

ABB Robotics

Manual de operação Solucionando problemas do IRC5



Power and productivity
for a better world™



Trace back information:
Workspace R13-1 version a7
Checked in 2013-04-02
Skribenta version 1184

Manual de operação
Solucionando problemas do IRC5

M2004

ID do documento: 3HAC020738-006

Revisão: P

As informações deste manual estão sujeitas a alterações sem notificação e não devem ser consideradas um compromisso por parte da ABB. A ABB não assume responsabilidade alguma por quaisquer erros que possa conter este manual.

Exceto quando expressamente declarado em qualquer lugar deste manual, nada neste documento deverá ser constituído como qualquer tipo de garantia da ABB em relação a perdas, danos a pessoas ou propriedades, ou adaptação para um fim específico ou similar.

Em nenhuma circunstância a ABB poderá ser responsabilizada por danos incidentais ou conseqüentes decorrentes do uso deste manual ou dos produtos aqui descritos.

Esse manual e partes correspondentes não devem ser reproduzidos ou copiados sem a permissão escrita da ABB.

Cópias adicionais deste manual podem ser obtidas da ABB

O idioma original de esta publicação é o inglês. Quaisquer outras línguas fornecidas têm sido traduzidas do inglês.

© Copyright 2005-2013 ABB. Todos os direitos reservados.

ABB AB
Robotics Products
SE-721 68 Västerås
Suécia

Índice Analítico

Visão geral deste manual	7
1 Segurança	9
1.1 Sinais de segurança no manual	9
1.2 Símbolos de segurança em etiquetas manipuladoras	11
1.3 Segurança durante a solução de problemas	16
1.4 Padrões de segurança aplicáveis	17
1.5 Solução de Problemas com Segurança	19
1.5.1 PERIGO – Robô sem freios de segurança nos eixos são potencialmente letais! ...	19
1.5.2 PERIGO – Voltagem dentro do Drive Module!	20
1.5.3 ADVERTÊNCIA – A unidade é sensível à ESD!	22
1.5.4 ADVERTÊNCIA - Partes aquecidas podem causar queimaduras!	24
2 Visão geral da resolução de problemas	25
2.1 Documentação e referências	25
2.2 Visão geral	27
2.3 Kit de ferramentas padrão	29
2.4 Dicas e truques para a resolução de problemas	30
2.4.1 Estratégias de solução de problemas	30
2.4.2 Trabalhe sistematicamente	32
2.4.3 Fazer o seguimento histórico	33
2.5 Apresentar um relatório de erros	34
3 Resolução de problemas por sintomas de defeito	37
3.1 Falhas de partida	37
3.2 Controlador não responde	39
3.3 Desempenho baixo do Controlador	40
3.4 Todos os LEDs estão desligados no Controlador	42
3.5 Sem voltagem na tomada de serviço	45
3.6 Problema ao iniciar o FlexPendant	47
3.7 Problemas em conectar o FlexPendant ao controlador	48
3.8 Mensagens erráticas de evento no FlexPendant	49
3.9 Problemas ao manobrar o robô	50
3.10 Erro de firmware do reflash	51
3.11 Precisão inconsistente do caminho	52
3.12 Manchas de óleo e graxa nos motores e/ou caixas de engrenagens	54
3.13 Barulho mecânico	55
3.14 O manipulador entra em colapso quando falta energia	57
3.15 Problemas ao liberar os freios do Robô	58
3.16 Erros intermitentes	60
4 Resolução de problemas por unidade	61
4.1 Solução de problemas do FlexPendant	61
4.2 Solucionar Problemas de Comunicações	62
4.3 Solucionar Problemas dos barramentos de campo e unidades E/S	63
4.4 Solucionar Problemas de Alimentação Elétrica	64
4.4.1 Solucionar problemas DSQC 604	64
4.4.2 Solucionar problemas DSQC 661	68
4.4.3 Solucionar problemas DSQC 662	72
5 Descrições e informação de fundo	77
5.1 Indicadores	77
5.1.1 LEDs no Control Module	77
5.1.2 LEDs no Drive Module	85

6	Resolução de problemas por registro de eventos	91
6.1	Como ler as mensagens RAPID do registro de eventos	91
6.2	1x xxx	92
6.3	2x xxx	119
6.4	3x xxx	170
6.5	4x xxx	228
6.6	5x xxx	336
6.7	7x xxx	373
6.8	8x xxx	418
6.9	10 xxxx	419
6.10	11 xxxx	420
6.11	12 xxxx	502
6.12	13 xxxx	504
6.13	15 xxxx	544
7	Diagramas dos circuitos	545
7.1	Sobre os diagramas de circuitos	545
Index		549

Visão geral deste manual

Sobre este manual

Este manual contém informação, procedimentos e descrições, da solução de problemas dos sistemas de robô baseados no IRC5.

Utilização

Este manual deve ser utilizado quando a operação do robô é interrompida por um mal funcionamento, sem importar se uma mensagem de registro de evento de erro foi criada ou não.

Quem deve ler este manual?

Este manual está pensado para o seguinte pessoal:

- Operadores de máquinas e de robôs qualificados para dar conta da solução básica de problemas e logo avisar o pessoal de serviço.
- Programadores qualificados para escrever e mudar programas RAPID.
- Pessoal especializado em solução de problemas, normalmente pessoal de serviços muito especializado, qualificado para isolar, analisar e corrigir o mal funcionamento dentro do sistema do robô. em forma metódica.

Pré-requisitos

O leitor deve:

- Ter uma experiência abrangente em solução de problemas de equipamentos eletro mecânicos industriais.
- Ter um profundo conhecimento da operação do sistema do robô
- Estar familiarizado com a instalação atual do robô á mão, o equipamento a seu redor e periféricos.

Referências

Referência:	ID do documento
<i>Product manual - IRC5</i>	3HAC021313-001
<i>Manual de operação - Informações de segurança de emergência</i>	3HAC027098-001
<i>Manual de operação - Informação geral de segurança</i>	3HAC031045-006
<i>Manual de operação - IRC5 com FlexPendant</i>	3HAC16590-6
<i>Operating manual - RobotStudio</i>	3HAC032104-001
<i>Manual de operação - Começar, IRC5 e RobotStudio</i>	3HAC027097-006
<i>Technical reference manual - System parameters</i>	3HAC17076-001
<i>Application manual - MultiMove</i>	3HAC021272-001

Revisões

Revisão	Descrição
-	Primeira edição

Continua na página seguinte

Revisão	Descrição
A	A informação tem sido adicionada O documento tem sido parcialmente re-estruturado
B	A informação sobre como enviar um relatório de erro tem mudado Tem sido adicionada informação sobre registros de mudança RAPID Têm sido adicionadas mensagens de registro de eventos
C	Mensagens atualizadas de registro de eventos
D	Mensagens atualizadas de registro de eventos
E	Mensagens atualizadas de registro de eventos
F	Correções menores. Mensagens atualizadas de registro de eventos
G	Correções menores. Mensagens atualizadas de registro de eventos
H	Nova informação na seção de Unidade de Medição Serial relativa ao pacote de bateria. Informação mais detalhada a respeito da solução de problemas da alimentação elétrica DSQC 604, 661 e 662. Sinais de E/S de segurança removidos: DRV1PANCH1, DRV1PANCH2, DRV1SPEED. Novo sistema introduzido de unidade de acionamento. Todos os dois Sistemas de Unidade de Acionamento 04 e 09 são descritos.
J	Lançado com o RobotWare 5.13 O capítulo <i>Segurança</i> atualizado com: - Gráficos de sinal de segurança atualizados para os níveis Perigo e Atenção, veja Sinais de segurança no manual na página 9. - Novas etiquetas de segurança nos manipuladores, veja Símbolos de segurança em etiquetas manipuladoras na página 11. - Atualizado o gráfico nesta seção PERIGO – Voltagem dentro do Drive Module! na página 20 Os conteúdos nas seguintes seções foram atualizados: - Correções com respeito a informações do sistema de acionamento no capítulo Descrições e informação de fundo na página 77 - Reestruturados os capítulos de acordo com a nova estratégia do documento. - Atualizado o gráfico nas <i>Ações recomendadas</i> da seção Sem voltagem na tomada de serviço na página 45. - Atualizado as <i>Possíveis causas</i> na seção Problema ao iniciar o FlexPendant na página 47. - Atualizados os gráficos da seção LEDs no Control Module na página 77. - Atualizado o gráfico em <i>Causas possíveis</i> da seção Problemas ao liberar os freios do Robô na página 58.
K	Mensagens atualizadas de registro de eventos
L	Lançado com o RobotWare 5.14 Série de número de evento na página 91 adicionada.
M	Liberado com o Robotware 5.14.02 Mensagens atualizadas de registro de eventos
N	Liberado com RobotWare 5.15. Mensagens atualizadas de registro de eventos
P	Liberado com RobotWare 5.15.01. Atualizada a seção Visão geral na página 27 .

1 Segurança

1.1 Sinais de segurança no manual

Introdução aos sinais de segurança

Esta seção especifica todos os perigos que podem surgir ao realizar o trabalho descrito neste manual. Cada perigo consiste em:

- Uma legenda especificando o nível de perigo (PERIGO, ATENÇÃO ou CUIDADO), bem como o seu tipo.
- Uma descrição breve do que acontecerá se o operador/pessoal de manutenção não solucionar o perigo.
- Uma instrução de como eliminar o perigo para simplificar a realização do trabalho.

Níveis de perigo

A tabela abaixo define as legendas que especificam os níveis de perigo usados neste manual.

Símbolo	Designação	Significado
 xx0200000022	PERIGO	Avisa que um acidente <i>ocorrerá</i> se as instruções não forem seguidas, resultando em ferimentos graves ou na morte e/ou danos graves ao produto. Ele se aplica a avisos de perigo devido a, por exemplo, contato com unidades elétricas de alta voltagem, risco de explosão ou incêndio, risco de gases venenosos, risco de esmagamento, impacto, queda de alturas, etc.
 xx0100000002	ADVERTÊNCIA	Avisa que um acidente <i>pode</i> ocorrer se as instruções não forem seguidas, resultando em ferimentos graves, possivelmente fatais e/ou grandes danos ao produto. Ele se aplica a avisos de perigo devido a, por exemplo, contato com unidades elétricas de alta voltagem, risco de explosão ou incêndio, risco de gases venenosos, risco de esmagamento, impacto, queda de alturas, etc.
 xx0200000024	CHOQUE ELÉTRICO	Avisa sobre um perigo elétrico que pode resultar em danos pessoais graves ou morte.
 xx0100000003	CUIDADO	Avisa que pode ocorrer um acidente se as instruções não forem seguidas, o qual pode resultar em lesões e/ou danos ao produto. Ele também se aplica a avisos de riscos que incluem queimaduras, lesões nos olhos, na pele, ou nos ouvidos, esmagamento ou escorregamento, tropeções, queda de alturas, etc. Além disso, ele se aplica a avisos que incluem requisitos de funcionamento ao instalar ou remover equipamento, onde existe risco de danos no produto ou de quedas.

Continua na página seguinte

1 Segurança

1.1 Sinais de segurança no manual

Continuação

Símbolo	Designação	Significado
 xx0200000023	DESCARGA ELE- TROSTÁTICA (ESD)	Avisa sobre riscos eletrostáticos, os quais podem resultar em danos graves ao produto.
 xx0100000004	NOTA	Descreve fatos e condições importantes.
 xx0100000098	DICA	Descreve onde encontrar informações adicionais ou como realizar uma operação de maneira mais fácil.

1.2 Símbolos de segurança em etiquetas manipuladoras

Introdução às etiquetas

Esta seção descreve símbolos de segurança utilizados em etiquetas (adesivos) no manipulador.

Símbolos são usados em conjunto nas etiquetas, descrevendo cada aviso específico. As descrições nesta seção são genéricas e as etiquetas podem conter informações adicionais, tais como valores.



Nota

Os símbolos de segurança e saúde nas etiquetas nos manipuladores devem ser observados. Informações adicionais de segurança dadas pelo criador ou integrador do sistema também devem ser observadas.

Tipos de etiquetas

Ambos o manipulador e o controlador estão marcados com diversas etiquetas de segurança e informações, contendo importantes dados a respeito do produto. A informação é útil para todo o pessoal que entra em contato com o sistema do manipulador, por exemplo durante a instalação, manutenção ou funcionamento. As etiquetas de segurança são independentes de idiomas, pois apenas utilizam gráficos. Veja [Símbolos nas etiquetas de segurança na página 11](#).

As etiquetas informativas podem conter informações em texto (inglês, alemão e francês).

Símbolos nas etiquetas de segurança

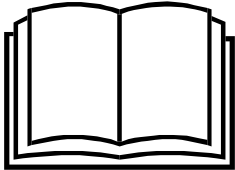
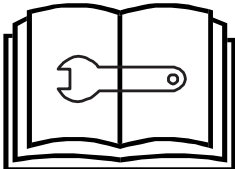
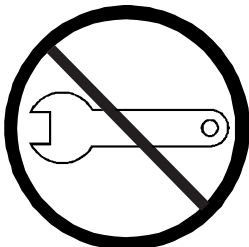
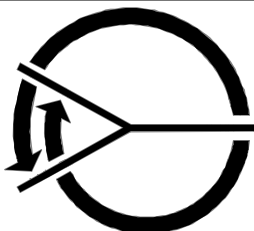
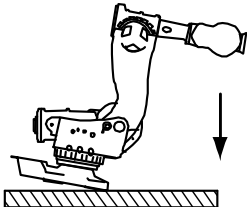
Símbolo	Descrição
 xx0900000812	Atenção! Avisa que um acidente <i>pode</i> ocorrer se as instruções não forem seguidas, resultando em ferimentos graves, possivelmente fatais e/ou grandes danos ao produto. Ele se aplica a avisos de perigo devido a, por exemplo, contato com unidades elétricas de alta voltagem, risco de explosão ou incêndio, risco de gases venenosos, risco de esmagamento, impacto, queda de alturas, etc.
 xx0900000811	Cuidado! Avisa que pode ocorrer um acidente se as instruções não forem seguidas, o qual pode resultar em lesões e/ou danos ao produto. Ele também se aplica a avisos de riscos que incluem queimaduras, lesões nos olhos, na pele, ou nos ouvidos, esmagamento ou escorregamento, tropeções, queda de alturas, etc. Além disso, ele se aplica a avisos que incluem requisitos de funcionamento ao instalar ou remover equipamento, onde existe risco de danos no produto ou de quedas.
 xx0900000839	Proibições Utilizado em combinações com outros símbolos

Continua na página seguinte

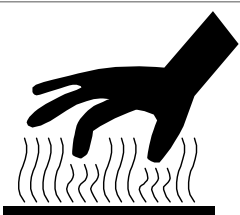
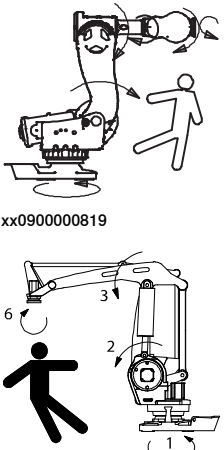
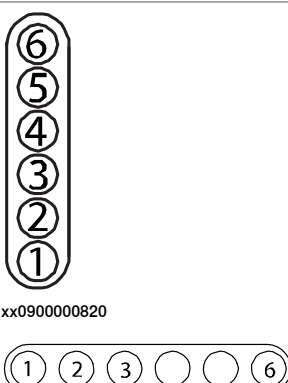
1 Segurança

1.2 Símbolos de segurança em etiquetas manipuladoras

Continuação

Símbolo	Descrição
 xx0900000813	Veja a documentação do usuário Leia a documentação do usuário para obter mais detalhes. Qual manual deve ser lido é definido pelo símbolo: • Sem texto: <i>Manual do produto</i>. • EPS: <i>Application manual - Electronic Position Switches</i>.
 xx0900000816	Antes da desmontagem, veja o manual do produto
 xx0900000815	Não desmonte Desmontar esta peça pode causar danos.
 xx0900000814	Rotação estendida Este eixo tem rotação estendida (área de trabalho) se comparado ao padrão.
 xx0900000808	Liberar os freios Ao pressionar este botão, os freios serão liberados. Isto significa que o braço do manipulador pode cair.
 xx0900000810	Risco de tombar ao afrouxar parafusos O manipulador pode tombar se os parafusos não estão apertados com segurança.

