis

Kalibrační data snímače byla aktualizována v úloze: *arg*

Aktivní kalibrační data: *arg=arg*

110490, Chyba V/V při zotavení z chyby svařování

Popis

Úloha: *arg*

arg

Byl ponechán zapnutý odbočovací (externí) vstup. Tento signál musí vynulovat externí zařízení.

V/V rozhraní zotavení z chyby svařování je deaktivováno.

Odpovězte přes zařízení FlexPendant.

110491, Chyba V/V při zotavení z chyby svařování

Popis

Úloha: *arg*

arg

Byla dodána neplatná odpověď *arg* na signál

agiWER_Response.

Platný rozsah: (*arg*)

Požadavek byl změněn na Abort.

110492, Chyba V/V při zotavení z chyby svařování

Popis

Úloha: *arg*

arg

Pokračování na další straně

436

Možnost Escape není k dispozici. Požadavek byl změněn na MoveOut.

110493, Chyba V/V při zotavení z chyby svařování

Popis

Úloha: *arg*

arg

Systém čeká na nízkou úroveň na vstupu diWERack.

110494, Chyba V/V při zotavení z chyby svařování

Popis

Úloha: *arg*

arg

Zadaná hodnota giWER_Response (*arg*) není v rozsahu: (*arg*)

Požadavek byl změněn na: *arg*

110495, V/V rozhraní pro zotavení z chyby svařování

Popis

Úloha: *arg*

V/V rozhraní pro zotavení z chyby svařování je úspěšně

nastaveno pro *arg*

a připraveno k použití.

110500, Chyba dráhy

Popis

Úloha: *arg*

arg

Řadič robota odeslal snímači 'blindcount'(trackdata) požadavků na korekční data, ale žádná neobdržel.

Doporučené postupy

Zkontrolujte nastavení snímače a data dráhy. Zotavení: V případě potřeby můžete zajistit zpracování hodnoty *errno arg* v obslužné rutině chyb.

110501, Chybný začátek dráhy

Popis

Úloha: *arg*

arg

Při provádění aktuální instrukce ArcX nebyla od snímače přijata žádná platná korekční data.

Doporučené postupy

Zkontrolujte nastavení snímače a objekt trackdata. Zotavení: V případě potřeby můžete zajistit zpracování hodnoty *errno arg* v obslužné rutině chyb.

110502, Chyba korekce dráhy

Popis

Úloha: *arg*

arg

Korekce je příliš velká.

Doporučené postupy

1. Zkontrolujte, zda definice svarů v programu odpovídají skutečným svarům.
 2. Zvyšte hodnotu 'max_corr' v datovém objektu 'trackdata'.
- Zotavení: V případě potřeby můžete zajistit zpracování hodnoty *errno arg* v obslužné rutině chyb.

110503, Byl zadán neplatný argument arcflydata

Popis

Úloha: *arg*

arg

Hodnota parametru *arg* argumentu *arcflydata* je *arg*

Dusledky

Přeběh *arg* nebude s touto hodnotou fungovat správně.

Doporučené postupy

Zvyšte hodnotu *arg* argumentu *arcflydata* na hodnotu větší než nula.

110504, Neplatná kombinace dat flydata

Popis

Úloha: *arg*

arg

Přeběh *arg* nelze použít s jemným bodem.

Dusledky

K přeběhu *arg* nedojde.

Doporučené postupy

Změňte na body zóny v instrukci *ArcXarg*.

110505, Zadán neplatný bod zóny

Popis

Úloha: *arg*

arg

Bod zóny je použit ve svařovací instrukci *arg*, aniž by byl použit nepovinný argument *arcflydata*.

Dusledky

Bod zóny bude převeden na jemný bod.

Doporučené postupy

Nepovinný argument *arcflydata* přidejte k instrukci *ArcXarg*, je-li požadován přeběh *arg*.

110506, Neplatná kombinace dat arcflydata

Popis

Úloha: *arg*

arg

Hodnota parametru *arcflydata arg* je větší než hodnota parametru *arg*.

Dusledky

Hodnota *arg* bude snížena na hodnotu *arg*.

Doporučené postupy

Zmenšete hodnotu parametru *arg* tak, aby tato hodnota byla menší nebo rovna hodnotě parametru *arg*.

110507, Chyba EIO signálu RW Arc

Popis

Úloha: *arg*

arg

Hodnota *arg* pro signál *arg* nedosahuje minimální logické hodnoty (*arg*)

Dusledky

Hodnota signálu *arg* bude nastavena na minimální hodnotu *arg*.

Doporučené postupy

Zkontrolujte hodnoty složek *arg* v datech *seamdata* a *welldata*. Chcete-li této zprávě předejít, změňte tuto hodnotu nebo změňte parametr minimální logické hodnoty pro signál *arg*.

110508, Monitorování zachycení elektrody

Popis

Úloha: *arg*

arg

Na konci svařování byl nastaven signál monitorování zachycení elektrody.

Doporučené postupy

Zkontrolujte, zda nedošlo k zachycení elektrody na objektu. Zotavení: V případě potřeby můžete zajistit zpracování chyby *arg* v obslužné rutině chyb.

5 Řešení potíží na základě protokolu událostí

5.9 11 xxxx

Pokračování

110509, Oznámení o opravě svaru

Popis

Svařování bylo přerušeno v úloze *arg* ve svaru *arg*.
Nyní bude proveden pokus o nové provedení přerušného svaru.

Ref. č. programu *arg*

Možné příčiny

Narušení procesu svařování

110510, Oznámení o opravě svaru

Popis

Svar *arg* byl úspěšně opakován v úloze *arg*

Ref. č. programu *arg*

110511, Oznámení o opravě svaru

Popis

Svar *arg* v proceduře *arg* úlohy *arg* byl přeskočen.
Bylo dosaženo maximálního počtu chyb (*arg*) u svaru *arg*.

Ref. č. programu *arg*

110512, Oznámení o opravě svaru

Popis

Svar *arg* v proceduře *arg* úlohy *arg* byl přeskočen.
Bylo dosaženo maximálního počtu opakování (*arg*) u svaru *arg*.

Ref. č. programu *arg*

110513, Chyba synchronizace instrukce Arc

Popis

Úloha: *arg*

arg

Tento robot svařuje synchronně s nesvařovací externí osou nebo robotem v úloze *arg*.

Instrukce konce svaru jsou synchronizovány, pro nesvařovací externí osu nebo robota musí být proto použita odpovídající instrukce ArcMoveXXX.

Doporučené postupy

Použijte instrukci ArcMoveXXX pro nesvařovací externí osu nebo robota.

110600, Spuštění Spot ukončeno

Popis

Spuštění Spot bylo ukončeno bez chyb.

Úloha: *arg*

Pokračování na další straně

438

110601, SW_601: Neplatná konfigurace

Popis

Úloha: *arg*

Počet konfigurovaných vybavení v systému je menší než jedna (1).

Počet vybavení: *arg*.

Dusledky

Nebude možné spustit jakékoli instrukce Spot.

Možné příčiny

Žádná vybavení nejsou definována v konfiguraci 'Spot Equipments'.

Doporučené postupy

Přidejte jednu nebo dvě instance vybavení v konfiguraci 'Spot Equipments'.

110602, SW_602: Neplatná konfigurace

Popis

Úloha: *arg*

Počet konfigurovaných vybavení v systému je větší než deset (10).

Počet vybavení: *arg*.

Dusledky

Nebude možné spustit jakékoli instrukce Spot.

Možné příčiny

Příliš mnoho vybavení je definováno v konfiguraci 'Spot Equipments'.

Doporučené postupy

Odstraňte instance vybavení v konfiguraci 'Spot Equipments'.

110603, SW_603: Chyba nepovinného argumentu

Popis

Úloha: *arg*

Není zadán žádný nepovinný argument.

Je vyžadován alespoň jeden nepovinný argument.

Dusledky

Instrukce nebude fungovat správně.

Doporučené postupy

Zvolte nepovinný argument pro tuto instrukci.

110604, SW_604: Čas provedení uživatelského hooku

Popis

Úloha: *arg*

Čas provedení pro tento uživatelský hook je příliš vysoký.

Uživatelský hook: *arg*

Čas provedení větší než: *arg* s.

Doporučené postupy

Omezte kód spotřeby času v uživatelské rutině.

110605, SW_605: Chyba předpoziční hodnoty

Popis

Úloha: *arg*

Hodnota nepovinného argumentu PrePos je menší než nula (0).

Dusledky

Tuto instrukci nebude možné spustit, dokud se argument nezmění.

Doporučené postupy

Změňte argument na hodnotu vyšší než nula (0).

110606, SW_606: Pistole nebyla aktivována

Popis

Úloha: *arg*

Servopistole *arg* není aktivní.

Dusledky

Dokud nebude servopistole aktivována, nebude možné spouštět jakékoli instrukce Spot.

Možné příčiny

Před spuštěním této instrukce nebyla servopistole aktivována.

Doporučené postupy

Aktivujte servopistolí *arg*.

K aktivaci servopistole použijte instrukci „ActUnit“ nebo nastavte pohybový parametr „Activate at Start Up“ na hodnotu Yes.

110607, SW_607: Pozice pistole nebyla inicializována

Popis

Úloha: *arg*

Není inicializována pozice servopistole *arg*.

Před pokračováním v programu je třeba provést servisní kalibraci a nalézt pozici kontaktního hrotu pistole.

Dusledky

Až do provedení servisní kalibrace nebude možné spustit jakékoli instrukce Spot.

Možné příčiny

Servopistole byla pravděpodobně jemně kalibrována a nebyla provedena servisní kalibrace.

Doporučené postupy

1. Spusťte servisní rutinu „ManServiceCalib“ a nalezněte pozici kontaktního hrotu pistole, použijte možnost 2 - Inicializace pozice servopistole.

Toto je třeba provést po jemné kalibraci pistole.

2. Pokud vyladíte pistolí, je možné vypnout kontrolu synchronizace pistole – nastavte pohybový parametr „Sync check off“ na hodnotu Yes.

Umístění: Configuration/Motion/SG_PROCESS.

110608, SW_608: Pozice pistole nebyla synchronizována

Popis

Úloha: *arg*

Není synchronizována pozice servopistole *arg*.

Před pokračováním v programu je třeba provést servisní kalibraci a nalézt pozici kontaktního hrotu pistole.

Dusledky

Až do provedení servisní kalibrace nebude možné spustit jakékoli instrukce Spot.

Možné příčiny

Pravděpodobně byla aktualizována počítadla otáčení servopistole a nebyla provedena servisní kalibrace.

Doporučené postupy

1. Spusťte servisní rutinu „ManServiceCalib“ a nalezněte pozici kontaktního hrotu pistole, použijte možnost 1 - Synchronizace pozice servopistole.

Toto je třeba provést po ztrátě nebo aktualizaci počítadel otáčení.

2. Pokud vyladíte pistolí, je možné vypnout kontrolu synchronizace pistole – nastavte pohybový parametr „Sync check off“ na hodnotu Yes.

Umístění: Configuration/Motion/SG_PROCESS.

110609, SW_609: Nejsou definovány žádné pistole

Popis

Úloha: *arg*

Už se nepoužívá

Pokračování na další straně

5 Řešení potíží na základě protokolu událostí

5.9 11 xxxx

Pokračování

110610, SW_610: Chyba názvu pistole

Popis

Úloha: *arg*

Servopistole *arg* zadaná v gundata {*arg*} neexistuje v pohybových parametrech.

Dusledky

Dokud nebude v datech gun_name uveden platný název servopistole (mecunit), nebude možné spouštět jakékoli instrukce Spot.

Možné příčiny

Uvedený název pistole neodpovídá žádné mechanické jednotce v systému nebo nebyly pro servopistolí načteny žádné konfigurační parametry.

Doporučené postupy

1. Načtete konfigurační parametry pro servo pistolí.
2. Provedte servisní rutinu 'ManualGunSearch' (Ruční vyhledání pistole) aby se vyhledaly servo pistole v systému, a aby se aktualizoval parametr názvu pistole v gundata,

110611, SW_611: Neplatná data

Popis

Úloha: *arg*

Neplatná hodnota dat *arg*. Povolené hodnoty: 0, 1 nebo 2.

Aktuální hodnota je *arg*

Dusledky

Až do opravení této hodnoty nebude možné spustit jakékoli instrukce Spot.

Možné příčiny

Byla definována neplatná hodnota.

Doporučené postupy

Změňte hodnotu *arg*.

110612, SW_612: Neplatné číslo robota

Popis

Úloha: *arg*

Neplatné číslo robota, číslo *arg*.

Doporučené postupy

Zkontrolujte, zda byla provedena instrukce *arg*.

110613, SW_613: Neplatná identifikace chybného textu

Popis

Úloha: *arg*

Pokračování na další straně

440

Neplatné identifikační číslo chyby

Neplatné použití *arg*.

ID aktuální chyby: *arg*

Možné příčiny

Identifikační číslo chyby bylo větší než *arg*.

Doporučené postupy

Nepoužívejte *arg*. Tato rutina je určena pouze pro aplikaci Spot.

110614, SW_614: Kontrolní alarm průtoku vody

Popis

Úloha: *arg*

Senzory průtoku vody signalizují chybu

Dusledky

Voda byla vypnuta

Doporučené postupy

Zkontrolujte okruh vody a vodní a vzduchovou jednotku

110615, SW_615: Ovládání pistole ve stavu vypnutých motorů

Popis

Úloha: *arg*

Nelze zavřít nebo otevřít servopistolí *arg* ve stavu vypnutých motorů nebo nouzového zastavení.

Dusledky

Pistole se neotevřela nebo nezavřela.

Možné příčiny

Systém byl z nějakého důvodu nastaven do stavu vypnutých motorů.

Doporučené postupy

Přejděte znovu do stavu zapnutých motorů a restartujte instrukci.

110616, SW_616: Pozice svaru přerušena

Popis

Úloha: *arg*

Pozice svaru byla přerušena, aktuální cíl *arg*.

Aktuální pistole: *arg*

Dusledky

Tato pozice nebyla svařena.

Síla svařeného objektu byla snížena.

Možné příčiny

Instrukce svaru byla z nějakého důvodu přerušena, poloha PP byla přesunuta nebo došlo k přeskočení instrukce.

Doporučené postupy

Zkontrolujte, zda tuto pozici lze přeskočit.

110617, SW_617: Neplatný typ pistole

Popis

Úloha: *arg*

Neplatná hodnota „gun type“ (typ pistole) v datech gundata {*arg*}.

Povolené hodnoty pro typ pistole jsou: 1 = servopistole nebo 2 = pneumatická pistole.

Aktuální hodnota je *arg*.

Dusledky

Tato instrukce nebude fungovat správně.

Doporučené postupy

Změňte hodnotu parametru „gun type“ (typ pistole) v datech gundata {*arg*}.

110618, SW_618: Neplatný čas před uzavřením pistole

Popis

Úloha: *arg*

Neplatná hodnota parametru času před zavřením pistole v datech gundata {*arg*}.

Povolený interval: 0 až max. *arg* sekund.

Aktuální hodnota je: *arg* sekund.

Aktuální pistole: *arg*

Dusledky

Dokud nedojde ke změně této hodnoty, nebude možné spouštět žádné instrukce bodového svařování.

Doporučené postupy

Změňte hodnotu parametru času před zavřením v datech gundata {*arg*}.

110619, SW_619: Neplatný čas před vyrovnáním pistole

Popis

Úloha: *arg*

Neplatná hodnota času před vyrovnáním v datech gundata {*arg*}.

Povolený interval: 0 až max. *arg* sekund.

Aktuální hodnota je: *arg* sekund.

Aktuální pistole: *arg*

Dusledky

Dokud nedojde ke změně této hodnoty, nebude možné spouštět žádné instrukce bodového svařování.

Doporučené postupy

Změňte hodnotu času před vyrovnáním v datech gundata {*arg*}.

110620, SW_620: Neplatná prodleva svaru

Popis

Úloha: *arg*

Neplatná hodnota parametru "weld timeout" (prodleva svaru) v datech gundata {*arg*}.

Povolený interval: *arg* až *arg* s.

Aktuální hodnota: *arg* sekund.

Aktuální pistole: *arg*

Dusledky

Dokud nedojde ke změně této hodnoty, nebude možné spouštět žádné instrukce bodového svařování.

Doporučené postupy

Změňte hodnotu parametru prodlevy svaru v datech gundata {*arg*}.

110621, SW_621: Neplatná síla hrotu

Popis

Úloha: *arg*

Neplatná hodnota parametru "tip force" v datech spotdata.

Povolené hodnoty: 0 až max. *arg*.

Aktuální hodnota: *arg*.

Dusledky

Dokud nedojde ke změně této hodnoty, nebude možné spouštět žádné instrukce bodového svařování.

Doporučené postupy

Změňte hodnotu parametru síly hrotu (tip force) ve spotdata nebo zkontrolujte, jestli se používají správná externí data přes vstup skupiny síly (force) pistole.

110622, SW_622: Neplatná tloušťka desky

Popis

Úloha: *arg*

Neplatná hodnota parametru "plate thickness" (tloušťka desky) v datech spotdata.

Povolené hodnoty: 0 až max. *arg* mm.

Aktuální hodnota: *arg* mm.

Dusledky

Dokud nedojde ke změně této hodnoty, nebude možné spouštět žádné instrukce bodového svařování.

Pokračování na další straně

5 Řešení potíží na základě protokolu událostí

5.9 11 xxxx

Pokračování

Doporučené postupy

Změňte hodnotu parametru tloušťky desky ve spotdata nebo zkontrolujte, jestli se používají správná externí data přes vstup skupiny tloušťky desky (GI).

110623, SW_623: Neplatná tolerance desky

Popis

Úloha: *arg*

Neplatná hodnota parametru "plate tolerance" (tolerance desky) v datech spotdata.

Povolené hodnoty: 0 až max. *arg* mm.

Aktuální hodnota: *arg* mm.

Dusledky

Dokud nedojde ke změně této hodnoty, nebude možné spouštět žádné instrukce bodového svařování.

Doporučené postupy

Změňte hodnotu parametru tolerance desky ve spotdata nebo zkontrolujte, jestli se používají správná externí data přes vstup skupiny tolerance desky (GI).

110624, SW_624: Neplatné číslo programu

Popis

Úloha: *arg*

Neplatná hodnota parametru "weld timer program number" (číslo programu časovače svařování) v datech spotdata.

Povolené hodnoty: 0 až max. *arg*.

Aktuální hodnota: *arg*.

Dusledky

Dokud nedojde ke změně této hodnoty, nebude možné spouštět žádné instrukce bodového svařování.

Možné příčiny

Parametr čísla programu ve spotdata má neplatnou hodnotu.

Doporučené postupy

Změňte hodnotu parametru čísla programu ve spotdata nebo zkontrolujte, jestli se používá správná hodnota jako targetid nebo spotid.

110625, SW_625: Neplatný typ simulace

Popis

Úloha: *arg*

Neplatná hodnota parametru "simulation type" (typ simulace) v datech forcedata.

Povolené hodnoty: 0 až *arg*.

Aktuální hodnota: *arg*.

Pokračování na další straně

442

Dusledky

Dokud nedojde ke změně této hodnoty, nebude možné spouštět žádné instrukce bodového svařování.

Doporučené postupy

Změňte hodnotu parametru „simulation type“ (typ simulace) v datech simdata.

110626, SW_626: Neplatná síla hrotu

Popis

Úloha: *arg*

Neplatná hodnota parametru "tip force" (síla hrotu) v datech forcedata.

Povolené hodnoty: 0 až *arg*.

Aktuální hodnota: *arg*.

Dusledky

Dokud nedojde ke změně této hodnoty, nebude možné spouštět žádné instrukce bodového svařování.

Doporučené postupy

Změňte hodnotu parametru „tip force“ (síla hrotu) v datech forcedata.

110627, SW_627: Neplatná tloušťka desky

Popis

Úloha: *arg*

Neplatná hodnota parametru "plate thickness" (tloušťka desky) v datech forcedata.

Povolené hodnoty: 0 až max. *arg* mm.

Aktuální hodnota: *arg* mm.

Dusledky

Dokud nedojde ke změně této hodnoty, nebude možné spouštět žádné instrukce bodového svařování.

Doporučené postupy

Změňte hodnotu parametru „plate thickness“ (tloušťka desky) v datech forcedata.

110628, SW_628: Neplatná tolerance desky

Popis

Úloha: *arg*

Neplatná hodnota parametru "plate tolerance" (tolerance desky) v datech forcedata.

Povolené hodnoty: 0 až *arg* mm.

Aktuální hodnota: *arg* mm.

Dusledky

Dokud nedojde ke změně této hodnoty, nebude možné spouštět žádné instrukce bodového svařování.

Doporučené postupy

Změňte hodnotu parametru „plate tolerance“ (tolerance desky) v datech forcedata.

110629, SW_629: Neplatná doba síly

Popis

Úloha: *arg*

Neplatná hodnota parametru "force time" (doba síly) v datech forcedata.

Povolené hodnoty: *arg* až *arg* sekund.

Aktuální hodnota: *arg* s.

Dusledky

Dokud nedojde ke změně této hodnoty, nebude možné spouštět žádné instrukce bodového svařování.

Doporučené postupy

Změňte hodnotu parametru „force time“ (doba síly) v datech forcedata.

110630, SW_630: Prodleva dokončení svaru

Popis

Úloha: *arg*

arg

Aktuální robtarget: *arg*

Aktuální pistole: *arg*

Dusledky

Svar nebyl dokončen.

Možné příčiny

Řadič svařování neoznámil dokončení svaru v určeném časovém limitu.

Doporučené postupy

1. Zkuste pozici svařit znovu.
2. Zkontrolujte chyby na řadiči svařování.
3. Zvětšíte parametr „weld timeout“ v datech gundata {*arg*}.

110631, SW_631: Byla hlášena chyba externího svařování

Popis

Úloha: *arg*

arg

Aktuální robtarget: *arg*

Aktuální pistole: *arg*

Dusledky

Svar nebyl dokončen.

Možné příčiny

Řadič svařování ohlásil chybu a zastavil aktuálně probíhající svar.

Doporučené postupy

1. Zkontrolujte protokol událostí, vyhledejte další chybové záznamy časovače svařování (jestliže se jedná o Bosch).
2. Zkontrolujte chyby v řadiči svařování.

110632, SW_632: Index opotřebování hrotu není přípustný

Popis

Úloha: *arg*

Index opotřebování hrotu je přípustný pouze při používání metody ReCalcTcp.

Dusledky

Nebude možné spustit tuto instrukci.

Doporučené postupy

Před prováděním této rutiny zkontrolujte, jestli parametr indexu opotřebování hrotu je nastaven v gundata na -1.

110633, SW_633: Žádná mechanická jednotka

Popis

Úloha: *arg*

arg

Servopistole neexistuje v pohybových parametrech nebo nebyly žádné pohybové parametry načteny.

Název aktuální pistole: *arg*.

Dusledky

Dokud nebude přidána konfigurace servopistole, nebude možné spouštět jakékoli instrukce Spot.

Možné příčiny

Nebyla načtena konfiguraci parametrů servopistole.

Doporučené postupy

Načtěte konfiguraci servopistole.

110634, SW_634: Chyba limitu konfiguračních dat

Popis

Úloha: *arg*

Datová hodnota je mimo povolený rozsah.

Doporučené postupy

Změňte hodnotu.

Pokračování na další straně

5 Řešení potíží na základě protokolu událostí

5.9 11 xxxx

Pokračování

110635, SW_635: Chyba pozice hrotu

Popis

Úloha: *arg*

Chyba pozice hrotu.

arg

Aktuální pistole: *arg*

Možné příčiny

1. Geometrie desek je nesprávná, nebo jsou poškozené hroty.
2. Hodnota parametru „plate thickness“ v datech *arg* se neshoduje s rozpoznanou tloušťkou desek.

Doporučené postupy

1. Zkontrolujte, zda je tloušťka desek správná a zda odpovídá hodnotě parametru „plate thickness“ v datech *arg*.
2. Zkontrolujte hroty.

110636, SW_636: Chyba procesu

Popis

Úloha: *arg*

arg

arg

Aktuální pistole: *arg*

Dusledky

Pozice nebyla svařena.

Možné příčiny

Chyba kontroly podmínky vznikla před procesem svařování v připojeném zařízení.

Doporučené postupy

Zkontrolujte připojené zařízení.

110637, SW_637: Chyba - Příliš velký textový index

Popis

Úloha: *arg*

Textový index mimo rozsah ve funkci SwTextGet.

Číslo aktuálního indexu: *arg*

Možné příčiny

Číslo indexu je příliš vysoké

Doporučené postupy

Změňte číslo indexu.

110638, SW_638: Platná časová prodleva svařovacího programu

Popis

Úloha: *arg*

Řadič svařování neodpověděl signálem 'valid weld program' (platný svařovací program) v konfigurovaném časovém limitu.

Aktuální robtarget: *arg*

Aktuální svařovací program: *arg*

Dusledky

Svařování nezačne, dokud řadič svařování nenastaví signál 'valid weld program' (platný svařovací program).

Doporučené postupy

1. Zkontrolujte, jestli je platný signál svařovacího programu nastaven v řadiči svařování.
2. Zkontrolujte, jestli platná časová prodleva konfigurovaného programu je dostatečně velká.

110639, SW_639: Chybná konfigurace

Popis

Úloha: *arg*

Procesní konfigurační data nebyla nalezena v.

Cesta cfg: *arg*

Dusledky

Bude možné provádět aplikaci, ale namísto chybějících konfiguračních dat budou použity vnitřní výchozí hodnoty.

Možné příčiny

Nebyla načtena žádná procesní konfigurační data.

Doporučené postupy

Načtěte chybějící konfigurační data a restartujte systém.

110640, SW_640: Chyba chybějícího signálu

Popis

Úloha: *arg*

Signál *arg* v konfiguraci EIO chybí.

Dusledky

Nebude možné použít některé interní funkce.

Možné příčiny

Signál *arg* byl odstraněn z konfigurace EIO.

Doporučené postupy

Přidejte chybějící signál *arg*.

Pokračování na další straně

110641, SW_641: Neplatný čas simulace

Popis

Úloha: *arg*

Neplatná hodnota parametru "simulation type" (typ simulace) v datech forcedata.

Povolené hodnoty: 0 až *arg* s.

Aktuální hodnota: *arg* s.

Dusledky

Dokud nedojde ke změně této hodnoty, nebude možné spouštět žádné instrukce bodového svařování.

Doporučené postupy

Změňte hodnotu parametru „simulation type“ (typ simulace) v datech simdata.

110642, SW_642: Chyba neplatné rychlosti

Popis

Úloha: *arg*

Není možné sníženou rychlostí provést když je softwarové vyrovnávání aktivní.

Povolená hodnota (v procentech): *arg* %.

arg

arg

Dusledky

Dokud nebude tato hodnota změněna, neproběhne instrukce správně.

Možné příčiny

Rychlost byla pravděpodobně snížena operátorem.

Doporučené postupy

Nastavte rychlost na *arg* %.

110643, SW_643: Chyba konfliktu pistole

Popis

Úloha: *arg*

Jednu pistoli se pokouší používat více robotů současně.

arg

Dusledky

Všichni roboti v systému byli zastavení.

Možné příčiny

Stejná pistole byla použita ve více pohybových úlohách.

Doporučené postupy

Změňte číslo pistole nebo vyčkejte, dokud druhý robot neskončí.

Než bude moci pistoli použít další robot, je ji nutné deaktivovat.

110644, SW_644: Referenční měření bylo už provedeno

Popis

Úloha: *arg*

Referenční měření bylo už provedeno.

Instrukce: *arg*

Možné příčiny

Tato instrukce byla spuštěna podruhé a byl vybrán referenční přepínač.

Doporučené postupy

Jestliže musí být provedena nová reference, protože referenční pozice se posunula, měl by být použit přepínač \RefChange.

110645, SW_645: Chyba v instrukci

Popis

Úloha: *arg*

Chyba softwarového vyrovnávání.

Instrukce SpotML a SpotMJ nelze použít s aktivovaným softwarovým vyrovnáváním.

Dusledky

Nebude možné spustit tuto instrukci.

Možné příčiny

Softwarové vyrovnávání se aktivuje pro tuto pistoli.

Doporučené postupy

1. Nepoužívejte instrukce SpotML a SpotMJ společně se softwarovým vyrovnáváním.

2. Vypněte konfiguraci softwarového vyrovnávání pro konkrétní pistoli a proveďte instrukci bez softwarového vyrovnávání.

110646, SW_646: Neplatná vzdálenost uvolnění

Popis

Úloha: *arg*

Neplatná hodnota parametru vzdálenosti uvolnění v datech gundata {*arg*}.

Povolený interval: 0 až max. *arg* mm.

Aktuální hodnota: *arg* mm.

Aktuální pistole: *arg*

Dusledky

Dokud nedojde ke změně této hodnoty, nebude možné spouštět žádné instrukce bodového svařování.

Doporučené postupy

Změňte hodnotu parametru vzdálenosti uvolnění v datech gundata {*arg*}.

Pokračování na další straně

5 Řešení potíží na základě protokolu událostí

5.9 11 xxxx

Pokračování

110647, SW_647: Neplatná vzdálenost vychýlení

Popis

Úloha: *arg*

Vypočtená vzdálenost vychýlení pro tuto pistoli je neplatná.

Povolený interval: *-arg* až *arg* mm.

Aktuální hodnota: *arg* mm.

Aktuální pistole: *arg*

$\text{deflection} = \text{spotdata.tip_force} * \text{gundata}\{\text{arg}\}.\text{deflection_dist} / \text{gundata}\{\text{arg}\}.\text{deflection_force}$

Dusledky

Dokud nebude tato hodnota změněna, neproběhne instrukce správně.

Možné příčiny

Byla zadána příliš vysoká hodnota vychýlení pistole ve funkci *gundata {arg}* nebo je nastavena příliš nízká vychylovací síla ve funkci *gundata*.

Doporučené postupy

1. Zkontrolujte vzdálenost vychýlení ve funkci *gundata {arg}*.
2. Zkontrolujte a v případě potřeby zvýšte horní mez v nastavení *dat*.

110648, SW_648: Neplatný čas vychýlení

Popis

Úloha: *arg*

Hodnota parametru doby vychýlení v datech *gundata {arg}* je neplatná.

Povolené hodnoty: > 0 až max. *arg* s.

Aktuální hodnota: *arg* s.

Aktuální pistole: *arg*

Dusledky

Dokud nebude tato hodnota změněna, neproběhne instrukce správně.

Možné příčiny

V datech *gundata{arg}* byla zadána příliš dlouhá doba vychýlení pistole.

Doporučené postupy

Změňte hodnotu parametru doby vychýlení v datech *gundata {arg}*.

110649, SW_649: Chyba signálu V/V

Popis

Úloha: *arg*

Nelze nastavit signál, V/V jednotka byla ztracena.

Dusledky

Signál nebude nastaven.

Možné příčiny

V/V jednotka ztratila napájení nebo je poškozený kabel.

Doporučené postupy

1. Zkontrolujte napájení V/V jednotek.
2. Zkontrolujte kabely.

110650, SW_650: Chyba při hledání

Popis

Úloha: *arg*

Chyba retuše, v sekvenci hledání nebyl nalezen žádný signál povrchu ani senzoru.

Aktuální pistole: *arg*

Dusledky

Nástroj nebude aktualizován.

Možné příčiny

Zkontrolujte, zda hroty nechybí nebo nejsou poškozené a zda je referenční plech umístěn ve správné poloze.

Doporučené postupy

1. Zkontrolujte, jestli jsou na pistoli namontovány správné hroty.
- 2) Zkontrolujte správnou polohu referenční desky nebo zkontrolujte řádné fungování senzoru.
3. Zvýšení *dat* nastavení *arg* je nutné.

110651, SW_651: Neočekávaná velikost hrotu po změně

Popis

Úloha: *arg*

Nové hroty mají neočekávanou velikost, velikost hrotů překračuje nastavenou hodnotu monitorování výměny hrotu.

Rozdíl mezi novými a starými (opotřebovanými) hroty: *arg* mm.

Tolerance změny hrotu: *arg* až *arg* mm.

Aktuální pistole: *arg*

Možné příčiny

Na pistoli byly nasazeny hroty s neočekávanou velikostí nebo jejich velikost překračuje maximální povolenou hodnotu definovanou v konfiguračních datech tolerance výměny hrotu. Konfigurace/Proces/Vybavení pistole Spot/Monitorovací hodnota výměny hrotu.

Aktuální hodnota: *{arg}* mm.

Doporučené postupy

1. Zkontrolujte, jestli jsou na pistoli namontovány správné hroty.

Pokračování na další straně

2. Zkontrolujte, zda je hodnota konfiguračního parametru tolerance opotřebení hrotu dostatečně velká.

110652, SW_652: Chyba opravné síly

Popis

Úloha: *arg*

Vypočítaná opravná síla je příliš velká!

Přetížení nejméně osy *arg*.

Možné příčiny

Opravná kontaktní síla je pravděpodobně příliš velká.

Doporučené postupy

Snižte data nastavení pro kontaktní opravnou sílu.

Konfigurace/Proces/Softwarové vyrovnávání bodu/Opravná síla MeasureWearL.

110653, SW_653: Neočekávaná velikost pohyblivého hrotu

Popis

Úloha: *arg*

Nový pohyblivý hrot s neočekávanou velikostí, velikost hrotů překračuje nastavenou hodnotu monitorování výměny hrotu.

Rozdíl mezi novými a starými (opotřebenými) hroty: *arg* mm.

Tolerance změny hrotu: *arg* až *arg* mm.

Aktuální pistole: *arg*

Možné příčiny

Na pistoli byly nasazeny hroty s neočekávanou velikostí nebo jejich velikost překračuje maximální povolenou hodnotu definovanou v konfiguračních datech tolerance výměny hrotu. Konfigurace/Proces/Vybavení pistole Spot/Monitorovací hodnota opotřebení hrotu.

Aktuální hodnota: {*arg*} mm.

Doporučené postupy

1. Zkontrolujte, jestli jsou na pistoli namontovány správné hroty.

2. Zkontrolujte, zda je hodnota konfiguračního parametru tolerance opotřebení hrotu dostatečně velká.

110654, SW_654: Neočekávaná velikost pevného hrotu

Popis

Úloha: *arg*

Nový pevný hrot s neočekávanou velikostí, velikost hrotů překračuje nastavenou hodnotu monitorování výměny hrotu.

Rozdíl mezi aktuálním hrotem a referenčním hrotem: *arg* mm.

Tolerance změny hrotu: *arg* až *arg* mm.

Aktuální pistole: *arg*

Možné příčiny

Na pistoli byly nasazeny hroty s neočekávanou velikostí nebo jejich velikost překračuje maximální povolenou hodnotu

definovanou v konfiguračních datech tolerance výměny hrotu.

Konfigurace/Proces/Vybavení pistole Spot/Monitorovací hodnota výměny hrotu.

Aktuální hodnota: {*arg*} mm.

Doporučené postupy

1. Zkontrolujte, jestli jsou na pistoli namontovány správné hroty.

2. Zkontrolujte, zda je hodnota konfiguračního parametru tolerance opotřebení hrotu dostatečně velká.

110655, SW_655: Opotřebení pohyblivého hrotu mimo rozsah

Popis

Úloha: *arg*

Opotřebení hrotu je mimo rozsah, hodnota opotřebení hrotu překračuje konfigurovanou toleranci opotřebení hrotu!

Skutečné opotřebení hrotu (pohyblivý hrot): *arg* mm.

Tolerance opotřebení hrotu: *arg* až *arg* mm.

Aktuální pistole: *arg*

Možné příčiny

Hroty jsou pravděpodobně opotřebené a aktuální opotřebení překračuje maximální povolenou hodnotu definovanou v konfiguračním parametru tolerance opotřebení hrotu. Konfigurace/Proces/Vybavení pistole Spot/Monitorovací hodnota opotřebení hrotu.

Aktuální hodnota: {*arg*} mm.

Doporučené postupy

Zkontrolujte, zda je hodnota konfiguračního parametru tolerance opotřebení hrotu dostatečně velká.

110656, SW_656: Opotřebení pevného hrotu mimo rozsah

Popis

Úloha: *arg*

Opotřebení hrotu je mimo rozsah, hodnota opotřebení hrotu překračuje konfigurovanou toleranci opotřebení hrotu!

Skutečné opotřebení hrotu (pevný hrot): *arg*mm.

Tolerance opotřebení hrotu: *arg* až *arg* mm.

Aktuální pistole: *arg*

Možné příčiny

Hroty jsou pravděpodobně opotřebené a aktuální opotřebení překračuje maximální povolenou hodnotu definovanou v konfiguračním parametru tolerance opotřebení hrotu.

Pokračování na další straně

5 Řešení potíží na základě protokolu událostí

5.9 11 xxxx

Pokračování

Konfigurace/Proces/Vybavení pistole Spot/Monitorovací hodnota opotřebení hrotu. Aktuální hodnota: {arg} mm.

Doporučené postupy

Zkontrolujte, zda je hodnota konfiguračního parametru tolerance opotřebení hrotu dostatečně velká.

110657, SW_657: Chyba nezávislého režimu

Popis

Úloha:arg

Pokud je aktivní softwarové vyrovnávání, není možné použít v instrukcích Spot nezávislý režim.

Aktuální pistole: arg

Dusledky

Dokud nebude nezávislý režim deaktivován, nebude možné spouštět jakékoli instrukce Spot.

Možné příčiny

Nezávislý režim je aktivní.

Doporučené postupy

Zrušte nezávislý režim pomocí instrukce „IndGunMoveReset“.

110658, SW_658: Chyba singularity

Popis

Úloha:arg

Robot se nachází v blízkosti singulární polohy. Účinnost softwarového vyrovnávání bude nízká.

Dusledky

Účinnost softwarového vyrovnávání bude nízká.

Možné příčiny

Robot se nachází v blízkosti singulární polohy.

Doporučené postupy

Změňte orientaci robota nebo přesuňte bod.

110659, SW_659: Robot mimo pracovní oblast

Popis

Úloha: arg

Robot se nachází mimo pracovní oblast.

Dusledky

Pozice je nedosažitelná.

Možné příčiny

Robot je mimo svoji pracovní oblast nebo se k ní blíží, zatímco probíhá kompenzace odchyly ramene s pistolí.

Doporučené postupy

Změňte orientaci robota nebo přesuňte bod.

Pokračování na další straně

448

110660, Varování - verze uživatelského modulu

Popis

Úloha: arg

Číslo verze uživatelských modulů je starší než aktuální číslo verze aplikace Spot.

Aktuální verze aplikace Spot: arg.

Aktuálně načtená verze uživatelského modulu: arg, arg.

Dusledky

Některé funkce nemusí pracovat správně, jelikož šablonové uživatelské moduly se změnily od předchozích verzí RobotWare. Existuje riziko, že zdokonalení a/nebo korekce uplatněné od předchozích verzí RobotWare nejsou dostupné.

Možné příčiny

Uživatelské moduly pocházejí ze zálohy starší verze systému.

Doporučené postupy

1. Porovnejte a aktualizujte uživatelské moduly na poslední verzi dodanou v tomto vydání RobotWare.
2. Načtěte správné (opravené) moduly a resetujte RAPID.

110661, SW_661: Chyba signálové návěsti (Signal Label)

Popis

Úloha: arg

V konfiguraci EIO není definován název arg „SignalLabel“.

Možné příčiny

V konfiguraci EIO není definován název „SignalLabel“.

Doporučené postupy

1. Zkontrolujte, zda je v konfiguraci EIO definován název SignalLabel.
2. Přidejte chybějící název SignalLabel.

110662, SW_662: Chybějící uživatelská rutina

Popis

Úloha:arg

Chybí uživatelská rutina Spot. Rutina: arg

Dusledky

Tato softwarová možnost pravděpodobně nebude bez této rutiny pracovat správně.

Možné příčiny

Modul s touto rutinou nebyl načten nebo z něj byla rutina odstraněna.

Doporučené postupy

1. Zkontrolujte, zda je zaveden modul s touto rutinou.
2. Načtěte nebo přidejte chybějící modul nebo rutinu.

110663, SW_663: Chybí uživatelská data

PopisÚloha: *arg*Chybí uživatelská data Spot. Data: *arg***Dusledky**

Tento softwarový doplněk pravděpodobně nebude bez těchto dat pracovat správně.

Možné příčiny

Modul s těmito daty nebyl načten nebo z něj byla data odstraněna.

Doporučené postupy

1. Ověřte, zda je načten modul s požadovanými daty.
2. Načtěte nebo přidejte chybějící modul nebo data.
3. Toto varování ignorujte, pokud byla data odstraněna záměrně.

110664, SW_664: Chyba aktivního režimu softwarového vyrovnání

PopisÚloha: *arg*

Není možné spustit synchronizované instrukce Spot, je-li aktivní režim softwarového vyrovnání.

Instrukce Spot je možné spouštět pouze se softwarovým vyrovnáním spuštěným v částečně koordinovaném režimu.

Dusledky

Dokud nebude synchronizovaný režim zakázán, nebude možné spouštět jakékoli instrukce Spot s aktivovaným softwarovým vyrovnáním.

Možné příčiny

V instrukci Spot je nastaven synchronizovaný režim.

Doporučené postupy

Chcete-li instrukce spouštět v synchronizovaném režimu, vypněte softwarové vyrovnání nebo změňte instrukce Spot na částečně koordinované pohyby.

110665, *arg*

PopisÚloha: *arg**arg**arg***Doporučené postupy***arg*

110666, SW_666: Servo pistole byla už zavřena

PopisÚloha: *arg*Zavřenou servopistolí nelze zavřít. Servopistole *arg* není otevřená!**Možné příčiny**

Pistole je již zavřená.

Doporučené postupy

Nejprve pistolí otevřete a pak se jí pokuste zavřít.

110667, SW_667: Chyba kalibrace síly pistole

PopisÚloha: *arg*Nezdařila se kalibrace síly pro servopistolí *arg*.

Zkontrolujte hodnoty kalibrace síly a pokus opakujte.

Nerestartujte systém, dokud nebude provedena platná kalibrace síly.

Dusledky

Kalibrace síly nebude uložena do pohybových parametrů.

Doporučené postupy

Zkontrolujte hodnoty a proveďte kalibraci síly znovu.

110668, SW_668: Chyba tloušťky desky ignorována

PopisÚloha: *arg**arg*

Aktuální chyba tloušťky desky byla ignorována.

Aktuální pistole: *arg**argarg***Možné příčiny**

Operátor pravděpodobně ignoroval chybu tloušťky.

Doporučené postupy

Zkontrolujte, zda bylo ignorování chyby tloušťky v pořádku.

110669, SW_669: Indexové číslo pistole mimo rozsah

PopisÚloha: *arg*Číslo pistole *arg* není platné, index pistole je mimo rozsah.Povolené hodnoty: *arg* až max. *arg*.

5 Řešení potíží na základě protokolu událostí

5.9 11 xxxx

Pokračování

Dusledky

Tuto instrukci nebude možné spustit, dokud se chybná hodnota nezmění.

Možné příčiny

Index pistole, který byl mimo rozsah, byl naprogramován v instrukci.

Aktuálně konfigurovaná velikost aktuálních dat gundata je *arg*.

Doporučené postupy

1. Změňte indexové číslo pistole v instrukce.
2. Podle potřeby zvýšte počet vybavení v konfiguraci a druhů aplikačních dat Spot.

110670, SW_670: Uživatelský modul byl změněn

Popis

Úloha: *arg*

Rutina *arg* má novější syntaxi. Uživatelský modul byl od předchozích vydání produktu RobotWare změněn.

Aktuální modul: *arg*

Aktuální verze: *arg*

Dusledky

Může se stát, že tato instrukce nebude fungovat správně a některá data nebudou správně aktualizována.

Hrozí riziko, že vylepšení a/nebo opravy přidané od předchozích vydání produktu RobotWare jsou nedostupné.

Možné příčiny

Uživatelské moduly mají pravděpodobně původ v záloze převzaté ze staršího systému.

Doporučené postupy

Porovnejte uživatelské moduly a upgradujte je na nejnovější verze dodané v tomto vydání produktu RobotWare.

110671, SW_671: Modul nebyl uložen

Popis

Úloha: *arg*

Nelze uložit modul *arg*.

Dusledky

Modul *arg* nebyl uložen.

Data požadovaná pro tento proces nebyla uložena a mohou být ztracena, bude-li proveden Reset RAPID.

Možné příčiny

Modul neexistuje, disk je plný nebo je soubor chráněn proti zápisu.

Doporučené postupy

1. Zkontrolujte, zda modul v zadaném adresáři na disku existuje.

Pokračování na další straně

450

2. Pokuste se modul uložit ručně pomocí jednotky FlexPendant.

110672, SW_672: GO limit svařovacího programu

Popis

Úloha: *arg*

Číslo svařovacího programu je mimo rozsah definovaného výstupu skupiny svařovacích programů (GO).

Aktuální hodnota: *arg*.

Dusledky

Dokud nedojde ke změně této hodnoty, nebude možné spouštět žádné instrukce bodového svařování.

Možné příčiny

Velikost skupiny signálů svařovacích programů je menší než zadaný svařovací program.

Doporučené postupy

1. Zvětšete velikost výstupní skupiny svařovacích programů.
2. Snižte počet svařovacích programů.

110673, SW_673: Zatížení nástroje nebylo definováno

Popis

Úloha: *arg*

Zdá se, že aktuálně použitý nástroj nemá definovaná data o zatížení.

Zatížení nástroje je menší než min. konfigurovaná hodnota a/nebo těžiště je 0.

arg

arg

arg

Dusledky

Dokud nebude použit správně definovaný nástroj, nebude možné spustit tuto instrukci.

Možné příčiny

Aktuální nástroj není správně definován.

Doporučené postupy

Zkontrolujte, jestli je nástroj správně definován, potom proveďte tuto rutinu. Proveďte rutinu 'LoadIdentiy'.

110674, SW_674: Chyba typu pistole

Popis

Úloha: *arg*

Tuto rutinu nelze použít pro tento typ pistole.

Aktuální typ pistole: *arg*.

Dusledky

Dokud nebude použit tento typ pistole, nebude možné spustit tuto instrukci.

Možné příčiny

Parametr "gun type" (typ pistole) v použité funkci gundata není správně definován.

Doporučené postupy

Před spuštěním této rutiny ověřte, zda je parametr "gun type" v použité funkci gundata správně definován.

110675, SW_675: Chyba úlohy procesu

Popis

Úloha: *arg*

Počet pistolí přesahuje počet aktivovaných úloh.

Aktuální pistole: *arg*.

Dusledky

Nelze svařovat s větším počtem pistolí, než je počet aktivovaných úloh.

Doporučené postupy

Nakonfigurujte více úloh.

110676, SW_676: Zapnutí selhalo

Popis

Úloha: *arg*

Při spouštění systému vznikla chyba.

Neproběhla sekvence zapnutí.

Dusledky

Aplikace Spot nebude fungovat správně.

Doporučené postupy

1. V protokolu událostí zkontrolujte další chyby, k nimž došlo v téže době.
2. Opravte chybu a proveďte P-start systému.

110677, SW_677: Instrukce byla předčasně zrušena

Popis

Úloha: *arg*

Instrukce byla přerušena.

Instrukce: *arg*

Dusledky

Je možné, že některá data nebyla správně aktualizována.

Možné příčiny

Instrukce byla přerušena operátorem nebo byl přesunut ukazatel PP.

Doporučené postupy

Zkontrolujte, zda tuto instrukci lze přeskočit.

110678, SW_678: Referenční měření nebylo provedeno

Popis

Úloha: *arg*

Před měřením opotřebení hrotu nebo změny hrotu je třeba provést referenční měření.

Instrukce: *arg*

Možné příčiny

Tato instrukce byla spuštěna poprvé, aniž by byl vybrán referenční přepínač.

Doporučené postupy

Před spuštěním této instrukce nejprve vyberte referenční přepínač. \Reference.

110679, SW_679: Nedefinovaný signál

Popis

Úloha: *arg*

Tento signál není definován v konfiguraci V/V.

Signál: *arg*

Doporučené postupy

Zkontrolujte, zda je v nastavovací rutině nebo v konfiguraci V/V použit správný název.

110680, SW_680: Maximální síla pistole byla překročena

Popis

Úloha: *arg*

Externě požadovaná síla pistole je příliš velká a bude ignorována.

Požadovaná síla: *arg* N.

Aktuální síla: *arg* N.

Maximální síla: *arg* N.

Dusledky

Provádění programu je zastaveno.

Možné příčiny

Externě požadovaná síla pistole je příliš velká a překračuje maximum povolené pro tuto pistoli.

Doporučené postupy

Zkontrolujte svařovací program v časovači nebo hodnotu nastavení dat "gun_force_factor".

Pokračování na další straně

5 Řešení potíží na základě protokolu událostí

5.9 11 xxxx

Pokračování

110681, SW_681: Chyba změny síly pistole

Popis

Úloha: *arg*

Není možné měnit sílu servopistole.

Parametry v tabulce kalibrace síly nejsou správné.

squeeze_pos_1 = *arg* mm.

squeeze_pos_2 = *arg* mm.

Dusledky

Provádění programu je zastaveno.

Možné příčiny

Používáte starý soubor konfigurace pohybu nebo nebyla provedena kalibrace síly.

Doporučené postupy

Proveďte novou kalibraci síly nebo načtěte platné parametry servopistole.

110682, SW_682: Příliš malá síla pistole

Popis

Úloha: *arg*

Příkázaná síla pistole je nižší než minimální přípustná hodnota.

Příkázaná síla: *arg* N.

Maximální síla: *arg* N.

Maximální síla: *arg* N.

Aktuální robtarget: *arg*

Dusledky

Kvalita svaru v této poloze bude špatná.

Doporučené postupy

Zkontrolujte, jestli se správná hodnota síly používá v instrukci nebo byla příkázána externě.

110683, SW_683: Varování pro rychlost SoftMove

Popis

Úloha: *arg*

Zvolená rychlost je nižší než doporučená.

Vyrovňovací funkce SoftMove nepracuje optimálně při příliš nízké rychlosti.

Potlačení rychlosti (TP): *arg*

Prepsání hodnoty VelSet: *arg*

Dusledky

Nízká rychlost v mnoha případech zvýší vnitřní tření robota a to může snížit účinnost vyrovňávání SoftMove.

Doporučené postupy

Zvyšte rychlost.

110684, SW_684: Chybí požadované signály

Popis

Úloha: *arg*

Požadované signály chybí nebo V/V zařízení neběží.

Signály 'spustit svařování', 'svařování ukončeno', 'zastavit svařování' a 'běh procesu' jsou vyžadovány k provedení aplikace.

Dusledky

Není možné provést aplikaci bez jednoho z těchto signálů.

Doporučené postupy

1. Zkontrolujte, zda konfigurované V/V zařízení běží.
2. Přidejte chybějící signály ke konfiguraci svařovacího vybavení a/nebo vybavení a restartujte systém.

110700, Žádné interní svařování.

Popis

Úloha: *arg*

arg

Na programovací svorkovnici byl vypnut signál svařování.

Doporučené postupy

Zkontrolujte nastavení Provozní režim na programovací jednotce, hodnoty Svařování zap/vyp, int.(S)/Svařování/Bez svařování (T).

110701, Žádné externí svařování.

Popis

Úloha: *arg*

arg

Byl deaktivován signál externího svařování.

Doporučené postupy

Zkontrolujte vstupní signál externího svařování.

110702, Svařovací sekvence byla potlačena, plán svařování byl zastaven.

Popis

Úloha: *arg*

arg

Spuštěný program byl potlačen kvůli sekvenci/plánu

Doporučené postupy

Povolte program na programovacím terminálu, nastavení Provoz - Úprava - Programování - Nastavení sekvence, potlačení sekvence (S)/Spuštění - Potlačení (T) pro všechny programy nebo Potlačení sekvence (P)/Spuštění - Potlačení (P) pro jeden

Pokračování na další straně

452

Návod k použití - Řešení problémů, IRC5
3HAC020738-014 Revize: T

program - zkontrolujte výběr programu, vyberte správný program.

110703, Chybí platný svařovací program, není naprogramován žádný plán.

Popis

Úloha:arg

arg

Byl vybrán nesprávný program - neplatný výběr bodu - neplatné parametry ve spuštěném programu

Doporučené postupy

Zkontrolujte výběr programu - zkontrolujte výběr bodu - zkontrolujte rozsah hodnot následujících parametrů: číslo napájecí jednotky, číslo funkce electrode/stepper, číslo programu.

110704, Záložní baterie je slabá.

Popis

Úloha:arg

arg

Napětí baterie vyrovnávací paměti je nízké

Doporučené postupy

Vyměňte záložní baterii v zařízení weldtimer.

110705, Paměť byla vymazána.

Popis

Úloha:arg

arg

Byla vymazána všechna data z tohoto časovače svařování: - do systému byl zkopírován nový firmware - baterie je vybitá nebo vadná.

Doporučené postupy

Zkopírujte data (Provoz - Služby - Obnovení/Stažení), pokud k chybě dochází opakovaně, vyměňte časovač.

110706, Došlo k poruše hardwaru.

Popis

Úloha:arg

arg

Vadný modul. Při zavádění byl rozpoznán modul, který se neshoduje s firmwarem: - do časovače svařování byl zaveden firmware, který není pro stávající hardware povolen.

Doporučené postupy

Vyměňte modul nebo časovač - vyměňte modul - zaveďte do časovače správný firmware.

110707, Vnější teplota je příliš vysoká.

Popis

Úloha:arg

arg

Zpráva externího teplotního vstupu: - kabel mezi termostatickým spínačem a časovačem je přerušen - nedostatečné chlazení - nadměrné teplo při svařování/%l / pracovní cyklus

Doporučené postupy

zkontrolujte kabel/konektor - zkontrolujte chladicí okruh - snižte teplo při svařování.

110708, Byl rozpojen zastavovací obvod, chybí +24 V.

Popis

Úloha:arg

arg

Chybí napájení +24 V na vstupu zastavovacího obvodu.

Doporučené postupy

Sepněte zastavovací kontakt - zkontrolujte napájení +24 V na vstupech zastavovacího obvodu.

110709, Byl aktivován přerušovací obvod, svařování bez příkazu.

Popis

Úloha:arg

arg

Modul časovače aktivoval hlavní spínací relé: je rozpojen příslušný spínač/přerušovač.

Doporučené postupy

-

110710, Zpětná vazba proudu rozpojena.

Popis

Úloha:arg

arg

Poškozený kabel snímače - rozpojené konektory - nesprávné zapojení konektorů - vadný snímač.

Doporučené postupy

Vyměňte kabel - zkontrolujte konektory - zkontrolujte zapojení konektorů - vyměňte snímač.

Pokračování na další straně

5 Řešení potíží na základě protokolu událostí

5.9 11 xxxx

Pokračování

110711, Zpětná vazba proudu zkratována.

Popis

Úloha:arg

arg

Skřípnutý kabel snímače - nesprávné zapojení konektorů - vadný snímač.

Doporučené postupy

Vyměňte kabel - zkontrolujte zapojení konektorů - vyměňte snímač.

110712, Chybí primární napětí na první půlvlně.

Popis

Úloha:arg

arg

V režimu KUR nebylo naměřeno žádné primární napětí.

Doporučené postupy

Zkontrolujte konektory a kabely.

110713, Žádný proud, svar 1 až 3.

Popis

Úloha:arg

arg

Elektrody neuzavírají obvod - chybí elektrický kontakt ve svařovaném bodem - znečištění plechů - použití izolátoru.

Doporučené postupy

Zkontrolujte zařízení uzavírající obvod (robot, stroj) - zkontrolujte polohu a přítlak elektrod - očistěte plechy - zkontrolujte vodivost.

110714, Hodnota proudu je příliš nízká, svar 1 až 3.

Popis

Úloha:arg

arg

Naměřený proud je pod pásmem tolerance: - pásmo tolerance je příliš úzké - naprogramovaná hodnota je příliš vysoká, např. kvůli krokování - znečištění elektrod - znečištění plechů - nesprávná poloha elektrod - poddimenzovaný svařovací transformátor.

Doporučené postupy

Zkontrolujte pásmo tolerance - zkontrolujte naprogramované hodnoty a hodnoty funkce stepper - zopakujte svařování po očištění elektrod - zopakujte svařování po očištění plechů - zlepšete polohu - přepněte na jiný svařovací transformátor nebo jej vyměňte.

Pokračování na další straně

454

110715, Hodnota proudu je příliš vysoká, svar 1 až 3.

Popis

Úloha:arg

arg

Naměřený proud je nad pásmem tolerance: - naprogramované hodnoty přeskočily na nižší hodnoty proudu - zpracování různých tloušťek nebo různého počtu vrstev plechů - proměnlivé podmínky přítlaku elektrod - proměnlivý odpor (impedance) v sekundárním okruhu, např. odporový bočník - kolísání síťového napětí.

Doporučené postupy

Zvětšete pásmo tolerance, zmenšete naprogramované skoky hodnot - použijte několik programů s různými parametry - zkontrolujte systém přítlaku elektrod - zkontrolujte sekundární obvod - zvětšete pásmo tolerance, zajistěte konstantní podmínky.

110716, Proud v následných svarech je příliš nízký, svar 1 až 3.

Popis

Úloha:arg

arg

Naměřená hodnota proudu je pod pásmem tolerance po n opakováních: - naprogramované hodnoty přeskočily na vyšší hodnoty proudu - zpracování různých tloušťek nebo různého počtu vrstev plechů - proměnlivé podmínky přítlaku elektrod - proměnlivý odpor (impedance) v sekundárním okruhu - kolísání síťového napětí.

Doporučené postupy

Upravte naprogramované skoky hodnot - použijte několik programů s různými parametry - zkontrolujte systém přítlaku elektrod - zkontrolujte sekundární obvod - zvětšete pásmo tolerance, zajistěte konstantní podmínky.

110717, Doba svařování je příliš krátká, svar 1 až 3.

Popis

Úloha:arg

arg

Povolené časové tolerance nebylo dosaženo - externí ukončení signálu svařování.

Doporučené postupy

Zkontrolujte nastavení Provoz - Upravit - Programování - Parametry svařování - Monitorování času - zkontrolujte signál.

Návod k použití - Řešení problémů, IRC5
3HAC020738-014 Revize: T

110718, Doba svařování je příliš dlouhá, svar 1 až 3.

PopisÚloha: *arg**arg*

Povolená tolerance doby svařování byla překročena.

Doporučené postupy

Zkontrolujte nastavení Provoz - Upravit - Programování -

Parametry svařování - Monitorování času.

110719, Chyba signálu V/V Bosch

PopisÚloha: *arg*

Nelze přechít signál stavu časovače, V/V jednotka časovače Bosch byla ztracena.

Dusledky

Nebude možné získat stav časovače.

Možné příčiny

V/V jednotka Bosch ztratila napájení nebo je poškozený kabel.

Doporučené postupy

1. Zkontrolujte napájení svařovacího časovače Bosch.
2. Zkontrolujte kabely.

110720, Datová hodnota je mimo rozsah.

PopisÚloha: *arg*Ref. č. programu *arg*Hodnota TimerNo je mimo rozsah, aktuální hodnota: *arg*.Povolené hodnoty: 1 až *arg*.**Dusledky**

Instrukce nebude fungovat, dokud nebude zadána platná hodnota.

Možné příčiny

Byla zadána neplatná hodnota.

Doporučené postupy

Změňte hodnotu.

Zotavení: *arg*

110721, Prázdné

Popis

Prázdné

110722, Neznámá porucha v časovači Weld Timer.

PopisÚloha: *arg**arg*V časovači Weld Timer se vyskytla neznámá chyba, kód *arg*.**Doporučené postupy**

Připojte aplikaci BOS5000/6000 a zjistěte příčinu poruchy.

110723, Napájecí jednotka není připravena.

PopisÚloha: *arg**arg*

Teplota napájecí jednotky je příliš vysoká.

Doporučené postupy

1. Zkontrolujte chlazení.
2. Zkontrolujte pracovní cyklus a zátěž.
3. Zkontrolujte kabely a konektory.

110724, Synchronizace 27 V~, porucha napájení.

PopisÚloha: *arg**arg*Svařovací síť byla vypnuta nebo je mimo rozsah 50 až 60 Hz $\pm 5\%$.**Doporučené postupy**

1. Zapněte a zkontrolujte svařovací síť.
2. Chyba nulování, zkontrolujte všechny fáze.
3. Zkontrolujte synchronizační napětí.
4. Zkontrolujte pojistky v napájecí jednotce nebo tuto jednotku vyměňte.

110725, Napětí 24 V je vypnuté nebo je příliš nízké.

PopisÚloha: *arg**arg*

Napětí 24 V pro interní logické obvody je příliš nízké (cca. 19 V).

Doporučené postupy

1. Zkontrolujte zdroj napětí 24 V.
2. Zkontrolujte konektory.

5 Řešení potíží na základě protokolu událostí

5.9 11 xxxx

Pokračování

110726, Teplota transformátoru je příliš vysoká.

Popis

Úloha:arg

arg

Teplota svařovacího transformátoru je příliš vysoká.

Doporučené postupy

1. Zkontrolujte kabely a konektory.
2. Zkontrolujte chladicí obvod svařovacího transformátoru.
3. Omezte teplo při svařování.

110727, Teplota chlazení je příliš vysoká.

Popis

Úloha:arg

arg

Chladič se přehřívá (teplota vyšší než 70 °C) nebo je příliš vysoká teplota okolí (přes 70 °C).

Doporučené postupy

1. Zkontrolujte chlazení.
2. Zkontrolujte pracovní cyklus a zátěž.
3. Zkontrolujte teplotu v řadiči procesu nebo jeho chlazení.

110728, Porucha V/V sběrnice.

Popis

Úloha:arg

arg

Sériový V/V modul signalizoval modulu časovače poruchu sběrnice.

Doporučené postupy

Vyměňte V/V modul nebo časovač.

110729, Vypršela životnost elektrody, konec krokování.

Popis

Úloha:arg

arg

U uvedených elektrod bylo zjištěno splnění podmínky Limit opotřebených elektrod, konec krokování.

Doporučené postupy

Elektrodu je třeba vyměnit.

110730, Požadavek na vyčištění hrotu.

Popis

Úloha:arg

arg

Pokračování na další straně

456

U uvedených elektrod bylo zjištěno splnění podmínky Požadavek na vyčištění hrotu, Dotaz na vyčištění hrotu.

Doporučené postupy

Je třeba vyčistit hrot elektrody.

110731, Napětí je příliš vysoké.

Popis

Úloha:arg

arg

Na úrovni vedení stejnosměrného proudu byla naměřena příliš vysoká napětí sítě. Napětí v síti překročilo limity. Přepětí sítě nebo přechodný jev v síti.

Doporučené postupy

Zkontrolujte napájecí vedení.

110732, Nedostačující napětí.

Popis

Úloha:arg

arg

Napětí v síti je příliš nízké nebo žádné. Napětí v síti bylo pod limity.

Doporučené postupy

Zkontrolujte napájecí vedení.

110733, Ukončení svařovacího/nepřímého proudu.

Popis

Úloha:arg

arg

Na začátku svařování nebyl naměřen žádný proud po dobu 40 ms. Rozvrh je zrušen

Doporučené postupy

1. Zkontrolujte zařízení uzavírající obvod (robot, stroj).
2. Zkontrolujte polohu a přítlak elektrod.

110750, Paprsek TCP: Reorientace menší než 24 stupňů.

Popis

Úloha:arg

Reorientace arg

na malé hodnoty pro QuickCheck

Doporučené postupy

110751, Paprsek TCP: Nástroj se liší od nominálního nástroje.

Popis

Úloha: *arg*

arg se změnil ode DNE 1.

x: *arg*

y: *arg*

z: *arg*

Doporučené postupy

110752, Paprsek TCP: Aktualizovat TCP

Popis

Úloha: *arg*

Aktualizovat *arg*:

x: *arg*

y: *arg*

z: *arg*

Doporučené postupy

110760, Chyba výměny nástroje

Popis

Úloha: *arg*

arg

arg

arg

Doporučené postupy

arg

110790, Časovač není připojen.

Popis

Neexistuje komunikace se svařovacím časovačem Bosch *arg*.

Důsledky

Nebude možné získat přístup k časovači od FlexPendant.

Možné příčiny

Konfigurace je chybná nebo hardware je odpojen.

Doporučené postupy

Zkontrolujte konfiguraci a připojení komunikačních kabelů.

110791, Chybná konfigurace

Popis

Počet nakonfigurovaných časovačů svařování je *arg*.

Konfigurační soubory pro rozhraní časovače Bosch Weld Timer neobsahují všechna očekávaná data.

Důsledky

Nebude možné získat přístup k časovači od FlexPendant.

Možné příčiny

Konfigurační soubory mají nesprávnou verzi nebo jsou poškozené.

Doporučené postupy

1. Přeinstalujte správné konfigurační soubory rozhraní modulu Bosch Weld Timer.

2. Zkontrolujte interní zprávy elog.

110801, Chyba nanášení

Popis

Úloha: *arg*

arg

Nelze spustit bez argumentu On.

arg

Doporučené postupy

Přidejte do první instrukce přepínač On.

110802, Chyba nanášení

Popis

Úloha: *arg*

arg

Hodnota dat DPUSER dp_fl1_corr je mimo rozsah.

arg

110803, Chyba nanášení

Popis

Úloha: *arg*

arg

Hodnota dat DPUSER dp_fl2_corr je mimo rozsah.

arg

110804, Chyba nanášení

Popis

Úloha: *arg*

arg

Hodnota flow1_type v datech beaddata je mimo rozsah.

arg

5 Řešení potíží na základě protokolu událostí

5.9 11 xxxx

Pokračování

110805, Chyba nanášení

Popis

Úloha: *arg*

arg

Hodnota flow2_type v datech beaddata je mimo rozsah.

arg

110806, Chyba nanášení

Popis

Úloha: *arg*

arg

Nelze použít dvě instrukce On za sebou.

arg

Doporučené postupy

Odeberte jednu instrukci s přepínačem On.

110807, Chyba nanášení

Popis

Úloha: *arg*

arg

Hodnota fl1_delay v datech equipdata je mimo rozsah.

arg

110808, Chyba nanášení

Popis

Úloha: *arg*

arg

Hodnota fl2_delay v datech equipdata je mimo rozsah.

arg

110809, Chyba nanášení

Popis

Úloha: *arg*

arg

Hodnota ref_speed v datech equipdata je mimo rozsah.

arg

110810, Chyba nanášení

Popis

Úloha: *arg*

arg

Hodnota equip_no v datech beaddata je mimo rozsah.

arg

110811, Chyba nanášení

Popis

Úloha: *arg*

arg

Neočekávané zastavení. Zastaveno během nanášení.

arg

arg

110812, Chyba nanášení

Popis

Úloha: *arg*

arg

Neznámá chyba během nanášení.

arg

110813, Chyba nanášení

Popis

Úloha: *arg*

arg

Hodnota dat DPUSER dp_nof_equip je mimo rozsah.

arg

110814, Chyba nanášení

Popis

Úloha: *arg*

arg

Hodnota flow1 v datech beaddata je mimo rozsah.

arg

110815, Chyba nanášení

Popis

Úloha: *arg*

arg

Hodnota flow2 v datech beaddata je mimo rozsah.

arg

110816, Chyba nanášení

Popis

Úloha: *arg*

arg

Hodnota fl1_corr v datech equipdata je mimo rozsah.

arg

Pokračování na další straně

458

Návod k použití - Řešení problémů, IRC5
3HAC020738-014 Revize: T

110817, Chyba nanášení

PopisÚloha: *arg**arg*

Hodnota fl2_corr v datech equipdata je mimo rozsah.

arg

110818, Chyba nanášení

PopisÚloha: *arg**arg*

Nelze změnit vybavení uprostřed řetězce.

arg

110819, Chyba nanášení

PopisÚloha: *arg**arg*

Hodnota acc_max nebo decel_max v datech equipdata je příliš nízká.

arg

110820, Chyba nanášení

PopisÚloha: *arg**arg*

Vypočtený průtok je mimo rozsah.

arg

110821, Chyba nanášení

PopisÚloha: *arg**arg*

Hodnota fl1_delay nebo fl2_delay v datech equipdata je mimo rozsah.

arg

110822, Chyba nanášení

PopisÚloha: *arg**arg*

Hodnota z_offset v datech beaddata je mimo rozsah.

arg

111000, Zdroj položek existuje

PopisZdroj položek *arg* již existuje.

Nelze vytvořit dva zdroje položek se stejným názvem.

*arg**arg***Doporučené postupy***arg*Obnovení: *arg*

111001, Neplatný název

PopisNázev *arg* je neplatný.*arg**arg***Doporučené postupy***arg*Zotavení: *arg*

111002, Velikost vyrovnávací paměti byla překročena

PopisDošlo k závažné vnitřní chybě zdroje položek *arg*.**Doporučené postupy**

Zkuste provést restart nebo reset systému. Tuto chybu ohlašte.

111003, Zdroj položek není definován

Popis

Zdrojový objekt položek nebyl definován.

*arg**arg**arg***Doporučené postupy***arg*Zotavení: *arg*

111004, Vnitřní chyba ltmsrc

Popis

Došlo k vnitřní chybě zdroje položek

arg.Typ chyby: *arg*.*arg*

Pokračování na další straně

5 Řešení potíží na základě protokolu událostí

5.9 11 xxxx

Pokračování

Doporučené postupy

arg

Zotavení: *arg*

111005, Nejprve vyprázdníte zdroj položek

Popis

Zdroj položek *arg* je nutné před použitím vyprázdnit.

arg

arg

Doporučené postupy

arg

Zotavení: *arg*

111006, Nejprve potvrďte cíl položek

Popis

Před novým provedením instrukce GetItnTgt(s) je nutné potvrdit zdroj položek.

Zdroj položek: *arg*.

arg

arg

Doporučené postupy

arg

Zotavení: *arg*

111007, Cílová vyrovnávací paměť položek je zaplněna

Popis

Cílová vyrovnávací paměť položek pro zdroj položek *arg* je zaplněna.

arg

arg

Doporučené postupy

arg

Zotavení: *arg*

111008, Příliš mnoho cílů položek

Popis

Ke zdroji položek *arg* bylo zařazeno příliš mnoho cílů položek.

arg

arg

Doporučené postupy

arg

Pokračování na další straně

460

Zotavení: *arg*

111009, Chyba inicializace EIO dopravníku

Popis

Chyba při inicializaci I/O signálu

pro zdroj položek

arg u dopravníku

arg. Název signálu EIO:

arg.

Doporučené postupy

arg

Zotavení: *arg*

111010, Dopravník neexistuje

Popis

Došlo k chybě zdroje položek

arg.

Dopravník *arg*

neexistuje.

arg

Doporučené postupy

arg

Zotavení: *arg*

111011, Nebyl zadán název dopravníku

Popis

Došlo k chybě zdroje položek

arg.

Nebyl zadán název dopravníku.

arg

arg

Doporučené postupy

arg

Zotavení: *arg*

111012, Chyba omezení dopravníku

Popis

Došlo k chybě zdroje položek

arg, dopravník

arg. Limity jsou

zadány nesprávně.

arg

Doporučené postupy

arg

Zotavení: *arg*

111013, Opožděná definice dat dopravníku

Popis

Došlo k chybě zdroje položek *arg*, dopravník

arg. Instrukce *ltnSrcCnvDat* musí

být volána před instrukcí

ltnSrcFlush.

arg

Doporučené postupy

arg

Zotavení: *arg*

111014, Vypršení časového limitu

Popis

Instrukce překročila časový limit

arg

arg

arg

Doporučené postupy

arg

Zotavení: *arg*

111015, Přepsání řadicích dat

Popis

Použití dat výběru přepíše

řadicí data.

arg

arg

Doporučené postupy

Zdroj položek: *arg*

Instrukce: *arg*

arg

111016, Chyba orientace

Popis

Orientace ve vybraných datech

není správně definována.

Zdroj položek: *arg*

argarg.

Doporučené postupy

Všechny použité orientace musí být

normalizované, tj. součet čtverců

prvků čtveřice musí být roven 1.

Instrukce:

arg

111017, Selhání zprávy Uplink

Popis

Systému se nepodařilo odeslat zprávu Uplink programu RAPID.

Důsledky

Provádění programu může probíhat očekávaným způsobem.

Statistika pravděpodobně nebude aktualizována.

Možné příčiny

Přerušeni sítě

Došlo k přetížení procesoru v systému řadiče.

Došlo k přetížení procesoru ve vzdáleném systému.

Vzdálený systém pravděpodobně nebude pracovat očekávaným způsobem.

Doporučené postupy

Zkontrolujte síťové připojení.

Zkontrolujte stav vzdáleného systému.

Zkontrolujte program robota, zda neobsahuje nekonečnou

smyčku.

111100, Vyrovnávací paměť pracovního objektu je zaplněna

Popis

Příliš mnoho synchronizačních impulsů dopravníku

je uložených ve vyrovnávací paměti pro zdroj položek *arg*

Index vstupní fronty: *arg*

Index výstupní fronty: *arg*

Doporučené postupy

111101, Cílová vyrovnávací paměť položek je zaplněna

Popis

Cílová vyrovnávací paměť

položek pro zdroj položek *arg* je zaplněna.

Značka položky: *arg*.

Číslo scény *arg*.

Doporučené postupy

111102, Příliš mnoho cílů položek

Popis

Ke zdroji položek *arg*

bylo zařazeno příliš mnoho cílů položek.

Počet položek: *arg*.

Pokračování na další straně

5 Řešení potíží na základě protokolu událostí

5.9 11 xxxx

Pokračování

Číslo scény *arg*.

Doporučené postupy

111103, Instrukce Push bez synchronizace

Popis

Byla přijata instrukce Push bez odpovídajícího synchronizačního signálu pro zdroj položky *arg*.

Číslo scény operace Push: *arg*

Poslední přijatá synchronizace: *arg*

Doporučené postupy

Zkontrolujte hardwarové propojení

111104, Instrukce Push přijata pozdě

Popis

Operace Push pro položky ve zdroji položek *arg* byla přijata příliš pozdě. Odpovídající pracovní objekt byl již přepsán.