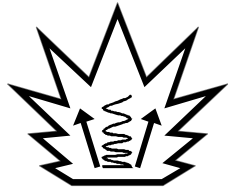
Continua na página seguinte

Símbolo	Descrição
 xx0900000817	Esmagamento Risco de danos por esmagamento.
 xx0900000818	Aquecimento Risco de aquecimento pode causar queimaduras.
 xx0900000819 xx1000001141	Robô em movimento O robô pode se deslocar inesperadamente.
 xx0900000820 xx1000001140	Botões de liberação do freio

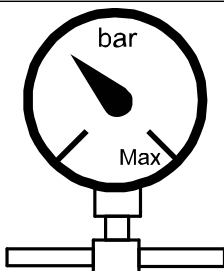
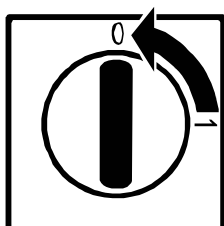
1 Segurança

1.2 Símbolos de segurança em etiquetas manipuladoras

Continuação

Símbolo	Descrição
 xx0900000821	Parafuso de elevação
 xx1000001242	Correia de corrente com encurtador
 xx0900000822	Içamento do robô
 xx0900000823	Óleo Pode ser utilizado em combinação com a proibição, caso o óleo não for permitido.
 xx0900000824	Parada mecânica
 xx1000001144	Sem parada mecânica
 xx0900000825	Energia armazenada Avisa que determinada parte contém energia armazenada. Utilizado em conjunto com o símbolo <i>Não desmonte</i> .

Continua na página seguinte

Símbolo	Descrição
 xx0900000826	Pressão Avisa que determinada parte está pressurizada. Geralmente contém texto adicional com o nível de pressão.
 xx0900000827	Desliga com alça Utilize a chave de alimentação do controlador.

1 Segurança

1.3 Segurança durante a solução de problemas

1.3 Segurança durante a solução de problemas

Geral

Todos os trabalhos normais de serviços, instalação, trabalhos de reparação e manutenção, são normalmente realizados com todos os componentes elétricos, pneumáticos e hidráulicos desligados. Todos os movimentos do manipulador normalmente se evitam através de paradas mecânicas, etc.

O trabalho de solução de problemas difere disto. Enquanto soluciona problemas, todos ou quaisquer componentes talvez estejam ligados, o movimento do manipulador pode ser controlado manualmente desde o FlexPendant, executando localmente um programa do robô ou por um PLC com o qual o sistema pode estar conectado.

Perigos durante a solução de problemas

Isto implica que considerações especiais devem ser tomadas em conta **incondicionalmente** na hora da solução de problemas:

- Todas as partes elétricas devem ser consideradas *vivas*.
- É esperado que o manipulador sempre possa realizar quaisquer movimentos.
- Devido a que circuitos de segurança podem estar desconectados ou amarrados para permitir funções geralmente proibidas, é esperado que o sistema funcione de maneira apropriada.

1.4 Padrões de segurança aplicáveis

Normas, EN ISO

O sistema manipulador foi projetado em conformidade com os requisitos:

Norma	Descrição
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 (opção 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 Existe um desvio do parágrafo 6.2 em que somente as distâncias de parada de pior caso e tempos de parada estão documentados.

ⁱⁱ Apenas robôs com proteção Clean Room.

ⁱⁱⁱ Somente válido para robôs de solda de arco. Substitui EN IEC 61000-6-4 para os robôs de solda de arco.

Normas europeias

Norma	Descrição
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

Continua na página seguinte

1 Segurança

1.4 Padrões de segurança aplicáveis

Continuação

Outras normas

Norma	Descrição
ANSI/RIA R15.06	Safety requirements for industrial robots and robot systems
ANSI/UL 1740 (opção 429-1)	Safety standard for robots and robotic equipment
CAN/CSA Z 434-03 (opção 429-1)	Industrial robots and robot Systems - General safety requirements

1.5.1 PERIGO – Robô sem freios de segurança nos eixos são potencialmente letais!

1.5 Solução de Problemas com Segurança

1.5.1 PERIGO – Robô sem freios de segurança nos eixos são potencialmente letais!

Descrição

Como o sistema de braço do robô é bastante pesado, especialmente nos modelos de robô maiores, é perigoso que os freios de segurança sejam desconectados, estiverem com defeito, gastos ou, de algum modo, não operacionais.

Por exemplo, um sistema de braço IRB 7600 deformado pode matar ou causar danos graves em uma pessoa que esteja debaixo dele.

Eliminação

	Ação	Informação/ilustração
1	Se você suspeitar que os freios de segurança não estão funcionando, prenda o sistema de braço do robô de algum outro modo antes de trabalhar nele.	As especificações de peso, etc., podem ser encontradas no <i>Product manual</i> de cada modelo do robô.
2	Se você intencionalmente coloca os freios de segurança numa posição não operacional conectando uma fonte de voltagem externa, será preciso ter o máximo de cuidado!  PERIGO NUNCA permaneça dentro da área de trabalho do robô quando desativar os freios de segurança, a menos que o sistema do braço esteja sustentado por outros meios!  PERIGO Sob qualquer circunstância, jamais posicione-se abaixo do eixo de um robô!	Como conectar corretamente uma fonte de voltagem externa é detalhado no Manual do produto de cada modelo do robô.

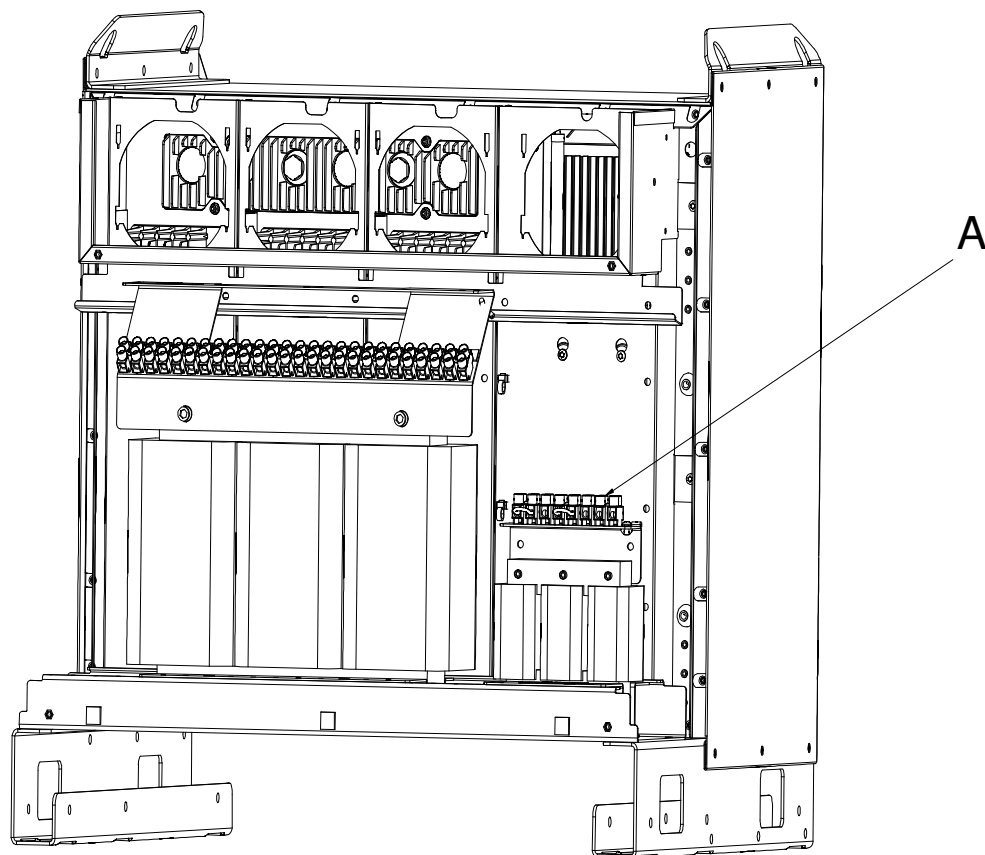
1 Segurança

1.5.2 PERIGO – Voltagem dentro do Drive Module!

1.5.2 PERIGO – Voltagem dentro do Drive Module!

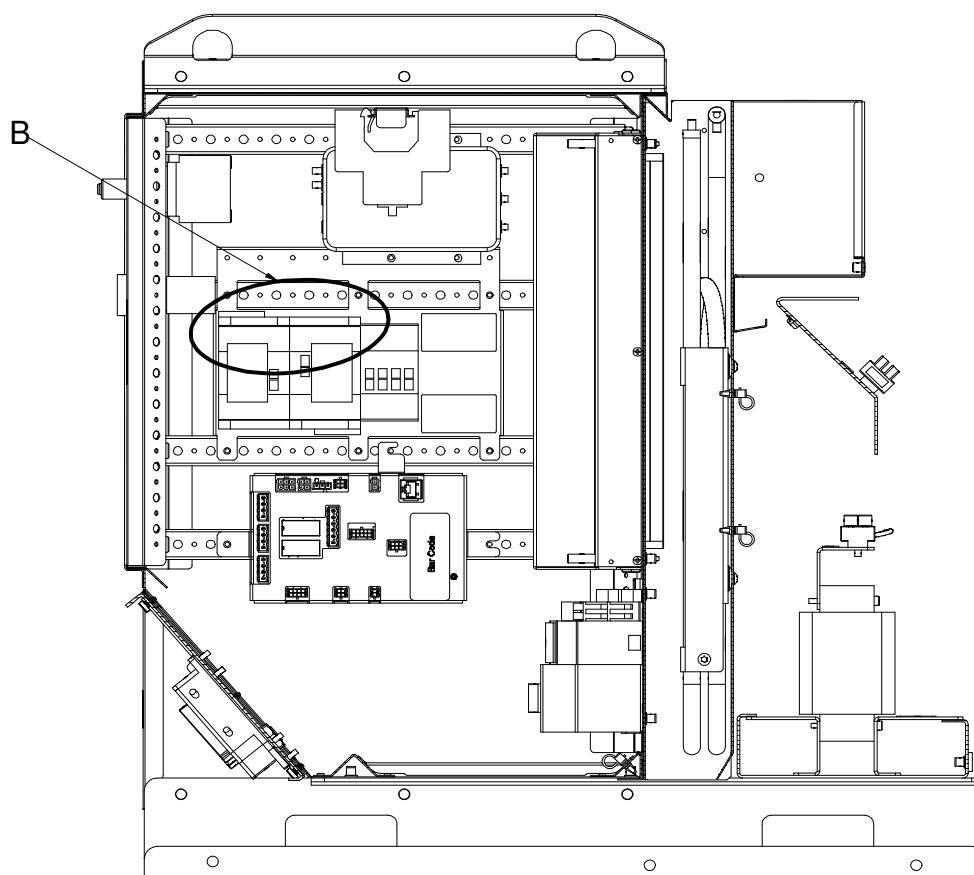
Descrição

O Drive Module tem potencialmente voltagem viva acessível diretamente atrás das coberturas traseiras e dentro da cobertura frontal, até mesmo quando os interruptores principais tem sido desligados.



en1000000049

Continua na página seguinte



SECTION AA

en1000000050

A	Voltagem viva nos terminais do transformador até mesmo se os interruptores principais de energia tem sido desligados.
B	Voltagem viva nos terminais Motores ON até mesmo se os interruptores principais de energia tem sido desligados.

Eliminação

Leia esta informação antes de abrir a cobertura traseira de qualquer módulo

Etapas	Ação
1	Assegure-se que a energia de entrada de rede tem sido desligada
2	Utilize um voltímetro para conferir que não há voltagem entre quaisquer dos terminais.
3	Continue com o trabalho de manutenção.

1 Segurança

1.5.3 ADVERTÊNCIA – A unidade é sensível à ESD!

1.5.3 ADVERTÊNCIA – A unidade é sensível à ESD!

Descrição

A descarga eletrostática (ESD) é a transferência de uma carga elétrica estática entre dois corpos com diferente potencial, seja por contato direto ou através de um campo elétrico induzido. Ao manusear peças ou seus recipientes, o pessoal que não está conectado a terra pode potencialmente transferir altas cargas estáticas. Essa descarga pode destruir produtos eletrônicos sensíveis.

Eliminação

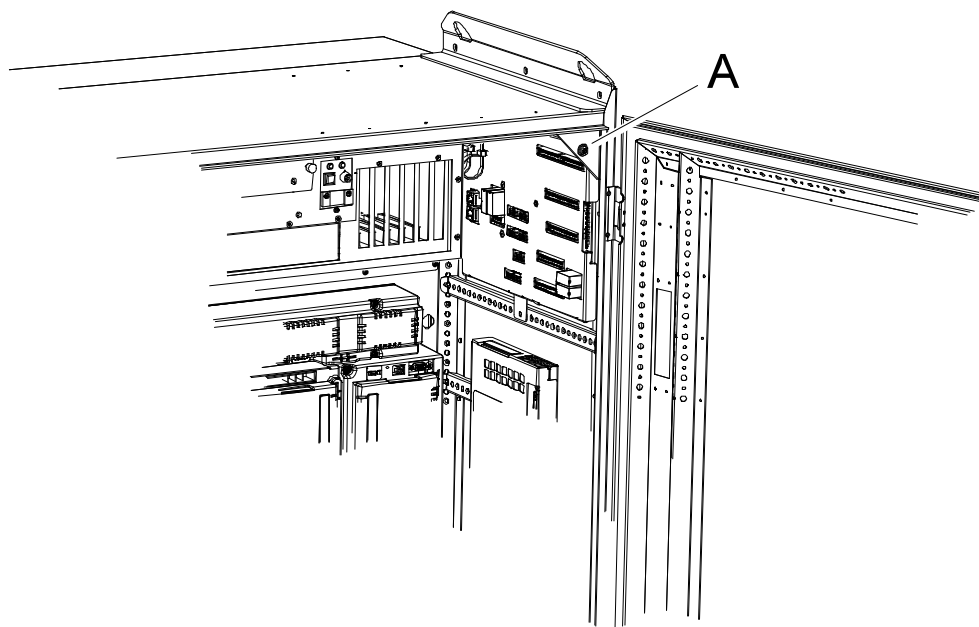
	Ação	Nota
1	Use uma faixa de pulso	É preciso testar as faixa de pulso com frequência para garantir que não estão danificadas e funcionam corretamente.
2	Use uma esteira de proteção contra ESD.	Ela deve estar conectada a terra por meio de um resistor limitador de corrente.
3	Use um tapete de mesa dissipador.	Ele deve proporcionar uma descarga controlada de voltagens estáticas e precisa ser aterrado.

Localização do botão da faixa de pulso

A localização do botão da pulseira é mostrada na ilustração a seguir.

IRC5

O botão da pulseira está localizado no canto direito superior.