Číslo scény operace Push: *arg*

Poslední přijatá synchronizace: *arg*

Doporučené postupy

Zkontrolujte frekvenci generování pozicí.

111105, Chyba omezení dopravníku

Popis

Chyba ve zdroji položek *arg*

Dopravník *arg*

Limity jsou nesprávně zadány.

Doporučené postupy

Požadované: Začátek < Konec

nebo Začátek < Start < Stop < Konec

Zadáno: *arg*

111106, Varování vzdálenosti spouštěče

Popis

Příliš dlouhá vzdálenost spouštěče pro dopravník *arg*.

Vzdálenost spouštěče je nastavena na maximum.

Max.: *arg*

Zadáno: *arg*

Doporučené postupy

111107, Varování vzdálenosti spouštěče

Popis

Příliš krátká vzdálenost spouštěče pro dopravník *arg*.

Omezení vzdálenosti spouštěče závisí na hodnotě parametru Encoder CountsPerMeter.

Dusledky

Vzdálenost spouštěče je nastavena na minimum.

Min.: *arg*

Zadáno: *arg*

Možné příčiny

Je nastavena příliš malá hodnota pro vzdálenost spouštěče.

Doporučené postupy

1. Zvyšte hodnotu vzdálenosti spouštěče.

2. Zvyšte hodnotu parametru Encoder CountsPerMeter tak, aby bylo možné nastavit hodnotu vzdálenosti spouštěče na nižší hodnotu, než je aktuální minimální hodnota.

111108, Odeslání dat selhalo

Popis

Došlo k chybě při odesílání proměnné

arg ze zdroje položek

arg do vzdáleného systému.

Stav: *arg*

Doporučené postupy

Zkontrolujte frekvenci generování pozicí

a síťová propojení.

111109, Nepodařilo se otevřít signál

Popis

Došlo k chybě při otevírání

signálu generátoru pozicí

arg

pro zdroj položek *arg*.

Stav: *arg*

Doporučené postupy

Zkontrolujte název signálu

generátoru pozicí.

111110, Nepodařilo se otevřít signál

Popis

Došlo k chybě při otevírání

signálu spouštěče: *arg*

Pokračování na další straně

pro zdroj položek *arg*.

Stav: *arg*

Doporučené postupy

Zkontrolujte název signálu spouštěče.

111111, Nepodařilo se otevřít signál

Popis

Došlo k chybě při otevírání synchronizačního signálu *arg* pro zdroj položek *arg*.

Stav: *arg*

Doporučené postupy

Zkontrolujte název synchronizačního signálu.

111112, Nepodařilo se otevřít signál

Popis

Došlo k chybě při otevírání prováděcího signálu robota *arg* pro zdroj položek *arg*.

Stav: *arg*

Doporučené postupy

Zkontrolujte název prováděcího signálu robota.

111113, Nepodařilo se otevřít signál

Popis

Došlo k chybě při otevírání signálu Queue Idle: *arg* pro zdroj položek *arg*.

Stav: *arg*

Doporučené postupy

Zkontrolujte název signálu Queue Idle.

111114, Nepodařilo se otevřít signál

Popis

Došlo k chybě při otevírání signálu dostupnosti pozicí *arg*

pro zdroj položek *arg*.

Stav: *arg*

Doporučené postupy

Zkontrolujte název signálu dostupnosti pozicí.

111115, Nepodařilo se otevřít signál

Popis

Došlo k chybě při otevírání řídicího signálu dopravníku

arg

pro zdroj položek *arg*.

Stav: *arg*

Doporučené postupy

Zkontrolujte název řídicího signálu dopravníku.

111116, Není instalována komponenta Prepared for PickMaster

Popis

Do systému nebyla správně nainstalována komponenta Prepared for PickMaster.

Doporučené postupy

Přeinstalujte systém s použitím správného klíče obsahujícího komponentu Prepared for PickMaster.

111117, Selhání zprávy Uplink

Popis

Systému se nepodařilo odeslat zprávu Uplink procesu.

Důsledky

Cílové položky pravděpodobně nebudou vybrány. Systém pravděpodobně nebude pracovat očekávaným způsobem.

Možné příčiny

Přerušování sítě

Došlo k přetížení procesoru v systému řadiče.

Došlo k přetížení procesoru ve vzdáleném systému.

Vzdálený systém pravděpodobně nebude pracovat očekávaným způsobem.

Doporučené postupy

Zkontrolujte síťové připojení.

Zkontrolujte stav vzdáleného systému.

Zkontrolujte program robota, zda neobsahuje nekonečnou smyčku.

111400, Chyba I/O GAP

Popis

Úloha: *arg*

Kontext: *arg*

Pokračování na další straně

5 Řešení potíží na základě protokolu událostí

5.9 11 xxxx

Pokračování

111402, Chyba provádění GAP

Popis

Úloha: *arg*

Kontext: *arg*

Neúspěšný pokus o přístup k rutině *arg*

111403, Selhalo posunutí ke stanici

Popis

Úloha: *arg*, nepodařilo se posunout ke stanici *arg*

111404, Chyba GAP

Popis

Úloha: *arg* ,

Z rutiny PartCrossCheckOK byla odeslána chyba GAP.

Hodnota PartCrossCheckOK nesignalizuje stav OK.

111405, Chyba provádění GAP

Popis

Vypršení časového limitu operace BeforePart nebo AfterPart v modulu *arg*.

111406, Chyba provedení události

Popis

Procedura události: *arg* v úloze *arg* neexistuje

Doporučené postupy

Vytvořte proceduru *arg* nebo změňte proceduru v datech *ee_event arg* na existující proceduru.

111407, Chyba provádění GAP

Popis

Chyba v instrukci GAPExecCycle: *arg*

111408, Chyba provádění GAP

Popis

Vypršení časového limitu operace WaitSyncPart: *arg* v modulu *arg*.

111409, Chyba provádění GAP

Popis

Chyba v instrukci GAPExecPart: *arg*.

111410, Nebyla vybrána žádná část pro stanici

Popis

Nebyla vybrána žádná část pro stanici *arg* v úloze *arg*.

111411, Chyba provádění GAP

Popis

Neplatné číslo stanice části: *arg*

Platná stanice: *arg*

Příští stanice: *arg*

111412, Úlohy neobsahují odpovídající seznamy úloh

Popis

Seznam úloh v datech části *arg* v úloze *arg* neodpovídá seznamu úloh v datech části *arg* v úloze *arg*.

Doporučené postupy

Zkontrolujte seznamy úloh a změňte je tak, aby si odpovídaly.

111413, Neplatný název úlohy

Popis

Neplatný název úlohy v datech části: *arg*

111414, Chyba provádění GAP

Popis

Seznam úloh musí obsahovat úlohu 'this': *arg*

111415, Chyba provádění GAP

Popis

Úloha: *arg*

Křížová kontrola úloh neproběhla úspěšně. Stanice: *arg*

111416, Chyba provádění GAP

Popis

Selhání operace GapEE_Stopped v úloze: *arg*

111417, Chyba I/O přístupu GAP

Popis

Chyba I/O přístupu GAP v úloze: *arg*

111419, Chyba konfiguračních dat GAP

Popis

V adresáři InstancePath nebyla nalezena konfigurační data: *arg*

Pokračování na další straně

464

Návod k použití - Řešení problémů, IRC5
3HAC020738-014 Revize: T

Atribut: *arg*

111420, Chyba I/O GAP

Popis

Chyba I/O GAP ve sdíleném modulu.

111421, Chyba úlohy GAP

Popis

Byl definován maximální počet úloh GAP (*arg*).

111422, Chyba události GAP

Popis

arg GAP_EE_EVT

Neznámé ID události: *arg*

111423, Chyba procesu GAP

Popis

GAP_EE_EVT Neznámý proces *arg*

111424, Data části pro kód PLC nenalezena

Popis

Pro kód PLC *arg* nebyla v úloze *arg* nalezena žádná odpovídající data části

Doporučené postupy

Vytvořte data části s odpovídajícím kódem PLC.

111425, Nebyla nalezena data nabídky pro kód PLC

Popis

Pro kód PLC *arg* nebyla v úloze *arg* nalezena žádná odpovídající data nabídky

Doporučené postupy

Vytvořte data nabídky s odpovídajícím kódem PLC.

111426, Neplatný stav úlohy pro data nabídky

Popis

Při spuštění vybraných dat nabídky by měla být úloha *arg* v zabezpečeném stavu nebo v činnosti.

111427, Neplatná stanice pro data nabídky

Popis

Aktuální stanice (*arg*) v úloze *arg* neodpovídá platné stanici *arg* v datech nabídky

111428, Neplatná úroveň uživatele pro data nabídky

Popis

Neplatná data nabídky. Aktuální úroveň uživatele *arg* neodpovídá minimální úrovni uživatele *arg* definované v datech nabídky

111429, Chyba provedení části

Popis

Procedura části: *arg* v úloze *arg* neexistuje

Doporučené postupy

Vytvořte proceduru *arg* nebo změňte proceduru v datech části na existující proceduru.

111430, Chyba provedení nabídky

Popis

Procedura nabídky: *arg* v úloze *arg* neexistuje

Doporučené postupy

Vytvořte proceduru *arg* nebo změňte proceduru v nabídce na existující proceduru.

111431, Vypršení prodlevy při potvrzování komunikace

Popis

Došlo k vypršení prodlevy při potvrzování komunikace v úloze *arg*

Možné příčiny

Konfigurovaný signál *run_part_signal_in* nebo *run_menu_signal_in* nebyl v konfigurované době nastaven na 0 (*arg* sekund) poté, co byl signál *run_ack_out* nastaven na 1.

Doporučené postupy

Nezapomeňte po nastavení signálu *run_ack_out* na 1 vynulovat signál *run_part_signal_in* nebo *run_menu_signal_in*.

111432, V úloze není platný kód PLC

Popis

V úloze *arg* není platný kód PLC

Možné příčiny

Konfigurovaný skupinový signál *plc_cmd_group_in* nemá platnou hodnotu *arg*.

Hodnoty v rozsahu 1-99 jsou rezervovány pro kódy chyb.

Doporučené postupy

Zajistěte, aby požadavky byly vyšší než 99.

Pokračování na další straně

5 Řešení potíží na základě protokolu událostí

5.9 11 xxxx

Pokračování

111433, Konfigurační chyba příští stanice

Popis

Konfigurace procesu pro `next_stn_arg_signal_in` není konfigurována.

Dusledky

Příkaz pro stanici `arg` nelze provést.

Doporučené postupy

Provedení příkazů pro stanici `arg` zajistěte konfigurací `next_stn_arg_signal_in`.

111434, Konfigurační chyba ve stanici

Popis

Konfigurace procesu pro `at_stn_arg_signal_in` není konfigurována.

Dusledky

Příkaz pro stanici `arg` nelze provést.

Doporučené postupy

Provedení příkazů pro stanici `arg` zajistěte konfigurací `at_stn_arg_signal_in`.

111501, BullsEye – chyba textu

Popis

Modul BullsEye nemá přístup k textu.

Poskytnutý index: `arg`

Textová tabulka: `arg`

Dusledky

Modul BullsEye nebude moci správně vygenerovat dialogová okna zpráv.

Doporučené postupy

Ohlase tuto chybu servisnímu zástupci společnosti ABB.

111502, BullsEye – zastaralá zpráva

Popis

BullsEye – zastaralá zpráva

111503, Chyba BullsEye

Popis

Selhal test rozsahu pohybu.

111504, Chyba BullsEye

Popis

Funkce RangeCheck nepodporuje koordinované pracovní objekty.

Pokračování na další straně

466

111505, Chyba BullsEye

Popis

Funkce RangeCheck nepodporuje transformace uframe.

111506, Data BullsEye načtena

Popis

Uložená referenční data byla úspěšně načtena.

111507, Chyba BullsEye

Popis

Nebyl nalezen žádný soubor s referenčními daty.

Možné příčiny

Nebyla uložena žádná starší data.

111508, Chyba BullsEye

Popis

Soubor s referenčními daty je již načten.

111509, Chyba BullsEye

Popis

Došlo k chybě při uvolnění modulu referenčních dat.

Doporučené postupy

Vynulujte program přesunutím ukazatele programu do rutiny `main` a znovu spusťte provádění programu.

111510, Chyba BullsEye

Popis

Došlo k chybě při čtení dat z uloženého referenčního datového modulu.

111511, Data BullsEye byla uložena

Popis

Referenční data byla úspěšně uložena.

111512, Chyba BullsEye

Popis

Došlo k chybě při ukládání referenčních dat.

111513, BullsEye – nástroj inicializován

Popis

Nástroj `arg` byl inicializován v kolekci dat modulu BullsEye.

Úloha: `arg`

111514, BullsEye – nástroj přidán

Popis

Nástroj *arg* byl přidán do kolekce dat modulu BullsEye.

Úloha: *arg*

111515, BullsEye – nástroj odebrán

Popis

Nástroj *arg* byl odebrán z kolekce dat modulu BullsEye.

Úloha: *arg*

Dusledky

Modul BullsEye již dále nebude schopen tento nástroj vyhodnotit.

Doporučené postupy

Chcete-li přidat nebo inicializovat nástroj, proveďte instrukci nastavení BESetupToolJ.

111516, BullsEye – V/V chyba

Popis

Neplatný název vstupu: *arg*

Nástroj: *arg*

Úloha: *arg*

Dusledky

Nelze navázat připojení k digitálnímu vstupu. Inicializace selhala.

Doporučené postupy

Ověřte, že zadaný vstup v systému existuje.

111517, Chyba modulu BullsEye

Popis

Nástroj *arg* není zahrnut v kolekci dat modulu BullsEye.

Úloha: *arg*

Dusledky

Modul BullsEye nebude schopen tento nástroj vyhodnotit.

Doporučené postupy

Chcete-li přidat nebo inicializovat nástroj, proveďte instrukci nastavení BESetupToolJ.

111518, BullsEye – V/V chyba

Popis

Modul BullsEye se pokusil o opětovné připojení k dříve připojenému V/V signálu.

Název vstupu: *arg*

Nástroj: *arg*

Úloha: *arg*

Doporučené postupy

Pokud problém přetrvává, spuštěním instrukce BESetupToolJ znovu inicializujte nástroj.

111519, BullsEye – funkce RangeCheck selhala

Popis

Kontrola limitu kloubu selhala pro zkrut *arg* a náklon *arg*

Úloha: *arg*

Dusledky

Modul BullsEye nebude schopen tento nástroj vyhodnotit.

Doporučené postupy

Zkuste použít jinou počáteční polohu nebo přemístěte zařízení BullsEye. Pokud nelze najít přijatelnou pozici, zkuste snížit požadovaný zkrut a náklon v datech *be_scan*. Mějte ale na paměti, že snížení těchto hodnot může vést k nižší přesnosti.

111520, BullsEye – funkce RangeCheck selhala

Popis

Kontrola singularity selhala pro zkrut *arg* a náklon *arg*

Úloha: *arg*

Dusledky

Modul BullsEye nebude schopen tento nástroj vyhodnotit.

Doporučené postupy

Zkuste použít jinou počáteční polohu nebo přemístěte zařízení BullsEye.

111521, BullsEye – funkce RangeCheck selhala

Popis

Nebylo nalezeno řešení v rámci přijatelných kontrol limitů kloubu a singularity.

Byl zadán zkrut *arg* a náklon *arg*.

Úloha: *arg*

Dusledky

Modul BullsEye nebude schopen tento nástroj vyhodnotit.

Doporučené postupy

Zkuste použít jinou počáteční polohu nebo přemístěte zařízení BullsEye. Pokud nelze najít přijatelnou pozici, zkuste snížit požadovaný zkrut a náklon v datech *be_scan*. Mějte ale na paměti, že snížení těchto hodnot může vést k nižší přesnosti.

Pokračování na další straně

5 Řešení potíží na základě protokolu událostí

5.9 11 xxxx

Pokračování

111522, BullsEye – funkce RangeCheck selhala

Popis

Nebylo nalezeno řešení v rámci přijatelných kontrol limitů kloubu a singularity s přiměřenou mezerou lícni upínací desky.

Byl zadán zkrot *arg* a náklon *arg*.

Úloha: *arg*

Dusledky

Modul BullsEye nebude schopen tento nástroj vyhodnotit.

Doporučené postupy

Zkuste použít jinou počáteční polohu nebo přemístěte zařízení BullsEye. Pokud nelze najít přijatelnou pozici, zkuste snížit požadovaný zkrot a náklon v datech *be_scan*. Mějte ale na paměti, že snížení těchto hodnot může vést k nižší přesnosti.

111523, BullsEye – chyba čtení rámce základny

Popis

Modul BullsEye nemůže číst definici rámce základny pro robota.

Úloha: *arg*

Dusledky

Modul BullsEye nebude schopen tento nástroj vyhodnotit.

Doporučené postupy

Databáze MOC (Motion Configuration Database, databáze konfigurace pohybu) pravděpodobně obsahuje nadměrné ochrany. Ověřte, zda je definice rámce základny dostupná.

111524, BullsEye – bod TCP rozšířen

Popis

Byla použita instrukce *BETcpExtend* k posunu bodu TCP *arg*.

Úloha: *arg*

Nové rozšíření: *arg*

Změna: *arg*

111525, BullsEye – nastavení dokončeno

Popis

Nastavení bylo dokončeno pro:

Nástroj: *arg*

Úloha: *arg*

Nový pracovní objekt: *arg*

Nový bod TCP: *arg*

Max. střední odchylka: *arg*

111526, BullsEye – nastavení selhalo

Popis

Nastavení pro nástroj *arg* selhalo.

Pokračování na další straně

468

Úloha: *arg*

Dusledky

Modul BullsEye nebude schopen tento nástroj vyhodnotit.

Doporučené postupy

1. Zkontroluje další zprávy v chybovém protokolu.

2. Před dalším pokusem o nastavení zkontroluje parametry nastavení, zařízení snímače a počáteční polohy.

111527, Chyba modulu BullsEye

Popis

Počáteční poloha pro nástroj *arg* není definovaná.

Úloha: *arg*

Dusledky

Modul BullsEye nebude schopen tento nástroj vyhodnotit.

Doporučené postupy

Chcete-li definovat pozici, proveďte instrukci nastavení

BESetupToolJ.

111528, BullsEye – paprsek přesunut

Popis

Paprsek byl přesunut nebo byla změněna kalibrace.

Nástroj: *arg*

Úloha: *arg*

Dusledky

Modul BullsEye nebude schopen tento nástroj vyhodnotit.

Doporučené postupy

Chcete-li definovat pozici paprsku, proveďte instrukci nastavení

BESetupToolJ.

111529, BullsEye – bod TCP aktualizován

Popis

Bod TCP pro nástroj *arg* byl aktualizován instrukcí

BEUpdateTool.

Úloha: *arg*

Nový bod TCP: *arg*

Změna: *arg*

Uplynulá doba: *arg*

111530, Chyba modulu BullsEye

Popis

Nelze určit umístění paprsku.

Nástroj: *arg*

Úloha: *arg*

Dusledky

Modul BullsEye nebude schopen tento nástroj vyhodnotit.

Doporučené postupy

1. Ověřte, zda zařízení snímače pracuje správně.
2. Chcete-li definovat pozici paprsku, proveďte instrukci nastavení BESetupToolJ.

111531, Chyba modulu BullsEye

Popis

Počáteční poloha byla změněna.

Nástroj: *arg*

Úloha: *arg*

Dusledky

Modul BullsEye nebude schopen tento nástroj vyhodnotit.

Doporučené postupy

Chcete-li znovu definovat novou počáteční polohu, proveďte instrukci nastavení BESetupToolJ.

111532, Chyba modulu BullsEye

Popis

Nástroj *arg* není nastaven.

Úloha: *arg*

Dusledky

Modul BullsEye nebude schopen tento nástroj vyhodnotit.

Doporučené postupy

Chcete-li přidat nebo inicializovat nástroj, proveďte instrukci nastavení BESetupToolJ.

111533, Chyba modulu BullsEye

Popis

Úplné měření bodu TCP selhalo.

Nástroj: *arg*

Úloha: *arg*

Dusledky

Modul BullsEye nebude schopen tento nástroj vyhodnotit.

Doporučené postupy

Pokud problém přetrvává, provedením instrukce nastavení BESetupToolJ přidejte nebo inicializujte nástroj.

111534, BullsEye – hodnota Den1 bodu TCP aktualizována

Popis

Hodnota Den1 bodu TCP byla aktualizována v důsledku změny pozice paprsku.

Nástroj: *arg*

Úloha: *arg*

Dusledky

Nový bod TCP: *arg*

Změna: *arg*

111535, BullsEye – hodnota Den1 bodu TCP aktualizována

Popis

Operátor povolil aktualizaci hodnoty Den1 bodu TCP.

Nástroj: *arg*

Úloha: *arg*

Dusledky

Nový bod TCP: *arg*

Změna: *arg*

111536, BullsEye – nový bod TCP odmítnut

Popis

Operátor odmítl měření bodu TCP.

Nástroj: *arg*

Úloha: *arg*

Dusledky

Bod TCP zůstává nezměněn.

Původní bod TCP: *arg*

Naměřený bod TCP: *arg*

111537, BullsEye – bod TCP aktualizován

Popis

Bod TCP pro nástroj *arg* byl aktualizován instrukcí BECheckTcp.

Úloha: *arg*

Nový bod TCP: *arg*

Změna: *arg*

Uplynulá doba: *arg*

111538, BullsEye – ladění zapnuto

Popis

Byl zapnut režim ladění.

Úloha: *arg*

5 Řešení potíží na základě protokolu událostí

5.9 11 xxxx

Pokračování

111539, BullsEye – ladění vypnuto

Popis

Režim ladění byl vypnut.

Úloha: *arg*

111540, Chyba modulu BullsEye

Popis

Došlo k chybě. Příčina nebyla zjištěna.

Úloha: *arg*

Doporučené postupy

Pokud problém přetrvává, zkuste provést tyto akce:

1. Provedením instrukce nastavení BESetupToolJ znovu inicializujte nástroj.
2. Pokud problém nelze odstranit, obraťte se na servisního zástupce společnosti ABB.

111541, BullsEye – bod TCP OK

Popis

Bod TCP pro nástroj *arg* nebyl aktualizován instrukcí BECheckTcp, protože se nachází v rámci tolerance.

Úloha: *arg*

Naměřený bod TCP: *arg*

Aktuální bod TCP: *arg*

Uplynulá doba: *arg*

111551, Chyba konfigurace SmarTac

Popis

Názvy signálů uvedené v procesu se nemohou vyskytovat v konfiguraci EIO.

Doporučené postupy

Zkontrolujte konfigurace procesu a EIO.

111552, Chyba konfigurace SmarTac

Popis

Došlo k chybě při pokusu o navázání spojení s V/V modulem.

Doporučené postupy

Zkontrolujte konfigurace procesu a EIO.

111553, Chyba konfigurace SmarTac

Popis

Modul SmarTac nenalezl v konfiguraci procesu objekt *arg*.

.

Pokračování na další straně

470

Možné příčiny

Konfigurační soubor procesu byl načten s chybami.

111554, Chyba konfigurace SmarTac

Popis

Modul SmarTac se pokusil o přístup k neplatnému typu *arg*

v konfiguraci procesu.

Možné příčiny

Konfigurační soubor procesu byl načten s chybami.

111555, Chyba konfigurace SmarTac

Popis

V modulu SmarTac došlo k neznámé chybě při pokusu o přístupu k objektu:

arg

v konfiguraci procesu.

Možné příčiny

Konfigurační soubor procesu byl načten s chybami.

111556, SmarTac - výsledek

Popis

Výsledek hledání: *arg*

Typ hledání: Search 1D

Název hledání: *arg*

111557, SmarTac - přepsání hledání

Popis

Při hledání typu Search_1D byl překročen nepovinný limit!

Název hledání: *arg*

Velikost posunutí = *arg*

Přednastavený limit = *arg*

111558, SmarTac - přepsání hledání

Popis

Po selhání vyhledávání byl vybrán výchozí výsledek hledání.

Bylo vybráno ruční přepsání.

Typ hledání: Search 1D

Název hledání: *arg*

111559, SmarTac - výsledek

Popis

Byla detekována část.

Typ hledání: Hledání části

111560, SmarTac - přepsání hledání

Popis

By vybrán výchozí výsledek hledání.

Hledání části nevrátilo žádný výsledek.

Byla vybrána volba ručního přepsání 'TRUE'.

Typ hledání: Hledání části

111561, SmarTac - přepsání hledání

Popis

By vybrán výchozí výsledek hledání.

Hledání části nevrátilo žádný výsledek.

Byla vybrána volba ručního přepsání 'FALSE'.

Typ hledání: Hledání části

111562, SmarTac - výsledek

Popis

Výsledek umístění: *arg*

Výsledný šířka: *arg*

Typ hledání: Groove

Název hledání: *arg*

111563, SmarTac - přepsání hledání

Popis

Po selhání vyhledávání typu Groove byl vybrán výchozí výsledek hledání.

Bylo vybráno ruční přepsání.

Typ hledání: Groove

Název hledání: *arg*

111564, SmarTac - textová chyba

Popis

Modul SmarTac nemá přístup k textu.

Poskytnutý index: *arg*

Textová tabulka: *arg*

Dusledky

Modul SmarTac nebude moci správně zobrazovat zprávy.

Doporučené postupy

Ohlašte problém společnosti ABB.

111601, Nezdařilo se vytvoření databázové tabulky

Popis

Vytvoření tabulky WebWare se nezdařilo: tblBullsEye

Dusledky

Monitor výroby nebude moci ukládat data protokolu do databáze.

Doporučené postupy

Zkontrolujte server WebWare.

111602, Databázová tabulka vytvořena

Popis

Tabulka tblBullsEye byla úspěšně přidána do databáze

WebWare.

111603, Chyba monitoru výroby

Popis

Chyba konfigurace.

Monitor výroby nenalezl objekt

arg

v konfiguraci procesu.

Doporučené postupy

Najděte chyby v souboru s konfigurací procesu.

111604, Chyba monitoru výroby

Popis

Chyba konfigurace.

Monitor výroby se pokusil o přístup k neplatnému typu

arg

v konfiguraci procesu.

Doporučené postupy

Najděte chyby v souboru s konfigurací procesu.

111605, Chyba monitoru výroby

Popis

Chyba konfigurace.

V monitoru výroby došlo k neznámé chybě při pokusu o přístup k objektu

arg

v konfiguraci procesu.

Doporučené postupy

Najděte chyby v souboru s konfigurací procesu.

111606, Chyba monitoru výroby

Popis

Chyba textového prostředku.

Monitor výroby nemá přístup k textu.

Index: *arg*

Pokračování na další straně

5 Řešení potíží na základě protokolu událostí

5.9 11 xxxx

Pokračování

Soubor: *arg*

Doporučené postupy

Ohlaste problém společnosti ABB.

111607, Databáze monitoru výroby

Popis

Vytváření tabulky tblCycRes v databázi WebWare...

111608, Nezdařilo se vytvoření databázové tabulky

Popis

Vytvoření tabulky WebWare se nezdařilo: tblCycRes

Dusledky

Monitor výroby nebude moci ukládat data protokolu do databáze.

Doporučené postupy

Zkontrolujte server WebWare.

111609, Databázová tabulka vytvořena

Popis

Tabulka tblCycRes byla úspěšně přidána do databáze WebWare.

111610, Databáze monitoru výroby

Popis

Vytváření tabulky tblSeamRes v databázi WebWare...

111611, Nezdařilo se vytvoření databázové tabulky

Popis

Vytvoření tabulky WebWare se nezdařilo: tblSeamRes

Dusledky

Monitor výroby nebude moci ukládat data protokolu do databáze.

Doporučené postupy

Zkontrolujte server WebWare.

111612, Databázová tabulka vytvořena

Popis

Tabulka tblSeamRes byla úspěšně přidána do databáze WebWare.

Pokračování na další straně

472

111613, Databáze monitoru výroby

Popis

Vytváření tabulky tblSeamEv v databázi WebWare...

111614, Nezdařilo se vytvoření databázové tabulky

Popis

Vytvoření tabulky WebWare se nezdařilo: tblSeamEv

Dusledky

Monitor výroby nebude moci ukládat data protokolu do databáze.

Doporučené postupy

Zkontrolujte server WebWare.

111615, Databázová tabulka vytvořena

Popis

Tabulka tblSeamEv byla úspěšně přidána do databáze WebWare.

111616, Nezdařilo se vytvoření databázové tabulky

Popis

Vytvoření tabulky WebWare se nezdařilo: tblCycleEv

Dusledky

Monitor výroby nebude moci ukládat data protokolu do databáze.

Doporučené postupy

Zkontrolujte server WebWare.

111617, Databázová tabulka vytvořena

Popis

Tabulka tblCycleEv byla úspěšně přidána do databáze WebWare.

111618, Nezdařilo se vytvoření databázové tabulky

Popis

Vytvoření tabulky WebWare se nezdařilo: tblGapEv

Dusledky

Monitor výroby nebude moci ukládat data protokolu do databáze.

Doporučené postupy

Zkontrolujte server WebWare.

111619, Databázová tabulka vytvořena

Popis

Tabulka tblGapEv byla úspěšně přidána do databáze WebWare.

111620, Nesoulad údajů v monitoru výroby

Popis

Došlo ke změně informací o části *arg* v úloze *arg*.

Dusledky

Referenční data uložená pro tuto část již nelze propojit s programem části.

Doporučené postupy

Odstraňte referenční soubor, aby bylo možné uložit nová data.

111621, Chyba monitoru výroby

Popis

Modul referenčních dat pro část *arg* je již načten.

Proběhne pokus o uvolnění modulu a jeho opětovné načtení.

Název úlohy: *arg*

111622, Chyba monitoru výroby

Popis

Modul referenčních dat pro část *arg* je již načten. Pokus o uvolnění modulu selhal.

Název úlohy: *arg*

Dusledky

Toto je nestandardní stav, který znemožňuje správnou funkci monitoru výroby do doby, než bude problém vyřešen.

Doporučené postupy

Odstraňte z této úlohy referenční modul a restartujte provádění programu od rutiny main.

111623, Chyba monitoru výroby

Popis

Nepodařilo se uvolnit modul referenčních dat pro část *arg*.

Název úlohy: *arg*

Doporučené postupy

Restartujte provádění programu od rutiny main.

111624, Chyba monitoru výroby

Popis

Nepodařilo se načíst referenční data pro část *arg* z uloženého datového souboru.

Název úlohy: *arg*

Možné příčiny

Datový soubor může obsahovat syntaktické chyby.

Doporučené postupy

Odstraňte soubor referenčních dat, aby bylo možné uložit nová data.

111625, Data monitoru byla uložena

Popis

Byla úspěšně uložena nominální data pro část *arg*.

Název úlohy: *arg*

111626, Chyba monitoru výroby

Popis

Došlo k chybě při ukládání souboru referenčních dat pro část *arg*.

Název úlohy: *arg*

Dusledky

Monitor výroby nebude moci provádět monitorovací činnosti.

Doporučené postupy

Ohlašte problém společnosti ABB.

111627, Vynulování časovače monitoru výroby

Popis

Časovač cyklu byl vynulován, aby nedošlo k případnému přetečení.

Název úlohy: *arg*

111628, Vynulování časovače monitoru výroby

Popis

Časovač oblouku byl vynulován, aby nedošlo k případnému přetečení.

Název úlohy: *arg*

111629, Nezdařilo se vytvoření databázové tabulky

Popis

Vytvoření tabulky WebWare se nezdařilo: tblSmtc1D

Dusledky

Monitor výroby nebude moci ukládat data protokolu do databáze.

Doporučené postupy

Zkontrolujte server WebWare.

Pokračování na další straně

5 Řešení potíží na základě protokolu událostí

5.9 11 xxxx

Pokračování

111630, Databázová tabulka vytvořena

Popis

Tabulka tblSmtc1D byla úspěšně přidána do databáze WebWare.

111631, Nezdařilo se vytvoření databázové tabulky

Popis

Vytvoření tabulky WebWare se nezdařilo: tblSmtcPart

Dusledky

Monitor výroby nebude moci ukládat data protokolu do databáze.

Doporučené postupy

Zkontrolujte server WebWare.

111632, Databázová tabulka vytvořena

Popis

Tabulka tblSmtcPart byla úspěšně přidána do databáze WebWare.

111633, Nezdařilo se vytvoření databázové tabulky

Popis

Vytvoření tabulky WebWare se nezdařilo: tblSmtcGroove

Dusledky

Monitor výroby nebude moci ukládat data protokolu do databáze.

Doporučené postupy

Zkontrolujte server WebWare.

111634, Databázová tabulka vytvořena

Popis

Tabulka tblSmtcGroove byla úspěšně přidána do databáze WebWare.

111635, Nezdařilo se vytvoření databázové tabulky

Popis

Vytvoření tabulky WebWare se nezdařilo: tblTchClean

Dusledky

Monitor výroby nebude moci ukládat data protokolu do databáze.

Pokračování na další straně

474

Doporučené postupy

Zkontrolujte server WebWare.

111636, Databázová tabulka vytvořena

Popis

Tabulka tblTchClean byla úspěšně přidána do databáze WebWare.

111637, Nezdařilo se vytvoření databázové tabulky

Popis

Vytvoření tabulky WebWare se nezdařilo: tblNavigSrchSp.

Dusledky

Monitor výroby nebude moci ukládat data protokolu do databáze.

Doporučené postupy

Zkontrolujte server WebWare.

111638, Databázová tabulka vytvořena

Popis

Tabulka tblNavigSrchSp byla úspěšně přidána do databáze WebWare.

111639, Nezdařilo se vytvoření databázové tabulky

Popis

Vytvoření tabulky WebWare se nezdařilo: tblNavigMeas1D.

Dusledky

Monitor výroby nebude moci ukládat data protokolu do databáze.

Doporučené postupy

Zkontrolujte server WebWare.

111640, Databázová tabulka vytvořena

Popis

Tabulka tblNavigMeas1D byla úspěšně přidána do databáze WebWare.

111641, Nezdařilo se vytvoření databázové tabulky

Popis

Tabulky databáze WebWare musí být vytvořeny v automatickém režimu.

Dusledky

Monitor výroby nebude moci ukládat data protokolu do databáze.

Doporučené postupy

Přepněte do automatického režimu a operaci opakujte.

111701, Chyba služeb hořáku

Popis

Chyba konfigurace MechClean služeb hořáku. NEBYL nalezen I/O *arg*.

111702, Chyba služeb hořáku

Popis

Chyba konfigurace MechClean služeb hořáku. Zkontrolujte konfigurační doménu procesu.

111703, Chyba služeb hořáku

Popis

Chyba konfigurace MechClean služeb hořáku. Služby hořáku nenalezly v konfiguraci procesu objekt *arg/ arg*.

111704, Chyba služeb hořáku

Popis

Chyba konfigurace MechClean služeb hořáku. Modul služeb hořáku se pokusil o přístup k neplatnému typu *arg/ arg* v konfiguraci procesu.

111705, Chyba služeb hořáku

Popis

Chyba konfigurace MechClean služeb hořáku. Ve službách hořáku došlo k neznámé chybě při pokusu o přístupu k objektu: *arg/ arg* v konfiguraci procesu.

111706, Chyba služeb hořáku

Popis

Chyba konfigurace Wirecut služeb hořáku. Služby hořáku nenalezly v konfiguraci procesu objekt *arg/ arg*.

111707, Chyba služeb hořáku

Popis

Chyba konfigurace Wirecut služeb hořáku. Modul služeb hořáku se pokusil o přístup k neplatnému typu *arg/ arg* v konfiguraci procesu.

111708, Chyba služeb hořáku

Popis

Chyba konfigurace Wirecut služeb hořáku. Ve službách hořáku došlo k neznámé chybě při pokusu o přístupu k objektu: *arg/ arg* v konfiguraci procesu.

111709, Chyba služeb hořáku

Popis

Chyba konfigurace Wirecut služeb hořáku. NEBYL nalezen V/V *arg*.

111710, Chyba služeb hořáku

Popis

Chyba konfigurace MechClean služeb hořáku. Zkontrolujte konfigurační doménu procesu.

111711, Chyba služeb hořáku

Popis

Chyba konfigurace Spray služeb hořáku. Zkontrolujte konfigurační doménu procesu.

111712, Chyba služeb hořáku

Popis

Chyba konfigurace Spray služeb hořáku. Služby hořáku nenalezly v konfiguraci procesu objekt *arg/ arg*.

111713, Chyba služeb hořáku

Popis

Chyba konfigurace Spray služeb hořáku. Modul služeb hořáku se pokusil o přístup k neplatnému typu *arg/ arg* v konfiguraci procesu.

111714, Chyba služeb hořáku

Popis

Chyba konfigurace Spray služeb hořáku. Ve službách hořáku došlo k neznámé chybě při pokusu o přístupu k objektu: *arg/ arg* v konfiguraci procesu.

Pokračování na další straně

5 Řešení potíží na základě protokolu událostí

5.9 11 xxxx

Pokračování

111715, Varování služeb hořáku

Popis

Služba hořáku Spray má nekonfigurovaný I/O.

111716, Varování služeb hořáku

Popis

Služba hořáku Wirecut má nekonfigurovaný I/O.

111717, Varování služeb hořáku

Popis

Služba hořáku Mechanické čištění má nekonfigurovaný I/O.

111718, Chyba služeb hořáku

Popis

Služby hořáku MechClean Spray Liquid empty (prázdný stav postřikové kapaliny mechanického čištění)

Doporučené postupy

Doplňte postřík nebo zkontrolujte čidlo

111751, Chyba konfigurace navigátora

Popis

Chyba konfigurace navigátora. NEBYL nalezen I/O *arg*.

111752, Chyba konfigurace navigátora

Popis

Chyba konfigurace navigátora. Navigátor nenalezl v konfiguraci procesu objekt *arg/arg*.

111753, Chyba konfigurace navigátora

Popis

Chyba konfigurace navigátora. Navigátor se pokusil o přístup k neplatnému typu: *arg/arg* v konfiguraci procesu.

111754, Chyba konfigurace navigátora

Popis

Chyba konfigurace navigátora. V navigátoru došlo k neznámé chybě při pokusu o přístupu k objektu *arg/arg* v konfiguraci procesu.

111755, Chyba navigátora

Popis

Koule s názvem *arg* nebyla lokalizována.

Možné příčiny

Nominální bod nemá dostatečnou přesnost.

Poloměr prohledávání je příliš malý.

111756, Varování konfigurace navigátora

Popis

Navigátor má nekonfigurovaný I/O.

111800, Neplatný parametr vyladování

Popis

Úloha:*arg*

Kontext: *arg*

arg není platný parametr vyladování.

Funkce Arcitune povoluje pouze parametry 20 až 29 a 31 až 41.

111801, Neplatné číslo plánu

Popis

Úloha:*arg*

Kontext: *arg*

arg není platné číslo plánu.

Funkce Arcitune povoluje pouze čísla plánů 1 až 99.

111802, Nepodporovaná verze souboru SID

Popis

Úloha:*arg*

Kontext: *arg*

Verze souboru SID není podporována.

111803, Není určena výchozí V/V jednotka

Popis

Úloha:*arg*

Není určena výchozí V/V jednotka

InstancePath: /PROC/ARCI_USER_PROP/*arg*

Atribut: use_default_io

111804, Konfigurační data nebyla nalezena

Popis

Úloha:*arg*

InstancePath: *arg*

Atribut: *arg*

Pokračování na další straně

476

Návod k použití - Řešení problémů, IRC5
3HAC020738-014 Revize: T

111805, Chyba EPROM

PopisV/V jednotka: *arg*Kód chyby: *arg*Interní jednotka: *arg*

111806, Chyba RAM

PopisV/V jednotka: *arg*Kód chyby: *arg*Interní jednotka: *arg*

111807, Chyba externí RAM

PopisV/V jednotka: *arg*Kód chyby: *arg*Interní jednotka: *arg*

111808, Chyba napájecího napětí 5 V

PopisV/V jednotka: *arg*Kód chyby: *arg*Interní jednotka: *arg*

111809, Chyba vysokého ss. napětí

PopisV/V jednotka: *arg*Kód chyby: *arg*Interní jednotka: *arg*

111810, Chyba vysoké teploty

PopisV/V jednotka: *arg*Kód chyby: *arg*Interní jednotka: *arg*

111811, Chyba vysokého primárního proudu

PopisV/V jednotka: *arg*Kód chyby: *arg*Interní jednotka: *arg*

111812, Chyba ss. napětí

Popis

WDU: 3 V (baterie)

PS: +15 V=

V/V jednotka: *arg*Kód chyby: *arg*Interní jednotka: *arg*

111813, Chyba ss. napětí

Popis

PS: -15 VC

V/V jednotka: *arg*Kód chyby: *arg*Interní jednotka: *arg*

111814, Chyba ss. napětí

Popis

PS: +15 VB

V/V jednotka: *arg*Kód chyby: *arg*Interní jednotka: *arg*

111815, Chyba serva proudu / serva posuvu drátu

PopisV/V jednotka: *arg*Kód chyby: *arg*Interní jednotka: *arg*

111816, Chyba komunikace

Popis

Varování interní sběrnice.

V/V jednotka: *arg*Kód chyby: *arg*Interní jednotka: *arg*

111818, Chyba komunikace

Popis

Interní sběrnice je vypnutá.

V/V jednotka: *arg*Kód chyby: *arg*Interní jednotka: *arg*

5 Řešení potíží na základě protokolu událostí

5.9 11 xxxx

Pokračování

111819, Zpráva byla ztracena

Popis

Na interní sběrnici byla ztracena zpráva.

V/V jednotka: *arg*

Kód chyby: *arg*

Interní jednotka: *arg*

111821, Byl ztracen kontakt s jednotkou MEK

Popis

V/V jednotka: *arg*

Kód chyby: *arg*

Interní jednotka: *arg*

111822, Byl ztracen kontakt s jednotkou LUD

Popis

V/V jednotka: *arg*

Kód chyby: *arg*

Interní jednotka: *arg*

111823, Chyba paměti zálohované baterií

Popis

V/V jednotka: *arg*

Kód chyby: *arg*

Interní jednotka: *arg*

111824, Nepřijaté nastavení

Popis

V/V jednotka: *arg*

Kód chyby: *arg*

Interní jednotka: *arg*

111825, Nekompatibilní nastavení

Popis

V/V jednotka: *arg*

Kód chyby: *arg*

Interní jednotka: *arg*

111826, Přetečení v přenosové vyrovnávací paměti

Popis

V/V jednotka: *arg*

Kód chyby: *arg*

Interní jednotka: *arg*

111827, Přetečení v přijímací vyrovnávací paměti

Popis

V/V jednotka: *arg*

Kód chyby: *arg*

Interní jednotka: *arg*

111829, Nekompatibilní formát dat svaru

Popis

V/V jednotka: *arg*

Kód chyby: *arg*

Interní jednotka: *arg*

111830, Chyba hlídacího obvodu

Popis

V/V jednotka: *arg*

Kód chyby: *arg*

Interní jednotka: *arg*

111832, Přepínění zásobníku

Popis

V/V jednotka: *arg*

Kód chyby: *arg*

Interní jednotka: *arg*

111833, Žádný průtok vody

Popis

V/V jednotka: *arg*

Kód chyby: *arg*

Interní jednotka: *arg*

111834, Byl ztracen kontakt s kartou TIG

Popis

V/V jednotka: *arg*

Kód chyby: *arg*

Interní jednotka: *arg*

111850, Neplatný parametr vyladování

Popis

Úloha: *arg*

Kontext: *arg*

arg není platný parametr vyladování.

Funkce MigRobTune povoluje parametry 20 až 29 a 31 až 41.

Pokračování na další straně

111851, Neplatné číslo plánu

Popis

Úloha: *arg*

Kontext: *arg*

arg není platné číslo plánu.

Funkce MigRobTune povoluje pouze plány 1 až 99.

111852, Nepodporovaný soubor SID

Popis

Úloha: *arg*

Kontext: *arg*

Verze souboru SID není podporovaná.

111853, Není určena výchozí V/V jednotka

Popis

Úloha: *arg*

Není určena výchozí V/V jednotka.

InstancePath: /PROC/MIGROB_USER_PROP/*arg*

Atribut: use_default_io

111854, Konfigurační data nebyla nalezena

Popis

Úloha: *arg*

InstancePath: *arg*

Atribut: *arg*

111855, Plán neexistuje

Popis

Plán *arg* neexistuje v napájecím zdroji *arg*, v *arg*.

Dusledky

Výsledky svařování nebudou odpovídat očekávání.

Doporučené postupy

Před použitím plánu v instrukci svařování se ujistěte, že je plán vytvořen.

111856, Chyba paměti programu (EPROM)

Popis

Paměť programu v jednotce *arg* je poškozena.

Kód poruchy: *arg*

Interní jednotka: *arg*

Doporučené postupy

Restartujte zařízení. Pokud chyba přetrvává, obraťte se na servisního technika.

111857, Chyba paměti RAM mikroprocesoru

Popis

Mikroprocesor nemůže zapisovat/číst interní paměť v jednotce *arg*.

Kód poruchy: *arg*

Interní jednotka: *arg*

Doporučené postupy

Restartujte zařízení. Pokud chyba přetrvává, obraťte se na servisního technika.

111858, Chyba externí RAM

Popis

Mikroprocesor nemůže použít/přečíst externí paměť v jednotce *arg*.

Kód poruchy: *arg*

Interní jednotka: *arg*

Doporučené postupy

Restartujte zařízení. Pokud chyba přetrvává, obraťte se na servisního technika.

111859, Nízké napájecí napětí 5 V

Popis

Napájecí napětí v jednotce *arg* je příliš nízké.

Kód poruchy: *arg*

Interní jednotka: *arg*

Dusledky

Aktuální svařovací proces byl zastaven a je zablokováno nové spuštění.

Doporučené postupy

Resetujte jednotku vypnutím hlavního napájení. Pokud chyba přetrvává, obraťte se na servisního technika.

111860, Střední ss. napětí je mimo rozsah

Popis

Napětí v jednotce *arg* je příliš vysoké nebo nízké.

Kód poruchy: *arg*

Interní jednotka: *arg*

Dusledky

Napájecí jednotka byla zastavena a nelze ji znovu spustit.

Možné příčiny

Příliš vysoké napětí může být způsobeno velkými transientními přechody na hlavním napájení nebo slabým napájením (vysoká indukce zdroje nebo chybějící fáze).

Pokračování na další straně

5 Řešení potíží na základě protokolu událostí

5.9 11 xxxx

Pokračování

Doporučené postupy

Resetujte jednotku vypnutím hlavního napájení. Pokud chyba přetrvává, obraťte se na servisního technika.

111861, Vysoká teplota

Popis

Byla aktivována teplotní pojistka v jednotce *arg*.

Kód poruchy: *arg*

Interní jednotka: *arg*

Dusledky

Aktuální svařovací proces byl zastaven a nelze jej znovu spustit, dokud nebude pojistka resetována.

Doporučené postupy

Zkontrolujte, zda nejsou vstupní a výstupní větrací otvory zakryty nebo zaneseny prachem. Zkontrolujte použitý pracovní cyklus a ujistěte se, zda není zařízení přetížené.

111862, Vysoký primární proud

Popis

Napájecí jednotka *arg* odebírá příliš mnoho ss. napájecího napětí.

Kód poruchy: *arg*

Interní jednotka: *arg*

Dusledky

Napájecí jednotka byla zastavena a nelze ji znovu spustit.

Doporučené postupy

Resetujte jednotku vypnutím hlavního napájení. Pokud chyba přetrvává, obraťte se na servisního technika.

111863, Nízké napětí baterie nebo zdroje napájení

Popis

Jednotka: *arg*

Viz popis odpovídající interní jednotky: *arg*

WDU: Nízké napětí baterie +3 V

Napětí baterie v jednotce *arg* je příliš nízké. Nebude-li baterie vyměněna, budou všechna data ztracena.

PS: napájecí napětí +15 V

Napájecí napětí jednotky *arg* je příliš nízké nebo vysoké.

Kód poruchy: *arg*

Doporučené postupy

Obraťte se na servisního technika.

111864, Napájecí napětí -15 V

Popis

Napájecí napětí jednotky *arg* je příliš nízké nebo vysoké.

Kód poruchy: *arg*

Interní jednotka: *arg*

Doporučené postupy

Obraťte se na servisního technika.

111865, Napájecí napětí +24 V

Popis

Napájecí napětí jednotky *arg* je příliš nízké nebo vysoké.

Kód poruchy: *arg*

Interní jednotka: *arg*

Doporučené postupy

Obraťte se na servisního technika.

111866, Chyba serva proudu / serva posuvu drátu

Popis

V/V jednotka: *arg*

Kód chyby: *arg*

Interní jednotka: *arg*

111867, Chyba komunikace (varování)

Popis

Zátěž systémové sběrnice CAN-bus v jednotce *arg* je dočasně příliš vysoká.

Kód poruchy: *arg*

Interní jednotka: *arg*

Dusledky

Napájecí jednotka/jednotka posuvu drátu ztratila kontakt s jednotkou dat svařování.

Doporučené postupy

Zkontrolujte, zda jsou všechna zařízení správně propojena. Pokud chyba přetrvává, obraťte se na servisního technika.

111869, Chyba komunikace

Popis

Systémová sběrnice CAN-bus byla dočasně zastavena kvůli přetížení.

Kód poruchy: *arg*

Interní jednotka: *arg*

Dusledky

Aktuální svařování bylo zastaveno.

Pokračování na další straně

Doporučené postupy

Zkontrolujte, zda jsou všechna zařízení správně propojena.
Resetujte jednotku vypnutím hlavního napájení. Pokud chyba přetrvává, obraťte se na servisního technika.

111870, Zprávy byly ztraceny

Popis

Mikroprocesor nebyl schopen včas zpracovat příchozí zprávy a došlo ke ztrátě dat v jednotce *arg*.

Kód poruchy: *arg*

Interní jednotka: *arg*

Doporučené postupy

Resetujte jednotku vypnutím hlavního napájení. Pokud chyba přetrvává, obraťte se na servisního technika.

111872, Byl ztracen kontakt s jednotkou MEK

Popis

Jednotka: *arg*

Kód poruchy: *arg*

Interní jednotka: *arg*

111873, Jednotky ztratily kontakt

Popis

Jednotka dat svařování (WDU) ztratila kontakt s napájecí jednotkou (PS) v jednotce *arg*.

Kód poruchy: *arg*

Interní jednotka: *arg*

Dusledky

Aktuální svařování bylo zastaveno.

Doporučené postupy

Zkontrolujte kabely. Pokud chyba přetrvává, obraťte se na servisního technika.

111874, Chyba baterií zálohované datové paměti RAM

Popis

Došlo k poklesu napětí baterie v jednotce *arg*.

Kód poruchy: *arg*

Interní jednotka: *arg*

Doporučené postupy

Resetujte jednotku vypnutím hlavního napájení. Jednotka dat svařování byla resetována.

111875, V paměti RAM jsou uloženy nepovolené nastavené hodnoty

Popis

Při spuštění jednotky *arg* byly objeveny nepovolené hodnoty.

Kód poruchy: *arg*

Interní jednotka: *arg*

Doporučené postupy

Odstraňte všechna data obsažená v jednotce dat svařování.

Resetujte jednotku vypnutím hlavního napájení. Jednotka dat svařování byla resetována.

111876, V paměti RAM jsou uloženy nekompatibilní nastavené hodnoty

Popis

Pro jednotku *arg* byly nastaveny nepovolené kombinace dat svařování.

Kód poruchy: *arg*

Interní jednotka: *arg*

Doporučené postupy

Resetujte jednotku vypnutím hlavního napájení. Pokud chyba přetrvává, obraťte se na servisního technika.

111877, Přetečení odesílací vyrovnávací paměti

Popis

Jednotka dat svařování nebyla schopna včas odeslat informace ostatním jednotkám, jednotka *arg*.

Kód poruchy: *arg*

Interní jednotka: *arg*

Doporučené postupy

Resetujte jednotku vypnutím hlavního napájení.

111878, Přetečení přijímací vyrovnávací paměti

Popis

Jednotka dat svařování nebyla schopna včas zpracovat informace od ostatních jednotek.

Kód poruchy: *arg*

Interní jednotka: *arg*

Doporučené postupy

Resetujte jednotku vypnutím hlavního napájení.

111880, Nekompatibilní formát dat svaru

Popis

V/V jednotka: *arg*

Kód chyby: *arg*

Pokračování na další straně

5 Řešení potíží na základě protokolu událostí

5.9 11 xxxx

Pokračování

Interní jednotka: *arg*

111881, Chyba programu

Popis

Určité okolnosti zabránily procesoru ve správném provedení programu v jednotce *arg*.

Kód poruchy: *arg*

Interní jednotka: *arg*

Dusledky

Program bude restartován automaticky. Aktuální svařování bude zastaveno.

Doporučené postupy

Zkontrolujte běh svařovacího programu během svařování. Pokud se chyba zopakuje, obraťte se na servisního technika.

111883, Ztracena data programu

Popis

Provádění programu v jednotce *arg* nepracuje.

Kód poruchy: *arg*

Interní jednotka: *arg*

Doporučené postupy

Resetujte jednotku vypnutím hlavního napájení. Pokud chyba přetrvává, obraťte se na servisního technika.

111884, Žádný průtok vody

Popis

V/V jednotka: *arg*

Kód chyby: *arg*

Interní jednotka: *arg*

111885, Byl ztracen kontakt s kartou TIG

Popis

V/V jednotka: *arg*

Kód chyby: *arg*

Interní jednotka: *arg*

111928, Restartování úlohy selhalo

Popis

Selhalo restartování úlohy v pracovní oblasti *arg*.

Dusledky

Pracovní oblast přešla do stavu chyby odezvy.

Možné příčiny

Počáteční počet vrstev = *arg* a počáteční počet produktů = *arg* je větší než celkový počet vrstev dané úlohy (= *arg*).

Pokračování na další straně

482

Doporučené postupy

Opravte počáteční počet vrstev a počáteční počet produktů.

Restartujte úlohu.

111929, Restartování úlohy selhalo

Popis

Selhalo restartování úlohy v pracovní oblasti *arg*.

Dusledky

Pracovní oblast přešla do stavu chyby odezvy.

Možné příčiny

Počáteční počet produktů *arg* je větší než počet produktů pro horní vrstvu (= *arg*).

Doporučené postupy

Opravte počáteční počet produktů a restartujte úlohu.

111930, Restartování úlohy selhalo

Popis

Selhalo restartování úlohy v pracovní oblasti *arg*.

Dusledky

Pracovní oblast přešla do stavu chyby odezvy.

Možné příčiny

Počáteční počet produktů = *arg* neodpovídá plnému provozu pro neúplnou horní vrstvu. Počáteční počet vrstev je zadán jako = *arg*.

Doporučené postupy

Opravte počáteční počet produktů nebo počáteční počet vrstev.

Restartujte úlohu.

111931, Byla zastavena nedokončená úloha

Popis

Byla zastavena nedokončená úloha v pracovní oblasti *arg*.

Počet úplných vrstev v zásobníku = *arg*. Počet produktů v horní vrstvě = *arg*.

111957, Žádný aktivní projekt

Popis

Úloha: *arg*

Instrukce/funkce *arg* detekovala, že projekt byl zastaven.

Program v jazyce RAPID nemůže být nadále prováděn bez aktivního projektu.

Ref. č. programu: *arg*

Dusledky

Provádění programu bylo okamžitě zastaveno.

Možné příčiny

- 1) Projekt byl zastaven.
- 2) Došlo k výpadku napájení a program v jazyce RAPID byl spuštěn bez opětovného spuštění projektu.
- 3) Byl proveden restart a program v jazyce RAPID byl spuštěn bez opětovného spuštění projektu.

Doporučené postupy

Spusťte projekt.

V některých případech musí být ukazatel PP přesunut zpět do rutiny Main.

111964, Byla aktivována chybová událost

Popis

Úloha: *arg*

Instrukce *arg* selhala.

Pracovní oblast *arg* je po chybové události v chybovém stavu.

Ref. č. programu *arg*

Dusledky

Dokud nebude chyba vyřešena, nelze program spustit.

Možné příčiny

1. Signál zdroje chyby přepnul pracovní oblast do chybového stavu.
2. Bylo použito okamžité zastavení.

Doporučené postupy

Vyřešte příčinu chybové situace a použijte jednu z možností restartování.

112060, Při spuštění byl vydán příkaz k zastavení projektu

Popis

Provádění programu RAPID bylo zastaveno během startu projektu.

Projekt *arg* není spuštěn.

Dusledky

Provádění programu RAPID je ihned zastaveno. Projekt *arg* není spuštěn.

Možné příčiny

Byl přijat příkaz k zastavení projektu od systému PickMaster, FlexPendant, V/V nebo RAPID během spuštění projektu.

Doporučené postupy

Pokuste se spustit projekt znovu.

112200, Nepodařilo se otevřít signál

Popis

Došlo k chybě při otevírání signálu spouštěče události:

Název signálu: *arg*

Dusledky

Nebude možné použít žádné funkce systému PickMaster pro zotavení z chyb, které mohou být generovány z V/V signálů.

Možné příčiny

Název signálu není v konfiguraci V/V nastaven.

Doporučené postupy

Zkontrolujte název signálu spouštěče události pomocí aplikace PickMaster pro PC.

112355, Příliš mnoho událostí

Popis

Úloha: *arg*

Pro jeden pohyb je definováno příliš mnoho aktivačních událostí.

Maximální přípustný počet je 8, ale v tomto případě je definováno *arg*.

Ref. č. programu: *arg*

Dusledky

Nelze nastavit všechny události.

Možné příčiny

Chyba v konfiguraci programu PickMaster.

Doporučené postupy

Zkontrolujte konfiguraci systému PickMaster.

112363, Neshoda koncové výšky pro prohledání zásobníku

Popis

Úloha: *arg*

V průběhu pohybu prohledání zásobníku bylo dosaženo nakonfigurované koncové výšky = *arg*, ale výška zásobníku nebyla detekována. Dolní vrstva zásobníku je očekávána nejméně o jednu vrstvu níže, než je dosažená koncová výška.

Ref. č. programu: *arg*

Dusledky

Po prohledání zásobníku nebylo možné správně upravit výšku zásobníku.

Možné příčiny

Nakonfigurovaná koncová výška je nastavena příliš vysoko.

Nakonfigurované posunutí rámce je pro danou sadu operací nastaveno příliš nízko.

Pokračování na další straně

5 Řešení potíží na základě protokolu událostí

5.9 11 xxxx

Pokračování

Doporučené postupy

Zkontrolujte nakonfigurovanou koncovou výšku.

Zkontrolujte nakonfigurované posunutí rámce pro danou sadu operací.

112385, Pro akci cíle je definováno příliš mnoho událostí

Popis

Úloha: *arg*

Neočekávané selhání.

V pracovní oblasti *arg* je pro jednu akci cíle typu *arg* definováno více než *arg* událostí.

Ref. č. programu: *arg*

Dusledky

Provádění programu je zastaveno.

Možné příčiny

K jedné akci cíle bylo přidruženo příliš mnoho událostí.

Doporučené postupy

Upravte konfiguraci projektu, zaveďte a restartujte projekt.

Kontaktujte společnost ABB.

112386, Neznámý typ instrukce V/V Trigg

Popis

Úloha: *arg*

Typ V/V Trigg *arg* je neznámý.

Ref. č. programu: *arg*

Dusledky

Hledání zásobníku nelze dokončit.

Možné příčiny

Chyby v kódu programu Rapid

112399, Průtok PickMaster byl okamžitě zastaven

Popis

Průtok *arg* byl okamžitě zastaven.

Dusledky

Program RAPID se zastaví, je-li v kterékoli operaci s paletami aktivní průtok.

Doporučené postupy

Pomocí některé z možností restartování je třeba obnovit průtok.

112400, Neplatný parametr vyladování

Popis

Úloha: *arg*

Pokračování na další straně

Kontext: *arg*

arg není platný parametr vyladování.

112401, Číslo plánu je mimo rozsah

Popis

Úloha: *arg*

Kontext: *arg*

arg není platné číslo plánu.

Platný rozsah čísel plánů: *arg* až *arg*.

112402, Nekompatibilní soubor SID

Popis

Úloha: *arg*

Kontext: *arg*

Verze souboru SID není kompatibilní.

Dusledky

Soubor SID nebyl načten do paměti napájecího zdroje.

Možné příčiny

Soubor SID byl uložen z jiného typu napájecího zdroje nebo byl poškozen.

Doporučené postupy

Pokud byl soubor přenesen pomocí programu FTP, jste si jisti, že daný program FTP použil pro přenos tohoto souboru SID režim binárního přenosu?

Pokud je to možné, pokuste se vytvořit soubor SID ze zdroje.

112403, Není definována výchozí V/V jednotka

Popis

Úloha: *arg*

V konfiguraci není definována výchozí V/V jednotka.

InstancePath: /PROC/ARISTOMIG_INT_USER_PROP/*arg*

Atribut: use_default_io

112404, Konfigurační data nebyla nalezena

Popis

Úloha: *arg*

InstancePath: *arg*

Atribut: *arg*

112405, Poškozený soubor SID

Popis

Úloha: *arg*

Kontext: *arg*

Soubor SID má nesprávný formát nebo nesprávnou velikost.

Dusledky

Ze souboru nebyla obnovena všechna data.

Doporučené postupy

Zkontrolujte plány v napájecím zdroji. Je možné, že nebyla obnovena všechna data.

112406, Neplatný parametr vyladování

Popis

Úloha: *arg*

Kontext: *arg*

arg není platný parametr vyladování v instanci *arg*.

112407, Plán neexistuje

Popis

Tento plán *arg* neexistuje v napájecím zdroji *arg* v *arg*.

Dusledky

Výsledky svařování nebudou odpovídat očekávání.

Doporučené postupy

Ověřte, zda plán byl vytvořen, a teprve pak jej použijte ve svařovací instrukci.

112410, Chyba paměti programu (EPROM)

Popis

Paměť programu v jednotce *arg* je poškozena.

Kód poruchy: *arg*

Interní jednotka: *arg*

Doporučené postupy

Restartujte zařízení. Pokud chyba přetrvává, obraťte se na servisního technika.

112411, Chyba paměti RAM mikroprocesoru

Popis

Mikroprocesor nemůže použít/přečíst interní paměť v jednotce *arg*.

Kód poruchy: *arg*

Interní jednotka: *arg*

Doporučené postupy

Restartujte zařízení. Pokud chyba přetrvává, obraťte se na servisního technika.

112412, Chyba externí RAM

Popis

Mikroprocesor nemůže použít/přečíst externí paměť v jednotce *arg*.

Kód poruchy: *arg*

Interní jednotka: *arg*

Doporučené postupy

Restartujte zařízení. Pokud chyba přetrvává, obraťte se na servisního technika.

112413, Nízké napájecí napětí 5 V

Popis

Napájecí napětí v jednotce *arg* je příliš nízké.

Kód poruchy: *arg*

Interní jednotka: *arg*

Dusledky

Aktuální svařovací proces byl zastaven a je zablokováno nové spuštění.

Doporučené postupy

Resetujte jednotku vypnutím hlavního napájení. Pokud chyba přetrvává, obraťte se na servisního technika.

112414, Střední ss. napětí je mimo rozsah

Popis

Napětí v jednotce *arg* je příliš vysoké nebo nízké.

Kód poruchy: *arg*

Interní jednotka: *arg*

Dusledky

Napájecí jednotka byla zastavena a nelze ji znovu spustit.

Možné příčiny

Příliš vysoké napětí může být způsobeno velkými transientními přechody na hlavním napájení nebo slabým napájením (vysoká indukce zdroje nebo chybějící fáze).

Doporučené postupy

Resetujte jednotku vypnutím hlavního napájení. Pokud chyba přetrvává, obraťte se na servisního technika.

112415, Vysoká teplota

Popis

Byla aktivována teplotní pojistka v jednotce *arg*.

Kód poruchy: *arg*

Interní jednotka: *arg*

Dusledky

Aktuální svařovací proces byl zastaven a nelze jej znovu spustit, dokud nebude pojistka resetována.

Pokračování na další straně

5 Řešení potíží na základě protokolu událostí

5.9 11 xxxx

Pokračování

Doporučené postupy

Zkontrolujte, zda nejsou vstupní a výstupní větrací otvory zakryty nebo zaneseny prachem. Zkontrolujte použitý pracovní cyklus a ujistěte se, zda není zařízení přetížené.

112416, Vysoký primární proud

Popis

Napájecí jednotka *arg* odebírá příliš mnoho ss. napájecího napětí.

Kód poruchy: *arg*

Interní jednotka: *arg*

Dusledky

Napájecí jednotka byla zastavena a nelze ji znovu spustit.

Doporučené postupy

Resetujte jednotku vypnutím hlavního napájení. Pokud chyba přetrvává, obraťte se na servisního technika.

112417, Nízké napětí baterie nebo zdroje napájení

Popis

Jednotka: *arg*

Viz popis odpovídající interní jednotky: *arg*

WDU: Nízké napětí baterie +3 V

Napětí baterie v jednotce *arg* je příliš nízké. Nebude-li baterie vyměněna, budou všechna data ztracena.

PS: napájecí napětí +15 V

Napájecí napětí jednotky *arg* je příliš nízké nebo vysoké.

Kód poruchy: *arg*

Doporučené postupy

Obraťte se na servisního technika.

112418, Napájecí napětí -15 V

Popis

Napájecí napětí jednotky *arg* je příliš nízké nebo vysoké.

Kód poruchy: *arg*

Interní jednotka: *arg*

Doporučené postupy

Obraťte se na servisního technika.

112419, Napájecí napětí +24 V

Popis

Napájecí napětí jednotky *arg* je příliš nízké nebo vysoké.

Kód poruchy: *arg*

Interní jednotka: *arg*

Doporučené postupy

Obraťte se na servisního technika.

112420, Chyba serva proudu / serva posuvu drátu

Popis

V/V jednotka: *arg*

Kód chyby: *arg*

Interní jednotka: *arg*

112421, Chyba komunikace (varování)

Popis

Zátěž systémové sběrnice CAN-bus v jednotce *arg* je dočasně příliš vysoká.

Kód poruchy: *arg*

Interní jednotka: *arg*

Dusledky

Napájecí jednotka/jednotka posuvu drátu ztratila kontakt s jednotkou dat svařování.

Doporučené postupy

Zkontrolujte, zda jsou všechna zařízení správně propojena.

Pokud chyba přetrvává, obraťte se na servisního technika.

112423, Chyba komunikace

Popis

Systémová sběrnice CAN-bus byla dočasně zastavena kvůli přetížení.

Kód poruchy: *arg*

Interní jednotka: *arg*

Dusledky

Aktuální svařování bylo zastaveno.

Doporučené postupy

Zkontrolujte, zda jsou všechna zařízení správně propojena.

Resetujte jednotku vypnutím hlavního napájení. Pokud chyba přetrvává, obraťte se na servisního technika.

112424, Zprávy byly ztraceny

Popis

Mikroprocesor nebyl schopen včas zpracovat příchozí zprávy a došlo ke ztrátě dat v jednotce *arg*.

Kód poruchy: *arg*

Interní jednotka: *arg*

Doporučené postupy

Resetujte jednotku vypnutím hlavního napájení. Pokud chyba přetrvává, obraťte se na servisního technika.

Pokračování na další straně

112426, Byl ztracen kontakt s jednotkou MEK

Popis

Jednotka: *arg*

Kód poruchy: *arg*

Interní jednotka: *arg*

Kód poruchy: *arg*

Interní jednotka: *arg*

Doporučené postupy

Resetujte jednotku vypnutím hlavního napájení. Pokud chyba přetrvává, obraťte se na servisního technika.

112427, Jednotky ztratily kontakt

Popis

Jednotka dat svařování (WDU) ztratila kontakt s napájecí jednotkou (PS) v jednotce *arg*.

Kód poruchy: *arg*

Interní jednotka: *arg*

Důsledky

Aktuální svařování bylo zastaveno.

Doporučené postupy

Zkontrolujte kabely. Pokud chyba přetrvává, obraťte se na servisního technika.

112431, Přetečení odesílací vyrovnávací paměti

Popis

Jednotka dat svařování nebyla schopna včas odeslat informace ostatním jednotkám, jednotka *arg*.

Kód poruchy: *arg*

Interní jednotka: *arg*

Doporučené postupy

Resetujte jednotku vypnutím hlavního napájení.

112428, Chyba baterií zálohované datové paměti RAM

Popis

Došlo k poklesu napětí baterie v jednotce *arg*.

Kód poruchy: *arg*

Interní jednotka: *arg*

Doporučené postupy

Resetujte jednotku vypnutím hlavního napájení. Jednotka dat svařování byla resetována.

112432, Přetečení přijímací vyrovnávací paměti

Popis

Jednotka dat svařování nebyla schopna včas zpracovat informace od ostatních jednotek.

Kód poruchy: *arg*

Interní jednotka: *arg*

Doporučené postupy

Resetujte jednotku vypnutím hlavního napájení.

112429, Nepovolené nastavené hodnoty uložené v paměti RAM

Popis

Při spouštění jednotky *arg* byly objeveny nepovolené hodnoty.

Kód poruchy: *arg*

Interní jednotka: *arg*

Doporučené postupy

Odstraňte všechna data obsažená v jednotce dat svařování. Resetujte jednotku vypnutím hlavního napájení. Jednotka dat svařování byla resetována.

112434, Nekompatibilní formát dat svaru

Popis

V/V jednotka: *arg*

Kód chyby: *arg*

Interní jednotka: *arg*

112435, Chyba programu

Popis

Určité okolnosti zabránily procesoru ve správném provedení programu v jednotce *arg*.

Kód poruchy: *arg*

Interní jednotka: *arg*

Důsledky

Program bude restartován automaticky. Aktuální svařování bude zastaveno.

Doporučené postupy

Zkontrolujte běh svařovacího programu během svařování. Pokud se chyba zopakuje, obraťte se na servisního technika.

112430, Nekompatibilní nastavené hodnoty uložené v paměti RAM

Popis

Pro jednotku *arg* byly nastaveny nepovolené kombinace dat svařování.

Pokračování na další straně

5 Řešení potíží na základě protokolu událostí

5.9 11 xxxx

Pokračování

112436, Žádná elektroda

Popis

V/V jednotka: *arg*

Kód chyby: *arg*

Interní jednotka: *arg*

112437, Ztracena data programu

Popis

Provádění programu v jednotce *arg* nepracuje.

Kód poruchy: *arg*

Interní jednotka: *arg*

Doporučené postupy

Resetujte jednotku vypnutím hlavního napájení. Pokud chyba přetrvává, obraťte se na servisního technika.

112438, Žádný průtok vody

Popis

V/V jednotka: *arg*

Kód chyby: *arg*

Interní jednotka: *arg*

112439, Bylo ztraceno spojení s kartou TIG

Popis

V/V jednotka: *arg*

Kód chyby: *arg*

Interní jednotka: *arg*

112441, Žádný průtok plynu

Popis

V/V jednotka: *arg*

Kód chyby: *arg*

Interní jednotka: *arg*

112500, Monitor dat svařování

Popis

Konfigurace pro *arg* je dokončena

112501, WDM - Chyba při konfiguraci

Popis

Konfigurace pro *arg* selhala

Dusledky

Monitor dat svařování nebude funkční.

Doporučené postupy

Zkontrolujte prosím, zda jsou správná nastavení PROC.

112502, WDM - Chyba V/V aliasu

Popis

Signály definované v PROC jsou neplatné.

Úloha: *arg*

Dusledky

Monitor dat svařování nebude funkční.

Doporučené postupy

Zkontrolujte, zda jsou správná nastavení PROC.

112503, WDM - Nepodařilo se načíst WDM_SETTINGS

Popis

Nastavení 'chart' v části WDM_SETTINGS v PROC nelze načíst.

Úloha: *arg*

Dusledky

Monitor dat svařování neukládá soubory pro diagram.

Doporučené postupy

Zkontrolujte prosím, zda jsou správná nastavení PROC.

112504, WDM - Nepodařilo se načíst WDM_SETTINGS

Popis

Nastavení signálu V/V v části WDM_SETTINGS v PROC nelze načíst.

Úloha: *arg*

Dusledky

Monitor dat svařování nebude funkční.

Doporučené postupy

Zkontrolujte prosím, zda jsou správná nastavení PROC.

112505, WDM - Nepodařilo se načíst WDM_STABILITY

Popis

Část WDM_STABILITY v PROC nebyla nalezena.

Byly použity výchozí hodnoty.

Úloha: *arg*

Pokračování na další straně

112506, WDM - Nepodařilo se načíst WDM_STABILITY

Popis

Část WDM_STABILITY v PROC nelze načíst.

Úloha: *arg*

Dusledky

Monitor dat svařování možná nebude funkční.

Doporučené postupy

Zkontrolujte prosím, zda jsou správná nastavení PROC.

112507, WDM - Nepodařilo se načíst WDM_SIGNATURE

Popis

Část WDM_SIGNATURE nebo WDM_SIGNATURE_DATA v PROC nelze nalézt.

Byly použity výchozí hodnoty.

Úloha: *arg*

112508, WDM - Nepodařilo se načíst WDM_SIGNATURE

Popis

Část WDM_SIGNATURE nebo WDM_SIGNATURE_DATA v PROC nelze načíst.

Úloha: *arg*

Dusledky

Monitor dat svařování možná nebude funkční.

Doporučené postupy

Zkontrolujte prosím, zda jsou správná nastavení PROC.

112509, WDM - Nepodařilo se načíst WDM_TOLERANCE

Popis

Část WDM_TOLERANCE v PROC nelze načíst.

Úloha: *arg*

Dusledky

Monitor dat svařování možná není funkční.

Doporučené postupy

Zkontrolujte prosím, zda jsou správná nastavení PROC.

112510, WDM - Výsledky učení byly uloženy

Popis

Učební cyklus skončil pro *arg* v úloze *arg*

Bylo dokončeno *arg* z *arg* učebních cyklů.

Velikost vzorku: *arg*

112511, WDM - Učení bylo dokončeno

Popis

Učení je dokončeno pro *arg* v úloze *arg*

Bylo dokončeno *arg* z *arg* učebních cyklů.

Velikost vzorku: *arg*

Dusledky

Při příštím svařování tohoto svaru bude monitorování aktivní.