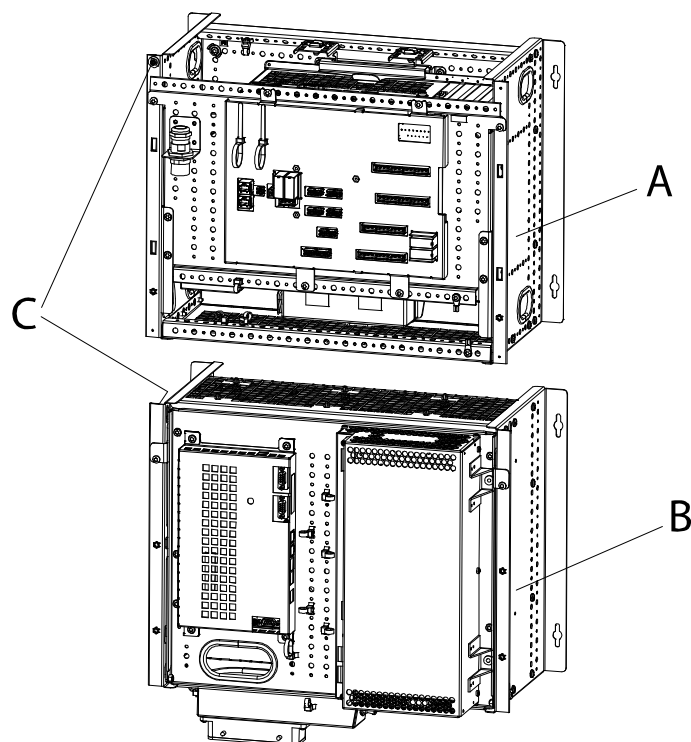


xx0500002171

A	Botão da faixa de pulso

Continua na página seguinte

Panel Mounted Controller



xx0600003249

A	Panel Mounted Control Module
B	Panel Mounted Drive Module
C	Botão da faixa de pulso AVISO! Enquanto não é utilizada, a faixa do pulso deve estar sempre anexada ao botão da faixa de pulso.

1 Segurança

1.5.4 ADVERTÊNCIA - Partes aquecidas podem causar queimaduras!

1.5.4 ADVERTÊNCIA - Partes aquecidas podem causar queimaduras!

Descrição

Durante o funcionamento normal, muitas partes do manipulador ficam aquecidas, especialmente motores de acionamento e engrenagens. Às vezes, áreas ao redor destas partes também são aquecidas. Encostar nelas pode causar queimaduras de diversos graus.

Por causa da temperatura mais alta do ambiente, mais superfícies do manipulador aquecem-se e podem resultar em queimaduras.



Nota

As partes do acionador no gabinete podem ficar quentes.

Eliminação

As instruções abaixo descrevem como evitar os perigos especificados acima:

	Ação	Informações
1	Sempre utilize sua mão, com certa distância, para perceber se existe calor sendo irradiado do componente potencialmente quente antes de tocá-lo.	
2	Aguarde até que o componente potencialmente quente esfrie, no caso de ser removido ou manipulado de qualquer outra forma.	
3	A descarga pode aquecer-se a até 80 graus.	

2 Visão geral da resolução de problemas

2.1 Documentação e referências

Geral

Uma grande cota de esforço foi botada na produção de mensagens de registro de eventos assim como também na documentação técnica. Até mesmo sendo imperfeitas, elas podem proporcionar dicas vitais. Elas também estão sendo constantemente atualizadas.

A documentação do produto está disponível em várias línguas.

Leia a documentação!

Não espere até que tudo deixe de funcionar para ler o manual!

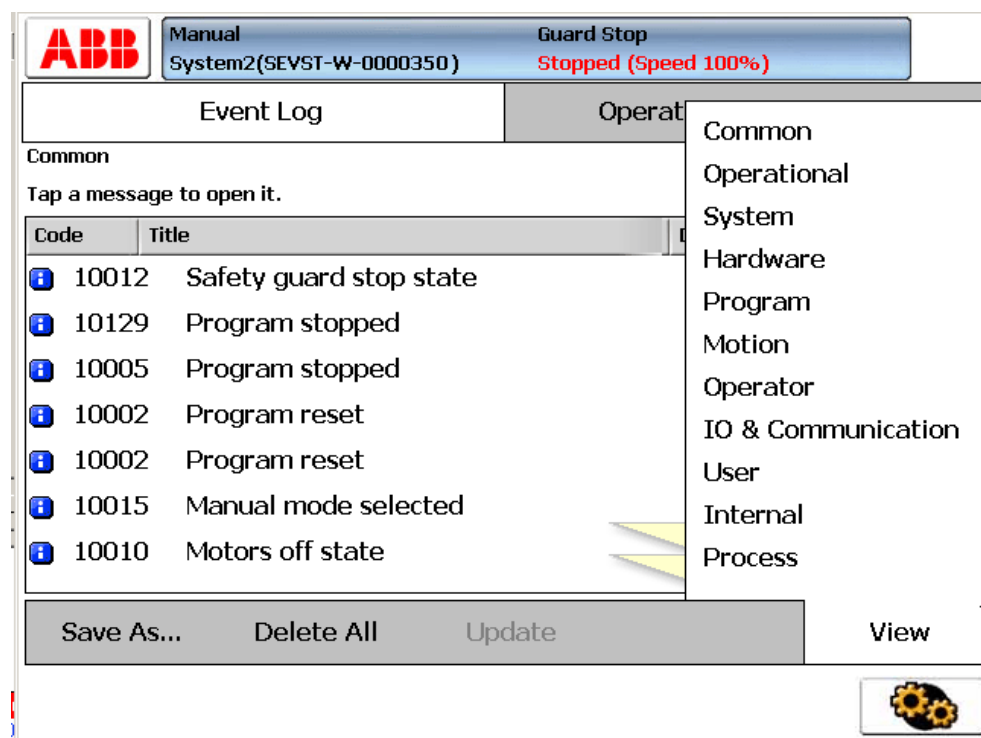
As referências aos números de documentos estão especificadas no capítulo de *Informações de referência* em *Product manual - IRC5*.

Leia o diagrama do circuito!

O circuito elétrico completo do controlador está documentado em *Product manual - IRC5*. Ele contém muitas informações úteis ou até mesmo essenciais para uma pessoa capacitada em solução de problemas.

Leia os arquivos de registro!

Os arquivos de registro de erros, os quais podem ser vistos no FlexPendant ou no RobotStudio, contém muitas informações a respeito de qualquer mal-funcionamento detectado pelo sistema.



en0300000547

Continua na página seguinte

2 Visão geral da resolução de problemas

2.1 Documentação e referências

Continuação

Confira os LEDs eletrônicos da unidade!

Se é considerado que uma falha é causada por uma unidade eletrônica (placa de circuito no controlador ou outra), as LEDs na frente da unidade podem proporcionar ajuda.

Isto está descrito na seção [*Indicadores na página 77*](#).

2.2 Visão geral

Como utilizar este manual na solução de problemas

A tabela a seguir detalha como colocar a informação neste manual para seu melhor uso durante a solução de problemas do sistema do robô.

Tipo	Descrição
Resolução de problemas por sintomas de defeito	- Falha sem mensagens de registro de eventos - Combinações com defeito
Resolução de problemas por unidade	- FlexPendant - Comunicação de dados - Fieldbus e unidades de E/S - Fonte de alimentação
Descrições e informação de fundo	Indicadores
Resolução de problemas por registros de eventos	- Como ler as mensagens do registro de eventos - Mensagens do registro de eventos

Manual de solução de problemas

Resolução de problemas por sintomas de defeito	Cada falha ou erro é detectado primeiro como um sintoma, para o qual uma mensagem de registro de evento de erro pode ou não pode ser criada. Pode ser uma mensagem de registro de evento de erro no FlexPendant, uma observação de que uma caixa de engrenagens no eixo 6 está aquecida ou que o controlador não pôde ser iniciado. As falhas que exibem uma mensagem de registro de eventos são enumeradas na parte final deste manual. Veja Resolução de problemas por sintomas de defeito na página 37.
Resolução de problemas por unidade	Descreve como resolver problemas se o seguinte não funcionar corretamente, - FlexPendant - comunicação de dados nos Módulos de controle e acionamento - fieldbus e unidades de E/S - fonte de alimentação Veja Resolução de problemas por unidade na página 61.
Descrições e informação de fundo (Indicações)	Todos os indicadores LEDs e outros indicadores (como se encontram nos Módulos de Controle e Acionamento e também placas de circuitos separadas, etc.) se descrevem nesta seção junto com informação a respeito de seus modos de indicação e significados respectivamente. As ações recomendadas são frequentemente especificadas ou as referências contendo tais instruções. Veja Descrições e informação de fundo na página 77.
Resolução de problemas por registros de eventos	Lista todas as mensagens do registro de eventos disponíveis. Esses podem ser exibidos no FlexPendant ou usando o RobotStudio. Ter acesso a todas as mensagens será útil durante a resolução de problemas. Veja Resolução de problemas por registro de eventos na página 91.

Informações adicionais

Além das informações proporcionadas neste documento, outros documentos podem fornecer informação vital, por exemplo o Diagrama de Circuitos.

Continua na página seguinte

2 Visão geral da resolução de problemas

2.2 Visão geral

Continuação

Tais documentos úteis estão enumerados em [Visão geral deste manual na página 7](#).

2.3 Kit de ferramentas padrão

Geral

São enumeradas as ferramentas requeridas para realizar os trabalhos de solução de problemas. Todas as ferramentas requeridas para realizar medidas corretivas, tais como substituição de peças, estão enumeradas na sua seção do Product Manual respectivamente.

Conteúdos, kit de ferramentas padrão, IRC5

Ferramenta	Observação
Chave de parafuso, Torx	Tx10
Chave de parafuso, Torx	Tx25
Chave de parafuso esférico, Torx	Tx25
Chave de parafuso, plana	2,450 kg
Chave de parafuso, plana	8 mm
Chave de parafuso, plana	12 mm
Chave de parafuso	Phillips-1
Chave de caixa	8 mm

Conteúdos, kit de ferramentas Padrão, solução de problemas

Qt-de	N° do art.	Ferramenta	Notas
-	-	Ferramentas normais	Conteúdos como se especifica acima.
1	-	Multímetro	-
1	-	Osciloscópio	-
1	-	Gravador	-

2 Visão geral da resolução de problemas

2.4.1 Estratégias de solução de problemas

2.4 Dicas e truques para a resolução de problemas

2.4.1 Estratégias de solução de problemas

Isole a falha!

Qualquer falha pode levar a uma quantidade de sintomas, para os quais as mensagens de registro de eventos de erro podem ou não ser criadas. Para eliminar a falha efetivamente, é vital separar o sintoma original de aqueles que são as consequências.

Uma ajuda para isolar a falha pode ser criar um arquivo de registro de falhas histórico como se especifica na seção [Faça um registro histórico das falhas! na página 33](#).

Divida a cadeia de falhas em dois!

Na hora de solucionar problemas em qualquer sistema, uma boa prática dividir a cadeia de falhas em dois. Isto significa:

- identificar a cadeia completa.
- Decidir e medir o valor esperado na metade da cadeia.
- Utilize isto para determinar em qual das duas metades a falha foi causada .
- divida esta metade em duas novas metades, etc.
- finalmente, um componente único pode ser isolado. Aquele com a falha.

Exemplo

Uma instalação específica IRB 7600 tem uma alimentação elétrica 12 VDC para uma ferramenta no pulso do manipulador. Esta ferramenta não funciona, e quando é verificada, não existe alimentação 12 VDC.

- Verifique a base do manipulador para conferir se há alimentação 12 VDC. As medições indicam que *não* existe a alimentação 12 VDC. (Referência: Diagrama de circuitos no *Manual do produto, IRC5*)
- Verifique todos os conectores entre o manipulador e a alimentação elétrica no controlador. As medições indicam que *não* existe a alimentação 12 VDC. (Referência: Diagrama de circuito no *Product Manual, IRC5*)
- Confira o LED da unidade de alimentação elétrica. (Referência: [Indicadores na página 77](#))

Confira os parâmetros de comunicação e cabos!

As causas mais comuns de erros na comunicação serial são:

- Cabos com defeito (por exemplo enviar e receber sinais estão misturados)
- Taxas de transferência (taxas de baud)
- Larguras de dados que estão incorretamente configurados.

Confira as versões de software!

Assegure-se que o RobotWare e outros programas que o sistema executa possuem a versão correta. Algumas versões não são compatíveis com determinadas combinações de hardware.

Continua na página seguinte

Continuação

Também, saiba todas as versões do software que estão sendo executadas, já que isso será uma informação valiosa para o pessoal de suporte da ABB.

Como apresentar um relatório completo de erros para seu pessoal local de serviço da ABB se descreve na seção [Apresentar um relatório de erros na página 34](#).

2 Visão geral da resolução de problemas

2.4.2 Trabalhe sistematicamente

2.4.2 Trabalhe sistematicamente

Não substitua unidades ao acaso!

Antes de substituir *quaisquer partes*, é importante estabelecer a causa provável da falha, e assim determinar qual unidade será substituída.

Substituir unidades ao acaso pode às vezes resolver o problema agudo, mas também deixa ao pessoal da solução de problemas, com uma quantidade de unidades que podem ou não serem perfeitamente funcionais.

Substitua um componente por vez!

Quando substitua uma unidade que tem sido isolada presumivelmente com defeito, é importante que **somente uma** unidade seja substituída por vez.

Sempre substitua componentes como se descreve na seção de Consertos, no Manual do Produto do robô ou controlador próximo.

Teste o sistema após da substituição para conferir se o problema tem sido resolvido.

Se substituir várias unidades de uma vez:

- será impossível determinar qual das unidades causou a falha.
- complica muito o pedido da nova peça sobressalente.
- pode introduzir novas falhas no sistema.

Dê uma olhada ao redor!

Frequentemente, a causa pode ser evidente quando você a vê. Na área da unidade que funciona incorretamente, assegure-se de verificar:

- Os parafusos de fixação estão ajustados?
- Estão todos os conectores segurados?
- Estão todos os cabos livres de defeitos?
- Estão as unidades limpas (especialmente as unidades eletrônicas)?
- Está equipada e integrada a unidade correta?

Confira quaisquer ferramentas deixadas para trás!

Alguns trabalhos de manutenção e conserto requerem que ferramentas especiais sejam instaladas no equipamento do robô. Se são deixadas para trás (por ex. o dispositivo de bloqueio do cilindro de balanceamento ou cabo de sinal para uma unidade computador utilizado com fins de medição), elas podem causar um comportamento errático do robô.

Assegure-se que tais ferramentas sejam removidas quando acabe o serviço de manutenção!

2.4.3 Fazer o seguimento histórico

Faça um registro histórico das falhas!

Em alguns casos, uma instalação especial pode aumentar falhas que não se produzem em outras. Porém, fazer uma gráfica de cada instalação pode significar uma grande ajuda para a pessoa encarregada da solução do problema.

Para facilitar a solução de problemas, um registro das circunstâncias envolvidas na falha proporciona as seguintes vantagens:

- permite à pessoa que realiza a solução do problema, ver os padrões nas causas e conseqüências não evidentes em cada ocorrência da falha individual.
- pode sinalar um evento específico que sempre ocorre justo antes da falha, por exemplo uma parte determinada do ciclo de funcionamento sendo executado.

Verifique o histórico!

Assegure-se que você sempre consulta o registro histórico se é utilizado. Também lembre consultar o operador, ou equivalente, o qual estava trabalhando quando o problema se apresentou por primeira vez.

Em que etapa ocorreu a falha?

O que conferir durante a solução de problemas depende muito de quando a falha ocorreu: o robô foi recentemente instalado? Foi recentemente consertado?