112512, WDM - Podpisový soubor nepřístupný

Popis

Uložený podpis nelze načíst.

Název svaru: *arg*

Úloha: *arg*

Jiná aplikace patrně ponechala soubor otevřený.

Dusledky

Monitor dat svařování nemůže vyhodnotit tento svar.

Doporučené postupy

Restart řadiče a spuštění z rutiny Main může pro příští cyklus učení problém vyřešit.

112513, WDM - Podpisový soubor nepřístupný

Popis

Do uloženého podpisu nelze zapisovat.

Název svaru: *arg*

Úloha: *arg*

Jiná aplikace patrně ponechala soubor otevřený.

Dusledky

Monitor dat svařování nemůže vyhodnotit tento svar.

Doporučené postupy

Restart řadiče a spuštění z rutiny Main může pro příští cyklus učení problém vyřešit.

112514, WDM - Soubor s výsledky nepřístupný

Popis

Výsledky měření nelze načíst.

Název svaru: *arg*

Úloha: *arg*

Jiná aplikace patrně ponechala soubor otevřený.

Dusledky

Monitor dat svařování nemůže vyhodnotit tento svar.

Pokračování na další straně

5 Řešení potíží na základě protokolu událostí

5.9 11 xxxx

Pokračování

Doporučené postupy

Restart řadiče a spuštění z rutiny Main může pro příští cyklus učení problém vyřešit.

112515, WDM - Vypršení časového limitu čtení dat

Popis

V přiměřené době nelze načíst data z binárního souboru.

Název svaru: *arg*

Úloha: *arg*

Vypršení časového limitu: *arg* s

Dusledky

Monitor dat svařování nemůže vyhodnotit tento svar.

Doporučené postupy

Odstraňte uložené soubory WDM a opakujte učení.

112516, WDM - Chyba kontrolního součtu dat

Popis

Data načtená z binárního souboru neodpovídají očekávané velikosti.

Název svaru: *arg*

Úloha: *arg*

Dusledky

Monitor dat svařování nemůže vyhodnotit tento svar.

Doporučené postupy

Odstraňte uložené soubory WDM a opakujte učení.

112517, WDM - Neznámá chyba

Popis

V instrukci WriteSigData došlo k neočekávané chybě.

Název svaru: *arg*

Úloha: *arg*

Dusledky

Monitor dat svařování nemůže vyhodnotit tento svar.

Doporučené postupy

Nahlaste tento problém zástupci společnosti ABB.

112518, WDM - Neznámá chyba

Popis

V instrukci EvalSigData došlo k neočekávané chybě.

Název svaru: *arg*

Úloha: *arg*

Dusledky

Monitor dat svařování nemůže vyhodnotit tento svar.

Doporučené postupy

Nahlaste tento problém zástupci společnosti ABB.

112519, WDM - Podpisový soubor je příliš krátký

Popis

Před zastavením svařování bylo dosaženo konce podpisového souboru.

Název svaru: *arg*

Úloha: *arg*

Aktuální počet vzorků: *arg*

Dusledky

Monitor dat svařování nemůže vyhodnotit tento svar.

112520, WDM - Chyba při přístupu k souboru

Popis

Nelze otevřít níže uvedený soubor binárních dat.

Soubor: *arg*

Úloha: *arg*

Jiná aplikace patrně ponechala soubor otevřený.

Dusledky

Monitor dat svařování nebude funkční.

Doporučené postupy

Restart řadiče a spuštění z rutiny Main může pro příští cyklus učení problém vyřešit. Problém lze vyřešit odstraněním souboru.

112521, WDM - Chyba při přístupu k souboru

Popis

Nelze zavřít soubor binárních dat.

Úloha: *arg*

Dusledky

Monitor dat svařování možná není funkční.

Doporučené postupy

Restart řadiče a spuštění z rutiny Main může pro příští cyklus učení problém vyřešit. Problém lze vyřešit odstraněním souboru.

112522, WDM - Chyba při přístupu k souboru

Popis

Nelze zajistit níže uvedený soubor binárních dat.

Soubor: *arg*

Úloha: *arg*

Pokračování na další straně

Dusledky

Monitor dat svařování nebude funkční.

Doporučené postupy

Restart řadiče a spuštění z rutiny Main může pro příští cyklus učení problém vyřešit. Problém lze vyřešit odstraněním souboru.

112523, WDM - Chyba velikosti vzorku

Popis

Počet bodů uložených v posledním svaru neodpovídá počtu bodů ve stávajícím podpisovém souboru.

Název svaru: *arg*

Úloha: *arg*

Měřené vzorky: *arg*

Vzorky podpisu: *arg*

Dusledky

Monitor dat svařování nebude schopen vyhodnotit data z tohoto svaru.

112524, WDM - Chyba konce svařování

Popis

Na konci svaru se vyskytla nespecifikovaná chyba.

Úloha: *arg*

Dusledky

Monitor dat svařování možná nebude funkční.

Doporučené postupy

Obraťte se na zástupce společnosti ABB.

112525, WDM - Chyba začátku svařování

Popis

Na začátku svaru došlo k nespecifikované chybě.

Úloha: *arg*

Dusledky

Monitor dat svařování možná nebude funkční.

Doporučené postupy

Obraťte se na zástupce společnosti ABB.

112526, WDM - Učení spuštěno

Popis

Pro *arg* neexistuje v úloze *arg* žádný dříve uložený podpis. Učení začne nyní.

Vyžadované učební cykly: *arg*

112527, WDM - Chyba textového prostředku

Popis

Chyba textového prostředku.

Monitor dat svařování nemá přístup k textu.

Index: *arg*

Soubor: *arg*

Úloha: *arg*

Doporučené postupy

Obraťte se na zástupce společnosti ABB.

112528, WDM - Drobné porušení

Popis

Došlo k drobnému *arg* porušení svaru *arg*.

Naměřená hodnota: *arg*

Horní limit: *arg*

Dolní limit: *arg*

112529, WDM - Velké porušení

Popis

Došlo k velkému *arg* porušení svaru *arg*.

Naměřená hodnota: *arg*

Horní limit: *arg*

Dolní limit: *arg*

112530, WDM - Chyba

Popis

V monitoru dat svařování se vyskytla nespecifikovaná chyba pro úlohu *arg*

Doporučené postupy

Obraťte se na zástupce společnosti ABB.

112531, WDM - Spouštěč připraven

Popis

Monitor dat svařování je připraven vzorkovat data pro úlohu *arg*

112532, WDM - Selhalo přihlášení k odběru spouštěče

Popis

U monitoru dat svařování selhalo přihlášení k odběru spouštěče pro úlohu *arg*

Dusledky

Monitor dat svařování nebude funkční.

Pokračování na další straně

5 Řešení potíží na základě protokolu událostí

5.9 11 xxxx

Pokračování

112533, WDM - Selhalo nastavení V/V spouštěče

Popis

U monitoru dat svařování selhala propojení V/V pro úlohu *arg*

Dusledky

Monitor dat svařování nebude funkční.

112534, WDM - Chyba frekvence stehování

Popis

Frekvence stehování je příliš vysoká pro *arg* v úloze *arg*.

Dusledky

WDM sníží četnost vzorkování na zlomek frekvence stehování.

112535, WDM - Chyba frekvence stehování

Popis

Frekvence stehování je příliš vysoká pro *arg* v úloze *arg*.

Dusledky

Nebude prováděno monitorování.

Doporučené postupy

Umožněte monitorování dat svařování snížením frekvence stehování.

112536, WDM - Chyba změny stehování

Popis

Parametry stehování se od doby učení se svaru *arg* v úloze *arg* změnilly.

Dusledky

Nebude prováděno monitorování.

Doporučené postupy

Odstraňte uložený podpis a opakujte učení s novými parametry. Můžete také obnovit staré parametry.

112537, WDM - Chyba změny rychlosti

Popis

Rychlost svařování se od doby učení se svaru *arg* v úloze *arg* změnila.

Dusledky

Nebude prováděno monitorování.

Doporučené postupy

Odstraňte uložený podpis a opakujte učení s novými parametry. Můžete také obnovit staré parametry.

112538, WDM - Změnila se délka svaru

Popis

Délka svaru se od doby učení se svaru *arg* v úloze *arg* změnila.

Dusledky

Nebude prováděno monitorování.

Doporučené postupy

Pokud byly cíle definující svar záměrně změněny, odstraňte uložené podpisy a opakujte učení s novými cíly.

112539, WDM - Chyba frekvence vzorku

Popis

Frekvence vzorkování je příliš vysoká pro *arg* v úloze *arg*.

Dusledky

WDM sníží četnost vzorkování na zlomek požadované frekvence.

112540, WDM - Chyba frekvence vzorku

Popis

Frekvence vzorkování je příliš vysoká pro *arg* v úloze *arg*.

Dusledky

Nebude prováděno monitorování.

Doporučené postupy

Umožněte monitorování dat svařování snížením frekvence vzorkování.

112541, WDM - Chyba změny dat welddata

Popis

Parametry svařování se od doby učení se svaru *arg* v úloze *arg* změnilly.

Dusledky

Nebude prováděno monitorování.

Doporučené postupy

Odstraňte uložený podpis a opakujte učení s novými parametry. Můžete také obnovit staré parametry.

112542, WDM - Synchronizace vzorků

Popis

Číslo segmentu uložených dat zaostává za skutečným vzorkem. Jedná se o normální chování spojené se zastavením provádění. Název svaru: *arg*
Úloha: *arg*

Pokračování na další straně

Dusledky

Některé vzorky byly pravděpodobně při přechodu mezi segmenty ignorovány.

112543, WDM - Synchronizace vzorků

Popis

Číslo segmentu skutečného vzorku zaostává za uloženými daty. Jedná se o normální chování spojené se zastavením provádění.

Název svaru: *arg*

Úloha: *arg*

Dusledky

Některé vzorky byly pravděpodobně při přechodu mezi segmenty ignorovány.

112544, WDM - Změnila se vzdálenost vzorků

Popis

Parametry stehování nebo vzdálenost vzorku bez stehování se od dokončení učení pro svar *arg* v úloze *arg* změnily.

Dusledky

Nebude prováděno monitorování.

Doporučené postupy

Odstraňte uložený podpis a opakujte učení s novými parametry. Můžete také obnovit staré parametry.

112600, Inicializace komunikačního rozhraní se nezdařila

Popis

Úloha: *arg*

Komunikační rozhraní nelze inicializovat.

Ref. č. programu *arg*

Doporučené postupy

Zkontrolujte nastavení a parametry komunikace a restartujte aplikaci.

Zotavení: *arg*

112601, Byla přijata nesprávná data.

Popis

Data přijata ze vzdáleného systému jsou nesprávná. Buď ve vzdáleném systému došlo k chybě dat, nebo byla přijata nesprávná zpráva.

Doporučené postupy

Zkontrolujte data a programovou logiku.

112602, Chyba komunikačního rozhraní

Popis

Při komunikaci s externím systémem byla zjištěna chyba.

Doporučené postupy

Zkontrolujte vzdálený systém a připojení. Restartujte komunikaci.

112603, Selhal pokus o přístup do konfiguračních souborů

Popis

Soubory nastavení a konfigurace pro komunikační rozhraní nebyly nalezeny ve složce HOME/GSI.

Doporučené postupy

Ověřte, zda složka HOME/GSI existuje a zda v ní jsou uloženy soubory nastavení a konfigurace. Restartujte komunikaci.

112650, Integrovaný obvod PLC není připojen

Popis

Spojení s integrovaným obvodem PLC nebylo navázáno nebo bylo ztraceno.

Dusledky

S integrovaným obvodem PLC nelze pracovat.

Doporučené postupy

Zkontrolujte spojení DeviceNet mezi integrovaným obvodem PLC a hlavním počítačem.

112651, Integrovaný obvod PLC není nadřazený

Popis

Požadovaný příkaz *arg* lze provést pouze pokud integrovaný obvod PLC pracuje v nadřazeném režimu.

Dusledky

Některé příkazy lze spustit pouze pokud je integrovaný obvod PLC v nadřazeném režimu.

Doporučené postupy

Zkontrolujte, zda je v rozhraní FlexPendant nastavena pro integrovaný obvod PLC správná aplikační role.

112652, Integrovaný obvod PLC není podřazený

Popis

Požadovaný příkaz *arg* lze provést pouze pokud integrovaný obvod PLC pracuje v podřazeném režimu.

5 Řešení potíží na základě protokolu událostí

5.9 11 xxxx

Pokračování

Dusledky

Některé příkazy lze spustit pouze pokud je integrovaný obvod PLC v podřízeném režimu.

Doporučené postupy

Zkontrolujte, zda je v rozhraní FlexPendant nastavena pro integrovaný obvod PLC správná aplikační role.

112653, Neplatné číslo programu PLC

Popis

Číslo programu zadané ke spuštění na integrovaném obvodu PLC je neplatné nebo není k dispozici.

Dusledky

Program se zadaným číslem nelze na integrovaném obvodu PLC spustit.

Doporučené postupy

Zkontrolujte, zda integrovaný obvod PLC může zpracovat program se zadaným číslem.

112654, Je prováděn program PLC

Popis

Na integrovaném obvodu PLC je ještě prováděn program. Nové číslo programu lze požadovat až po skončení předchozího programu.

Doporučené postupy

Pomocí volitelného parametru zpětného volání můžete vyvolat událost při skončení běhu programu.

112655, Neshoda čísel programu PLC

Popis

Zadané číslo programu se neshoduje s číslem vyžadovaným od integrovaného obvodu PLC.

Doporučené postupy

Zkontrolujte v programu, zda je vyžadované číslo programu správně předáváno potvrzovací metodě.

112656, Byla překročena maximální doba běhu

Popis

Byla překročena maximální doba běhu vyhrazená pro synchronní spuštění programů.

Doporučené postupy

Zkontrolujte maximální dobu běhu definovanou v programu a v případě potřeby ji zvýšte.

112657, Interní chyba provádění

Popis

Tato chyba znamená implementační chybu na straně řadiče robota nebo integrovaného obvodu PLC.

Doporučené postupy

O této chybě prosím informujte příslušnou kontaktní osobu ve společnosti ABB.

112658, Byla překročena interní doba běhu

Popis

Byla překročena maximální doba běhu vyhrazená pro synchronní spuštění programů.

Doporučené postupy

Ověřte předem definovanou maximální dobu běhu a v případě potřeby ji zvýšte.

112659, Závažná chyba integrovaného obvodu PLC

Popis

V integrovaném obvodu PLC došlo k závažné chybě.

Komponenta: *arg*

Zařízení: *arg*

Modul: *arg*

Kanál: *arg*

Chyba: *arg*

Dusledky

Nadále nelze zaručit bezpečný provoz integrovaného obvodu PLC.

Doporučené postupy

Vyhledejte kód chyby v dokumentaci AC500 a při odstraňování této chyby postupujte podle uvedených pokynů.

112660, Závažná chyba integrovaného obvodu PLC

Popis

V integrovaném obvodu PLC došlo k závažné chybě.

Komponenta: *arg*

Zařízení: *arg*

Modul: *arg*

Kanál: *arg*

Chyba: *arg*

Dusledky

Integrovaný obvod PLC funguje bez potíží, ale již nelze zajistit bezchybné zpracování uživatelského programu.

Pokračování na další straně

Doporučené postupy

Vyhledejte kód chyby v dokumentaci AC500 a při odstraňování této chyby postupujte podle uvedených pokynů.

112661, Nezávažná chyba integrovaného obvodu PLC

Popis

V integrovaném obvodu PLC došlo k nezávažné chybě.

Komponenta: *arg*

Zařízení: *arg*

Modul: *arg*

Kanál: *arg*

Chyba: *arg*

Dusledky

To, zda by měl být uživatelský program integrovaným obvodem PLC zastaven, závisí na aplikaci.

Doporučené postupy

Vyhledejte kód chyby v dokumentaci AC500 a při odstraňování této chyby postupujte podle uvedených pokynů.

112662, Varování integrovaného obvodu PLC

Popis

V integrovaném obvodu PLC došlo k varování.

Komponenta: *arg*

Zařízení: *arg*

Modul: *arg*

Kanál: *arg*

Chyba: *arg*

Dusledky

To, zda by měl být uživatelský program integrovaným obvodem PLC zastaven, závisí na aplikaci.

Doporučené postupy

Vyhledejte kód chyby v dokumentaci AC500 a při odstraňování této chyby postupujte podle uvedených pokynů.

112663, V konfiguraci chybí V/V jednotka pro integrovaný obvod PLC

Popis

V/V jednotka <PLC_1> používaná integrovaným obvodem PLC a V/V signály umístěné na této V/V jednotce nejsou v konfiguraci k dispozici.

Dusledky

Integrovaný obvod PLC nebude fungovat.

Doporučené postupy

Je-li třeba použít integrovaný obvod PLC, načtěte správnou konfiguraci včetně V/V jednotky <PLC_1> nebo proveďte operaci I-Start.

114800, *arg*

Popis

arg

arg

arg

arg

Doporučené postupy

114801, *arg*

Popis

arg

arg

arg

arg

Doporučené postupy

114802, *arg*

Popis

arg

arg

arg

arg

Doporučené postupy

114803, *arg*

Popis

arg

arg

arg

arg

Doporučené postupy

114804, *arg*

Popis

arg

arg

arg

arg

5 Řešení potíží na základě protokolu událostí

5.9 11 xxxx

Pokračování

Doporučené postupy

114805, *arg*

Popis

arg

arg

arg

arg

Doporučené postupy

114806, *arg*

Popis

arg

arg

arg

arg

Doporučené postupy

114807, *arg*

Popis

arg

arg

arg

arg

Doporučené postupy

114808, *arg*

Popis

arg

arg

arg

arg

Doporučené postupy

114809, *arg*

Popis

arg

arg

arg

arg

Doporučené postupy

114810, *arg*

Popis

arg

arg

arg

arg

Doporučené postupy

114811, *arg*

Popis

arg

arg

arg

arg

Doporučené postupy

114812, *arg*

Popis

arg

arg

arg

arg

Doporučené postupy

114813, *arg*

Popis

arg

arg

arg

arg

Doporučené postupy

114814, *arg*

Popis

arg

arg

arg

arg

Doporučené postupy

5.10 12 xxxx

120001, Nedostatek konfigurační paměti

Popis

Pro tuto operaci není dostatek paměti v konfigurační databázi.

Dusledky

Konfigurační soubor nebude instalován.

Doporučené postupy

1) Zkuste použít možnost odstranění stávajících parametrů před načtením

při načítání konfiguračního souboru. Tím odstraníte veškeré předchozí konfigurační nastavení pro doménu.

2) Zvětšete velikost konfigurační databáze.

120002, Nelze uložit instanci

Popis

Není povoleno přepsání instance v řádku *arg* souboru *arg*.

Dusledky

Tato instance může být chráněna proti zápisu. Konfigurace obsažená v souboru nebude instalována.

Možné příčiny

-

Doporučené postupy

Nemáte oprávnění měnit instanci.

120003, Chybná verze souboru *cfg*

Popis

Verze souboru *cfg* je nesprávná. Tato verze RobotWare je vytvořena pro čtení souborů *arg.cfg* s verzí *arg*.

Dusledky

Konfigurační soubor asi nebyl nainstalován správně.

Možné příčiny

-

Doporučené postupy

1) Přemístěte nebo upravte konfigurační soubor a aktualizujte verzi v hlavičce souboru.

120004, Příliš dlouhý řádek

Popis

Řádek *arg* v souboru *arg* obsahuje *arg* znaků, tj. více, než je povolený počet *arg*.

Dusledky

Konfigurace obsažená v souboru nebude instalována.

Možné příčiny

-

Doporučené postupy

1) Upravte konfigurační soubor a snižte počet znaků, například rozdělením instance na několik řádků. Každý řádek kromě posledního v takovém případě ukončete znakem zpětného lomítka "\".

120005, Hodnota atributu je mimo povolený rozsah

Popis

Atribut '*arg*' na řádku *arg* v souboru *arg* je mimo povolený rozsah. Povolovaný rozsah je < *arg*> - < *arg*>.

Dusledky

Konfigurace obsažená v souboru nebude instalována.

Možné příčiny

-

Doporučené postupy

1) Upravte konfigurační soubor a změňte hodnotu atributu tak, aby spadala do povoleného rozsahu.

120006, Název instance je obsazen

Popis

Instance na řádku *arg* v souboru *arg* je již obsazena.

Dusledky

Konfigurace obsažená v souboru nebude instalována.

Možné příčiny

-

Doporučené postupy

1) Upravte konfigurační soubor a změňte název instance, kterou chcete přidat do souboru, NEBO
2) použijte režim „Replace“ a přepište stávající instanci, která daný název používá. Tento režim lze zvolit při zavádění konfiguračního souboru pomocí programu RobotStudio. Podrobný postup je popsán v příručce k programu RobotStudio.

120007, Neznámý vstup v souboru *cfg*

Popis

Jméno nebo hodnota atributu '*arg*' na řádku *arg* v souboru *arg* nebyly rozpoznány.

Pokračování na další straně

5 Řešení potíží na základě protokolu událostí

5.10 12 xxxx

Pokračování

Dusledky

Konfigurace obsažená v souboru nebude instalována.

Možné příčiny

Konfigurační soubor obsahuje neplatný vstup.

Doporučené postupy

1) Upravte konfigurační soubor.

120008, V konfiguračním souboru chybí povinný atribut

Popis

Chybí povinný atribut *arg* na řádku *arg* v souboru *arg*

Dusledky

Konfigurace obsažená v souboru nebude instalována.

Možné příčiny

Chybí povinný atribut nebo je nesprávně zadán.

Doporučené postupy

1) Upravte konfigurační soubor.

120009, Chybí název instance v konfiguračním souboru

Popis

Chybí název instance na řádku *arg* v souboru *arg*.

Dusledky

Konfigurace obsažená v souboru nebude instalována.

Možné příčiny

-

Doporučené postupy

1) Upravte konfigurační soubor.

120010, Hodnota konfiguračního atributu je mimo povolený rozsah

Popis

Konfigurační atribut *arg* na řádku *arg* v souboru *arg* je mimo povolený rozsah. Maximální přípustná délka je *arg* znaků.

Dusledky

Konfigurace obsažená v souboru nebude instalována.

Možné příčiny

-

Doporučené postupy

1) Upravte konfigurační soubor a změňte hodnotu atributu tak, aby spadala do povoleného rozsahu.

120011, Neplatný řetězec verze

Popis

Řetězec verze v konfiguračním souboru *arg* má nepřipustný formát.

Dusledky

Konfigurace obsažená v souboru nebude instalována.

Možné příčiny

Konfigurační soubor je určen pro jinou verzi/revizi systému. Řetězec verze v konfiguračním souboru je nesprávně zadán nebo chybí.

Konfigurační soubor je poškozen.

Doporučené postupy

1) Znovu upravte konfigurační soubor a změňte řetězec verze tak, aby odpovídal následujícímu formátu:

"doména":"verze konfigurace domény":"verze":"revize":::

120012, Neplatný název domény

Popis

Název domény *arg* v konfiguračním souboru *arg* je nepřipustný.

Dusledky

Konfigurace obsažená v souboru nebude instalována.

Možné příčiny

Název domény byl zřejmě nesprávně zadán nebo doména není instalována v systému.

Doporučené postupy

1) Znovu upravte konfigurační soubor a změňte název domény.

120013, Neplatný název typu

Popis

Název typu '*arg*' v konfiguračním souboru *arg* není možné nalézt v doméně *arg*.

Dusledky

Konfigurace obsažená v souboru nebude správně instalována.

Možné příčiny

Název typu byl zřejmě nesprávně zadán nebo typ není instalován v systému.

Doporučené postupy

1) Znovu upravte konfigurační soubor a znovu načtěte soubor *cfg*.

120014, Chyba konfiguračního souboru

Popis

Během načítání konfiguračních dat se vyskytly chyby.

Pokračování na další straně

Všechny chyby konfigurace jsou umístěny v zápisu cfg Event Log.

Dusledky

Konfigurace obsažená v souboru nebude instalována.

Doporučené postupy

1. Ujistěte se, že syntaxe souboru CFG je správná.
2. Ujistěte se, že doplňky jsou nainstalovány a souhlasí s typy v souboru CFG.
3. Zkontrolujte další chyby v zápisu událostí CFG.

120015, Neplatný *arg*

Popis

arg '*arg*' je neplatný.

Parametr '*arg*' je zde neplatný.

Soubor: *arg*, Řádka: *arg*

Dusledky

Konfigurace obsažená v souboru nebude správně instalována.

Možné příčiny

Parametr je neplatný.

Doporučené postupy

- 1) Znovu upravte konfigurační soubor a znovu načtěte soubor *cfg*.

120016, Neplatný *arg*

Popis

Parametr '*arg*' má neplatnou hodnotu: '*arg*'

Platné hodnoty: *arg*

arg

Dusledky

Konfigurace obsažená v souboru nebude správně instalována.

Možné příčiny

Hodnota byla pravděpodobně nesprávně zadána.

Doporučené postupy

- 1) Znovu upravte konfigurační soubor a znovu načtěte soubor *cfg*.

5 Řešení potíží na základě protokolu událostí

5.11 13 xxxx

5.11 13 xxxx

130001, Chyba vybavení

Popis

Proces nanášení barvy a pohyb byl zastaven.

Doporučené postupy

Zkontrolujte vybavení pro nanášení barvy.

130002, Chyba vybavení

Popis

Proces nanášení barvy byl zastaven.

Doporučené postupy

Zkontrolujte vybavení pro nanášení barvy.

130003, Chyba roviny spouštěče

Popis

V instrukci PaintL *arg*: Jedna rovina spouštěče, *arg*, je definována mimo naprogramovanou cestu.

Doporučené postupy

Změňte data události nebo přeprogramujte cestu.

130004, Chyba roviny spouštěče

Popis

V instrukci PaintL *arg*: Dvě roviny spouštěče, *arg* a *arg*, jsou definovány mimo naprogramovanou cestu.

Doporučené postupy

Změňte data události nebo přeprogramujte cestu.

130005, Chyba roviny spouštěče

Popis

V instrukci PaintL *arg*: Tři roviny spouštěče, *arg*, *arg* a *arg*, jsou definovány mimo naprogramovanou cestu.

Doporučené postupy

Změňte data události nebo přeprogramujte cestu.

130006, Chyba roviny spouštěče

Popis

V instrukci PaintL *arg*: Čtyři roviny spouštěče, *arg*, *arg*, *arg* a *arg*, jsou definovány mimo naprogramovanou cestu.

Pokračování na další straně

500

Doporučené postupy

Změňte data události nebo přeprogramujte cestu.

130007, Chyba roviny spouštěče

Popis

V instrukci PaintL *arg*: Čtyři roviny spouštěče, *arg*, *arg*, *arg* a *arg* a další, jsou definovány mimo naprogramovanou cestu.

Doporučené postupy

Změňte data události nebo přeprogramujte cestu.

130008, Chyba roviny spouštěče

Popis

V instrukci 'SetBrush n': Jedna rovina spouštěče, *arg*, je definována mimo naprogramovanou cestu.

Doporučené postupy

Změňte data události nebo přeprogramujte cestu.

130009, Chyba roviny spouštěče

Popis

Více než čtyři události 'SetBrush' roviny spouštěče jsou definovány mimo naprogramovanou cestu

Doporučené postupy

Změňte data události nebo přeprogramujte cestu.

130010, Pozice dopravníku mimo dosah

Popis

Naprogramovaná pozice osy dopravníku se dostala mimo dosah.

Naprogramovaná pozice dopravníku: *arg*

Skutečná pozice dopravníku: *arg*

Poznámka: Hlášen je pouze první výskyt události.

Doporučené postupy

Snižte rychlost dopravníku nebo upravte naprogramované objekty robtarget.

130011, Chyba počítadla spouštěče

Popis

Nelze alokovat počítadla spouštěče

nebo neexistuje žádné volné počítadlo.

Sledování chyb spouštěče bylo deaktivováno.

Doporučené postupy

Chcete-li povolit sledování

chyb spouštěče, proveďte nové zavedení programu.

130012, Synchronizace s dopravníkem je vypnuta

Popis

Synchronizace s dopravníkem je vypnuta, protože rychlost dopravníku překročila dolní mez

arg procent

jmenovité rychlosti *arg*

Doporučené postupy

Zkontrolujte minimální synchronizační

rychlost v parametru PaintWare.

Zkontrolujte nastavení rychlosti dopravníku.

130013, Synchronizace s dopravníkem je zapnuta

Popis

Synchronizace s dopravníkem je zapnuta, protože dopravník znovu získal jmenovitou

rychlost *arg* procent

jmenovité rychlosti *arg*

Doporučené postupy

Není vyžadována žádná akce.

Rychlost dopravníku je správná.

130014, Vypršel časový limit dokončení procesu

Popis

Vstup signálu dokončení procesu není v pořádku.

Doporučené postupy

Zkontrolujte zařízení připojené

ke vstupu signálu dokončení procesu.

Zvyšte časový limit dokončení procesu.

130015, Dopravník v pohybu

Popis

Signál 'c1NullSpeed' není v pořádku

Doporučené postupy

Než budete pokračovat v provádění programu, zastavte dopravník.

131000, Chyba v argumentech.

Popis

Argument není celočíselný.

Doporučené postupy

Změňte argument na celočíselnou hodnotu.

131001, Chyba v argumentech.

Popis

Argument není pole.

Doporučené postupy

Změňte argument na pole.

131002, Chyba v argumentech.

Popis

Argument není trvalá proměnná.

Doporučené postupy

Změňte argument na trvalý datový objekt.

131003, Chyba v argumentech.

Popis

Argument typu pole má příliš mnoho dimenzí.

Doporučené postupy

Změňte pole na jednorozměrné.

131004, Chybná Brush tabulka.

Popis

Je povoleno pouze použití Brush tabulky *arg*.

Doporučené postupy

Použijte povolenou Brush tabulku.

131005, Chybné číslo Brush.

Popis

Jsou povolena pouze čísla Brush menší nebo rovná *arg*.

Doporučené postupy

Použijte povolené číslo Brush.

131006, Chybná hodnota argumentu

Popis

Záporná hodnota argumentu č. *arg*

Pokračování na další straně

5 Řešení potíží na základě protokolu událostí

5.11 13 xxxx

Pokračování

Doporučené postupy

Změňte hodnotu argumentu
na kladné číslo.

131007, Signál „arg“ neexistuje

Popis

Signál: *arg*

Úloha: *arg*

Kontext: *arg*

Doporučené postupy

Zkontrolujte definice signálů.

Definujte signál nebo použijte existující.

131008, Chybné číslo trysky

Popis

Číslo trysky je vyšší než počet
instalovaných trysek.

Doporučené postupy

Argument 'App' (pokud je zadán)
musí být v rozsahu od 1 do
'počet trysek'.

131009, Příliš vysoký Brushfaktor

Popis

Doporučené postupy

Změňte Brushfaktor na hodnotu od
1 do 500.

131010, Brush tabulka neexistuje

Popis

Následující Brush tabulka.
neexistuje: *arg*

Doporučené postupy

Brush tabulka musí být trvalé pole
datového typu brushdata.

131011, Brush tabulka není pole

Popis

Následující Brush tabulka není
pole: 'arg'

Doporučené postupy

Brush tabulka musí být trvalé pole
datového typu brushdata.

Pokračování na další straně

502

131012, Nesprávný datový typ tabulky

Popis

Následující Brush tabulka není
typu brushdata:

'arg'

Doporučené postupy

Brush tabulka musí mít trvalé pole
datového typu brushdata.

131013, Neexistující signál

Popis

Následující signál neexistuje:

'arg'

Doporučené postupy

Zkontrolujte definice signálů.

Definujte signál nebo použijte existující.

131014, Kanál není instalován

Popis

Č. faktoru uvedené v argumentu *arg*
je vyšší než počet instalovaných
kanálů.

Doporučené postupy

Zkontrolujte instalované komponenty:

Řízení pistole: Rozsah č. faktoru = <1>

3kan. systém: Rozsah č. faktoru = <1-3>

4kan. systém: Rozsah č. faktoru = <1-4>

131015, Příliš mnoho událostí spouštěče

Popis

Maximální počet událostí spouštěče (10) mezi dvěma
instrukcemi PaintL je překročen.

Úloha: *arg*

Instrukce: *arg*

Kontext: *arg*

Doporučené postupy

Snižte počet událostí spouštěče.

131016, Neplatná hodnota signálu *arg*

Popis

Došlo k pokusu o nastavení nepovolené hodnoty *arg* signálu
arg.

Dusledky

Signál nebude nastaven.

Doporučené postupy

Zkontrolujte, zda je signál v definovaném rozsahu.

131017, SetBrushFac: Neplatné číslo trysky *arg*

Popis

Zařízení *Aarg* Štětce není nalezen.

Dusledky

Faktor štětce není nastaven.

Doporučené postupy

Zkontrolujte konfiguraci systému IPS, zda existuje zařízení pro toto číslo trysky.

131018, SetBrushFac: Neplatný faktor nebo číslo kanálu

Popis

Kanál *arg* je neplatný nebo faktor *arg* je mimo rozsah. (rozsah: 1-200%)

Dusledky

Faktor štětce není nastaven.

Doporučené postupy

Zkontrolujte faktor a číslo kanálu.

131019, Neočekávaná návratová hodnota systému IPS

Popis

Příkaz *arg* odeslaný z programu RAPID vrátil hodnotu *arg*.

Dusledky

Parametr systému IPS není nastaven

Doporučené postupy

Zkontrolujte kompatibilitu systému IPS a aplikace RobotWare nebo se obraťte na podporu společnosti ABB.

131020, Z programu RAPID byl odeslán neznámý příkaz IPS

Popis

Příkaz *arg* systému IPS je neznámý.

Dusledky

Parametr systému IPS není nastaven

Doporučené postupy

Zkontrolujte kompatibilitu systému IPS a aplikace RobotWare nebo se obraťte na podporu společnosti ABB.

131030, Nastavení parametru systému IPS selhalo.

Popis

Zařízení: *arg*, Parametr: *arg*, Úloha: *arg*, Kontext: *arg*

Doporučené postupy

Zkontrolujte, jestli existuje zařízení a parametr.

131031, Získání parametru IPS se nepodařilo.

Popis

Zařízení: *arg*, Parametr: *arg*, Úloha: *arg*, Kontext: *arg*

Doporučené postupy

Zkontrolujte, jestli existuje zařízení a parametr.

131050, Nepodařilo se získat data indexového souboru.

Popis

Není možné otevřít soubor: *arg*, Úloha: *arg*, Kontext: *arg*

Doporučené postupy

Zkontrolujte, zda indexový soubor existuje.

131051, Nepodařilo se získat data indexového souboru.

Popis

Číslo řady nebylo nalezeno: *arg*, Soubor: *arg*, Úloha: *arg*, Kontext: *arg*

Doporučené postupy

Zkontrolujte, jestli číslo řady existuje v indexovém souboru.

131052, Nepodařilo se získat data indexového souboru.

Popis

Číslo sloupce nebylo nalezeno: *arg*, Řada: *arg*, Soubor: *arg*, Úloha: *arg*, Kontext: *arg*

Doporučené postupy

Zkontrolujte, jestli číslo sloupce existuje na řádce v indexovém souboru.

131500, Přepnutí příkazu bylo odesláno před dokončením předchozího příkazu.

Popis

Přepnutí příkazu pro *arg* čísla příkazu bylo odesláno před dokončením *arg* čísla příkazu.

Pokračování na další straně

5 Řešení potíží na základě protokolu událostí

5.11 13 xxxx

Pokračování

Dusledky

Příkaz je ignorován.

Doporučené postupy

Zkontrolujte časování PLC.

131501, Přepnutí příkazu bylo staženo před dokončením příkazu.

Popis

Přepnutí příkazu pro *arg* čísla příkazu bylo staženo před dokončením.

Dusledky

Výsledek příkazu nebude k dispozici.

Doporučené postupy

Zkontrolujte časování PLC.

131550, Čas příkazu vypršel.

Popis

Počkejte, až číslo příkazu *arg* vyprší.

Dusledky

Bude přijat výsledek aktuálního příkazu.

Doporučené postupy

Zkontrolujte, jestli příkaz využívá příliš mnoho času k provedení.

131551, Plná vyrovnávací paměť pro příkazy.

Popis

Není možné připojit číslo příkazu *arg*, protože vyrovnávací paměť je plná.

Dusledky

Příkaz bude odmítnut.

Doporučené postupy

Ujistěte se, že předchozí příkaz byl ukončen před odesláním nového příkazu.

131600, Provedení změny materiálu selhalo.

Popis

Systém nemohl odeslat příkaz k motoru pro provedení změny materiálu.

Dusledky

Změna materiálu se stává nesynchronizovanou.

Doporučené postupy

Zkontrolujte komunikaci mezi hlavním počítačem a IPS.

Pokračování na další straně

504

131601, Chyba při výměně materiálu

Popis

arg

131602, Varování při výměně materiálu.

Popis

arg

131700, Bylo dosaženo maximální záporné prodlevy dopravníku.

Popis

Dopravník běží příliš rychle ve srovnání s konfigurovanou jmenovitou rychlostí.

Doporučené postupy

Zkontrolujte nastavení jmenovité rychlosti nebo snižte rychlost dopravníku.

131850, Kalibrace senzoru rychlosti otáčení zvonu byla spuštěna.

Popis

Systém spustil kalibraci senzoru otáčení.

131851, Kalibrace senzoru rychlosti otáčení zvonu byla ukončena.

Popis

Kalibrace senzoru otáčení byla ukončena bez chyb.

131852, Kalibrace senzoru rychlosti otáčení zvonu selhala.

Popis

Kalibrace senzoru otáčení byla ukončena s chybami.

Doporučené postupy

Zkontrolujte jiné chybové zprávy se vztahem k procesu.

132000, Chybné Brush číslo.

Popis

Brush číslo je mimo limity pro aktivní Brush tabulku.

Doporučené postupy

Změňte argumenty tak, aby splňovaly limity.

132001, Chybná Brush tabulka.

Popis

Není aktivována žádná Brush tabulka.

Doporučené postupy

Aktivujte Brush tabulku.

132002, Brush není aktivován.

Popis

Výstupy Brush jsou blokovány, protože není aktivní signál IpsEnable pro trysku *arg*.

Doporučené postupy

Aktivujte výstup IpsEnable pro tuto trysku.

132003, Příkaz k povolení vybavení byl odmítnut

Popis

Vybavení nelze povolit v důsledku následujících aktivních signálů zastavení:

arg

Doporučené postupy

Zkontrolujte tlačítka zastavení 'Emy', vstup obecného režimu zastavení a vstup vázaného zamykání skříně.

Stiskněte tlačítko vynulování zastavení 'Emy'

132500, Nelze otevřít symbol.

Popis

Nebyl nalezen výstup pro symbol *arg*.

POZNÁMKA: V důsledku této chyby nebudou k dispozici žádné výstupy související s nanášením barvy.

Doporučené postupy

1. Výstup pro symbol není definován.
2. Výstup pro symbol má nesprávný název.
3. Interní problém (paměť apod.)

Pokuste se provést restart.

132501, Není instalován systém pro nanášení barvy.

Popis

Systém pro nanášení barvy není dostupný nebo není instalován.

Doporučené postupy

Není aktivován proces PaintWare v důsledku neúplné konfigurace systému pro nanášení barvy.

1. Instalujte systém z diskety komponenty IPS.
2. Vytvořte vlastní konfiguraci systému pro nanášení barvy pomocí systému Teach Pendant.

132601, Ztráta kontaktu s deskou PIB

Popis

Řadič ztratil spojení s deskou PIB (Process Interface Board).

Dusledky

Systém přechází do stavu SYS_FAIL.

Možné příčiny

1. Přerušovaný ethernetový kabel mezi deskou PIB a hlavním počítačem.
2. Velké zatížení sítě.

Doporučené postupy

Zkontrolujte hlavní počítač
Ethernetový kabel desky PIB.
Restartujte řadič

132602, Neplatná cesta pro signál *arg*

Popis

Cesta *arg* není platnou cestou pro signál *arg*.

Dusledky

Signál bude deaktivován.

Doporučené postupy

Zkontrolujte, jestli jmenovité zařízení existuje v IPS a jestli nedošlo ke konfliktům. U mapování číslicové jednotky na digitálních signálech vezměte v úvahu, že IPS používá indexování 1, zatímco EIO používá indexování 0.

132603, Porucha hlídače shody mezi PIB a MC

Popis

Řadič zjistil poruchu hlídače shody s deskou PIB (Process Interface Board).

Dusledky

Systém přechází do stavu SYS_FAIL.

Možné příčiny

1. Přerušovaný kabel
2. Velké zatížení sítě.

Doporučené postupy

Pokud problém přetrvává:

Zkontrolujte hlavní počítač
Zkontroluje ethernetový kabel mezi deskou PIB a hlavním počítačem.
Restartujte řadič

5 Řešení potíží na základě protokolu událostí

5.11 13 xxxx

Pokračování

132604, Byl obnoven kontakt s deskou PIB

Popis

Řadič obnovil spojení s deskou PIB (Process Interface Board) po selhání hlídače shody.

132999, Kontext chyby procesu

Popis

arg, arg, arg, arg, arg

Možné příčiny

Tato zpráva je spojena s chybou IPS a používá se k mapování problému do polohy TCP pro vizualizační účely.

133000, Chyba konfigurace IPS

Popis

Chyba konfigurace: *arg*

Chyba při přístupu ke konfiguračnímu souboru IPS *arg*. Tento konfigurační soubor je uložen v jednom z nainstalovaných uzlů IPS.

Doporučené postupy

1. Zjistěte, zda v konfiguračním souboru IPS nejsou chyby.
2. Zkontrolujte, zda je konfigurační soubor uložen ve správném uzlu IPS.

133001, Chyba konfigurace IPS

Popis

Chyba konfigurace: *arg*.

Chyba v konfiguračním souboru IPS *arg* na řádce *arg*. Tento konfigurační soubor je umístěn v jednom z uzlů IPS.

Doporučené postupy

1. Zkontrolujte, zda na dotyčném řádku konfiguračního souboru IPS není chyba.

133002, Chyba konfigurace IPS

Popis

Syntaktická chyba: *arg*.

Chybný argument: *arg* v konfiguračním souboru IPS *arg* na řádce *arg*. Tento konfigurační soubor IPS je umístěn v jednom z uzlů IPS.

Doporučené postupy

1. Zkontrolujte, zda na dotyčném řádku konfiguračního souboru IPS není chyba.

133003, Chyba konfigurace IPS

Popis

Chyba výrazu: *arg*.

Chyba v konfiguračním souboru IPS *arg* na řádce *arg*. Tento konfigurační soubor je umístěn v jednom z uzlů IPS.

Doporučené postupy

1. Zkontrolujte, zda na dotyčném řádku konfiguračního souboru IPS není chyba.

133004, Chyba značky konfigurace IPS

Popis

Chyba značky konfigurace: *arg*.

Chyba ve značce *arg* v konfiguračním souboru IPS *arg* na řádce *arg* a ve znaku na pozici *arg*. Tento konfigurační soubor je umístěn v jednom z uzlů IPS.

Doporučené postupy

1. Zkontrolujte, zda na dotyčném řádku konfiguračního souboru IPS není chyba.

133005, Chyba licence IPS

Popis

Licenční server nebyl nalezen.

Nelze získat doplněk: *arg*

Reference: *arg*

Doporučené postupy

1. Zkontrolujte, zda systém má licenční server.
2. Zkontrolujte stav licenčního serveru.
3. Zkontrolujte komunikaci s licenčním serverem.

133006, Chyba licence IPS

Popis

Nebyl nalezen identifikační čip.

Nelze získat doplněk: *arg*

Reference: *arg*

Doporučené postupy

1. Zkontrolujte, zda je na desce ACCB umístěn identifikační čip.

133007, Chyba licence IPS

Popis

Nesprávné sériové číslo.

Nelze získat doplněk: *arg*

Reference: *arg*

Pokračování na další straně

Doporučené postupy

1. Zkontrolujte sériové číslo v licenčním souboru.
2. Zkontrolujte, že je na desce správný identifikační čip.

133008, Chyba licence IPS

Popis

Licenční soubor nebyl nalezen. Název souboru musí být „option.lic“.

Nelze získat doplněk: *arg*

Reference: *arg*

Doporučené postupy

1. Zkontrolujte, zda licenční soubor na licenčním serveru existuje.

133009, Chyba licence IPS

Popis

Kód licence v licenčním souboru je nesprávný.

Nelze získat doplněk: *arg*

Reference: *arg*

Doporučené postupy

1. Zkontrolujte, zda je licenční soubor na licenčním serveru shodný s originálním souborem.

133010, Chyba licence IPS

Popis

Syntaktická chyba v licenčním souboru.

Nelze získat doplněk: *arg*

Reference: *arg*

Doporučené postupy

1. Zkontrolujte, zda používáte originální licenční soubor.
2. Objednejte nový licenční soubor.

133011, Chyba licence IPS

Popis

Doplněk v licenčním souboru neexistuje.

Nelze získat doplněk: *arg*

Reference: *arg*

Doporučené postupy

1. Zkontrolujte, zda v licenčním souboru existuje požadovaný doplněk.
2. Zkontrolujte, zda je načten správný licenční soubor.
3. Zkontrolujte správnost konfiguračního souboru IPS.
4. Objednejte nový licenční soubor.

133012, Chyba licence IPS

Popis

Počítací doplněk nemá žádné volné licence.

Nelze získat doplněk: *arg*

Reference: *arg*

Doporučené postupy

1. Zkontrolujte počet použití a údaje v licenčním souboru.
2. Zkontrolujte, zda je načten správný licenční soubor.
3. Zkontrolujte správnost konfiguračního souboru IPS.

133013, Chyba licence IPS

Popis

Chyba protokolu při komunikaci s licenčním serverem.

Nelze získat doplněk: *arg*

Reference: *arg*

Doporučené postupy

1. Obráťte se na podporu zákazníků.

133014, Chyba licence IPS

Popis

Chyba komunikace. Licenční server byl nalezen, ale spojení bylo přerušeno.

Nelze získat doplněk: *arg*

Reference: *arg*

Doporučené postupy

1. Zkontrolujte komunikaci s licenčním serverem.

133200, *arg*:Chyba spouštěče

Popis

System IPS zjistil

chybu nemožného času spouštěče.

K této situaci může dojít, pokud jsou události spouštěče programovány v příliš těsném sledu, např. u čistící sekvence.

Doporučené postupy

1. Zkontrolujte, zda nejsou události pro uvedené zařízení naprogramovány příliš těsně za sebou.
2. Zkontrolujte kompenzační prodlevy pro uvedené zařízení.

133201, *arg*:Uzamčeno

Popis

Uvedené zařízení je uzamčeno systémem IPS.

Uzamčenému zařízení

Pokračování na další straně

5 Řešení potíží na základě protokolu událostí

5.11 13 xxxx

Pokračování

nelze přiřadit hodnotu a není k němu
přímý přístup.

Doporučené postupy

1. Zkontrolujte, zda se systém nepokouší spustit uvedené zařízení, je-li již uzamčeno pro jiné (připojeno k jinému) zařízení.

133202, *arg*:Vypnuto

Popis

Vypnutému zařízení nelze přiřadit hodnotu příkazu.

Je-li zařízení vypnuto, nelze je ovládat.

Doporučené postupy

1. Uvedené zařízení zapněte a přiřadte mu nový příkaz.
2. Zkontrolujte, zda je vypnutí uvedeného zařízení nastaveno v konfiguraci IPS.

133203, *arg*:Odpojení

Popis

Zdroje pro uvedené zařízení jsou odpojeny a uvedené zařízení není v provozu. Signál připojení zařízení je nastaven na 0.

Doporučené postupy

1. Nastavte signál připojení uvedeného zařízení na 1.
2. Zkontrolujte, zda systém nenastavuje v některých speciálních případech signál připojení na 0.

133204, *arg*:Nepřipraveno

Popis

Nelze nastavit hodnotu: Uvedené zařízení není připraveno a je zastaveno nějakými monitorovacími funkcemi nebo má obecný problém.

Doporučené postupy

1. Zkontrolujte, zda je systém IPS konfigurován s monitorovacími funkcemi pro uvedené zařízení.
2. Zkontrolujte, zda se u uvedeného zařízení nevyskytl problém; pokud ano, problém odstraňte a opakujte akci.

133205, *arg*:Varovný signál monitorování

Popis

Nelze nastavit hodnotu: Varovný signál, který monitoruje uvedené zařízení, je aktivní.

Jeden z instalovaných varovných signálů brání uvedenému zařízení v činnosti.

Doporučené postupy

1. Vyhledejte varovné signály, které nastavují uvedené zařízení do stavu nepřipravenosti.
2. Opravte aktuální varovný stav.

133206, *arg*:Uzamčení *arg* se nezdařilo

Popis

Uzamčení zdrojů pro uvedené zařízení selhalo. Tytéž zdroje jsou pravděpodobně vyhrazeny jiným zařízením.

Doporučené postupy

1. Zkontrolujte v konfiguraci IPS, zda tytéž zdroje nepoužívá více zařízení IPS.

133207, *arg*:Vysoká hodnota

Popis

Hodnota pro uvedený snímač nebo zařízení překročila horní mez.

Systém IPS zjistil varovný stav pro uvedený snímač nebo zařízení.

Doporučené postupy

1. Zkontrolujte, zda není hodnota pro uvedený snímač nebo zařízení příliš vysoká.
2. Vyhledejte v systému IPS nakonfigurované varovné signály LIMIT a ověřte jejich správnost.

133208, *arg*:Nízká hodnota

Popis

Hodnota pro uvedený snímač nebo zařízení klesla pod dolní mez.

Systém IPS zjistil varovný stav pro uvedený snímač nebo zařízení.

Doporučené postupy

1. Zkontrolujte, zda není hodnota pro uvedený snímač nebo zařízení příliš nízká.
2. Vyhledejte v systému IPS nakonfigurované varovné signály LIMIT

Pokračování na další straně

a ověřte jejich správnost.

133209, *arg*:Aktuální hodnota vysoká

Popis

Aktuální hodnota pro uvedené zařízení překročila horní mez. Systém IPS zjistil příliš vysokou aktuální hodnotu ve srovnání s nastavenou hodnotou.

Doporučené postupy

1. Vyhledejte v systému IPS nakonfigurované varovné signály DEVIATION a ověřte správnost limitů parametrů.
2. Zkontrolujte, zda snímač používaný uvedeným zařízením není porušený.

133210, *arg*:Aktuální hodnota nízká

Popis

Aktuální hodnota pro uvedené zařízení klesla pod dolní mez. Systém IPS zjistil příliš nízkou aktuální hodnotu ve srovnání s nastavenou hodnotou.

Doporučené postupy

1. Vyhledejte v systému IPS nakonfigurované varovné signály DEVIATION a ověřte správnost limitů parametrů.
2. Zkontrolujte, zda snímač používaný uvedeným zařízením není porušený, či zda zasílá hodnoty.

133211, *arg*:Vysoká kompenzace

Popis

Regulátor pro uvedené zařízení vykazoval příliš vysokou kompenzaci ve srovnání s kalibrační křivkou a mezemi jejich kompenzačních parametrů.

Doporučené postupy

1. V konfiguraci IPS zkontrolujte, zda nejsou meze kompenzace pro uvedené zařízení příliš úzké.
2. Zkontrolujte napájecí tlak, hadice, snímač a převodník používané uvedeným zařízením.

133212, *arg*:Nízká kompenzace

Popis

Regulátor pro uvedené zařízení vykazuje příliš vysokou kompenzaci ve srovnání s kalibrační křivkou

a mezemi jejich kompenzačních parametrů.

Doporučené postupy

1. V konfiguraci IPS zkontrolujte, zda nejsou meze kompenzace pro uvedené zařízení příliš úzké.
2. Zkontrolujte napájecí tlak, hadice, snímač a převodník používané uvedeným zařízením.

133213, *arg*:Doba zpracovatelnosti

Popis

Doba zpracovatelnosti pro uvedené zařízení vypršel a kapalina začne tuhnout! Může dojít ke zničení zařízení pro nanášení barvy! Okamžitě začněte proplachovat systém!

Doporučené postupy

1. Zkontrolujte, zda se provádí proplachování systému.
2. Zkontrolujte správnost doby zpracovatelnosti.

133214, *arg*:Vysoká nastavená hodnota

Popis

Nastavená hodnota pro uvedené zařízení je příliš vysoká. Nastavená hodnota je maximální pro uvedené zařízení.

Doporučené postupy

1. Zkontrolujte, zda nastavená hodnota pro uvedené zařízení není nastavena příliš vysoko.
2. Podle potřeby změňte maximální hodnotu v konfiguračním souboru IPS.

133215, *arg*:Nízká nastavená hodnota

Popis

Nastavená hodnota pro uvedené zařízení je příliš nízká. Nastavená hodnota je minimální pro uvedené zařízení.

Doporučené postupy

1. Zkontrolujte, zda nastavená hodnota pro uvedené zařízení není příliš nízká.
2. Podle potřeby změňte minimální hodnotu v konfiguračním souboru IPS.

Pokračování na další straně

5 Řešení potíží na základě protokolu událostí

5.11 13 xxxx

Pokračování

133216, *arg*:Chyba sekvence

Popis

Systém IPS zjistil chybu spouštěcí sekvence. Funkce dynamické kompenzace prodlevy pro uvedené zařízení naměřila přechod „on“, zatímco se očekává přechod „off“. (Nebo naopak)

Doporučené postupy

1. Zkontrolujte, zda má signál snímače správnou úroveň.
2. Zkontrolujte, zda není signál snímače porušený.

133217, *arg*:Neočekávaný přechod

Popis

Systém IPS zjistil neočekávaný přechod. Funkce dynamické kompenzace prodlevy pro uvedené zařízení naměřila přechod v okamžiku, kdy nebyl očekáván.

Doporučené postupy

1. Zkontrolujte relé a elektrické spoje snímače.
2. Zkontrolujte, zda není signál snímače porušený.

133218, *arg*:Časový limit pro přechod „on“

Popis

Systém IPS zjistil vypršení časového limitu spouštěče pro přechod „on“. Vypršel časový limit funkce dynamické kompenzace prodlevy pro přechod „on“.

Doporučené postupy

1. Zkontrolujte snímač pro uvedené zařízení.
2. Zkontrolujte kabeláž a relé snímače.

133219, *arg*:Časový limit pro přechod „off“

Popis

Systém IPS zjistil vypršení časového limitu spouštěče pro přechod „off“. Vypršel časový limit funkce dynamické kompenzace prodlevy přechod „off“.

Doporučené postupy

1. Zkontrolujte snímač pro uvedené zařízení.

2. Zkontrolujte kabeláž nebo relé snímače.

133220, *arg*:Chybí signál

Popis

Systém IPS odečítá ze snímače použitého pro uvedené zařízení nulový signál. Příčina může být v kabeláži nebo zdroji tohoto snímače.

Doporučené postupy

1. Zkontrolujte, zda není použitý snímač vadný.
2. Zkontrolujte kabeláž použitého snímače.
3. Zkontrolujte napájení použitého snímače.

133221, *arg*:Max. výstup

Popis

Uzavřený smyčkový regulátor pro uvedené zařízení dosáhl maximálního výstupu.

Doporučené postupy

1. Zkontrolujte, zda je hodnota přidělená regulátoru vyšší než případná hodnota pro vybavení aplikace.
2. Zmenšete nastavenou hodnotu, aby regulátor pracoval v regulovatelném rozsahu.

133222, *arg*:Min. výstup

Popis

Uzavřený smyčkový regulátor pro uvedené zařízení dosáhl minimálního výstupu.

Doporučené postupy

1. Zkontrolujte, zda je hodnota přikázaná regulátoru nižší než případná hodnota pro vybavení aplikace.
2. Zvyšte nastavenou hodnotu, aby regulátor pracoval v regulovatelném rozsahu.

133223, *arg*:Vázané zamykání

Popis

Systém IPS zjistil chybu konfliktu vázaného zamykání. Byl učiněn pokus provozovat více než jeden ventil nebo zařízení ve vázaně zamčené skupině.

Doporučené postupy

1. Před aktivací nového ventilu nastavte aktivní ventil nebo zařízení na nulu.

Pokračování na další straně

133224, Je vyžadováno potvrzení

Popis

Došlo právě k zastavení *arg* varovným signálem a je nezbytné potvrzení uvedeného zařízení.

Doporučené postupy

1. Zkontrolujte varovné signály, které zastavily uvedené zařízení.
2. Provedte zotavení varovného stavu.
3. Potvrďte varovný signál pro uvedené zařízení a akci opakujte.

133225, Chyba DMC

Popis

Do systému IPS byla odeslána následující zpráva o chybě DMC (Digital Motor Controller):
arg.

V systému IPS došlo ke ztrátě komunikace nebo byla zjištěna chyba odeslaná uvedeným ovladačem DMC.

Doporučené postupy

1. Zkontrolujte kabely ovladače DMC.
2. Zkontrolujte napájení ovladače DMC.
3. Další informace naleznete v popisu jednotky v příručce nanášení barvy.

133226, *arg*.

Popis

Chyba nastavené hodnoty.

Deska IPS zjistila chybu nastavení signálu na uvedeném zařízení.

Doporučené postupy

1. Zkontrolujte, zda existuje pro uvedené zařízení signál.

133250, *arg*:Chyba komunikace

Popis

Systém IPS zjistil vnitřní chybu komunikace CAN. Došlo ke ztrátě komunikace na sběrnici CAN mezi uzly systému IPS. Systém se pokusí o nové připojení, pokud je to možné.

Doporučené postupy

1. Zkontrolujte kabely sběrnice CAN pro uzly IPS.
2. Zkontrolujte, zda mají uzly IPS správné MacID.

3. Zkontrolujte koncové rezistory sběrnice CAN.

133251, *arg*:Nová křivka

Popis

Systém IPS vytvořil pro uvedené zařízení novou dynamickou nebo kalibrovanou křivku, číslo *arg*.

Doporučené postupy

133252, *arg*:Přepočtená křivka

Popis

Systém IPS přepočtl pro uvedené zařízení dynamickou nebo kalibrovanou křivku, číslo *arg*. Rozsah křivky je upraven kvůli upravenému rozsahu regulátoru.

Doporučené postupy

133253, *arg*:Změna velikosti

Popis

Systém IPS změnil pro uvedené zařízení dynamickou nebo kalibrovanou křivku, číslo *arg*. V důsledku změny parametru velikosti křivky jsou existující křivky transformovány na nové hodnoty bodů křivky.

Doporučené postupy

133254, *arg*:Chyba DMC

Popis

Systém IPS ztratil komunikaci nebo zjistil chybu zaslanou od uvedeného ovladače DMC.

Kód chyby DMC: *arg*.

Doporučené postupy

1. Zkontrolujte indikátory LED stavu ovladače DMC.
2. Zkontrolujte napájení ovladače DMC.
3. Vypněte a zapněte napájení ovladače DMC.

133255, Chyba Apmb

Popis

Systém IPS zjistil chybu ovladače Apmb (ovladač Berger-Lahr). Ovladač Apmb, číslo: *arg*, hlásí chybu.

5 Řešení potíží na základě protokolu událostí

5.11 13 xxxx

Pokračování

Doporučené postupy

1. Zkontrolujte chybové kódy indikátorů LED na jednotce ovladače Berger-Lahr.
2. Zkontrolujte krokový motor.
3. Zkontrolujte kabeláž ovladače Berger-Lahr.

133256, *arg*:Chyba křivky

Popis

Systém IPS zjistil na uvedené dynamické/kalibrované křivce číselný formát p/>, který není správný.

Doporučené postupy

1. Zkontrolujte, zda již uložená křivka na uzlu IPB nemá neočekávaný nekompatibilní číselný formát.
2. Smažte křivku uloženou na desce IPS.

133257, Chyba SDI

Popis

Deska SDI hlásí následující chybu:*arg*,
kód chyby:*arg*.

Doporučené postupy

1. Provedte u desky SDI kontrolu chyb.

133258, Chyba VCD, *MacID:arg*

Popis

Systém IPS zjistil na desce VCD chybu s těmito příčinami: *arg*.

Doporučené postupy

1. Provedte u desky VCD kontrolu dotýčných příčin chyby.
2. Vyměňte desku VCD.

133259, Chyba přístupu k souboru

Popis

Systém IPS zjistil chybu přístupu k následujícímu souboru: *arg*.

Doporučené postupy

1. Zkontrolujte, zda uvedený soubor existuje.
2. Zkontrolujte, zda se uvedený soubor právě nepoužívá.

133260, Nastavení souboru jako výchozího

Popis

Systém IPS vytvořil výchozí soubor typu: „*arg*“ s následujícím názvem souboru: *arg*.

Doporučené postupy

133261, Chyba analýzy souboru

Popis

Systému IPS se nezdařilo načíst následující soubor *arg* na řádku *arg*.

Podrobný text chyby: *arg*.

Doporučené postupy

1. Zkontrolujte, zda má uvedený soubor správný formát pro jeho použití.

133262, Nový záznam indexu v souboru

Popis

Systém IPS vytvořil v souboru: *arg* nový záznam indexu s hodnotou: *arg*

Doporučené postupy

133263, Chyba PPRU CAN

Popis

Jednotka PPRU: *arg*,
registr '*arg*' = *arg*

133264, Chyba PPRU

Popis

Jednotka PPRU: *arg*,
zpráva = '*arg*'

133265, Deska SPI není dostupná: *arg*

Popis

Systém IPS na uzlu *arg* zjistil chybu komunikace s deskou SPI. *arg*

Systém se pokusí o nové připojení.

Doporučené postupy

1. Zkontrolujte sériový kabel k desce SPI.
2. Zkontrolujte napájecí kabel desky SPI.
3. Zkontrolujte/vyměňte desku SPI.

Pokračování na další straně

133266, Deska SPI je dostupná: *arg*

Popis

Deska SPI byla opět připojena k uzlu *arg*.

133267, Chybějící záznam indexu v souboru

Popis

Systém IPS se pokusil použít neexistující záznam indexu v souboru *arg* s hodnotou *arg*.

Doporučené postupy

Je-li tento záznam indexu správný, je třeba jej ručně přidat do uvedeného souboru indexu.

133268, *arg*: Načtení tabulky štětců selhalo.

Popis

Systém IPS se pokusil načíst tabulku štětců *arg* v uvedeném zařízení.

Doporučené postupy

1. Vyhledejte podrobné vysvětlení v dalších chybových zprávách.

133269, *arg*: Nastavení štětce selhalo.

Popis

Systém IPS se pokusil nastavit číslo štětce *arg* v tabulce štětců *arg* v uvedeném zařízení.

Doporučené postupy

1. Ověřte, zda je vybrána tabulka štětců (nebo materiál).
2. Ověřte, zda vybrané číslo štětce existuje v načtené tabulce štětců.
3. V případě, že je číslo štětce větší než 900, zkontrolujte globální tabulku štětců.

133270, Aktualizace parametrů systému IPS selhala

Popis

Po opakovaném připojení agentů systému IPS se nezdařila aktualizace hodnot parametrů systému IPS. Tato aktualizace byla iniciována poté, co z libovolného důvodu došlo ke ztrátě agentů systému IPS, obvykle kvůli selhání profukování. Je třeba restartovat systém, aby bylo zajištěno správné nastavení hodnot všech parametrů.

Dusledky

Je možné, že parametry systému IPS nebyly aktualizovány správnými hodnotami.

Možné příčiny

Je možné, že parametr nebo zařízení systému IPS neexistuje nebo byl zadán příkaz s nesprávnou hodnotou.

Doporučené postupy

1. Ověřte, zda jsou všechny uzly systému IPS spuštěny a fungují.
2. Zkontrolujte soubory parametrů systému IPS.
3. Restartujte systém.

133271, Parametry systému IPS byly aktualizovány

Popis

Systém IPS aktualizoval hodnoty parametrů po opakovaném připojení agentů systému IPS, způsobeném zpravidla selháním profukování.

133280, Chyba vytvoření serva

Popis

Deska SDI zjistila chybu při načítání konfigurace.

Doporučené postupy

1. Zkontrolujte konfiguraci na desce SDI.
2. Zkontrolujte nebo vyměňte desku SDI.
3. Obráťte se na zákaznický servis.

133281, Chyba měřicího systému serva

Popis

Deska SDI zjistila chybu na sériové lince pro měřicí systém.

Doporučené postupy

1. Zkontrolujte kabely a konektory.
2. Zkontrolujte měřicí desku.
3. Obráťte se na zákaznický servis.

133282, Chyba pohonu serva

Popis

Deska SDI zjistila chybu na sériové lince pro pohonný systém.

Doporučené postupy

1. Zkontrolujte kabely a konektory.
2. Zkontrolujte sériovou linku, může být nezbytné použít smyčku.
3. Zkontrolujte pohybové jednotky.
4. Obráťte se na zákaznický servis.

Pokračování na další straně

5 Řešení potíží na základě protokolu událostí

5.11 13 xxxx

Pokračování

133283, Kalibrace serva provedena

Popis

Deska SDI provedla kalibraci.

Doporučené postupy

133284, Chyba kalibrace serva

Popis

Deska SDI zjistila chybu při provádění kalibrace.

Doporučené postupy

1. Opakujte kalibraci.
2. Obráťte se na zákaznický servis.

133285, Vypršel časový limit kalibrace serva

Popis

Deska SDI zjistila, že vypršel časový limit kalibrace.

Doporučené postupy

1. Opakujte kalibraci.
2. Obráťte se na zákaznický servis.

133286, Vypršel časový limit konfigurace serva

Popis

Deska SDI zjistila chybu při načítání konfigurace.

Doporučené postupy

1. Zkontrolujte konfiguraci na desce SDI.
2. Zkontrolujte nebo vyměňte desku SDI.
3. Obráťte se na zákaznický servis.

133287, Chyba sady koeficientů serva

Popis

Deska SDI zjistila problém při přiřazování specifické sady koeficientů.

Doporučené postupy

1. Zkontrolujte, zda v sekci FILTERASSIGN v konfiguračním souboru desky SDI nejsou chyby.
2. Zkontrolujte nebo vyměňte desku SDI.
3. Obráťte se na zákaznický servis.

133288, Neplatný hardware serva

Popis

Deska SDI zjistila chybu při načítání konfigurace.

Pokračování na další straně

514

Doporučené postupy

1. Zkontrolujte verzi hardwaru desky SDI.
2. Zkontrolujte nebo vyměňte desku SDI.
3. Obráťte se na podporu zákazníků.

133300, Spuštění pohybových jednotek

Popis

Po spuštění nebo resetu pohybových jednotek je nastaven bit chyby „POWER_UP“. Signalizuje, že je třeba pohybové jednotky inicializovat načtenými parametry.

Doporučené postupy

1. Jedná se pouze o informaci, že by měl software na desce SDI automaticky načíst do pohonů parametry.

133301, Hlídací obvod serva SDI

Popis

Deska SDI zjistila reset hlídacího obvodu pohybovou jednotkou, kterou používá: *arg*.

Doporučené postupy

1. Restartujte řadič robota.
2. Vyměňte pohybovou jednotku.

133302, Chyba napětí +/-15 V logiky SDI

Popis

Napájení desky SDI pro napětí +/-15 V je mimo rozsah; chyba přijata od pohonné jednotky, kterou používá: *arg*.

Doporučené postupy

1. Zkontrolujte kabeláž na desce SDI.
2. Zkontrolujte napětí +/-15 V z desky SDI.
3. Vyměňte pohonnou jednotku.

133303, Chyba komunikace desky SDI

Popis

Deska SDI zjistila příliš mnoho posloupných chyb komunikace hlášených pohybovou jednotkou, kterou používá: *arg*.

Doporučené postupy

1. Zkontrolujte kabeláž.
2. Vyměňte pohybovou jednotku.
3. Vyměňte desku SDI.

133304, Interní chyba pohybové jednotky

Popis

Deska SDI zjistila interní chybu v pohybové jednotce, kterou používá: *arg*.

Doporučené postupy

1. Pokud dochází k chybám i na jiných pohybových jednotkách, chybu ignorujte.
2. Vyměňte pohybovou jednotku.

133305, Varování na výpadku pohonu

Popis

Deska SDI zjistila výpadky na detektoru zkratu pro pohybovou jednotku, kterou používá: *arg*.

Doporučené postupy

1. Zkontrolujte, zda není zkrat na kabeláži.
2. Zkontrolujte, zda není zkrat v servomotoru.
2. Vyměňte pohybovou jednotku.

133306, Zkrat na servu

Popis

Deska SDI zjistila zkrat v pohybové jednotce, kterou používá: *arg*

Doporučené postupy

1. Zkontrolujte, zda není zkrat na kabeláži.
2. Zkontrolujte, zda není zkrat v servomotoru.
3. Vyměňte pohybovou jednotku.

133307, Varování před vysokou teplotou serva

Popis

Deska SDI zjistila vysokou teplotu v pohybové jednotce, kterou používá: *arg*.

NECHTE SYSTÉM VYCHLADNOUT!

Doporučené postupy

1. Zkontrolujte chladicí ventilátory a filtry pohybové jednotky.
2. Příliš vysoká teplota okolního prostředí.
3. Zkontrolujte spotřebu pohonu.
4. Vyměňte pohybovou jednotku.

133308, Varovný signál vysoké teploty serva

Popis

Deska SDI zjistila varovný signál vysoké teploty pohybové jednotky, kterou používá: *arg*.

NECHTE SYSTÉM VYCHLADNOUT!

Doporučené postupy

1. Zkontrolujte chladicí ventilátory a filtry pohybové jednotky.
2. Příliš vysoká teplota okolního prostředí.
3. Zkontrolujte spotřebu pohonu.
4. Vyměňte pohybovou jednotku.

133309, Přehřátí serva

Popis

Deska SDI zjistila přehřátí pohybové jednotky, kterou používá: *arg*.

NECHTE SYSTÉM VYCHLADNOUT!

Doporučené postupy

1. Zkontrolujte chladicí ventilátory a filtry pohybové jednotky.
2. Příliš vysoká teplota okolního prostředí.
3. Zkontrolujte spotřebu pohonu.
4. Vyměňte pohybovou jednotku.

133310, Přetížení pohonu serva

Popis

Deska SDI zjistila vysokou teplotu tranzistorů pohybové jednotky, kterou používá: *arg*.

Tento problém je způsoben přetížením dotyčného pohonu.

Doporučené postupy

1. Pohybová jednotka vytváří příliš velký točivý moment. Zkontrolujte přetížení systému, pokud jde o točivý moment.
2. Zkontrolujte, zda není zablokován robot nebo čerpadlo.
3. Vyměňte pohybovou jednotku.

Pokračování na další straně

5 Řešení potíží na základě protokolu událostí

5.11 13 xxxx

Pokračování

133311, Vysoké napětí serva

Popis

Deska SDI zjistila vyšší napětí na sběrnici DC, než je přípustné.

Porucha byla detekována v pohybové jednotce, kterou používá: *arg*.

Doporučené postupy

1. Zkontrolujte vstupní napájení.
2. Zkontrolujte nebo vyměňte vybíjecí odpory a kabeláž.
3. Zkontrolujte nebo vyměňte vedení DC.
4. Vyměňte pohybovou jednotku.

133312, Přepětí na servu

Popis

Deska SDI zjistila kritické přepětí na sběrnici DC, detekované v pohybové jednotce, kterou používá: *arg*.

Doporučené postupy

1. Zkontrolujte vstupní napájení.
2. Zkontrolujte nebo vyměňte vybíjecí odpory.
3. Zkontrolujte nebo vyměňte vedení DC.

133313, Nízké napětí na sběrnici DC serva

Popis

Deska SDI zjistila nízké napětí na sběrnici DC, detekované v pohybové jednotce, kterou používá: *arg*.

Doporučené postupy

1. Zkontrolujte vstupní napájení.
2. Zkontrolujte nebo vyměňte vybíjecí odpory a kabeláž.
3. Zkontrolujte nebo vyměňte vedení DC.
4. Vyměňte pohybovou jednotku.

133314, Chyba příkazu točivého momentu serva

Popis

Deska SDI zjistila chybu příkazu točivého momentu s příliš velkým rozdílem ve 3 po sobě jdoucích referenčních hodnotách točivého momentu.

Tato chyba byla přijata od pohybové jednotky, kterou používá: *arg*.

Doporučené postupy

1. Zkontrolujte kabely dekodéru a rušení kabelů externím zdrojem.
2. Zkontrolujte uzemnění dekodéru.
3. Zkontrolujte konfiguraci SDI, pokud je vysoký zisk.

133315, Chyba pozice dekodéru serva

Popis

Deska SDI zjistila chybu pozice dekodéru s příliš velkým rozdílem ve 3 po sobě jdoucích pozicích rotoru.

Tato chyba byla přijata od pohybové jednotky, kterou používá: *arg*.

Doporučené postupy

1. Zkontrolujte kabely dekodéru a rušení kabelů externím zdrojem.
2. Zkontrolujte uzemnění dekodéru.

133316, Zahlcení řídicí smyčky

Popis

Deska SDI zjistila, že pohybová jednotka není schopna dodávat požadovaný proud v důsledku nízkého napětí DC nebo porušených vedení motoru; chyba byla přijata od pohybové jednotky, kterou používá: *arg*.

Doporučené postupy

1. Zkontrolujte napětí sběrnice DC.
2. Zkontrolujte kabely servomotoru.
3. Zkontrolujte konfiguraci SDI.
4. Vyměňte pohybovou jednotku.

133317, Chyba kabelu serva

Popis

Deska SDI zjistila chybu kabelu serva mezi pohybovou jednotkou a servomotorem. Tato chyba byla přijata od pohybové jednotky, kterou používá: *arg*.

Doporučené postupy

1. Zkontrolujte kabeláž servomotoru.
2. Vyměňte pohybovou jednotku.
3. Vyměňte desku SDI.

Pokračování na další straně

133318, Chyba podpětí serva

Popis

Deska SDI zjistila točivý moment, který produkuje nižší proud, než je požadováno; chyba přijata od pohybové jednotky, kterou používá: *arg*.