A tabela mostra dicas específicas sobre o que conferir em situações específicas:

Se o sistema tem sido recentemente:	então:
instalado	Verifique: • os arquivos de configuração • conexões • opções e sua configuração
sido consertado	Verifique: • todas as conexões da parte substituída • alimentação elétrica • de que a parte correta tem sido instalada
tenha uma atualização do software	Verifique: • versões do software • compatibilidades entre o hardware e o software • opções e sua configuração
sido movido de um sítio para outro (um robô já funcionando)	Verifique: • conexões • versões do software

2 Visão geral da resolução de problemas

2.5 Apresentar um relatório de erros

2.5 Apresentar um relatório de erros

Introdução

Se você precisa assistência do pessoal de suporte da ABB para solucionar problemas em seu sistema, pode apresentar um relatório formal de erros como se descreve abaixo.

Para que o pessoal de suporte da ABB possa resolver melhor o seu problema, deve anexar um arquivo de diagnóstico especial que o sistema produz sob pedido.

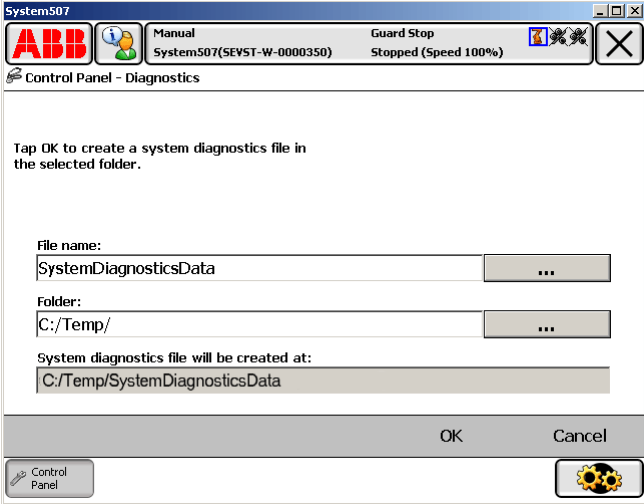
O arquivo de diagnóstico inclui:

- **Registro de eventos** Uma lista de todos os eventos do sistema.
- **Backup** Uma cópia de segurança do sistema realizada com fins de diagnóstico.
- **Informação do sistema** Informação interna do sistema útil para o pessoal de suporte da ABB.

AVISO, não é preciso criar ou anexar nenhum arquivo adicional ao relatório de erros a menos que seja explicitamente requerido pelo pessoal de suporte!

Criar o arquivo de diagnóstico

O arquivo de diagnóstico é criado manualmente como se descreve abaixo.

Ação	
1	Toque em ABB, depois em Painel de controle e logo em Diagnóstico. Uma tela é exibida: 
2	Especifique o nome que você deseja para o arquivo de diagnóstico, a pasta para ele e logo toque OK. A pasta predeterminada onde salvar o arquivo é C:/Temp, mas qualquer pasta pode ser selecionada, por exemplo uma memória USB externa conectada. Isto pode levar alguns minutos, por enquanto se exibe “Criando arquivo. Por favor aguarde!”.
3	Para diminuir o tempo de transferência do arquivo, você pode comprimir os dados dentro de um arquivo zip.

Continua na página seguinte

Continuação

	Ação
4	Escreva um e-mail normal direcionado para seu pessoal de suporte local da ABB, e assegure-se de incluir a seguinte informação: • Número de série do robô • Versão do RobotWare • Opções externas • Uma descrição escrita da falha. Quanto mais detalhada, mais fácil para que o pessoal de suporte da ABB possa ajudá-lo. • se estiver disponível, anexe a sua chave de licença. • anexe o arquivo de diagnóstico!
5	Envie-o!

Esta página é deixada em branco propositalmente

3 Resolução de problemas por sintomas de defeito

3.1 Falhas de partida

Introdução

Esta seção detalha possíveis falhas na partida e especifica ações recomendadas para cada caso.

Consequências

Problema ao iniciar o sistema.

Sintomas e causas

A seguir estão os possíveis sintomas de uma falha de partida:

- LEDs não acendem em nenhuma unidade
- Proteção de falhas de aterramento cai.
- Não é possível carregar o software do sistema.
- FlexPendant não está respondendo.
- FlexPendant inicia, mas não responde a quaisquer entradas.
- O disco contendo o software do sistema não se inicia corretamente.

Ações recomendadas

É recomendável realizar os procedimentos a seguir durante o defeito de partida:



Nota

Isto pode acontecer devido a uma perda de energia em muitas etapas.

	Ação	Informação/ilustração
1	Assegure-se que o fornecimento de energia da rede para o sistema está ativo e dentro dos limites especificados.	Sua planta ou documentação de célula pode fornecer esta informação.
2	Assegure-se que o transformador principal no Módulo de ativação está corretamente conectado para os níveis atuais de voltagem de rede.	Instrução sobre como atar o transformador da rede é detalhada no manual do produto do controlador.
3	Assegure-se que as chaves principais estão conectadas.	
4	Certifique-se que a alimentação elétrica do Módulo de controle e do Módulo de Acionamento estão dentro dos limites especificados.	Se for necessário, conserte as unidades de alimentação elétrica como se descreve na seção Solucionar Problemas de Alimentação Elétrica na página 64 .
5	Se nenhum indicador LED se ilumina, por favor vá para a seção Todos os LEDs estão desligados no Controlador na página 42 .	
6	Se o sistema não estiver respondendo, prossiga para a seção Controlador não responde na página 39 .	

Continua na página seguinte

3 Resolução de problemas por sintomas de defeito

3.1 Falhas de partida

Continuação

	Ação	Informação/ilustração
7	Se o FlexPendant não estiver respondendo, prossiga para a seção Problema ao iniciar o FlexPendant na página 47 .	
8	Se o FlexPendant se inicia, mas não se comunica com o controlador, continue para a seção Problemas em conectar o FlexPendant ao controlador na página 48 .	

3.2 Controlador não responde

Descrição

Esta seção descreve as possíveis falhas e as ações recomendadas para cada defeito:

- Controlador do robô não responde
- Indicadores de LED não acendem

Conseqüências

Sistema não pode ser operado utilizando o FlexPendant.

Possíveis causas

	Sintomas	Ação recomendada
1	Controlador não está conectado à alimentação elétrica da rede.	Assegure-se que a alimentação elétrica da rede esteja funcionando e que o nível de voltagem é compatível com o do requerimento do controlador.
2	Transformador principal está funcionando incorretamente ou não está corretamente conectado.	Certifique se o transformador principal está conectado corretamente ao nível de voltagem de alimentação.
3	Fusível principal (Q1) pode ter caído.	Certifique que o fusível de rede (Q1) dentro do Módulo de Acionamento não tenha caído.
4	Conexão perdida entre o Módulo de Controle e o Módulo de Acionamento.	Se o Módulo de Acionamento não se inicia embora o Módulo de Controle esteja funcionando e o interruptor principal do Módulo de Acionamento esteja ligado, assegure-se que todas as conexões entre os módulos têm sido feitas corretamente.

3 Resolução de problemas por sintomas de defeito

3.3 Desempenho baixo do Controlador

3.3 Desempenho baixo do Controlador

Descrição

O desempenho do controlador está baixo, e parece trabalhar em forma irracional. O controlador *não* está completamente “inativo”. Se estiver, por favor continue como se descreve na seção [Controlador não responde na página 39](#).

Consequências

Podem-se observar os seguintes sintomas:

- A execução do programa é preguiçosa, aparentemente irracional e as vezes para.

Possíveis causas

O sistema do computador está experimentando uma carga alta demais, o que pode se dever a uma combinação das seguintes causas:

- Programas contendo um grau muito alto de instruções lógicas somente, causando loops de programa muito rápidos e por isso, sobrecarregando o processador.
- O intervalo de atualização I/O foi estabelecido em um valor baixo, causando atualizações freqüentes e uma carga I/O alta.
- Conexões cruzadas internas do sistema e funções lógicas são utilizadas muito frequentemente.
- Um PLC externo, ou outro computador supervisor, está interagindo com o sistema muito frequentemente, sobrecarregando o sistema.

Ações recomendadas

	Ação	Informação/ilustração
1	Confira se o programa contém instruções lógicas (ou outras instruções que “não demoram” em se executar), devido a que tais programas podem causar que a execução faça loop se não se cumprem as condições. Para evitar tais loops, você pode testar adicionando uma ou mais instruções WAIT. Use somente tempos breves de WAIT, para evitar que o programa esteja desnecessariamente lento.	Os lugares apropriados para adicionar instruções WAIT podem ser: • Na rotina principal, preferivelmente perto do final. • Em um loop WHILE/FOR/GOTO, preferivelmente no final, perto da parte da instrução ENDWHILE/ENDFOR, etc.
2	Assegure-se que o valor de intervalo de atualização I/O para cada placa I/O não seja baixo demais. Estes valores são mudados utilizando RobotStudio. Unidades I/O que não são lidas regularmente podem ser comutadas para a “operação mudança de estado” como se descreve no manual RobotStudio.	ABB recomenda as seguintes índices de consulta: • DSQC 327A: 1000 • DSQC 328A: 1000 • DSQC 332A: 1000 • DSQC 377A: 20-40 • Todas as outras: >100
3	Confira se há uma grande quantidade de conexões cruzadas ou comunicação I/O entre o sistema PLC e robô.	Muita comunicação com PLC ou outros computadores externos pode causar uma pesada carga no computador principal do sistema do robô.

Continua na página seguinte

3 Resolução de problemas por sintomas de defeito

3.3 Desempenho baixo do Controlador

Continuação

	Ação	Informação/ilustração
4	Tente programar o PLC de tal forma que utilize instruções baseadas em eventos, em vez de instruções com loops.	O sistema do robô tem um número de entradas e saídas fixas de sistema que podem ser utilizadas com este fim. Muita comunicação com PLC ou outros computadores externos pode causar uma pesada carga no computador principal do sistema do robô.

3 Resolução de problemas por sintomas de defeito

3.4 Todos os LEDs estão desligados no Controlador

3.4 Todos os LEDs estão desligados no Controlador

Descrição

Nenhum LED está iluminado no Control Module ou no Drive Module respectivamente.

Conseqüências

O sistema não pode ser operado nem se inicia em absoluto.

Possíveis causas

O sintoma pode ser motivado por (as causas estão enumeradas em ordem de probabilidade):

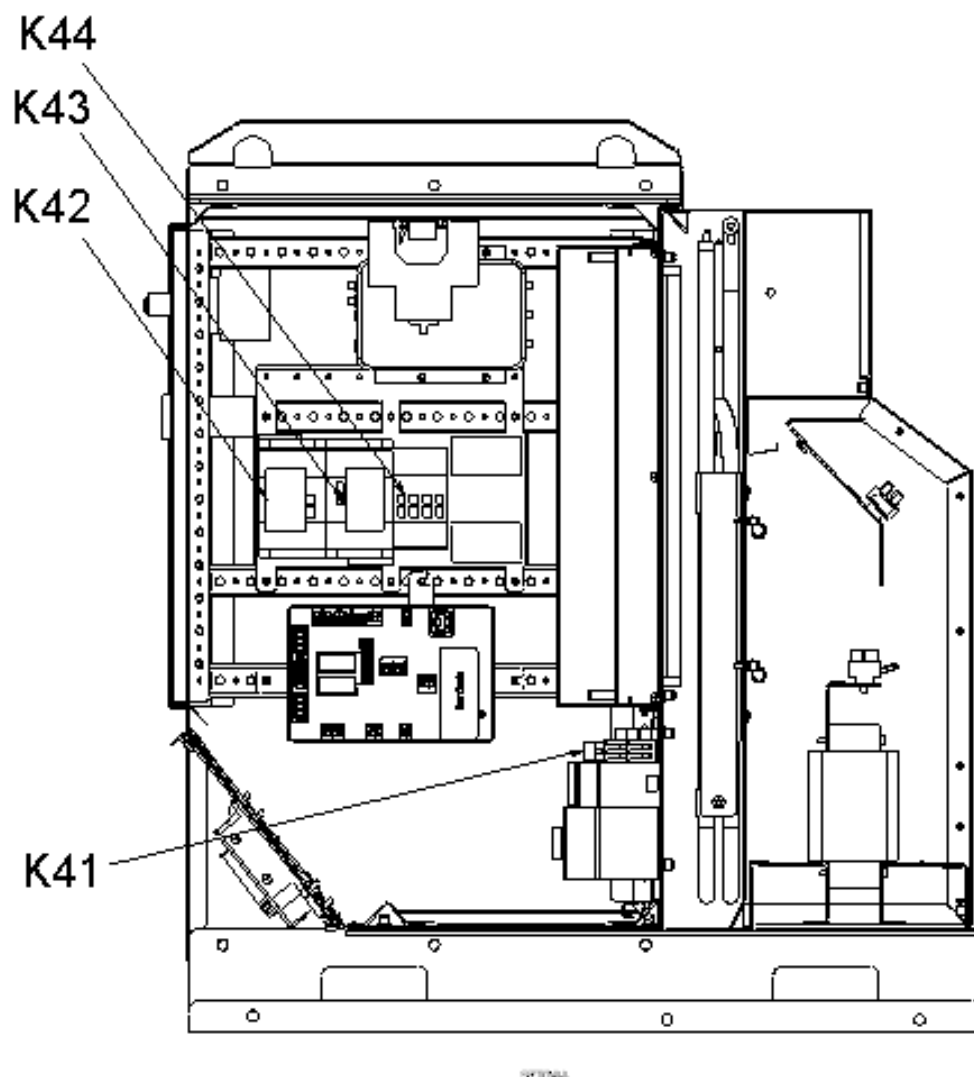
- O sistema não está alimentado eletricamente.
- O transformador principal não está conectado para a tensão correta de rede.
- Disjuntor de circuito F6 (se está sendo usado) está funcionando incorretamente ou aberto por alguma outra razão.
- O contator K41 está funcionando incorretamente ou aberto por alguma outra razão.

Continua na página seguinte

3 Resolução de problemas por sintomas de defeito

3.4 Todos os LEDs estão desligados no Controlador

Continuação



en1000000051

Ações recomendadas

	Ação	Informações
1	Assegure-se que o interruptor principal está conectado.	
2	Assegure-se que o sistema está alimentado eletricamente.	Utilize um voltímetro para medir a voltagem de entrada da rede.
3	Confira a conexão do transformador principal.	As voltagens estão marcadas nos terminais. Assegure-se que elas batem com a voltagem de alimentação da oficina.
4	Assegure-se que o disjuntor F6 (se for utilizado) está fechado na posição 3.	O disjuntor F6 se mostra no diagrama de circuitos no manual do produto do controlador.
5	Assegure-se que o contactor K41 abre e fecha quando é ordenado.	

Continua na página seguinte

3 Resolução de problemas por sintomas de defeito

3.4 Todos os LEDs estão desligados no Controlador

Continuação

	Ação	Informações
6	 xx0200000024 Desconecte o conector X1 da alimentação elétrica do Drive Module e meça a voltagem de entrada.	Meça entre os pins X1.1 e X1.5.
7	Se a voltagem de entrada da alimentação elétrica é correta (230 VAC) mas os indicadores LED ainda não trabalham, substitua a alimentação elétrica do Drive Module.	Substitua a alimentação elétrica como se descreve no manual do produto do controlador.

3.5 Sem voltagem na tomada de serviço

Descrição

Alguns Módulos de Controle são equipados com tomadas de voltagem de serviço, e esta informação se aplica a estes módulos somente.

Não há voltagem disponível na tomada de serviço do Control Module para alimentar o equipamento de serviço externo.

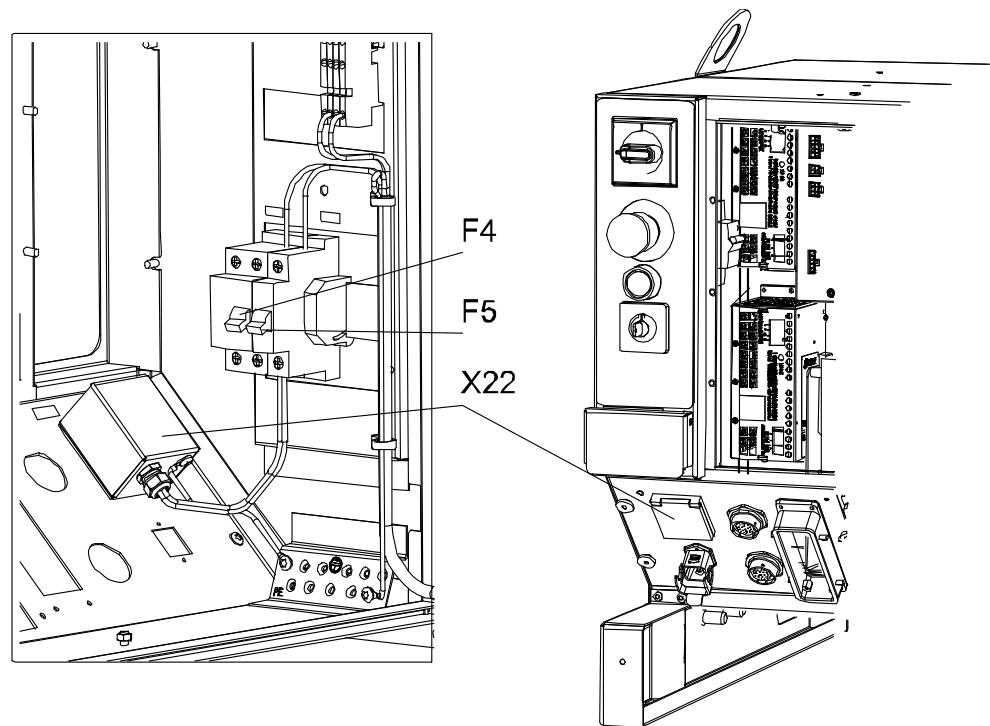
Conseqüências

O equipamento conectado à tomada de serviço do Control Module não funciona.

Causas prováveis

O sintoma pode ser motivado por (as causas estão enumeradas em ordem de probabilidade):

- Disjuntor caído (F5)
- Proteção à terra, com defeito (F4)
- Sem alimentação elétrica de rede
- Transformadores incorretamente conectados



xx0500001403

Ações recomendadas

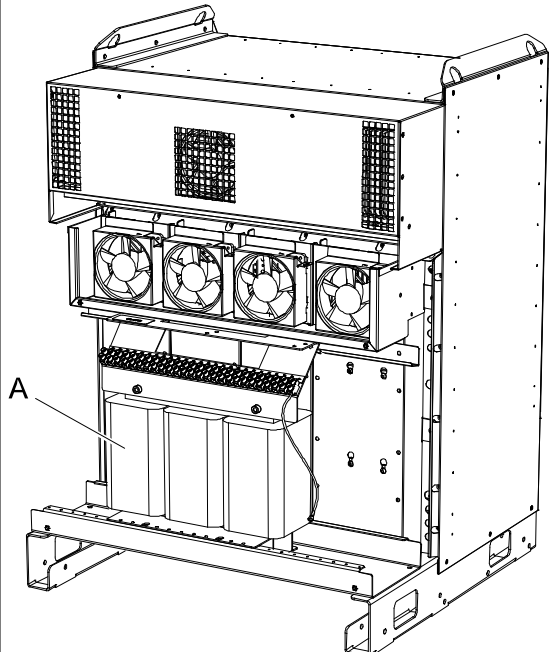
	Ação	Informações
1	Assegure-se que o disjuntor no Control Module não tenha caído.	Assegure-se que qualquer equipamento conectado à tomada de serviço não consome energia demais, causando a caída do disjuntor.

Continua na página seguinte

3 Resolução de problemas por sintomas de defeito

3.5 Sem voltagem na tomada de serviço

Continuação

	Ação	Informações
2	Assegure-se que a proteção de aterramento não tenha sido danificada.	Assegure-se que qualquer equipamento conectado à tomada de serviço não descarrega energia a terra, causando a caída da proteção de aterramento.
3	Assegure-se que a alimentação elétrica para o sistema do robô está dentro das especificações.	Refira-se à documentação da planta para conhecer os valores de voltagem.
4	Assegure-se que o transformador (A) que alimenta a tomada está corretamente conectado, isto é, que as voltagens de entrada e saída se encontram dentro das especificações.	 xx0500002028 Refira-se à documentação da planta para conhecer os valores de voltagem.

3.6 Problema ao iniciar o FlexPendant

Descrição

O FlexPendant está completa o alternadamente “inativo”.
Nenhuma entrada é possível, e não há funções disponíveis.
Se o FlexPendant se inicia, mas não exibe nenhuma tela, continue como se descreve na seção [Problemas em conectar o FlexPendant ao controlador na página 48](#).

Conseqüências

Talvez o sistema não possa ser operado utilizando o FlexPendant.

Possíveis causas

O sintoma pode ser motivado por (as causas estão enumeradas em ordem de probabilidade):

- O sistema não foi ligado
- O FlexPendant não está conectado ao controlador.
- O cabo do controlador está danado.
- O conector do cabo está danado.
- A alimentação elétrica do FlexPendant do controlador está com falhas.

Ações recomendadas

As seguintes ações são recomendadas (enumeradas em ordem de probabilidade):

	Ação	Informações
1	Assegure-se que o sistema está ligado e que o FlexPendant está conectado ao controlador.	Como conectar o FlexPendant ao controlador está detalhado em <i>Manual de operação - Começar, IRC5 e RobotStudio</i> .
2	Confira o cabo FlexPendant em procura de qualquer defeito visível.	Em caso de defeito, substitua o FlexPendant.
3	Se for possível, faça um teste conectando um FlexPendant diferente para eliminar o FlexPendant e cabo como fontes de erro.	
4	Se for possível, teste o FlexPendant com um controlador diferente para eliminar o controlador como causa do erro.	

3 Resolução de problemas por sintomas de defeito

3.7 Problemas em conectar o FlexPendant ao controlador

3.7 Problemas em conectar o FlexPendant ao controlador

Descrição

O FlexPendant inicia, mas não exibe quaisquer imagens na tela.

Nenhuma entrada é possível, e não há funções disponíveis.

O FlexPendant não está completamente inativo. Se estiver inativo, continue como se descreve na seção [Problema ao iniciar o FlexPendant na página 47](#).

Consequências

Talvez o sistema não possa ser operado utilizando o FlexPendant.

Possíveis causas

O sintoma pode ser motivado por (as causas estão enumeradas em ordem de probabilidade):

- A rede Ethernet tem problemas.
- O computador principal tem problemas.

Ações recomendadas

As seguintes ações são recomendadas (enumeradas em ordem de probabilidade):

	Ação	Informações
1	Confira todos os cabos desde a unidade de alimentação elétrica para o computador principal, se assegurando que se encontram corretamente conectados.	
2	Assegure-se que o FlexPendant tem sido corretamente conectado ao controlador.	
3	Verifique todos os LEDs de indicação em todas as unidades do controlador.	Todos os LEDs indicadores e seu significado são especificados na seção Indicadores na página 77 .
4	Confira todos os sinais de estado no computador principal.	

3.8 Mensagens erráticas de evento no FlexPendant

Descrição

As mensagens de evento exibidas no FlexPendant são erráticas e não parecem se corresponder com quaisquer erros de funcionamento reais no robô. Diversos tipos de mensagens podem ser exibidos, aparentemente em forma errada.

Este tipo de falha pode ocorrer após de uma desmontagem maior do manipulador ou revisão geral, se não for realizada corretamente.

Conseqüências

Distúrbios operacionais importantes devido a mensagens de aparição constante.

Possíveis causas

O sintoma pode ser motivado por (as causas estão enumeradas em ordem de probabilidade):

- Cabeamento interno do manipulador não realizado corretamente. As causas podem ser: conexão com defeitos conexão dos conectores, loops dos cabos muito ajustados fazendo que os cabos estejam submetidos a tensões durante os movimentos do manipulador, isolamento do cabo estragado ou com defeitos pelo atrito fazendo curto circuito dos sinais à terra.

Ações recomendadas

As seguintes ações são recomendadas (enumeradas em ordem de probabilidade):

	Ação	Informações
1	Inspecionar todo o cabeamento interno do manipulador, especialmente todo o cabeamento desconectado, conectado re-encaminhado ou empacotado durante trabalhos recentes de reparação.	Reajuste todo o cabeamento como se descreve no manual do produto do robô.
2	Confira todos os conectores do cabo para assegurar que se encontram corretamente conectados e ajustados.	
3	Confira todo o isolamento do cabeamento na procura de defeitos.	Reajuste todo o cabeamento com defeito como se descreve no manual do produto do robô.

3 Resolução de problemas por sintomas de defeito

3.9 Problemas ao manobrar o robô

3.9 Problemas ao manobrar o robô

Descrição

O sistema pode ser iniciado, mas o joystick no FlexPendant parece não funcionar.

Consequências

O robô não pode ser operado manualmente.

Possíveis causas

O sintoma pode ser motivado por (as causas estão enumeradas em ordem de probabilidade):

- O joystick não funciona corretamente.
- A alavanca de comando pode estar desviada.

Ações recomendadas

As seguintes ações são recomendadas (enumeradas em ordem de probabilidade):

	Ação	Informações
1	Assegure-se que o controlador se encontra em modo manual.	Como alterar o modo de operação está descrito em <i>Manual de operação - IRC5 com FlexPendant</i> .
2	Assegure-se que o FlexPendant tem sido corretamente conectado ao Control Module.	
3	Reinicie o FlexPendant.	Pressione o botão Reiniciar, localizado atrás do FlexPendant.  Nota O botão Reiniciar reconfigura o FlexPendant, não o sistema no Controlador.

3.10 Erro de firmware do reflash

Descrição

Ao fazer reflash do firmware, o processo automático pode falhar.

Conseqüências

O processo de reflash automático é interrompido e o sistema para.

Possíveis causas

Esta falha a maioria das vezes ocorre devido à falta de compatibilidade entre o hardware e o software.

Conseqüências

As seguintes ações são recomendadas (enumeradas em ordem de probabilidade):

	Ação	Informações
1	Confira no registro de eventos alguma mensagem especificando qual unidade falhou.	Os registros também podem ser acessados desde o RobotStudio
2	A unidade pertinente foi substituída ultimamente? Se for SIM, confira que as versões da unidade nova e antiga sejam idênticas. Se for NO; confira as versões de software.	
3	O RobotWare foi recentemente atualizado? Se for SIM, confira que as versões da unidade nova e antiga sejam idênticas. Se for NO; continue abaixo!	
4	Verifique com seu representante local da ABB, uma versão do firmware compatível com sua combinação hardware/software.	

3 Resolução de problemas por sintomas de defeito

3.11 Precisão inconsistente do caminho

3.11 Precisão inconsistente do caminho

Descrição

O caminho do TCP do Robô não é consistente. Varia de tempo em tempo, e isto as vezes é acompanhado de barulhos surgindo dos rolamentos, caixas de engrenagens ou outros lugares.

Conseqüências

Não é possível a produção.

Possíveis causas

O sintoma pode ser motivado por (as causas estão enumeradas em ordem de probabilidade):

- O robô não está calibrado corretamente.
- O TCP do robô não está definido corretamente.
- Barra paralela danificada (aplica-se somente aos robôs equipados com barras paralelas).
- Junta mecânica entre o motor e a caixa de engrenagens danificada. Isto frequentemente causa barulho emitido por o motor com defeito.
- Rolamentos danificados ou com desgaste (especialmente se a inconsistência do caminho se apresenta junto com barulhos de clique ou de fricção de um ou mais rolamentos.
- O tipo errado de robô pode estar conectado ao controlador.
- Os freios podem não estar se liberando corretamente.

Ações recomendadas

Para poder remediar o sintoma, as seguintes ações são recomendadas (as ações são enumeradas em ordem de probabilidade):

	Ação	Informação/ilustração
1	Confira que a ferramenta do robô e o objeto de trabalho estão corretamente definidos.	A configuração dos mesmos está detalhada em <i>Manual de operação - IRC5 com FlexPendant</i> .
2	Confira as posições dos contadores de revoluções.	Atualize se requerido.
3	Se for necessário, re-calibrar os eixos do robô.	Como calibrar o robô está detalhado em <i>Manual de operação - IRC5 com FlexPendant</i> .
4	Localize o rolamento com defeito pelo barulho.	Substitua o rolamento com defeito como é especificado no manual do produto do robô.
5	Localize o motor com defeito pelo barulho. Estude o caminho do TCP do robô para estabelecer o eixo, porém o motor, que pode estar com defeito.	Substitua o motor/caixa de engrenagens com defeito como é especificado no manual do produto do robô.
6	Confira a certeza da barra paralela (aplica-se somente aos robôs equipados com barras paralelas).	Substitua a barra paralela com defeito como é especificado no manual do produto do robô.

Continua na página seguinte

Continuação

	Ação	Informação/ilustração
7	Confira que o tipo correto de robô está conectado como é especificado nos arquivos de configuração.	
8	Assegure-se que os freios do robô trabalhem corretamente.	Continue como se descreve na seção Problemas ao liberar os freios do Robô na página 58 .

3 Resolução de problemas por sintomas de defeito

3.12 Manchas de óleo e graxa nos motores e/ou caixas de engrenagens

3.12 Manchas de óleo e graxa nos motores e/ou caixas de engrenagens

Descrição

A área ao redor do motor ou caixa de engrenagens mostra sinais de perdas de óleo. Isto pode estar na base, perto da superfície de junta, ou no extremo mais longe do motor no resolver.

Conseqüências

Além de uma aparência suja, em alguns casos não há sérias conseqüências se a quantidade de perda de óleo é muito pequena. **No entanto**, em alguns casos o óleo que escapa, lubrifica o freio do motor, fazendo que o manipulador se desmorone ao cair a energia.

Possíveis causas

O sintoma pode ser motivado por (as causas estão enumeradas em ordem de probabilidade):

- Juntas vazando entre a caixa de engrenagens e o motor.
- Caixa de engrenagens sobre abastecido com óleo.
- Óleo de caixa de engrenagens quente demais.

Ações recomendadas

Para poder remediar o sintoma, as seguintes ações são recomendadas (as ações são enumeradas em ordem de probabilidade):

	Ação	Informações
1	 CUIDADO Antes de se aproximar de um componente do robô potencialmente quente, veja a informação de segurança na seção ADVERTÊNCIA - Partes aquecidas podem causar queimaduras! na página 24.	
2	Confira todas as juntas e gaxetas entre o motor e a caixa de engrenagens. Os diferentes modelos de manipulador utilizam tipos diferentes de juntas.	Substitua juntas e gaxetas como é especificado no manual do produto do robô.
3	Verifique o nível do óleo da caixa de engrenagens.	O nível correto de óleo se especifica no manual do produto do robô.
4	Óleo de caixa de engrenagens muito quente pode ser causado por: • Qualidade do óleo ou nível utilizado são incorretos. • O ciclo de trabalho do robô aciona um eixo específico muito esforçadamente Investigue se é possível programar pequenos “períodos de esfriamento” na aplicação. • Alta pressão criada dentro da caixa de engrenagens.	Verifique o nível e tipo recomendado de óleo como é especificado no manual do produto do robô. Manipuladores realizando determinados, extremamente duros ciclos de trabalho de alto rendimento podem ser equipados com plugues de óleo ventilados. Esses não são equipados nos manipuladores de rendimento normal, mas podem ser comprados no seu representante local da ABB.