Doporučené postupy

1. Zkontrolujte konfiguraci SDI.
2. Zkontrolujte napětí sběrnice DC.
3. Zkontrolujte servomotor a kabely.

133319, Chyba přepětí serva

Popis

Deska SDI zjistila točivý moment, který produkuje vyšší proud, než je požadováno; chyba přijata od pohybové jednotky, kterou používá: *arg*.

Doporučené postupy

1. Zkontrolujte konfiguraci SDI.
2. Zkontrolujte napětí sběrnice DC.
3. Zkontrolujte servomotor a kabely.

133320, Chyba regulátoru pohybové jednotky

Popis

Deska SDI zjistila chybu v regulátoru pohybové jednotky (část d), kterou používá: *arg*.

Doporučené postupy

1. Zkontrolujte konfiguraci SDI.
2. Zkontrolujte servomotor a kabely.
3. Zkontrolujte dekodér a kabeláž dekodéru.
4. Vyměňte desku SDI.

133321, Chyba maximálního proudu serva

Popis

Deska SDI zjistila chybu maximálního proudu; chyba přijata od pohybové jednotky, kterou používá: *arg*.

Doporučené postupy

1. Zkontrolujte konfiguraci SDI.
2. Zkontrolujte napětí sběrnice DC.
3. Zkontrolujte servomotor a kabely.

133322, Neznámý kód chyby serva

Popis

Deska SDI zjistila neznámý rozšířený kód chyby serva. Jedná se o interní chybu, přijatou od pohybové jednotky, kterou používá: *arg*

Doporučené postupy

1. Zkontrolujte nebo vyměňte pohybovou jednotku.
2. Zkontrolujte nebo vyměňte desku SDI.
3. Obraťte se na zákaznický servis.

133323, Chyba přeběhu serva

Popis

Deska SDI zjistila přeběhu příjemce. Jedná se o interní chybu, přijatou od pohybové jednotky, kterou používá: *arg*

Doporučené postupy

1. Zkontrolujte konfiguraci na desce SDI.
2. Zkontrolujte nebo vyměňte pohybovou jednotku.
3. Zkontrolujte nebo vyměňte desku SDI.
4. Obraťte se na zákaznický servis.

133324, Neplatný uzel serva

Popis

Deska SDI zjistila chybu adresy neplatného uzlu serva. Jedná se o interní chybu, přijatou od pohybové jednotky, kterou používá: *arg*

Doporučené postupy

1. Zkontrolujte konfiguraci na desce SDI.
2. Zkontrolujte nebo vyměňte pohybovou jednotku.
3. Zkontrolujte nebo vyměňte desku SDI.
4. Obraťte se na zákaznický servis.

133325, Neplatný klíč serva

Popis

Deska SDI zjistila při připojování k pohybové jednotce neplatnou hodnotu klíče serva. Jedná se o interní chybu, přijatou od pohybové jednotky, kterou používá: *arg*

Doporučené postupy

1. Zkontrolujte konfiguraci na desce SDI.

Pokračování na další straně

5 Řešení potíží na základě protokolu událostí

5.11 13 xxxx

Pokračování

2. Zkontrolujte nebo vyměňte pohybovou jednotku.
3. Zkontrolujte nebo vyměňte desku SDI.
4. Obraťte se na zákaznický servis.

133326, Chybí parametr serva

Popis

Deska SDI zjistila, že není použit žádný parametr. Jedná se o interní chybu, přijatou od pohybové jednotky, kterou používá: *arg*

Doporučené postupy

1. Zkontrolujte konfiguraci na desce SDI.
2. Zkontrolujte nebo vyměňte pohybovou jednotku.
3. Zkontrolujte nebo vyměňte desku SDI.
4. Obraťte se na zákaznický servis.

133327, Parametr serva určený jen ke čtení

Popis

Deska SDI zjistila na pohybové jednotce pokus o zápis hodnot parametrů do parametrů určených pouze ke čtení. Jedná se o interní chybu, přijatou od pohybové jednotky, kterou používá: *arg*

Doporučené postupy

1. Zkontrolujte konfiguraci na desce SDI.
2. Zkontrolujte nebo vyměňte pohybovou jednotku.
3. Zkontrolujte nebo vyměňte desku SDI.
4. Obraťte se na zákaznický servis.

133328, Uzamčený parametr serva

Popis

Deska SDI zjistila na pohybové jednotce pokus o zápis hodnot parametrů do uzamčených parametrů. Jedná se o interní chybu, přijatou od pohybové jednotky, kterou používá: *arg*

Doporučené postupy

1. Zkontrolujte konfiguraci na desce SDI.
2. Zkontrolujte nebo vyměňte pohybovou jednotku.
3. Zkontrolujte nebo vyměňte desku SDI.
4. Obraťte se na zákaznický servis.

133329, Neexistuje parametr pro diagnostiku serva

Popis

Deska SDI požadovala neexistující parametr od pohybové jednotky, kterou používá: *arg*

Doporučené postupy

1. Zkontrolujte konfiguraci na desce SDI.
2. Zkontrolujte nebo vyměňte pohybovou jednotku.
3. Zkontrolujte nebo vyměňte desku SDI.
4. Obraťte se na zákaznický servis.

133330, Chyba měření proudu serva

Popis

Deska SDI zjistila chybu měření proudu serva, způsobenou chybou v měřicím můstku. Jedná se o interní chybu přijatou od pohybové jednotky, kterou používá: *arg*

Doporučené postupy

1. Zkontrolujte nebo vyměňte pohybovou jednotku.
2. Zkontrolujte nebo vyměňte desku SDI.
3. Obraťte se na zákaznický servis.

133331, Synchronizační slot serva obsazen

Popis

Deska SDI zjistila chybu obsazení synchronizačního slotu; chyba přijata od pohybové jednotky, kterou používá: *arg*.

Doporučené postupy

1. Zkontrolujte konfiguraci na desce SDI.
2. Zkontrolujte nebo vyměňte pohybovou jednotku.
3. Zkontrolujte nebo vyměňte desku SDI.
4. Obraťte se na zákaznický servis.

133332, Chyba vložení synchron. serva

Popis

Deska SDI zjistila chybu vložení synchr.; chyba přijata od pohybové jednotky, kterou používá: *arg*.

Doporučené postupy

1. Zkontrolujte, jak jsou motor a dekodér na desce SDI konfigurováni.
2. Zkontrolujte nebo vyměňte pohybovou jednotku.

Pokračování na další straně

3. Zkontrolujte nebo vyměňte kartu SDI.
4. Obraťte se na zákaznický servis.

133333, Synchronizátor serva bez načtených parametrů

Popis

Deska SDI zjistila synchronizátor bez parametrů; chyba přijata od pohybové jednotky, kterou používá: *arg*.

Doporučené postupy

1. Zkontrolujte konfiguraci na desce SDI.
2. Zkontrolujte nebo vyměňte pohybovou jednotku.
3. Zkontrolujte nebo vyměňte desku SDI.
4. Obraťte se na zákaznický servis.

133334, Chyba regulátoru pozice serva

Popis

Deska SDI zjistila chybu regulátoru pozice serva pro *arg*. Tato chyba je typická pro vadnou zpětnou vazbu dekodéru.

Doporučené postupy

1. Zkontrolujte kabeláž dekodéru.
2. Obraťte se na zákaznický servis.

133335, Přetečení regulátoru rychlosti serva

Popis

Deska SDI zjistila chybu přetečení regulátoru rychlosti serva pro *arg*. Tato chyba je typická pro vadnou zpětnou vazbu dekodéru.

Doporučené postupy

1. Zkontrolujte kabeláž dekodéru.
2. Obraťte se na zákaznický servis.

133336, Přetečení filtru rychlosti serva

Popis

Deska SDI zjistila chybu přetečení filtru rychlosti serva pro *arg*.

Doporučené postupy

1. Vyměňte desku SDI.

2. Obraťte se na zákaznický servis.

133337, Přetečení úhlu dekodéru serva

Popis

Deska SDI zjistila chybu přetečení výpočtu úhlu dekodéru serva pro *arg*.

Doporučené postupy

1. Zkontrolujte dekodér a jeho kabeláž.
2. Obraťte se na zákaznický servis.

133338, Chyba dekodéru serva

Popis

Deska SDI zjistila selhání výpočtu odmocniny úhlu dekodéru pro *arg*. Výsledek pro druhou mocninu signálu x a y v dekodéru překračuje limit.

Doporučené postupy

1. Zkontrolujte dekodér a jeho kabeláž.
2. Vyměňte sériové měřicí desky.

133339, Chyba limitu točivého momentu serva

Popis

Deska SDI zjistila chybu limitu točivého momentu serva pro *arg*.

Doporučené postupy

1. Zkontrolujte kabely motoru a servomotoru.
2. Zkontrolujte limity točivého momentu v konfiguraci.
3. Zkontrolujte, zda nejsou servomotor nebo převodovka zablokované.
4. Zkontrolujte správnost konfigurace pro použité nastavení.

133340, Ztráta komunikace s pohybovou jednotkou

Popis

Deska SDI ztratila komunikaci s pohybovou jednotkou, kterou používá: *arg*.

Doporučené postupy

1. Zkontrolujte kabel mezi deskou SDI a pohybovou jednotkou.
2. Vyměňte desku SDI.

Pokračování na další straně

5 Řešení potíží na základě protokolu událostí

5.11 13 xxxx

Pokračování

3. Vyměňte pohybovou jednotku.

133341, Ztráta komunikace se sériovými měřicími deskami

Popis

Deska SDI ztratila kontakt se sériovými měřicími deskami, které používá *arg*.

Doporučené postupy

1. Zkontrolujte kabel mezi deskou SDI a měřicí deskou.
2. Vyměňte desku SDI.
3. Vyměňte sériovou měřicí desku.

133342, Ztráta komunikace se sériovými měřicími deskami

Popis

Deska SDI ztratila kontakt se sériovými měřicími deskami, které používá *arg*.

Doporučené postupy

1. Zkontrolujte kabel mezi deskou SDI a měřicí deskou.
2. Vyměňte desku SDI.
3. Vyměňte sériovou měřicí desku.

133343, Ztráta komunikace s deskou SMB

Popis

Deska SDI ztratila kontakt se sériovou měřicí deskou, kterou používá: *arg*.

Doporučené postupy

1. Zkontrolujte kabel mezi deskou SDI a měřicí deskou.
2. Vyměňte desku SDI.
3. Vyměňte sériovou měřicí desku.

133344, Chyba kroku pozice

Popis

Deska SDI zjistila vydaný příkaz kroku pozice, který je delší než nejdelší specifikovaná délka kroku, konfigurovaná pro *arg*.

Pokračování na další straně

520

Doporučené postupy

1. Zkontrolujte parametr „MaxStepSize“ v konfiguraci uvedeného serva.
2. Zkontrolujte zrychlení nebo rychlost nadřazeného interpolátoru.
3. Zkontrolujte dekodér a jeho kabeláž.

133345, Chyba rychlosti

Popis

Deska SDI zjistila chybu rychlosti pro *arg*.

Doporučené postupy

1. Zkontrolujte zrychlení nebo rychlost nadřazeného interpolátoru.
2. Zkontrolujte parametry zisku pro uvedené servo.
3. Zkontrolujte dekodér a jeho kabeláž.

133430, Přehřátí vedení DC serva

Popis

Deska SDI zjistila přehřátí vedení DC *arg*.

Doporučené postupy

1. Zkontrolujte chladicí ventilátory a filtry vedení DC.
2. Příliš vysoká teplota okolního prostředí.
3. Zkontrolujte napájení vedení DC.
4. Vyměňte vedení DC.

133431, Přetížení svodu serva

Popis

Deska SDI zjistila přetížení svodu u vedení DC: *arg*.

Doporučené postupy

1. Zkontrolujte připojení svodu.
2. Přehnané zpomalování.
3. Zkontrolujte střídavé napětí AC na vedení DC.
4. Vyměňte jednotku vedení DC.

133433, Chyba napájení serva

Popis

Deska SDI zjistila chybu na napájení jednotky vedení DC: *arg*.

Doporučené postupy

1. Zkontrolujte napájení vedení DC.
2. Vyměňte jednotku vedení DC.

133434, Nízké napětí DC

Popis

Deska SDI zjistila nízké napětí na jednotce vedení DC *arg*.

Doporučené postupy

1. Zkontrolujte napájení vedení DC.
2. Vyměňte jednotku vedení DC.

133435, Chyba napětí +/-15 V na jednotce vedení DC

Popis

Napájení +/-15 V napětí pro vedení DC je mimo rozsah; detekováno jednotkou vedení DC: *arg*.

Doporučené postupy

1. Zkontrolujte kabeláž.
2. Zkontrolujte napětí +/-15 V z napájení.
3. Vyměňte jednotku vedení DC.

133436, Přerušovaný obvod vybíjecího odporu

Popis

Obvod vybíjecího odporu připojeného k usměrňovači je přerušen, chyba zjištěna: *arg*.

Doporučené postupy

1. Zkontrolujte, zda je kabel vybíjecího odporu řádně připojen k usměrňovací jednotce.
- 2) Ověřte správnou funkci kabelu a odporu proměřením jejich odporových hodnot. Před měřením obvod odpojte.
3. Je-li některá komponenta vadná, vyměňte ji.

133437, Zkrat v obvodu vybíjecího odporu

Popis

Obvod vybíjecího odporu připojeného k usměrňovači je zkratován, chyba zjištěna: *arg*.

Doporučené postupy

1. Zkontrolujte, zda je kabel vybíjecího odporu řádně připojen k usměrňovací jednotce.
2. Vypněte systém a poté jej znovu spusťte.
3. Pokud problém přetrvává, najděte vadný usměrňovač a vyměňte jej.

133501, Ovladač není kalibrován

Popis

Ovladač nelze povolit, protože dosud nebyl zkalibrován.

Doporučené postupy

Proveďte kalibraci ovladače.

133502, Řemen na ovladači není kalibrován

Popis

Ovladač nelze povolit, protože řemen na ovladači dosud nebyl zkalibrován.

Doporučené postupy

1. Nezapomeňte ovladač zkalibrovat ve dvou pozicích.
2. Aktualizujte konfiguraci SDI na jednobodovou kalibraci.

133503, Chyba kalibrace řemene

Popis

Výsledek kalibrace řemene je příliš nepřesný.

Doporučené postupy

1. Zkontrolujte v konfiguraci SDI pozice kalibračních bodů.
2. Ujistěte se, že provádíte kalibraci ve správném pořadí a že je ovladač umístěn přesně.

133504, Instrukce Move není povolena

Popis

Do interpolátoru na desce SDI byl zadán nový příkaz v okamžiku, kdy již interpoloval 2 cesty.

Doporučené postupy

1. Zkontrolujte v programu, zda se provádí více pohybů, aniž by se vyčkalo na to, než bude interpolátor připraven k dalšímu pohybu.

133505, Deska SDI neobdržela žádnou odezvu od serva

Popis

Deska SDI zjistila, že servo nepožádalo interpolátor o nový krok.

Doporučené postupy

1. Zkontrolujte, zda se nacházejí uvedené chyby v protokolu chyb serva.
2. Aktuální problém serva vyřešte a systém obnovte.

Pokračování na další straně

5 Řešení potíží na základě protokolu událostí

5.11 13 xxxx

Pokračování

133507, Neplatný krok interpolátoru

Popis

Deska SDI zjistila v systému neplatný krok interpolátoru.

Interpolátor

na desce SDI se pokusil nastavit neplatnou délku kroku nebo je v pohybovém programu nastavena příliš vysoká rychlost.

Doporučené postupy

1. Zkontrolujte, zda není v programu příliš vysoká rychlost.
2. Zkontrolujte, zda není chyba v konfiguraci (poměr převodů apod.).
3. Chyba interpolátoru.
4. obraťte se na zákaznický servis.

133508, Chyba při čtení ze serva

Popis

Deska SDI zjistila chybu při čtení ze serva. Interpolátor na desce SDI selhal při čtení ze serva.

Doporučené postupy

1. Zkontrolujte, zda se v protokolu chyb nenacházejí uvedené chyby.
2. Vyměňte desku SDI.

133509, Manipulátor nedosáhl pozice

Popis

Deska SDI zjistila, že manipulátor nedosáhl po stanoveném čase správné pozice.

Doporučené postupy

1. Zkontrolujte výskyt chyb serva.
2. Zkontrolujte výskyt chyb interpolátoru.
3. Vyměňte desku SDI.

133512, Chyba přepnutí příkazu

Popis

Na desku SDI byl odeslán příkaz přepnutí, zatímco byl vysoký potvrzovací signál.

Doporučené postupy

1. Zajistěte, aby byl před přepnutím nového příkazu signál příkazu přepnutí nízký.

133550, Chybná rychlost kloubu

Popis

Rychlost kloubu *arg* se od požadované rychlosti příliš liší.

Doporučené postupy

1. Zkontrolujte parametry.
2. Zkontrolujte vnější síly.
3. Snižte naprogramovanou rychlost a zrychlení.

133551, Instrukce Move není povolena

Popis

Manipulátor dostal příkaz přemístit se do neplatné pozice: *arg= arg*

Doporučené postupy

1. Zkontrolujte meze pozic.
2. Zkontrolujte data pozic.
3. Zkontrolujte signál CPYLimOverride.

134001, Závažná chyba fronty

Popis

Nebylo možné provést zařazení do fronty úloh v důsledku neočekávané chyby.

134002, Přetečení fronty

Popis

Poslední úloha ve frontě byla odstraněna, protože je fronta plná.

Důsledky

Poslední úloha nebude provedena.

Doporučené postupy

Před vložením dalších úloh počkejte na zkrácení fronty.

134003, Neplatná značka

Popis

Značka *arg* se nachází mimo meze.

Doporučené postupy

Zkontrolujte parametry klienta.

134004, Neplatný klient

Popis

Klient *arg* je mimo platný rozsah.

Pokračování na další straně

Doporučené postupy

Zkontrolujte parametry klienta.

134005, *arg* může být řídicí jen v režimu Auto

Popis

Řídicí stav je možné získat pouze v režimu Auto.

Doporučené postupy

Přepněte řadič do režimu Auto a provedení příkazu opakujte.

134006, *arg* - selhalo získání řídicího stavu

Popis

arg nemohl získat řídicí stav, protože řídicí stav již má *arg*.

134007, *arg* - selhalo uvolnění řídicího stavu

Popis

arg - nelze uvolnit řídicí stav, protože řídicí stav má *arg*.

134008, Příliš mnoho odběratelů

Popis

Rutina *arg* se nemohla stát odběratelem události *arg* kvůli velkému počtu odběratelů.

134009, Chyba souboru odběratelů

Popis

Systému se nepodařilo vytvořit soubor *arg*.

134010, Chyba odkazu na odběratele

Popis

arg neobsahuje proceduru *arg*.

134011, Neznámá chyba odběratele

Popis

Neznámá chyba při inicializaci odběratelů.

134017, Vyrovnávací paměť je zaplněna

Popis

Buffer1: *arg*

Buffer2: *arg*

134018, Prodleva semaforu protokolu

Popis

Protokol: *arg*

Zpráva: *arg*

134019, Je vyžadován řídicí stav

Popis

arg musí mít řídicí stav k provedení příkazu *arg*).

134020, Soubor nebyl nalezen

Popis

arg nebyl nalezen.

Doporučené postupy

Zkontrolujte, zda soubor existuje.

134021, Syntaktická chyba

Popis

Soubor *arg* obsahuje syntaktické chyby nebo chybné odkazy.

Dusledky

Soubor nebyl načten.

Doporučené postupy

Zkontrolujte protokol RAPID a protokol chyb, zjistěte příčinu a opravte soubor.

134022, Duplicitní pokus o načtení programu

Popis

Duplicitní pokus o načtení programu s indexem: *arg*.

Doporučené postupy

Počkejte na dokončení provádění aktuálního přímo načteného programu.

134023, Duplicitní pokus o načtení programu

Popis

Duplicitní pokus o načtení modulu s názvem: *arg*.

Doporučené postupy

Počkejte na dokončení provádění aktuálního přímo načteného programu.

134025, Výměna materiálu pozastavena

Popis

Výměna materiálu byla pozastavena z důvodu chyby nebo zastavení.

Doporučené postupy

Odstraňte problém, vynulujte chybu a proveďte restart.

Pokračování na další straně

5 Řešení potíží na základě protokolu událostí

5.11 13 xxxx

Pokračování

134026, Výměna materiálu zrušena

Popis

Výměna materiálu byla zrušena.

134027, Neplatná událost výměny materiálu

Popis

Příkaz k zahájení výměny materiálu byl vydán v okamžiku, kdy již probíhala jiná výměna materiálu.

134028, Neplatná událost výměny materiálu

Popis

Neočekávaně byl vydán příkaz k pokračování výměny materiálu.

134029, Výměna materiálu obnovena

Popis

Výměna materiálu byla po pozastavení obnovena.

134030, Výměna materiálu přeskočena

Popis

Dodávka materiálu byla vypnuta.

Dusledky

Výměna materiálu bude pro tuto úlohu vynechána.

134032, Chyba protokolu

Popis

Příkaz k výměně materiálu byl odeslán do robota před ukončením předchozí úlohy.

134033, Chyba povolení dodávky materiálu

Popis

Nebylo možné povolit dodávku materiálu.

134034, Vypršení časového limitu výměny materiálu

Popis

Vypršel časový limit rozhodnutí o výměně materiálu.

Dusledky

Rozhodnutí o výměně materiálu nemusí být spolehlivé.

Doporučené postupy

Měli byste zkontrolovat zpoždění u postupů souvisejících s událostí rozhodnutí.

134035, Neplatný index materiálu

Popis

Index materiálu *arg* není mapovaný na žádný systém.

Dusledky

Změnu materiálu nelze provést.

Doporučené postupy

Proveďte správné přiřazení materiálu v indexových souborech.

134036, Chyba při výměně materiálu

Popis

Při čekání na nastavení selektoru došlo k vypršení časového limitu.

Dusledky

Výměna materiálu možná neproběhla správně.

Doporučené postupy

Zkontrolujte, zda je signál selektoru správně nastaven.

134039, Rychlost přepnutí byla snížena před dokončením příkazu

Popis

Rychlost přepnutí příkazu byla snížena, než byl příkaz dokončen.

Dusledky

Externí řídicí systém neobdrží výsledek příkazu.

Možné příčiny

Externí řídicí systém není v souladu s protokolem

134040, Předchozí příkaz nebyl dokončen

Popis

Příkaz (*arg*) byl odeslán ještě před dokončením předchozího příkazu (*arg*).

Možné příčiny

Externí řídicí systém není v souladu s protokolem

134041, Chybí definice signálu

Popis

Signál *arg* nebyl nalezen.

134042, Objem nebyl zaznamenán

Popis

Celkový spotřebovaný objem pro tuto úlohu je mimo přípustnou toleranci. Objem: *arg*

Pokračování na další straně

Dusledky

Tabulka Accuvol nebude aktualizována.

134050, Vypršení časového limitu trysky

Popis

Došlo k vypršení časového limitu při čekání na připravenost trysky.

Doporučené postupy

Další informace vyhledejte ve zprávách ostatních procesů.

134051, Při absenci programu došlo k externímu spuštění

Popis

V okamžiku, kdy nebyl načten žádný program, byl obdržen příkaz externího spuštění (*arg*).

Možné příčiny

Externí řídicí systém není v souladu s protokolem

134052, Nadměrný přísun

Popis

Systém přisunoval příliš mnoho materiálu.

Dusledky

Aktuální úloha barvení může být kontaminována.

Doporučené postupy

Deaktivujte přísun barvy a poté zkontrolujte parametry přísunu.

134053, Nesouhlasí konfigurace trysky

Popis

Počet signálů aktivace trysky neodpovídá počtu signálů štětců.

Dusledky

Nanášení barev Robotware nepracuje správně

Doporučené postupy

Zkontrolujte konfiguraci procesu.

134054, Příkaz selhal ve stavu nouzového zastavení.

Popis

Příkaz *arg* není ve stavu nouzového zastavení přípustný.

Doporučené postupy

Zotavte a resetujte systém ze stavu nouzového zastavení.

134055, Chybná konfigurace

Popis

Do konfiguračních nastavení nelze přidat soubor *arg.xml*.
Existuje příliš mnoho konfiguračních souborů.

Dusledky

Volba „*arg*“ bude nastavena na nulu.

Doporučené postupy

Slučte konfigurační soubor s jiným souborem nebo zvětšete velikost vyrovnávací paměti.

134056, Chybná konfigurace

Popis

Nebyl nalezen soubor: *arg.xml*

Dusledky

Volba „*arg*“ bude nastavena na nulu.

Doporučené postupy

Zkontrolujte, zda soubor existuje.

134057, Chybná konfigurace

Popis

Nelze analyzovat soubor: *arg.xml*

Dusledky

Volba „*arg*“ bude nastavena na nulu.

Doporučené postupy

Opravte značky v souboru XML.

134058, Chybná konfigurace

Popis

V následujícím souboru nebyla nalezena dotyčná volba: *arg.xml*

Dusledky

Volba „*arg*“ bude nastavena na nulu.

Doporučené postupy

Přidejte volbu do souboru XML.

134059, Chyba analyzátoru XML

Popis

První dimenze předaná do analyzátoru byla příliš velká.

Doporučené postupy

Obraťte se na zákaznický servis.

5 Řešení potíží na základě protokolu událostí

5.11 13 xxxx

Pokračování

134060, Chyba analyzátoru XML

Popis

Třetí dimenze předaná do analyzátoru nebyla dostatečně velká.

Doporučené postupy

Obráťte se na zákaznický servis.

134061, Přetečení analyzátoru XML

Popis

V následujícím souboru bylo příliš mnoho voleb: *arg*

Dusledky

Byly analyzovány pouze volby *arg*.

Doporučené postupy

Odstraňte některé volby nebo zvětšete velikost vyrovnávací paměti.

134062, Chyba analyzátoru XML

Popis

Následující soubor nelze otevřít pro čtení: *arg*.

Doporučené postupy

Ujistěte se, že soubor existuje a je k němu přístup.

134063, Chyba analyzátoru XML

Popis

Nebyla nalezena uvedená sada symbolů.

Doporučené postupy

Opravte značky v souboru XML.

134064, Chyba analyzátoru CSV

Popis

Řádek mimo rozsah v souboru: *arg*

Dusledky

Řádky souboru, které leží mimo povolený rozsah, budou přeskočeny.

Doporučené postupy

Odstraňte chybné řádky nebo zvětšete velikost vyrovnávací paměti.

134065, Chyba analyzátoru CSV

Popis

V následujícím souboru bylo nalezeno číslo řádku, které nebylo celým nezáporným číslem: *arg*

Dusledky

Řádek bude v souboru přeskočen.

Doporučené postupy

Změňte číslo řádku na celé nezáporné číslo.

134066, Chyba analyzátoru CSV

Popis

V následujícím souboru bylo příliš mnoho sloupců: *arg*

Dusledky

Zbývající sloupce na řádku budou v souboru přeskočeny.

Doporučené postupy

Snižte počet řádků nebo zvětšete velikost mezipaměti.

134067, Chyba analyzátoru CSV

Popis

Následující soubor nelze otevřít pro čtení: *arg*.

Doporučené postupy

Ujistěte se, že soubor existuje a je k němu přístup.

134068, Chybná konfigurace

Popis

Došlo k vypršení časového limitu semaforu při analýze souboru: *arg.xml*

Dusledky

Volba *arg* bude nastavena na nulu.

Doporučené postupy

Provedením operaci P-Start v řadiči vynuťte opakované načtení všech konfiguračních souborů.

134100, Servo CBS není povoleno

Popis

Při rozhodování o výměně materiálu nebylo povoleno servo CBS.

Dusledky

Výměna materiálu nebo operace údržby bude přeskočena.

Doporučené postupy

Povolte servo CBS.

134101, Systém CBS restartován při provádění operací

Popis

Systém CBS byl restartován ve stavu: *arg*

Pokračování na další straně

Dusledky

Systém CBS je v nespolehlivém stavu.

Doporučené postupy

Je nutné ručně obnovit integritu systému, a to přesunutím kazet do výchozích stanic.

134102, Neopravitelná chyba CBS

Popis

Došlo k neopravitelné chybě.

Dusledky

Systém CBS je v nespolehlivém stavu.

Doporučené postupy

Je nutné ručně obnovit integritu systému, a to přesunutím kazet do výchozích stanic.

134103, Nelze vyřešit index materiálu

Popis

Pro vybraný index materiálu nebyla nalezena žádná kombinace kazety a IFS.

Dusledky

Výměna materiálu bude přeskočena.

Doporučené postupy

Změňte konfiguraci systému přidáním indexu materiálu.

134104, Chybí stanice pro index materiálu

Popis

Žádná stanice IFS nemůže poskytnout materiál s vybraným indexem.

134105, Chybí kazeta pro index materiálu

Popis

Pro vybranou stanici a index materiálu není k dispozici žádná kazeta.

134106, Pomocnou stanici nelze vyprázdnit

Popis

Pomocnou stanici nelze vyprázdnit vzhledem k neodstranitelné chybě systému CBS.

Doporučené postupy

Je nutné ručně obnovit integritu systému, a to přesunutím kazet do výchozích stanic.

134107, Skladovací stanice není typu IFS

Popis

Vrácená kazeta nebyla uložena ve stanici IFS.

Dusledky

Dodatečné zpracování kazety bude přeskočeno.

134108, Možná kolize CBS

Popis

Provádění programu robota bylo zastaveno s cílem vyhnout se kolizi s podavačem CBS. *arg*

Doporučené postupy

Ručně přestavte podavač CBS dále od robota a obnovte zpracování.

134110, Bezpečný přesun na adresu se nezdařil

Popis

Není povolen přesun na adresu: *arg*, s èelistí: *arg*

Doporučené postupy

Změňte konfiguraci přístupu čelisti.

134111, Bezpečný přesun na adresu se nezdařil

Popis

Servo CBS není povoleno.

Doporučené postupy

Povolte servo CBS.

134112, Bezpečný přesun na adresu se nezdařil

Popis

Rameno nelze přesunout nahoru.

134113, Bezpečný přesun na adresu se nezdařil

Popis

Servo CBS nelze řídit.

134114, Přesun na adresu se nezdařil

Popis

Byl nastaven neplatný úhel pro adresu: *arg*

134115, Přesun na adresu se nezdařil

Popis

Byla nastavena neplatná vzdálenost pro adresu: *arg*

Pokračování na další straně

5 Řešení potíží na základě protokolu událostí

5.11 13 xxxx

Pokračování

134116, Přesun na adresu se nezdařil

Popis

Při čekání, až řadič serva dokončí předchozí příkaz, došlo k vypršení časového limitu.

Doporučené postupy

Zkontrolujte, zda je v pořádku řadič serva a komunikační rozhraní.

134117, Přesun na adresu se nezdařil

Popis

Při čekání na potvrzení od řadiče serva došlo k vypršení časového limitu.

Doporučené postupy

Zkontrolujte, zda je v pořádku řadič serva a komunikační rozhraní.

134118, Zapnutí serva se nezdařilo

Popis

Při čekání na zpětnou vazbu od řadiče serva došlo k vypršení časového limitu.

Doporučené postupy

Zkontrolujte, zda je v pořádku řadič serva a komunikační rozhraní.

134119, Vypnutí serva se nezdařilo

Popis

Při čekání na zpětnou vazbu od řadiče serva došlo k vypršení časového limitu.

Doporučené postupy

Zkontrolujte, zda je v pořádku řadič serva a komunikační rozhraní.

134120, Kalibrace serva se nezdařila

Popis

Při čekání, až řadič serva dokončí předchozí příkaz, došlo k vypršení časového limitu.

Doporučené postupy

Zkontrolujte, zda je v pořádku řadič serva a komunikační rozhraní.

134121, Kalibrace serva se nezdařila

Popis

Při čekání na potvrzení od řadiče serva došlo k vypršení časového limitu.

Doporučené postupy

Zkontrolujte, zda je v pořádku řadič serva a komunikační rozhraní.

134122, Nastavení zrychlení serva se nezdařilo

Popis

Zadaná hodnota je mimo rozsah.

134123, Nastavení zrychlení serva se nezdařilo

Popis

Při čekání, až řadič serva dokončí předchozí příkaz, došlo k vypršení časového limitu.

Doporučené postupy

Zkontrolujte, zda je v pořádku řadič serva a komunikační rozhraní.

134124, Nastavení zrychlení serva se nezdařilo

Popis

Při čekání na potvrzení od řadiče serva došlo k vypršení časového limitu.

Doporučené postupy

Zkontrolujte, zda je v pořádku řadič serva a komunikační rozhraní.

134125, Nastavení rychlosti serva se nezdařilo

Popis

Zadaná hodnota je mimo rozsah.

134126, Přesun ramena nahoru se nezdařil

Popis

Servo CBS není povoleno.

Doporučené postupy

Povolte servo CBS.

134127, Přesun ramena nahoru se nezdařil

Popis

Při čekání na odezvu serva došlo k vypršení časového limitu.

Doporučené postupy

Zkontrolujte, jestli je servo aktivováno a správně zkalibrováno.

Pokračování na další straně

528

Návod k použití - Řešení problémů, IRC5
3HAC020738-014 Revize: T

134128, Přesun ramena dolů se nezdařil

Popis

Servo CBS není povoleno.

Doporučené postupy

Povolte servo CBS.

134129, Přesun ramena dolů se nezdařil

Popis

Při čekání na odezvu serva došlo k vypršení časového limitu.

Doporučené postupy

Zkontrolujte, jestli je servo aktivováno a správně zkalibrováno.

134130, Přesun ramena nahoru se nezdařil

Popis

Při čekání na zpětnou vazbu od snímače došlo k vypršení časového limitu.

Doporučené postupy

Ověřte, zda snímače ramene fungují.

134131, Přesun ramena dolů se nezdařil

Popis

Při čekání na zpětnou vazbu od snímače došlo k vypršení časového limitu.

Doporučené postupy

Ověřte, zda snímače ramene fungují.

134132, Otevření čelisti se nezdařilo

Popis

Došlo k pokusu o otevření čelisti, ale rameno nebylo dole.

Doporučené postupy

Zkontrolujte, zda je rameno podavače v dolní poloze.

134133, Otevření čelisti se nezdařilo

Popis

Byla zadána neznámá čelist: *arg*

134134, Otevření čelisti se nezdařilo

Popis

Při čekání na zpětnou vazbu od snímače došlo k vypršení časového limitu.

Doporučené postupy

Ověřte, zda snímače čelisti fungují.

134135, Zavření čelisti se nezdařilo

Popis

Byla zadána neznámá čelist: *arg*

134136, Zavření čelisti se nezdařilo

Popis

Při čekání na zpětnou vazbu od snímače došlo k vypršení časového limitu.

Doporučené postupy

Ověřte, zda snímače čelisti fungují.

134137, Přítomnost kazety nebyla očekávána

Popis

Čelist je blokována neznámou kazetou: *arg*

Doporučené postupy

Vyjměte překážející kazetu a ověřte integritu systému.

134138, Chybí kazeta

Popis

V čelisti byla očekávána kazeta: *arg*

Doporučené postupy

Vyhledejte chybějící kazetu a ověřte integritu systému.

134139, Snímání hmatu čelisti se nezdařilo

Popis

Byla zadána neznámá čelist: *arg*

134140, Kontrola přístupu čelisti se nezdařila

Popis

Byla zadána neznámá čelist: *arg*

134145, Chyba kontroly vakua

Popis

Při čekání na zpětnou vazbu od snímače došlo k vypršení časového limitu.

134150, Odemknutí stanice se nezdařilo

Popis

Nelze odemknout stanici na adrese: *arg*

Doporučené postupy

Ověřte správnost signálu pro uzamčení stanice.

5 Řešení potíží na základě protokolu událostí

5.11 13 xxxx

Pokračování

134151, Uzamknutí stanice se nezdařilo

Popis

Nelze zamknout stanici na adrese: *arg*

Doporučené postupy

Ověřte správnost signálu pro uzamčení stanice.

134152, Nastavení primárního selektoru IFS se nezdařilo

Popis

Primární selektor IFS nelze nastavit na adresu: *arg*

Doporučené postupy

Ověřte správnost signálu primárního selektoru IFS.

134153, Nastavení primárního selektoru CC se nezdařilo

Popis

Primární selektor CC nelze nastavit na adresu: *arg*

Doporučené postupy

Ověřte správnost signálu primárního selektoru CC.

134154, Nastavení sekundárního selektoru IFS se nezdařilo

Popis

Sekundární selektor IFS nelze nastavit na adresu: *arg*

Doporučené postupy

Ověřte správnost signálu sekundárního selektoru IFS.

134155, Nastavení sekundárního selektoru CC se nezdařilo

Popis

Sekundární selektor CC nelze nastavit na adresu: *arg*

Doporučené postupy

Ověřte správnost signálu sekundárního selektoru CC.

134160, Snímače ramene byly přemostěny

Popis

Snímače ramene byly přemostěny.

Dusledky

Je možné, že došlo k omezení rychlosti podavače CBS.

134161, Snímače pravé čelisti byly přemostěny

Popis

Snímače pravé čelisti byly přemostěny.

Dusledky

Některá selhání integrity nebudou zjištěna a nelze se vyhnout poškození systému.

134162, Snímače levé čelisti byly přemostěny

Popis

Snímače levé čelisti byly přemostěny.