3.13 Barulho mecânico

Descrição

Durante o funcionamento, não devem se produzir barulhos mecânicos nos motores, caixas de engrenagens, rolamentos ou componentes similares. Um rolamento com defeitos frequentemente emite barulhos de atrito, fricção ou clique pouco antes de começar a falhar.

Consequências

Rolamentos com falhas causam que a precisão da trajetória se torne inconsistente, e em casos graves, a junta pode se trancar completamente.

Possíveis causas

O sintoma pode ser motivado por (as causas estão enumeradas em ordem de probabilidade):

- Rolamentos com desgaste.
- Ter entrado contaminantes nos mancais do rolamento.
- Perda de lubrificação nos rolamentos.

Se o barulho é produzido numa caixa de engrenagens, pode acontecer o seguinte:

- Super aquecimento.

Ações recomendadas

As seguintes ações são recomendadas (enumeradas em ordem de probabilidade):

	Ação	Informações
1	 CUIDADO Antes de se aproximar de um componente do robô potencialmente quente, veja a informação de segurança na seção ADVERTÊNCIA - Partes aquecidas podem causar queimaduras! na página 24.	
2	Determine qual rolamento está produzindo o barulho.	
3	Verifique que o rolamento tem a lubrificação suficiente.	Como se especifica no manual de produto do robô.
4	Se for possível, desmonte a junta e meça a folga.	Como se especifica no manual de produto do robô.
5	Os rolamentos dentro dos motores não devem ser substituídos individualmente, deve ser substituído o motor completo.	Substitua motores com defeito como é especificado no manual do produto do robô.
6	Confira que os rolamentos estão corretamente colocados.	Também veja o manual do produto do robô para obter instruções gerais sobre como manipular os rolamentos.

Continua na página seguinte

3 Resolução de problemas por sintomas de defeito

3.13 Barulho mecânico

Continuação

	Ação	Informações
7	Óleo de caixa de engrenagens muito quente pode ser causado por: • Qualidade do óleo ou nível utilizado são incorretos. • O ciclo de trabalho do robô aciona um eixo específico muito esforçadamente. Investigue se é possível programar pequenos “períodos de esfriamento” na aplicação. • Alta pressão criada dentro da caixa de engrenagens.	Verifique o nível e tipo recomendado de óleo como é especificado no manual do produto do robô. Manipuladores realizando determinados, extremamente duros ciclos de trabalho de alto rendimento podem ser equipados com plugues de óleo ventilados. Esses não são equipados nos manipuladores de rendimento normal, mas podem ser comprados no seu representante local da ABB.

3.14 O manipulador entra em colapso quando falta energia

Descrição

O manipulador é capaz de trabalhar corretamente enquanto Motores ON está ativo, mas quando Motores OFF está ativo, se desmorona sob seu próprio peso.

O freio de segurança, integrado em cada motor, não pode segurar o peso do braço do robô.

Conseqüências

A falha pode causar ferimentos graves ou morte do pessoal trabalhando na área, ou danos graves do manipulador e/ou equipamento ao redor.

Possíveis causas

O sintoma pode ser motivado por (as causas estão enumeradas em ordem de probabilidade):

- Freio com defeito.
- Alimentação elétrica do freio com defeito .

Ações recomendadas

As seguintes ações são recomendadas (enumeradas em ordem de probabilidade):

	Ação	Informações
1	Confira qual(ais) motor(es) causa o desmoronamento do robô.	
2	Verifique a alimentação elétrica do freio no motor que se desmorona durante o estado Motores OFF.	Também consulte os diagramas de circuito nos manuais de produto do robô e o controlador .
3	Remova o resolver do motor para conferir se existem quaisquer sinais de vazamento de óleo.	Se estiver com defeito, o motor deve ser substituído como uma unidade completa, como se descreve no manual do produto do robô.
4	Remova o motor da caixa de engrenagens para inspecioná-lo do lado do acionamento.	Se estiver com defeito, o motor deve ser substituído como uma unidade completa, como se descreve no manual do produto do robô.

3 Resolução de problemas por sintomas de defeito

3.15 Problemas ao liberar os freios do Robô

3.15 Problemas ao liberar os freios do Robô

Descrição

Ao iniciar a operação do robô ou manipulá-lo, os freios internos do robô devem se liberar para permitir seus movimentos.

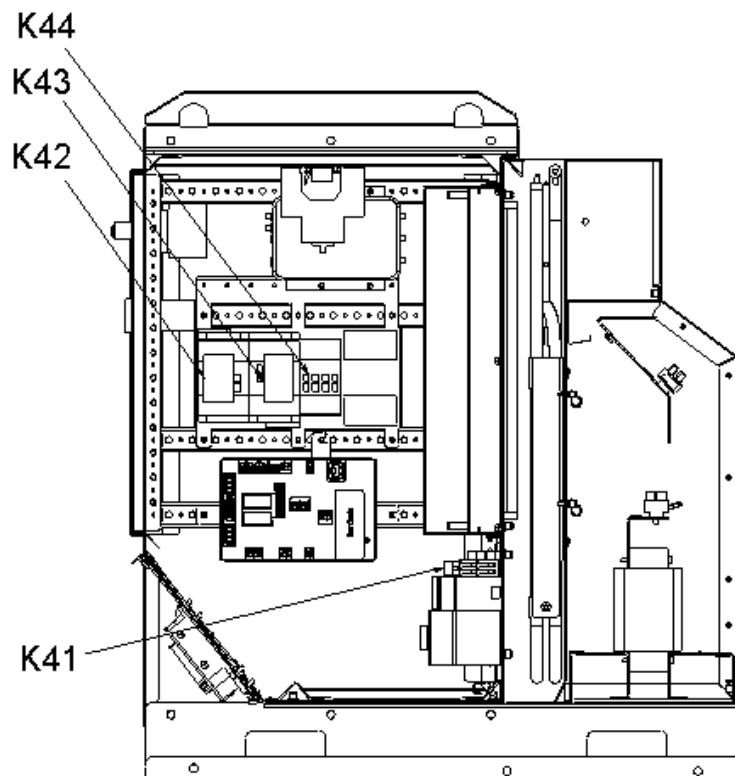
Conseqüências

Se os freios não se liberam, não é possível nenhum movimento do robô, e uma quantidade de mensagens de registro de erros podem ocorrer.

Possíveis causas

O sintoma pode ser motivado por (as causas estão enumeradas em ordem de probabilidade):

- Contgator de freio (K44) não trabalha apropriadamente.
- O sistema não se coloca corretamente no estado Motores ON.
- Freio com defeito no eixo do robô.
- Voltagem de alimentação 24V FREIO perdida.



SE200VA

en1000000051

Continua na página seguinte

Ações recomendadas

Esta seção detalha como proceder quando os freios do robô não podem se liberar.

	Ação	Informações
1	Assegure-se que o contactor do freio está ativado.	Pode-se ouvir um 'tic', ou você pode medir a resistência nos contatos auxiliares acima do contator.
2	Assegure-se que os contactores RUN (K42 e K43) estão ativados. AVISO ambos os contactores devem estar ativados, não só um!	Pode-se ouvir um 'tic', ou você pode medir a resistência nos contatos auxiliares acima do contator.
3	Utilize os botões de pressão no robô para testar os freios. Se só um dos freios não funciona corretamente, o freio atual está provavelmente com defeito e terá que ser substituído. Se nenhum dos freios trabalham, provavelmente não há energia 24 FREIO disponível.	A locação dos botões de pressão varia, dependendo do modelo do robô. Por favor refira-se ao manual do produto do robô!
4	Verifique a alimentação elétrica do Drive Module para conferir que a voltagem 24V FREIO está OK.	
5	Uma quantidade de outras falhas dentro do sistema podem fazer com que os freios permaneçam ativados. Em tais casos, as mensagens de registro de eventos proporcionarão informação adicional.	As mensagens de registros de eventos também podem ser acessadas utilizando o RobotStudio.

3 Resolução de problemas por sintomas de defeito

3.16 Erros intermitentes

3.16 Erros intermitentes

Descrição

Durante a operação, erros e mal-funcionamento podem ocorrer, de uma forma aparentemente aleatória.

Consequências

A operação é interrompida, e ocasionalmente, se exibem mensagens de registros de eventos, que as vezes não parecem estar relacionados com nenhum mal-funcionamento real do sistema. Este tipo de problemas as vezes afeta a parada de Emergência ou cadeias Enable respectivamente, e as vezes podem ser muito difíceis de identificar.

Causas prováveis

Tais erros podem ocorrer em qualquer parte no sistema do robô e podem se dever a:

- interferências externas
- interferências internas
- perda de conexões ou juntas secas, por ex.: conexões de tela de cabos incorretamente conectados.
- fenômenos térmicos, por ex.: mudanças importantes de temperatura dentro da área da oficina.

Ações recomendadas

Para poder remediar o sintoma, as seguintes ações são recomendadas (as ações são enumeradas em ordem de probabilidade):

	Ação	Informação/ilustração
1	Confira todos os cabos, especialmente os cabos nas paradas de Emergência e cadeias Enable . Assegure-se que todos os conectores estão conectados com segurança.	
2	Confira os sinais de indicadores LED que possam indicar um mal-funcionamento ou dica do problema.	O significados de todos os indicadores LED se descrevem na seção Indicadores na página 77 .
3	Verifique as mensagens no registro de eventos. AS vezes as combinações de erro específicas são intermitentes.	As mensagens de registro de eventos podem ser conferidas no FlexPendant ou utilizando o Robotstudio.
4	Confira o comportamento do robô, etc, cada vez que esse tipo de erro ocorre.	Se for possível, faça o seguimento do mal-funcionamento num registro log ou similar.
5	Verifique se alguma condição no ambiente de trabalho do robô também muda periodicamente, por ex, interferência de qualquer equipamento elétrico funcionando só periodicamente.	
6	Investigue se as condições ambientais (tais como temperatura ambiente, umidade, etc) têm alguma relação com o mal funcionamento.	Se for possível, faça o seguimento do mal-funcionamento num registro log ou similar.

4 Resolução de problemas por unidade

4.1 Solução de problemas do FlexPendant

Geral

O FlexPendant se comunica, através da Placa do Pannel, com computador principal do Módulo de Controle. O FlexPendant está fisicamente conectado com a Placa do Pannel através de um cabo, o qual conduz energia +24 V, e duas cadeias de Dispositivo de Habilitação e parada de emergência.

Procedimento

O procedimento a seguir detalha o que fazer se o FlexPendant não funciona corretamente.

	Ação	Informação/ilustração
1	Se o FlexPendant estiver completamente inativo, continue como se descreve na seção Problema ao iniciar o FlexPendant na página 47 .	
2	Se o FlexPendant se inicia, mas não funciona corretamente, continue como se descreve na seção Problemas em conectar o FlexPendant ao controlador na página 48 .	
3	Se o FlexPendant inicia, parece não operar, mas exibe mensagens erráticas de evento, continue como se descreve na seção Mensagens erráticas de evento no FlexPendant na página 49 .	
4	Confira a integridade e conexões do cabo.	
5	Verifique a alimentação elétrica de 24 V.	
6	Leia a mensagem de registro de eventos de erro e siga quaisquer instruções ou referências.	

4 Resolução de problemas por unidade

4.2 Solucionar Problemas de Comunicações

4.2 Solucionar Problemas de Comunicações

Visão geral

Esta seção detalha como solucionar problemas de comunicação de dados nos Módulos de Controle e de Acionamento.

Procedimento de Solução de Problemas

Ao solucionar falhas de comunicação, siga o esboço detalhado abaixo:

	Ação	Informação/ilustrações
1	Cabos com defeito (isto é, o envio e recebimento de sinais está misturado).	
2	Taxas de transferência (taxas de baud).	
3	Larguras de dados que estão incorretamente configurados.	

4.3 Solucionar Problemas dos barramentos de campo e unidades E/S

Onde achar a informação

Informações sobre como solucionar os barramentos de campo e unidade de E/S podem ser achadas no manual do respectivo barramento de campo ou unidade de E/S.

4 Resolução de problemas por unidade

4.4.1 Solucionar problemas DSQC 604

4.4 Solucionar Problemas de Alimentação Elétrica

4.4.1 Solucionar problemas DSQC 604

Equipamento de teste necessário

Equipamento necessário para a solução de problemas:

- Ohmômetro
- Carga resistiva (por exemplo: DSQC 639 do Computador Principal em +24V_PC)
- Voltímetro

Preparativos

	Ação	Nota
1	Verifique o FlexPendant para conferir erros e advertências.	

Procedimento de solução de problemas DSQC 604

A tabela de solução de problemas deve ser utilizada como uma instrução detalhada junto com o fluxograma de solução de problemas, veja [Fluxograma de solução de problemas DSQC 604 na página 67](#).

	Teste	Nota	Ação
1	Verifique o indicador LED no DSQC 604.	O indicador LED tem a etiqueta DCOK.	Se o indicador LED está VERDE, a alimentação elétrica deve funcionar corretamente. Se o indicador LED se encontra PISCANDO VERDE, as saídas DC provavelmente não estejam conectadas a nenhuma unidade ou pode existir um curto circuito numa saída. Continue com a etapa 2. Se o indicador LED se encontra DESLIGADO, ou a energia está com defeito ou não existe suficiente tensão de entrada. Continue com a etapa 4.
2	Confira as conexões entre as saídas DC e unidades conectadas.	Assegure-se que a alimentação elétrica está conectada às unidades apropriadas. Uma carga mínima de 0.5-1A é requerida em pelo menos uma saída DC para que o 604 trabalhe apropriadamente.	Se as conexões estão OK, continue com a etapa 3. Se as conexões têm defeito ou a alimentação elétrica não está conectada com nenhuma unidade, deve consertar as conexões/unidades conectadas. Verifique que o defeito tenha sido consertado e reinicie a guia se for necessário.

Continua na página seguinte

	Teste	Nota	Ação
3	Verifique a existência de curtos-circuitos nas saídas DC.	Confira as saídas DC no DSQC 604 e as entradas nas unidades ao redor. Meça a resistência entre os pinos de tensão e o aterramento. A resistência NÃO deve ser zero. As saídas DC são exibidas no Diagrama de circuitos em <i>Product manual - IRC5</i> .	Se não se encontra um curto circuito, continue com a etapa 4. Se for achado um curto circuito no DSQC 604, continue com a etapa 10. Se for achado um curto circuito em qualquer unidade circundante, faça com que a unidade trabalhe. Verifique que o defeito tenha sido consertado e reinicie a guia se for necessário.
4	Desconecte uma saída DC por vez, e meça a tensão.	Assegure-se que pelo menos uma unidade esteja conectada em todo momento. Uma carga mínima de 0.51A é requerida em pelo menos uma saída para que o 604 trabalhe apropriadamente. Meça a tensão usando um voltímetro. A tensão deve ser: $+24V < U < +27V$. As saídas DC são exibidas no Diagrama de circuitos em <i>Product manual - IRC5</i> .	Se a tensão correta é detectada em todas as saídas e o indicador LED DCOK está verde, a alimentação elétrica está trabalhando corretamente. Se a tensão correta é detectada em todas as saídas e o LED DCOK está desligado, a alimentação elétrica é considerada com defeito, embora não é preciso trocá-la nesse momento. Se não se detecta tensão, ou é incorreta, continue com a etapa 5.
5	Meça a tensão de entrada para o 604.	Meça a tensão usando um voltímetro. A tensão deve ser: $+24V < U < 276V$. As entradas AC são exibidas no Diagrama de circuitos em <i>Product manual - IRC5</i> .	Se a tensão é correta, continue com a etapa 10. Se não se detecta tensão, ou é incorreta, continue com a etapa 6.
6	Confira os interruptores Q1-2.	Assegure-se que estejam fechados. Suas localizações físicas são exibidas no Diagrama de circuitos em <i>Product manual - IRC5</i> .	Se os interruptores estão fechados, continue com a etapa 7. Se os interruptores estão abertos, feche-os. Verifique que o defeito tenha sido consertado e reinicie a guia se for necessário.
7	Confira o fusível principal F2 e fusível opcional F6 se for utilizado.	Assegure-se que estejam abertos. Suas localizações físicas são exibidas no Diagrama de circuitos em <i>Product manual - IRC5</i> .	Se os interruptores estão abertos, continue com a etapa 8. Se os fusíveis estão fechados, abra-os. Verifique que o defeito tenha sido consertado e reinicie a guia se for necessário.
8	Assegure-se que a tensão de entrada para o gabinete é a correta para esse gabinete em particular.		Se a tensão é correta, continue com a etapa 9. Se a tensão de entrada é incorreta, ajuste-a. Verifique que o defeito tenha sido consertado e reinicie a guia se for necessário.

4 Resolução de problemas por unidade

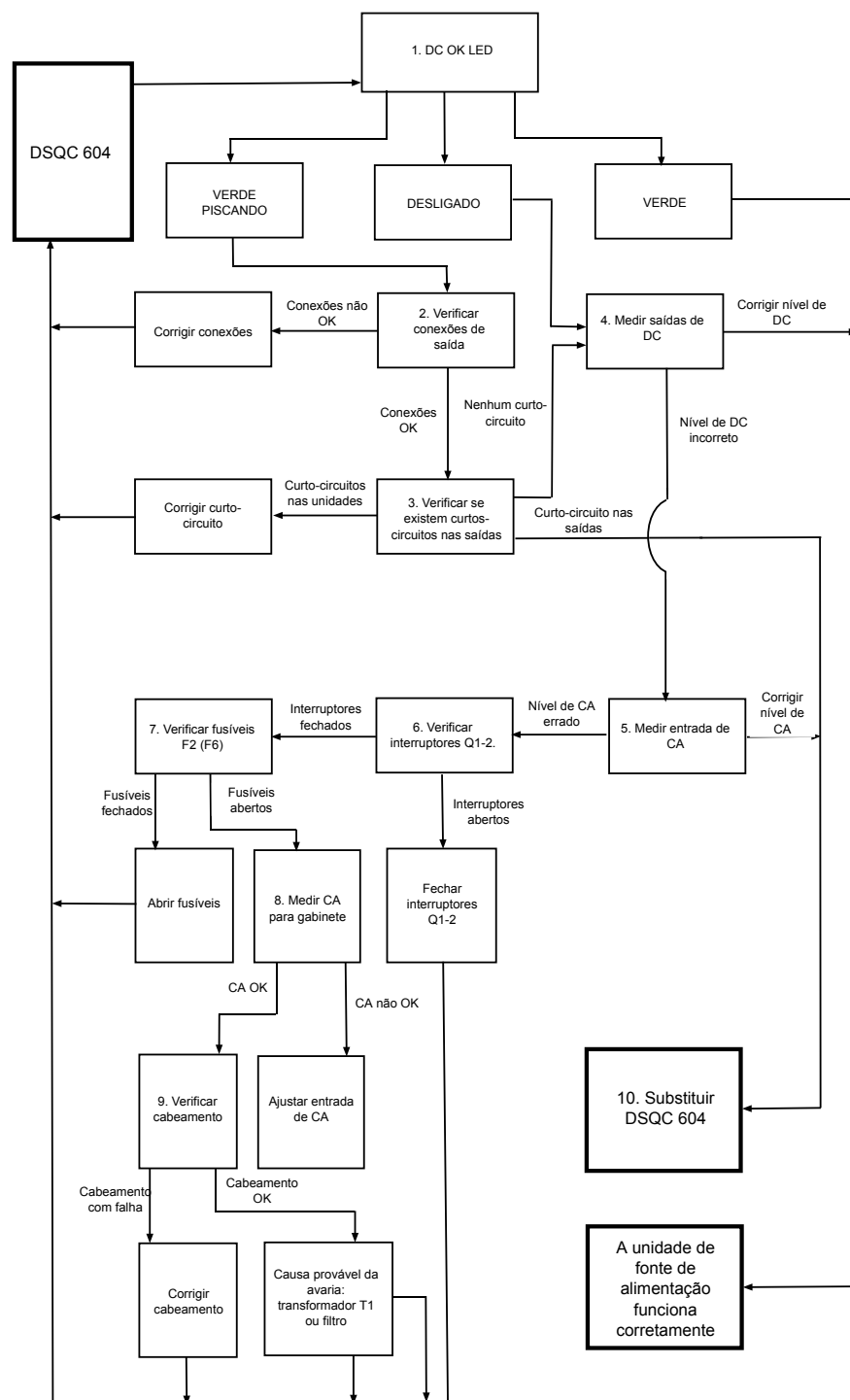
4.4.1 Solucionar problemas DSQC 604

Continuação

	Teste	Nota	Ação
9	Verifique o cabeamento.	Assegure-se que o cabeamento está conectado corretamente e que não tem defeito.	Se o cabeamento está OK, é provável que o problema seja o transformador T1 ou o filtro de entrada. Tente fazer funcionar esta parte da alimentação elétrica. Verifique que o defeito tenha sido consertado e reinicie a guia se for necessário. Se o cabeamento se encontra desconectado ou com defeito, conecte ou substitua-o. Verifique que o defeito tenha sido consertado e reinicie a guia se for necessário.

Continua na página seguinte

Fluxograma de solução de problemas DSQC 604



xx1200001309

4 Resolução de problemas por unidade

4.4.2 Solucionar problemas DSQC 661

4.4.2 Solucionar problemas DSQC 661

Equipamento de teste necessário

Equipamento necessário para a solução de problemas:

- Ohmômetro
- Carga resistiva (por exemplo: DSQC 639 do Computador Principal em +24V_PC)
- Voltímetro

Preparativos

	Ação
1	Verifique o FlexPendant para conferir erros e advertências.
2	Assegure-se que a alimentação elétrica do sistema de controle se encontra em modo de tempo de execução. Faça isto aguardando 30 segundos após de ligar a energia.

Procedimento de solução de problemas DSQC 661

A tabela de solução de problemas deve ser utilizada como uma instrução detalhada junto com o fluxograma de solução de problemas, veja [Fluxograma de solução de problemas DSQC 661 na página 71](#).

	Teste	Nota	Ação
1	Verifique o indicador LED no DSQC 661.	O indicador LED tem a etiqueta DCOK.	Se o indicador LED está VERDE, o 661 deve funcionar corretamente. Se o indicador LED se encontra PISCANDO VERDE, a saída DC provavelmente não esteja conectada a nenhuma unidade (carga) ou pode existir um curto circuito na saída. Continue com a etapa 2. Se o indicador LED se encontra DESLIGADO, ou o 661 está com defeito ou não existe suficiente tensão de entrada. Continue com a etapa 4.
2	Confira as conexões entre a saída DC e unidade conectada.	Assegure-se que a alimentação elétrica está conectada ao DSQC 662. Uma carga mínima de 0.5-1A é requerida na saída DC para que o 661 trabalhe apropriadamente.	Se a conexão estão OK, continue com a etapa 3. Se a conexão têm defeito ou a alimentação elétrica não está conectada ao DSQC 662, deve consertar a conexão/conectá-la. Verifique que o defeito tenha sido consertado e reinicie a guia se for necessário.

Continua na página seguinte

4 Resolução de problemas por unidade

4.4.2 Solucionar problemas DSQC 661

Continuação

	Teste	Nota	Ação
3	Verifique a existência de curto-circuito na saída DC.	Confira a saída DC no DSQC 661 e a entrada na unidade DSQC 662. Meça a resistência entre os pinos de voltagem e o aterramento. A resistência NÃO deve ser zero. A saída DC é exibida no Diagrama de circuitos em <i>Product manual - IRC5</i> .	Se não se encontra um curto circuito, continue com a etapa 4 Se for achado um curto circuito no DSQC 661, continue com a etapa 10. Se for achado um curto circuito no DSQC 662, faça com que a unidade trabalhe. Verifique que o defeito tenha sido consertado e reinicie a guia se for necessário.
4	Meça a voltagem DC enquanto a saída está conectada ao DSQC 662 ou alguma outra carga.	O DSQC 661 requer uma carga mínima de 0.5- 1A para que possa entregar +24V. Meça a voltagem usando um voltímetro. A voltagem deve ser: $+24V < U < +27V$. A saída DC é exibida no Diagrama de circuitos em <i>Product manual - IRC5</i> .	Se a voltagem correta é detectada e o indicador LED DCOK está verde, a alimentação elétrica está trabalhando corretamente. Se a tensão correta é detectada e o LED DCOK está desligado, a alimentação elétrica é considerada com defeito, embora não é preciso trocá-la nesse momento. Se não se detecta voltagem, ou é incorreta, continue com a etapa 5.
5	Meça a voltagem de entrada para o 661.	Meça a voltagem usando um voltímetro. A voltagem deve ser: $+24V < U < 276V$. As entradas AC são exibidas no Diagrama de circuitos em <i>Product manual - IRC5</i> .	Se a voltagem é correta, continue com a etapa 10. Se não se detecta voltagem, ou é incorreta, continue com a etapa 6.
6	Confira os interruptores Q1-2.	Assegure-se que estejam fechados. Suas localizações físicas são exibidas no Diagrama de circuitos em <i>Product manual - IRC5</i> .	Se os interruptores estão fechados, continue com a etapa 7. Se os interruptores estão abertos, feche-os. Verifique que o defeito tenha sido consertado e reinicie a guia se for necessário.
7	Confira o fusível principal F2 e fusível opcional F6 se for utilizado.	Assegure-se que estejam abertos. Suas localizações físicas são exibidas no Diagrama de circuitos em <i>Product manual - IRC5</i> .	Se os interruptores estão abertos, continue com a etapa 8. Se os fusíveis estão fechados, abra-os. Verifique que o defeito tenha sido consertado e reinicie a guia se for necessário.
8	Assegure-se que a voltagem de entrada para o gabinete é a correta para esse gabinete em particular.		Se a voltagem é correta, continue com a etapa 9. Se a voltagem de entrada é incorreta, ajuste-a. Verifique que o defeito tenha sido consertado e reinicie a guia se for necessário.

Continua na página seguinte

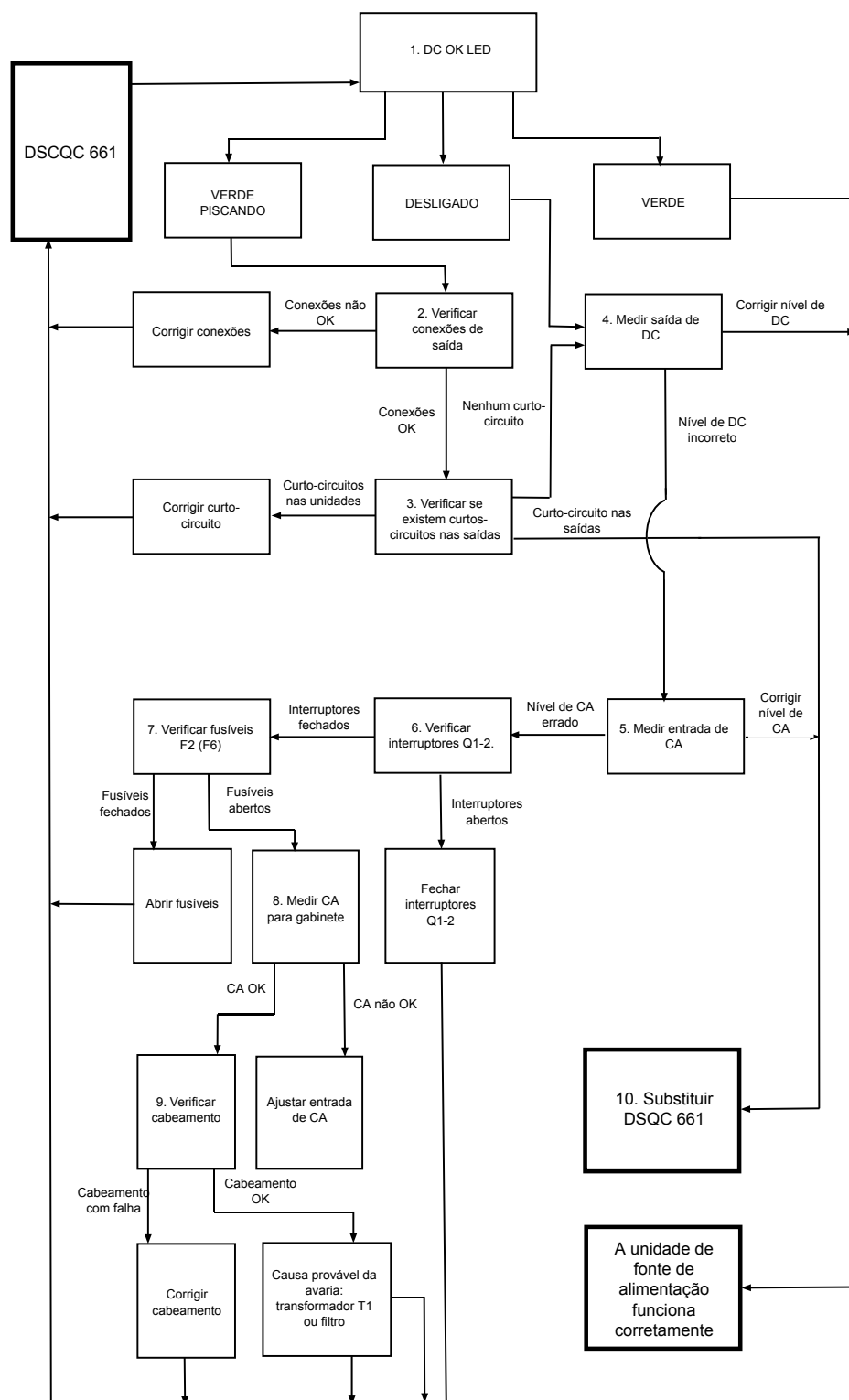
4 Resolução de problemas por unidade

4.4.2 Solucionar problemas DSQC 661

Continuação

	Teste	Nota	Ação
9	Verifique o cabeamento.	Assegure-se que o cabeamento está conectado corretamente e que não tem defeito.	Se o cabeamento está OK, é provável que o problema seja o transformador T1 ou o filtro de entrada. Tente fazer funcionar esta parte da alimentação elétrica. Verifique que o defeito tenha sido consertado e reinicie a guia se for necessário. Se o cabeamento se encontra desconectado ou com defeito, conecte ou substitua-o. Verifique que o defeito tenha sido consertado e reinicie a guia se for necessário.
10	O 661 pode estar com defeito, substitua-o, e confira que a falha tem sido consertada.	Como substituir a unidade está detalhado em <i>Product manual - IRC5</i> .	

Continua na página seguinte



xx1200001313

4 Resolução de problemas por unidade

4.4.3 Solucionar problemas DSQC 662

4.4.3 Solucionar problemas DSQC 662

Equipamento de teste necessário

Equipamento necessário para a solução de problemas:

- Ohmômetro
- Carga resistiva (por exemplo: DSQC 639 do Computador Principal em +24V_PC)
- Voltímetro

Preparativos

	Ação	Nota
1	Verifique o FlexPendant para conferir erros e advertências.	
2	Assegure-se que a placa de distribuição de energia se encontra em modo de tempo de execução. Faça isto aguardando 1 minuto após de ligar a energia.	Quando a energia AC tem sido desligada, o indicador LED (LED de status) no DSQC 662 virará vermelho e ficará vermelho até que o UltraCAP fique vazio. Isto pode levar um certo tempo e é totalmente normal Não significa que existe algo errado como o 662.