Dusledky

Některá selhání integrity nebudou zjištěna a nelze se vyhnout poškození systému.

134163, Snímače pravé kazety byly přemostěny

Popis

Snímače pravé kazety byly přemostěny.

Dusledky

Některá selhání integrity nebudou zjištěna a nelze se vyhnout poškození systému.

134164, Snímače levé kazety byly přemostěny

Popis

Snímače levé kazety byly přemostěny.

Dusledky

Některá selhání integrity nebudou zjištěna a nelze se vyhnout poškození systému.

134165, Snímač uvolnění byl přemostěn

Popis

Snímač uvolnění byl přemostěn.

134166, Vakuový snímač byl přemostěn

Popis

Vakuový snímač byl přemostěn.

Dusledky

Selhání při vytvoření vakua nebude zjištěno a může způsobit vypadnutí kazet z aplikátoru.

134167, Zpětná vazba pozice serva byla přemostěna

Popis

Zpětná vazba pozice serva byla přemostěna.

Pokračování na další straně

Dusledky

Funkce pro optimalizaci rychlosti nebude použita.

134168, Potvrzení příkazu serva bylo přemostěno**Popis**

Potvrzení příkazu serva bylo přemostěno.

Dusledky

Může se stát, že se servo nebude chovat správně.

134170, Chyba konfigurace CBS**Popis**

Adresa dodání není zadána.

Dusledky

Systém nebude fungovat správně.

134171, Chyba konfigurace CBS**Popis**

Výchozí adresa není zadána.

Dusledky

Systém nebude fungovat správně.

134172, Chyba konfigurace CBS**Popis**

Výchozí čelist není zadána.

Dusledky

Systém nebude fungovat správně.

134173, Chyba konfigurace CBS**Popis**

Výchozí objem kazety není zadán.

Dusledky

Systém nebude fungovat správně.

134174, Chyba konfigurace CBS**Popis**

Kazety nebyly definovány.

Dusledky

Systém nebude fungovat správně.

134175, Chyba konfigurace CBS**Popis**

Nebyly definovány žádné materiály.

Dusledky

Systém nebude fungovat správně.

134176, Chyba konfigurace CBS**Popis**

Nebyly definovány žádné adresy.

Dusledky

Systém nebude fungovat správně.

134177, Chyba konfigurace CBS**Popis**

Nebyla zadána výchozí stanice pro kazetu: *arg*

Dusledky

Kazeta bude přeskočena.

134178, Chyba konfigurace CBS**Popis**

Bylo definováno příliš stanic IFS.

Dusledky

Některé stanice IFS budou přeskočeny.

134180, Nelze nastavit data základní desky**Popis**

Adresa: *arg* Obsah: *arg*

134181, Nelze získat data základní desky**Popis**

Obsah: *arg*

134182, Nelze získat data základní desky**Popis**

Typ: *arg*

134183, Nelze získat data základní desky**Popis**

Přístup: *arg*

134184, Nelze získat data základní desky**Popis**

Úhel: *arg*

Pokračování na další straně

5 Řešení potíží na základě protokolu událostí

5.11 13 xxxx

Pokračování

134185, Nelze získat data základní desky

Popis

Vzdálenost: *arg*

134186, Nelze získat data přístupu ke kazetě

Popis

Kazeta: *arg* Adresa: *arg*

134187, Nelze nastavit data kazety

Popis

Kazeta: *arg* Data: *arg*

134188, Nelze získat data kazety

Popis

Kazeta: *arg* Data: *arg*

134189, Nelze nastavit data IFS

Popis

Index: *arg* Data: *arg*

134190, Nelze získat data IFS

Popis

Index: *arg* Data: *arg*

134191, Index IFS na základě vyhodnocení adresy se nezdařil

Popis

Adresa: *arg*

134192, Adresa IFS na základě vyhodnocení indexu se nezdařila

Popis

Index: *arg*

134193, Nelze získat údaje o ventilu stanice nebo data o materiálu

Popis

Stanice: *arg* Materiál: *arg*

134194, Nelze získat výchozí adresu pro kazetu

Popis

Kazeta: *arg*

Pokračování na další straně

532

134195, Nebyla nalezena žádná pomocná stanice

Popis

Po vyzkoušení různých možností nebyla nalezena žádná pomocná stanice.

Doporučené postupy

Zrušte podavač a změňte konfiguraci systému.

134196, Nebyla nalezena žádná skladovací stanice

Popis

Po vyzkoušení různých možností nebyla nalezena žádná skladovací stanice.

Doporučené postupy

Zrušte podavač a změňte konfiguraci systému.

134200, Přesun kazety se nezdařil

Popis

Přesun kazety se nezdařil ve stavu: *arg*

Doporučené postupy

Vyřešte problém, který toto selhání způsobil, a obnovte provoz.

134201, Zrušení přesunu kazety se nezdařilo

Popis

Zrušení přesunu kazety se nezdařilo ve stavu: *arg*

Doporučené postupy

Vyřešte problém, který toto selhání způsobil, a obnovte provoz.

134202, První krok výměny kazety se nezdařil

Popis

Výměna kazety se nezdařila ve stavu: *arg*

Doporučené postupy

Vyřešte problém, který toto selhání způsobil, a obnovte provoz.

134203, Druhý krok výměny kazety se nezdařil

Popis

Výměna kazety se nezdařila ve stavu: *arg*

Doporučené postupy

Vyřešte problém, který toto selhání způsobil, a obnovte provoz.

134204, Třetí krok výměny kazety se nezdařil

Popis

Výměna kazety se nezdařila ve stavu: *arg*

Doporučené postupy

Vyřešte problém, který toto selhání způsobil, a obnovte provoz.

134210, Chyba přesunu kazety

Popis

Na cílové adrese již je nastavena kazeta: *arg*

Dusledky

V operaci nelze pokračovat.

134211, Chyba přesunu kazety

Popis

Na výchozí adrese již je nastavena kazeta: *arg*

Dusledky

V operaci nelze pokračovat.

134212, Chyba přesunu kazety

Popis

Byla zadána nedostupná adresa 'From': *arg*

Dusledky

V operaci nelze pokračovat.

Doporučené postupy

Změňte konfiguraci přístupu základní desky.

134213, Chyba přesunu kazety

Popis

Byla zadána nedostupná adresa 'To': *arg*

Dusledky

V operaci nelze pokračovat.

Doporučené postupy

Změňte konfiguraci přístupu základní desky.

134214, Chyba přesunu kazety

Popis

Na cílové adrese není povolena kazeta z výchozí adresy.

Kazeta: *arg* Adresa: *arg*

Dusledky

V operaci nelze pokračovat.

Doporučené postupy

Změňte konfiguraci přístupu kazety.

134215, Chyba výměny kazety

Popis

Na adrese dodání nelze získat kazetu.

Dusledky

V operaci nelze pokračovat.

134216, Chyba výměny kazety

Popis

Nebyla nalezena vhodná stanice pro uložení vrácené kazety.

Dusledky

V operaci nelze pokračovat.

134217, Chyba výměny kazety

Popis

Na adrese 'From' není připravena kazeta: *arg*

Dusledky

V operaci nelze pokračovat.

134218, Chyba výměny kazety

Popis

Byla zadána nedostupná adresa 'From': *arg*

Dusledky

V operaci nelze pokračovat.

Doporučené postupy

Změňte konfiguraci přístupu základní desky.

134219, Neočekávaná kazeta v aplikátoru

Popis

Při zkoušení aplikátoru byla nalezena neočekávaná kazeta.

Doporučené postupy

Vyjměte překážející kazetu a obnovte provoz.

134220, Přítomnost kazety nebyla očekávána

Popis

Při úvodní kontrole byla nalezena neočekávaná kazeta.

Doporučené postupy

Vyjměte překážející kazetu a ověřte integritu systému.

134221, Při zkoušení nebyla nalezena žádná kazeta

Popis

Ve stanici byla očekávána kazeta ke zpracování.

Pokračování na další straně

5 Řešení potíží na základě protokolu událostí

5.11 13 xxxx

Pokračování

Dusledky

Zpracování operací s kazetou není možné.

Doporučené postupy

Ručně ověřte integritu systému.

134222, Kazeta musí být podávána pravým chapadlem.

Popis

Aby se předešlo kolizím, kazeta musí být vysunuta do oblasti podávání pravým chapadlem.

Doporučené postupy

Ujistěte se, že všechny stanice jsou přístupné oběma chapadly.

134223, Kalibrace serva se nezdařila

Popis

Kalibrace není možná, když je servo aktivováno.

Doporučené postupy

Deaktivujte serva CBS.

134224, Nepodařila se aktualizace polohy serva.

Popis

Není možné aktualizovat polohu serva, když je servo aktivováno.

Doporučené postupy

Deaktivujte serva CBS a proveďte novou ruční kalibraci.

134225, Poloha svislé osy je neplatná.

Popis

Vnitřní a vnější rozkladače hlásí různé polohy.

Doporučené postupy

Proveďte novou kalibraci.

134226, Poloha úhlové osy je neplatná.

Popis

Vnitřní a vnější rozkladače hlásí různé polohy.

Doporučené postupy

Proveďte novou kalibraci.

134230, Chyba kontroly integrity:

Popis

Při kontrole integrity byla nalezena neočekávaná kazeta na adrese: *arg*

Doporučené postupy

Ručně ověřte integritu systému.

134231, Chyba kontroly integrity:

Popis

Při kontrole integrity nebyla nalezena očekávaná kazeta na adrese: *arg*

Doporučené postupy

Ručně ověřte integritu systému.

134240, Chyba operace údržby

Popis

Byla zadána neznámá operace údržby: *arg*

134241, Chyba operace údržby

Popis

Byla zadána neznámá operace zpracování kazety: *arg*

134242, Chyba operace údržby

Popis

Kazetu nelze přesunout mezery nebo z mezery.

134243, Chyba operace údržby

Popis

Byla zadána neznámá kazeta: *arg*

134244, Chyba operace údržby

Popis

Pro kazetu nebylo zadáno žádné řešení IFS: *arg*

134245, Selhání operace údržby

Popis

Nezdařila se kontrola integrity:

Doporučené postupy

Vyřešte problém, který toto selhání způsobil, a obnovte provoz.

134246, Selhání operace údržby

Popis

Nelze přesunout všechny kazety do výchozích pozic.

Doporučené postupy

Operaci je třeba dokončit ručně.

Pokračování na další straně

534

Návod k použití - Řešení problémů, IRC5
3HAC020738-014 Revize: T

134250, Vypršení časového limitu doby zpracovatelnosti kazety

Popis

Systém zjistil vypršení prodlevy doby zpracovatelnosti u kazety: *arg*

Dusledky

Kazeta bude vyčištěna.

134251, Byl dosažen limit souvislého využití kazety

Popis

Systém zjistil maximální souvislé využití kazety: *arg*

Dusledky

Kazeta bude vyčištěna.

134260, Vypršení časového limitu zastavení výměny

Popis

Došlo k vypršení časového limitu při čekání na obnovení procesu výměny jinou úlohou.

134270, Vypršení časového limitu snížení tlaku DCL

Popis

Došlo k vypršení časového limitu při čekání na snížení tlaku v jednotce DCU. Aktuální tlak: *arg*

134300, Stavový automat VB pozastaven

Popis

Stavový automat VB byl z důvodu chyby pozastaven.

Doporučené postupy

Odstraňte problém, vynulujte chybu a pokračujte.

134301, Stavový automat VB obnoven

Popis

Stavový automat byl po pozastavení obnoven.

134305, Stavový automat VB přerušen

Popis

Stavový automat VB byl přerušen.

134310, Snímač pozice DSF kazety 1 byl přemostěn.

Popis

Snímač pozice DSF kazety 1 byl přemostěn.

Dusledky

Systém poběží pomaleji a nebudou detekována selhání integrity.

134311, Snímač pozice DSF kazety 2 byl přemostěn.

Popis

Snímač pozice DSF kazety 2 byl přemostěn.

Dusledky

Systém poběží pomaleji a nebudou detekována selhání integrity.

134312, Snímač výchozí pozice kazety 1 byl přemostěn.

Popis

Snímač výchozí pozice kazety 1 byl přemostěn.

Dusledky

Systém poběží pomaleji a nebudou detekována selhání integrity.

134313, Snímač výchozí pozice kazety 2 byl přemostěn.

Popis

Snímač výchozí pozice kazety 2 byl přemostěn.

Dusledky

Systém poběží pomaleji a nebudou detekována selhání integrity.

134314, Snímač pozice DSD kazety 1 byl přemostěn.

Popis

Snímač pozice DSD kazety 1 byl přemostěn.

Dusledky

Systém poběží pomaleji a nebudou detekována selhání integrity.

134315, Snímač pozice DSD kazety 2 byl přemostěn.

Popis

Snímač pozice DSD kazety 2 byl přemostěn.

Dusledky

Systém poběží pomaleji a nebudou detekována selhání integrity.

Pokračování na další straně

5 Řešení potíží na základě protokolu událostí

5.11 13 xxxx

Pokračování

134316, Snímač pozice DSF kazety 1 byl přemostěn.

Popis

Snímač pozice DSF kazety 1 byl přemostěn.

Dusledky

Systém poběží pomaleji a nebudou detekována selhání integrity.

134317, Snímač pozice DSF kazety 2 byl přemostěn.

Popis

Snímač pozice DSF kazety 2 byl přemostěn.

Dusledky

Systém poběží pomaleji a nebudou detekována selhání integrity.

134320, Přesun do pozice DSF se nezdařil.

Popis

Byla zadána neznámá pozice: *arg*

134321, Přesun do pozice DSF se nezdařil.

Popis

Při čekání na odezvu snímače došlo k vypršení časového limitu.

Doporučené postupy

Ověřte, zda snímače pozice DSF fungují.

134325, Přesun kazety se nezdařil.

Popis

Byla zadána neznámá pozice kazety: *arg*

134326, Přesun kazety se nezdařil.

Popis

Byla zadána neznámá kazeta: *arg*

134327, Přesun kazety se nezdařil.

Popis

Při čekání na odezvu snímače došlo k vypršení časového limitu.

Kazeta: *arg* Pozice: *arg*

Doporučené postupy

Ověřte, zda snímače kazety fungují.

134329, Načtení pozice kazety se nezdařilo.

Popis

Byla zadána neznámá kazeta: *arg*

Pokračování na další straně

536

134330, Obnovení pozic kazet se nezdařilo.

Popis

Nezdařilo se přesunutí kazet do předchozích známých pozic.

Doporučené postupy

Přesuňte kazety ručně zpět do vhodných umístění.

134340, Chyba konfigurace VB.

Popis

Není zadán maximální objem kazety.

Dusledky

Systém nebude fungovat správně. Kazety nemusejí být naplněny.

Doporučené postupy

Přidejte chybějící hodnotu do konfiguračního souboru VB.

134341, Chyba konfigurace VB.

Popis

Není zadán objem pro výměnu kazety.

Dusledky

Systém nebude fungovat optimálně. Kazety budou před provedením výměny zcela vyprázdněny.

Doporučené postupy

Přidejte chybějící hodnotu do konfiguračního souboru VB.

134342, Chyba konfigurace VB.

Popis

Není zadán objem dostatečného stavu kazety.

Dusledky

Systém nebude fungovat optimálně. Plnění bude prováděno vždy, i když kazety budou mít dostatečný objem.

Doporučené postupy

Přidejte chybějící hodnotu do konfiguračního souboru VB.

134343, Chyba konfigurace VB.

Popis

Není zadán dělicí objem kazety.

Dusledky

Systém nebude fungovat optimálně. Poslední kazeta může zpomalit výměnu materiálu.

Doporučené postupy

Přidejte chybějící hodnotu do konfiguračního souboru VB.

134350, Přesun kazety do výchozí pozice se nezdařil.

Popis

Operace se nezdařila ve stavu: *arg*

134351, Přesun kazety do pozice DSD se nezdařil.

Popis

Operace se nezdařila ve stavu: *arg*

134352, Přesun kazety do pozice DSF se nezdařil.

Popis

Operace se nezdařila ve stavu: *arg*

134353, Přesun DSF do kazety se nezdařil.

Popis

Operace se nezdařila ve stavu: *arg*

134360, Chyba operace údržby VB.

Popis

Byla zadána neznámá operace údržby: *arg*

134400, Nedostatek barvy

Popis

V kazetě *arg* došla barva dříve, než byla připravena kazeta *arg*.

Dusledky

Robot byl zastaven, aby nedocházelo k další spotřebě tekutiny.

Doporučené postupy

Spusťte robota, až bude nová kazeta připravena. Snižte rychlost a štětec a zkontrolujte zprávy ostatních procesů.

134401, Problém naplnění trysky

Popis

Přívod a tryska pro barvu nebyly správně naplněny. *arg > arg*.

Doporučené postupy

Znovu naplňte trysku nebo přívod barvy a zkontrolujte zprávy ostatních procesů.

134402, Problém naplnění kazety

Popis

Kazeta *arg* nebyla správně naplněna. *arg > arg*.

Doporučené postupy

Znovu naplňte kazetu a zkontrolujte zprávy ostatních procesů.

134405, Neplatný stav VB

Popis

Stavový automat přešel do neznámého stavu.

134406, DCL není připraveno.

Popis

DCL systému *arg* se nenachází v připraveném stavu.

Doporučené postupy

Pomocí operace údržby doplňte DCL pro tento systém.

134410, Byl zadán neznámý snímač.

Popis

ID neznámého snímače: *arg*.

Doporučené postupy

Zkontrolujte správnost parametrů příkazu *paint*.

134411, Byla zadána neznámá kazeta.

Popis

ID neznámé kazety: *arg*.

Doporučené postupy

Zkontrolujte správnost parametrů příkazu *paint*.

134412, Byla zadána neznámá pozice.

Popis

ID neznámé pozice: *arg*.

Doporučené postupy

Zkontrolujte správnost parametrů příkazu *paint*.

134420, Chyba přemostění snímače kazety

Popis

Není povoleno spouštět systém se dvěma nebo více vypnutými snímači pro kazetu *arg*.

Doporučené postupy

Zapněte více snímačů.

134421, Chyba přemostění snímače DSF

Popis

Není povoleno spouštět systém s oběma snímači DSF vypnutými.

Doporučené postupy

Zapněte jeden ze snímačů.

Pokračování na další straně

5 Řešení potíží na základě protokolu událostí

5.11 13 xxxx

Pokračování

134425, Neznámá pozice DSF

Popis

DSF se nenachází ve známé pozici.

Doporučené postupy

Proveďte přesun do známé pozice nebo zkontrolujte příslušné snímače.

134426, Neznámá pozice kazety

Popis

Kazeta *arg* se nenachází ve známé pozici.

Doporučené postupy

Proveďte přesun do známé pozice nebo zkontrolujte příslušné snímače.

134430, Chyba přesunu DSF

Popis

DSF nelze přesunout do kazety *arg*.

134431, Chyba přesunu kazety

Popis

Kazetu *arg* nelze přesunout do domácí pozice.

134432, Chyba přesunu kazety

Popis

Kazetu *arg* nelze přesunout do pozice DSF.

134433, Chyba přesunu kazety

Popis

Kazetu *arg* nelze přesunout do pozice DSD.

134501, Chyba přesunu parkovací jednotky.

Popis

Nelze přesunout parkovací jednotku k trysce *arg*. Při čekání na semafor došlo k vypršení časového limitu.

134502, Chyba přesunu parkovací jednotky.

Popis

Nelze přesunout parkovací jednotku k trysce *arg*. Manipulátor je stále v pozici pro výměnu materiálu.

134503, Chyba přesunu parkovací jednotky.

Popis

Nelze přesunout parkovací jednotku k trysce *arg*. Čisticí jednotka není v dolní pozici.

134504, Chyba přesunu parkovací jednotky.

Popis

Nelze přesunout parkovací jednotku k trysce *arg*. Rameno CBS není v horní pozici.

134505, Chyba přesunu parkovací jednotky.

Popis

Nelze přesunout parkovací jednotku k trysce *arg*. Při čekání na odezvu snímače došlo k vypršení časového limitu.

134511, Chyba přesunu čisticí jednotky.

Popis

Nelze přesunout čisticí jednotku nahoru. Při čekání na semafor došlo k vypršení časového limitu.

134512, Chyba přesunu čisticí jednotky.

Popis

Nelze přesunout čisticí jednotku nahoru. Parkovací jednotka není v platné pozici.

134513, Chyba přesunu čisticí jednotky.

Popis

Nelze přesunout čisticí jednotku nahoru. Při čekání na odezvu snímače došlo k vypršení časového limitu.

134514, Chyba přesunu čisticí jednotky.

Popis

Nelze přesunout čisticí jednotku dolů. Při čekání na semafor došlo k vypršení časového limitu.

134515, Chyba přesunu čisticí jednotky.

Popis

Nelze přesunout čisticí jednotku dolů. Při čekání na odezvu snímače došlo k vypršení časového limitu.

134521, Upnutí trysky se nezdařilo.

Popis

Při čekání na semafor došlo k vypršení časového limitu.

Pokračování na další straně

538

Návod k použití - Řešení problémů, IRC5
3HAC020738-014 Revize: T

134522, Upnutí trysky se nezdařilo.**Popis**

K upínacímu ventilu není přiváděn vzduch.

134523, Upnutí trysky se nezdařilo.**Popis**

Manipulátor není v pozici pro výměnu materiálu.

134524, Upnutí trysky se nezdařilo.**Popis**

Při čekání na odezvu snímače došlo k vypršení časového limitu.

134526, Uvolnění trysky se nezdařilo.**Popis**

Při čekání na semafor došlo k vypršení časového limitu.

134527, Uvolnění trysky se nezdařilo.**Popis**

K upínacímu ventilu není přiváděn vzduch.

134528, Uvolnění trysky se nezdařilo.**Popis**

Manipulátor není v pozici pro výměnu materiálu.

134531, Parkovací jednotka je v neznámé poloze.**Popis**

Zkontrolujte snímače a přívod vzduchu.

134532, Čisticí jednotka je v neznámé poloze.**Popis**

Zkontrolujte snímače a přívod vzduchu.

134533, Chyba integrity trysky.**Popis**

Není nasazena žádná tryska, ale *arg* je aktivní.

134534, Integrita trysky byla opravena.**Popis**

Není nasazena žádná tryska.

134535, Integrita trysky byla opravena.**Popis**

Tryska *arg* je nasazena.

134536, Chyba integrity trysky.**Popis**

Byla očekávána nasazená tryska.

134537, Chyba integrity trysky.**Popis**

V parkovacích stanicích nebyly nalezeny žádné trysky.

135001, Výměna materiálu pozastavena**Popis**

Výměna materiálu byla pozastavena kvůli vnitřní nebo vnější chybě.

Doporučené postupy

Odstraňte problém a obnovte výměnu materiálu.

135002, Výměna materiálu zrušena**Popis**

Bylo přikázáno zrušení výměny materiálu.

135003, Výměna materiálu obnovena.**Popis**

Výměna materiálu byla po pozastavení obnovena.

135010, Inicializační chyba při výměně materiálu.**Popis**

Není možné přihlásit se k signálům rozhraní.

Doporučené postupy

Zkontrolujte, jestli je načtena platná konfigurace pro signály rozhraní v IPS.

135011, Inicializační chyba při výměně materiálu.**Popis**

Není možné otevřít konfigurační soubor výměny materiálu: *arg*

Doporučené postupy

Zkontrolujte, zda soubor existuje.

5 Řešení potíží na základě protokolu událostí

5.11 13 xxxx

Pokračování

135012, Inicializační chyba při výměně materiálu.

Popis

Soubor '*arg*' postrádá tag '*arg*'.

Doporučené postupy

Opravte problém v souboru.

135013, Inicializační chyba při výměně materiálu.

Popis

Soubor '*arg*' obsahuje neplatný typ systému: *arg*

Doporučené postupy

Opravte problém v souboru.

135021, Chyba souboru indexu výměny materiálu.

Popis

Není možné otevřít soubor indexu: *arg*

Doporučené postupy

Zkontrolujte, zda soubor existuje.

135022, Chyba souboru indexu výměny materiálu.

Popis

Soubor '*arg*' obsahuje neplatný index: *arg*

Doporučené postupy

Opravte problém v souboru.

135031, Chyba systémového indexu výměny materiálu.

Popis

Index materiálu *arg* chybí v ukazateli činnosti.

Doporučené postupy

Opravte problém v souboru: *arg*

135041, Chyba dutinového indexu výměny materiálu.

Popis

Index materiálu *arg* na dutině '*arg*' nemá čisticí sekvenci.

Doporučené postupy

Opravte problém v souboru: *arg*

135042, Chyba dutinového indexu výměny materiálu.

Popis

Index materiálu *arg* na dutině '*arg*' nemá plnicí sekvenci.

Pokračování na další straně

540

Doporučené postupy

Opravte problém v souboru: *arg*

135051, Sekvenční chyba při výměně materiálu.

Popis

Není možné otevřít sekvenční soubor: *arg*

Doporučené postupy

Zkontrolujte, zda soubor existuje.

135052, Sekvenční chyba při výměně materiálu.

Popis

Soubor '*arg*' obsahuje neplatná data online: *arg*

Doporučené postupy

Opravte problém v souboru.

135053, Sekvenční chyba při výměně materiálu.

Popis

Není možné provést soubor python '*arg*'. Přijato provedení

Python: *arg*

Doporučené postupy

Opravte problém v souboru.

135054, Sekvenční chyba při výměně materiálu.

Popis

Soubor '*arg*' obsahuje neplatný název signálu: *arg*

Doporučené postupy

Opravte problém v souboru.

135055, Sekvenční chyba při výměně materiálu.

Popis

Selhalo provedení volání python '*arg*' od '*arg*'. Přijato provedení

Python: *arg*

Doporučené postupy

Opravte problém ve zdrojovém souboru python.

135061, Chyba signálu při výměně materiálu.

Popis

Komunikace k IPS je přerušena.

135062, Chyba signálu při výměně materiálu.

Popis

Komunikace k IPS byla obnovena.

135063, Chyba signálu při výměně materiálu.

Popis

Selhalo přečtení signálu číslo *arg* na zařízení: *arg*

Doporučené postupy

Zkontrolujte konfiguraci IPS nebo signálů použitých v sekvencích výměny materiálu.

Doporučené postupy

Zkontrolujte IPS nebo konfiguraci alarmu.

135072, Chyba monitoru alarmu při výměně materiálu.

Popis

Selhalo přihlášení k signálu číslo *arg* na zařízení: *arg*

Doporučené postupy

Zkontrolujte IPS nebo konfiguraci alarmu.

135064, Chyba signálu při výměně materiálu.

Popis

Selhalo zapsání signálu číslo *arg* na zařízení: *arg*

Doporučené postupy

Zkontrolujte konfiguraci IPS nebo signálů použitých v sekvencích výměny materiálu.

135073, Chyba monitoru alarmu při výměně materiálu.

Popis

Selhalo přihlášení k zařízení: *arg*

Doporučené postupy

Zkontrolujte IPS nebo konfiguraci alarmu.

135071, Chyba monitoru alarmu při výměně materiálu.

Popis

Neplatný název signálu v konfiguračním souboru: *arg*

135100, Uživatelská chyba při výměně materiálu.

Popis

arg

5 Řešení potíží na základě protokolu událostí

5.12 15 xxxx

5.12 15 xxxx

150330, Chyby programu RAPID v modulu

Popis

Úloha:*arg*

Modul (řádek/sloupec): *arg*

Obsahuje chybu se symbolem: *arg*

6 Obvodová schémata

6.1 Obvodová schémata

Přehled

Schémata zapojení nejsou zahrnuta do této příručky, ale dodávají se jako samostatné dokumenty na DVD. Viz čísla artiklu v tabulkách dole.

Řadiče

Produkt	Čísla artiklu pro schémata zapojení
<i>Circuit diagram - IRC5</i>	3HAC024480-011
<i>Circuit diagram - IRC5 Compact</i>	3HAC049406-003
<i>Circuit diagram - IRC5 Panel Mounted Controller</i>	3HAC026871-020
<i>Circuit diagram - Euromap</i>	3HAC024120-004

Roboty

Produkt	Čísla artiklu pro schémata zapojení
<i>Circuit diagram - IRB 120</i>	3HAC031408-003
<i>Circuit diagram - IRB 140 type C</i>	3HAC6816-3
<i>Circuit diagram - IRB 260</i>	3HAC025611-001
<i>Circuit diagram - IRB 360</i>	3HAC028647-009
<i>Circuit diagram - IRB 460</i>	3HAC036446-005
<i>Circuit diagram - IRB 660</i>	3HAC025691-001
<i>Circuit diagram - IRB 760</i>	3HAC025691-001
<i>Circuit diagram - IRB 1200</i>	3HAC046307-003
<i>Circuit diagram - IRB 1410</i>	3HAC2800-3
<i>Circuit diagram - IRB 1600 type A</i>	3HAC021351-003
<i>Circuit diagram - IRB 1520</i>	3HAC039498-007
<i>Circuit diagram - IRB 2400</i>	3HAC6670-3
<i>Circuit diagram - IRB 2600</i>	3HAC029570-007
<i>Circuit diagram - IRB 4400/4450S</i>	3HAC9821-1
<i>Circuit diagram - IRB 4600</i>	3HAC029038-003
<i>Circuit diagram - IRB 6400RF</i>	3HAC8935-1
<i>Circuit diagram - IRB 6600 type A</i>	3HAC13347-1 3HAC025744-001
<i>Circuit diagram - IRB 6600 type B</i>	3HAC13347-1 3HAC025744-001
<i>Circuit diagram - IRB 6620</i>	3HAC025090-001
<i>Circuit diagram - IRB 6620 / IRB 6620LX</i>	3HAC025090-001

Pokračování na další straně

6 Obvodová schémata

6.1 Obvodová schémata

Pokračování

Produkt	Číslo artiklu pro schémata zapojení
<i>Circuit diagram - IRB 6640</i>	3HAC025744-001
<i>Circuit diagram - IRB 6650S</i>	3HAC13347-1 3HAC025744-001
<i>Circuit diagram - IRB 6660</i>	3HAC025744-001 3HAC029940-001
<i>Circuit diagram - IRB 6700</i>	3HAC043446-005
<i>Circuit diagram - IRB 7600</i>	3HAC13347-1 3HAC025744-001

Pojezdy

Produkt	Číslo artiklu pro schémata zapojení
<i>Circuit diagram - IRBT IRB 6600/7600ⁱ</i>	3HEA803013-001
<i>Circuit diagram - IRBT IRB 4400/4400Fⁱ</i>	3HEA803014-001
<i>Circuit diagram - IRBT IRB 4600ⁱ</i>	3HAC033657-001
<i>Circuit diagram - IRBT 4004/6004/7004ⁱⁱ</i>	3HAC043574-001

ⁱ Není platné pro motor typu A.

ⁱⁱ Platí pro motor typu A.

Polohovací zařízení

Produkt	Číslo artiklu pro schémata zapojení
<i>Circuit diagram - Service diagram IRBP C</i>	3HAC035753-001
<i>Circuit diagram - Service diagram IRBP L</i>	3HAC035753-002
<i>Circuit diagram - Service diagram IRBP K/R</i>	3HAC035753-003
<i>Circuit diagram - Service diagram IRBP A</i>	3HAC035753-004
<i>Circuit diagram - Service diagram IRBP B/D</i>	3HAC035753-005
<i>Circuit diagram - Service diagram IRBP IF C</i>	3HAC035754-001
<i>Circuit diagram - Service diagram IRBP IF L</i>	3HAC035754-002
<i>Circuit diagram - Service diagram IRBP IF K/R</i>	3HAC035754-003
<i>Circuit diagram - Service diagram IRBP IF A</i>	3HAC035754-004
<i>Circuit diagram - Service diagram IRBP IF B/D</i>	3HAC035754-005
<i>Circuit diagram - Service diagram Safety Options A/L/S</i>	3HEA800730-001
<i>Circuit diagram - Service diagram Safety Interface A/L/S</i>	3HEA802301-001

DressPack/SpotPack

Produkt	Číslo artiklu pro schémata zapojení
<i>Circuit diagram - DressPack 6650S/7600</i>	3HAC026209-001

Pokračování na další straně

Produkt	Číslo artiklu pro schémata zapojení
<i>Circuit diagram - DressPack 6620</i>	<i>3HAC026136-001</i>
<i>Circuit diagram - DressPack IRB 6640, IRB 6650S, IRB 7600</i>	<i>3HAC026209-001</i>
<i>Circuit diagram - DressPack 6660</i>	<i>3HAC029940-001</i>
<i>Circuit diagram - DressPack 6700</i>	<i>3HAC044246-002</i>
<i>Circuit diagram - SpotPack SWC IRC5 M2004</i>	<i>3HAC026208-001</i>
<i>Circuit diagram - SpotPack SWC IRC5 Design 2014 PROFINET</i>	<i>3HAC044736-001</i>

Použijte správné schéma zapojení (IRB 6600, IRB 6650 a IRB 6650S)

Kabelový svazek robota se dodává ve dvou různých provedeních. Kabeláž je buď rozdělena mezi horní a dolní rameno nebo není rozdělena. Stejně tak existují dvě různé verze schéma zapojení. Podle čísla artiklu pro kabelové svazky se rozhodněte, které schéma zapojení je platné pro vašeho robota.

Tato stránka je záměrně prázdná

Rejstřík

B

- bezpečnost
 - ESD, 24
 - signály, 11
 - signály v příručce, 11
 - symboly, 11
 - symboly na robotu, 13
 - zemnicí náramek, 24
- bezpečnostní normy, 19
- bezpečnostní riziko
 - horké součásti, 26
- bezpečnostní signály
 - v příručce, 11
- brzda, uvolnění, 56

C

- chybná definice TCP, 51
- chybná kalibrace, 51

č

- části pod napětím, pohybový modul, 22

D

- deska indikátorů, 62
- Deska panelu, kontrolky LED, 70
- Deska rozhraní stykače, 86
 - DSQC 611, 86
- Deska rozhraní stykače, kontrolky LED, 86

E

- ESD
 - citlivé zařízení, 24
 - místo připojení zemnicího náramku, 24
 - zamezení poškození, 24

F

- FlexPendant
 - restart, 63
- FlexPendant, jednotka nereaguje, 46

H

- hlášení o chybě, 34
- Hlavní pohonná jednotka, 72
 - Pomocná pohonná jednotka, 72
- Hlavní transformátor, 42
- hluk, 51, 53
- horký převodkovkový olej, 52–53

I

- indikátory LED, 42

J

- jednotka desky panelu, 69
 - DSQC 643, 69
- jistič, F6, 42
- jistič F5, 44

K

- kolabování manipulátoru, 52

M

- mechanické brzdy pro přidržování os, 21
- Modul zákaznického napájecího zdroje, 89
 - indikátor DCOK, 89

N

- nahodilé zprávy o událostech, 48, 58
- napájecí zdroj, závada, 46
- napájecí zdroj brzdy, závada, 55–56
- napájecí zdroj zákaznického I/O
 - kontrolka LED, 89
- napájení systému
 - odstraňování závad, postupový diagram, 80
 - zkušební vybavení, 76
- napájení systému, kontrolky LED, 76
- napjaté kabely, 48
- nekompatibilita, hardware/software, 50
- netěsná těsnění, 52
- normy
 - ANSI, 19
 - bezpečnost, 19
 - CAN, 19
 - EN, 19
 - EN IEC, 19
 - EN ISO, 19

O

- ochrana před chybným uzemněním, 44
- ochrana před chybným uzemněním, přerušená, 37
- ochranné normy, 19
- Osový počítač, kontrolky LED, 74

P

- počítačová jednotka, 66
 - DSQC1000, 66
- Počítačová jednotka, světelné indikátory LED, 67
- Pomocná pohonná jednotka, 72
- poškozená ložiska, 51, 53
- poškozená rovnoběžná tyč, 51
- poškozený kabel, 46, 48
- poškozený konektor, 46
- program, větvení, 40
- přeplněná převodovka, 52
- přesnost cesty, 51
- příručka, způsob použití, 27

R

- reset, 63
- restart
 - FlexPendant, 63
- robot
 - symboly, 13
 - štítky, 13
- rozvodná deska
 - Kontrolka LED, 82
 - postupový diagram odstraňování závad, 85
 - zkušební vybavení, 82
- rušení, 58

S

- signály
 - bezpečnost, 11
- stykač brzdy, K44, 56
- stykač K41, 42
- symboly
 - bezpečnost, 11

š

- špatné připojení, 48
- štítky
 - robot, 13

U

úniky oleje, 52
úrovně nebezpečí, 11

V

vadná brzda, 55

Z

Zasílání hlášení o chybě, 34
zdroj napájení zákaznického I/O, 88
změna stavu, 40

Contact us

ABB AB

**Discrete Automation and Motion
Robotics**

S-721 68 VÄSTERÅS, Sweden
Telephone +46 (0) 21 344 400

ABB AS, Robotics

Discrete Automation and Motion

Nordlysvegen 7, N-4340 BRYNE, Norway
Box 265, N-4349 BRYNE, Norway
Telephone: +47 51489000

ABB Engineering (Shanghai) Ltd.

5 Lane 369, ChuangYe Road
KangQiao Town, PuDong District
SHANGHAI 201319, China
Telephone: +86 21 6105 6666

www.abb.com/robotics