Continua na página seguinte

Procedimento de solução de problemas DSQC 662

A tabela de solução de problemas deve ser utilizada como uma instrução detalhada junto com o fluxograma de solução de problemas, veja [Fluxograma de solução de problemas DSQC 662 na página 75](#).

	Teste	Nota	Ação
1	Verifique o indicador LED no DSQC 662.	O indicador LED tem a etiqueta LED de Estado.	Se o indicador LED está VERDE, o 662 deve funcionar corretamente. Se o indicador LED se encontra PISCANDO VERDE, ocorreu um erro de comunicação de USB. Continue com a etapa 2. Se o LED se encontra VERMELHO, a tensão de entrada/saída está baixa, e/ou o sinal lógico ACOK_N está alto. Continue com a etapa 4. Se o indicador LED se encontra PISCANDO VERMELHO, um ou mais saídas DC estão abaixo do nível de tensão especificado. Assegure-se que os cabos se encontram apropriadamente conectados a suas respectivas unidades. Continue com a etapa 4. Se o indicador LED se encontra PISCANDO VERDE-VERMELHO, ocorreu um erro de atualização do firmware. Isto não deveria ocorrer durante o modo em tempo de execução, continue com a etapa 6 Se o indicador LED se encontra DESLIGADO, ou o 662 está com defeito ou não existe suficiente tensão de entrada. Continue com a etapa 4.
2	Confira a conexão USB nas duas pontas.		Se a conexão parece OK, continue com a etapa 6. Se existe um problema com a conexão, continue com a etapa 3.
3	Tente consertar a comunicação entre a alimentação elétrica e o computador reconectando o cabo.	Assegure-se que o cabo USB se encontra corretamente conectado nas duas pontas.	Se a comunicação é restabelecida, verifique que o defeito tem sido consertado e reinicie esta guia se for necessário. Se não pode consertar a comunicação, continue com a etapa 6.

Continua na página seguinte

4 Resolução de problemas por unidade

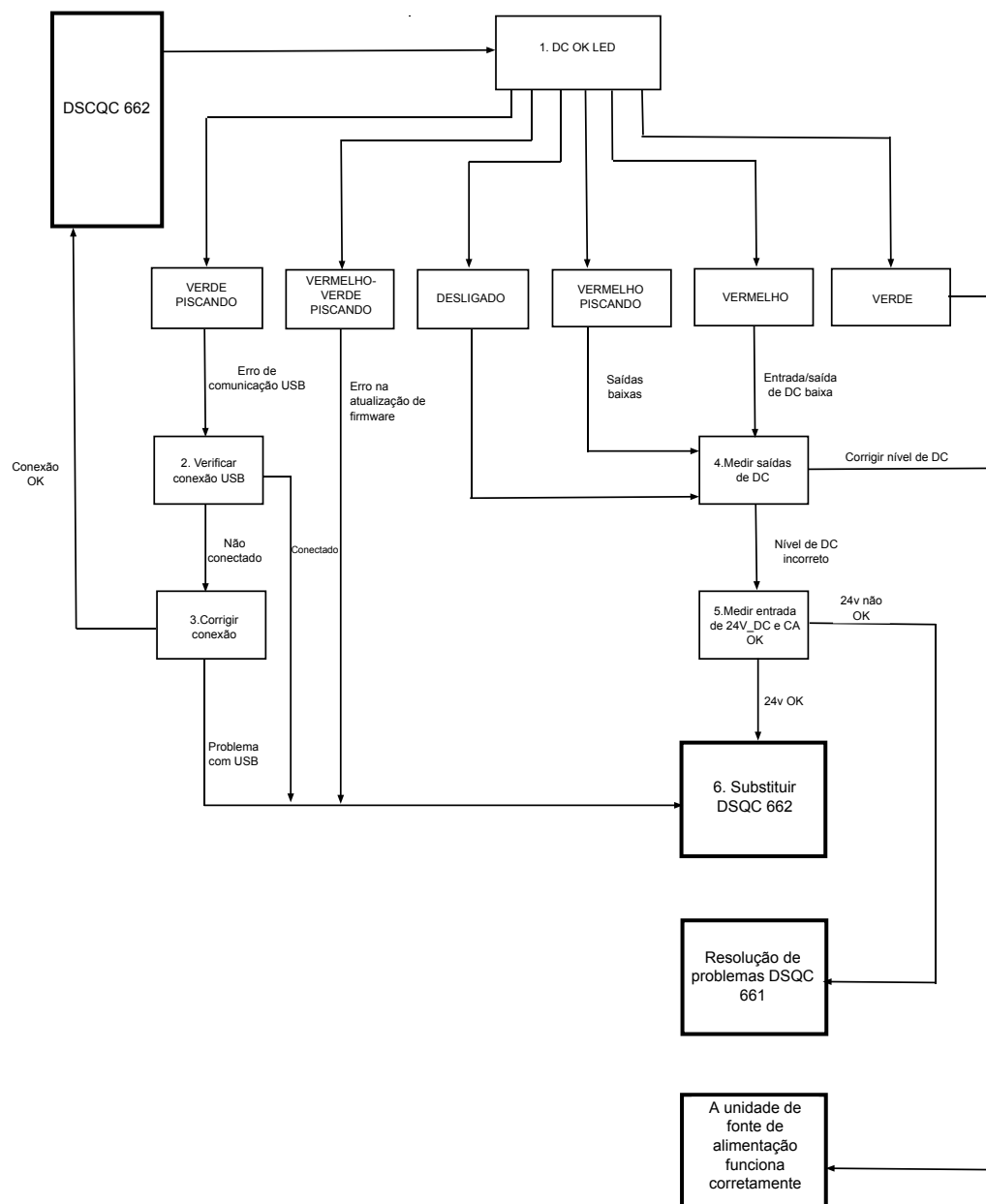
4.4.3 Solucionar problemas DSQC 662

Continuação

	Teste	Nota	Ação
4	Desconecte uma saída DC por vez, e meça a tensão.	Assegure-se que pelo menos uma unidade esteja conectada em todo momento. Uma carga mínima de 0.51A é requerida em pelo menos uma saída para que o 662 trabalhe apropriadamente. Meça a voltagem usando um voltímetro. A voltagem deve ser: $+24V < U < +27V$. As saídas DC são exibidas no Diagrama de circuitos em <i>Product manual - IRC5</i>.	Se a voltagem correta é detectada em todas as saídas e o indicador LED de Estado está verde, a alimentação elétrica está trabalhando corretamente. Se a tensão correta é detectada em todas as saídas e o LED de Estado NÃO está verde, a alimentação elétrica é considerada com defeito, embora não é preciso trocá-la nesse momento. Se não se detecta voltagem, ou é incorreta, continue com a etapa 5.
5	Meça a tensão de entrada para o 662 e o sinal ACOK_N.	Meça a voltagem usando um voltímetro. A tensão de entrada deve ser: $24 < U < 27V$ e o ACOK_N deve ser 0V. Assegure-se que os conectores X1 e X2 tem sido conectados adequadamente nas duas pontas. O X1 de entrada DC e o X2 do conector ACOK_N são exibidos no Diagrama de circuitos em <i>Product manual - IRC5</i>.	Se a voltagem é correta, continue com a etapa 6. Se não se detecta voltagem de entrada, ou é incorreta, faça a solução de problemas do DSQC 661.
6	O 662 pode estar com defeito, substitua-o, e confira que a falha tem sido consertada.	Como substituir a unidade está detalhado em <i>Product manual - IRC5</i> .	

Continua na página seguinte

Fluxograma de solução de problemas DSQC 662



xx1200001314

Esta página é deixada em branco propositalmente

5 Descrições e informação de fundo

5.1 Indicadores

5.1.1 LEDs no Control Module

Geral

Este Control Module apresenta um número de indicadores LEDs, os quais fornecem importantes informações aos fins da solução de problemas. Se nenhum LED se ilumina ao ligar o sistema, veja a solução de problemas como se descreve na seção [Todos os LEDs estão desligados no Controlador na página 42](#)

Todos os LEDs nas respectivas unidades, e seu significado, estão descritos nas seguintes seções.

Todas as unidades com LEDs se mostram na ilustração abaixo:

Continua na página seguinte

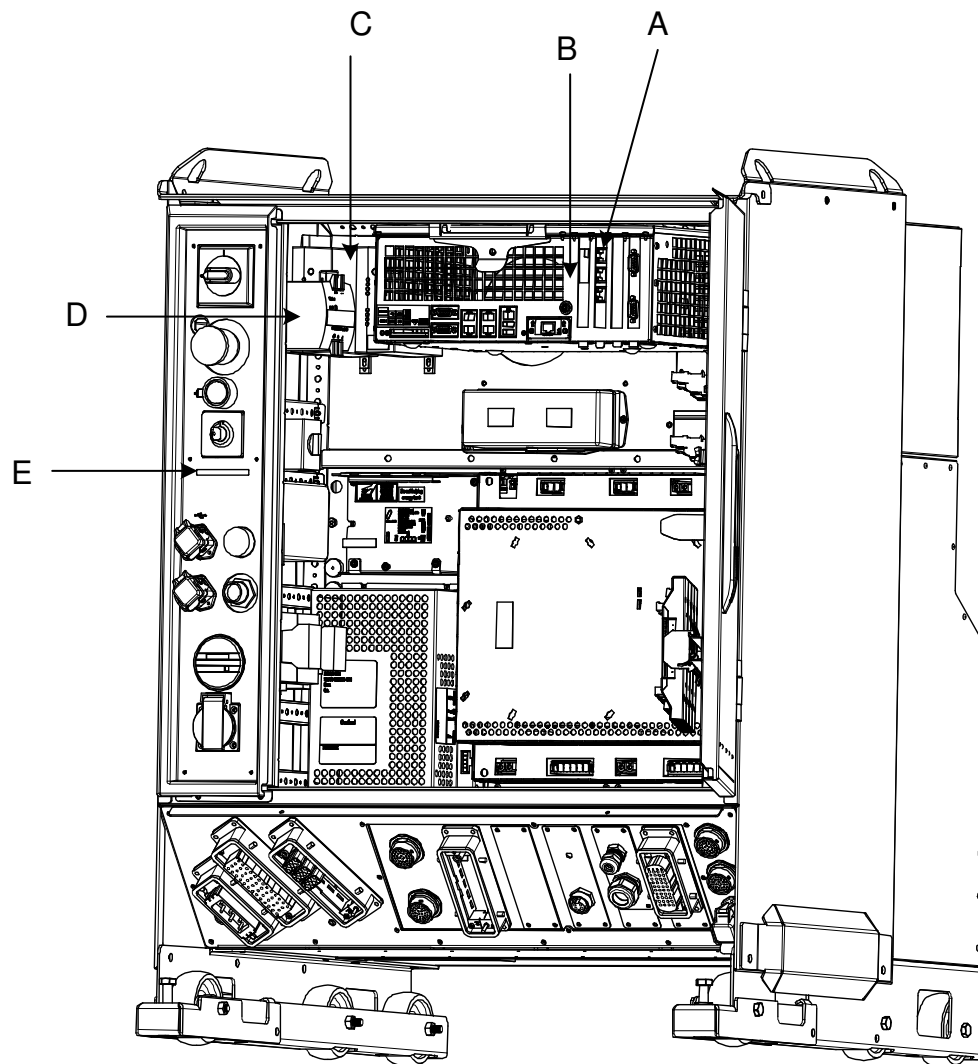
5 Descrições e informação de fundo

5.1.1 LEDs no Control Module

Continuação

LEDs

Gabinete único, controlador:



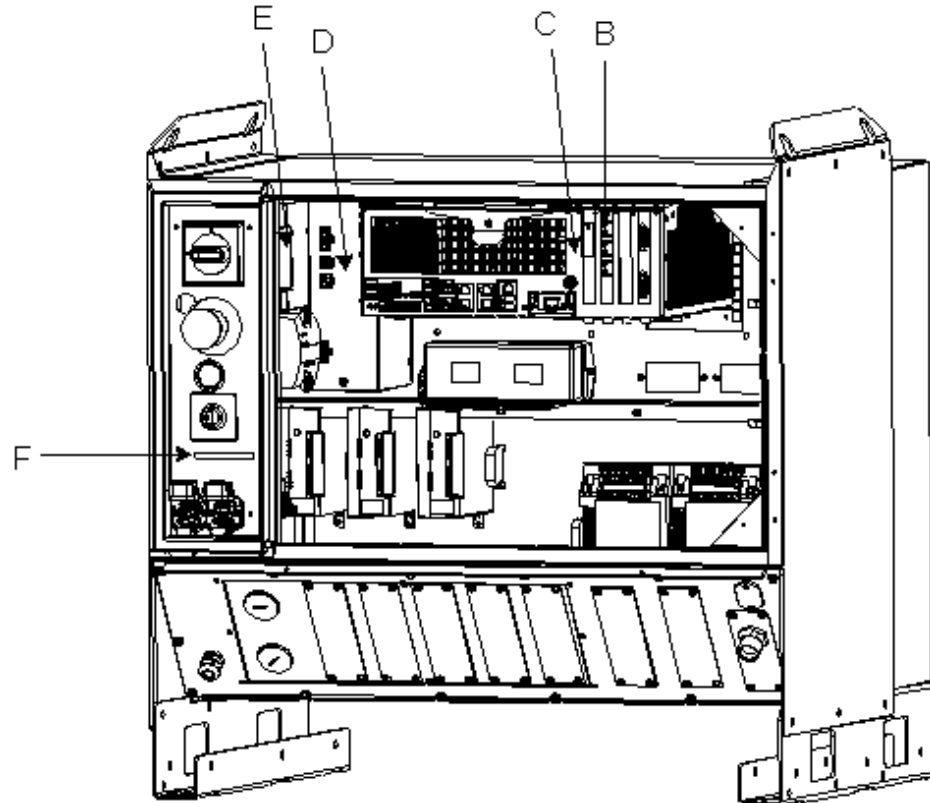
en1000000039

A	Placa de Ethernet (quaisquer dos quatro slots da placa)
B	Unidade do computador (DSQC 639)
C	Alimentação elétrica I/O do cliente (até três unidades)
D	Alimentação elétrica do módulo de controle
E	Placa dos LEDs

Continua na página seguinte

Continuação

Módulo de controle para controlador de gabinete duplo



en1000000035

B	Placa de Ethernet (quaisquer dos quatro slots da placa)
C	Unidade do computador (DSQC 639)
D	Alimentação elétrica I/O do cliente (até três unidades)
E	Alimentação elétrica do módulo de controle
F	Placa dos LEDs

Continua na página seguinte

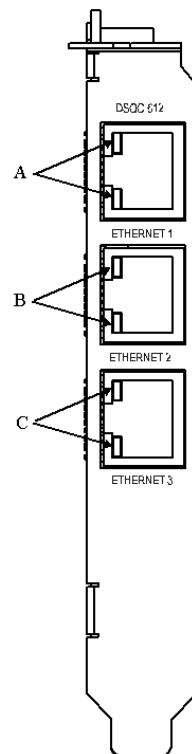
5 Descrições e informação de fundo

5.1.1 LEDs no Control Module

Continuação

Placa Ethernet

A ilustração abaixo mostra os LEDs na Placa Ethernet:



en0400000919

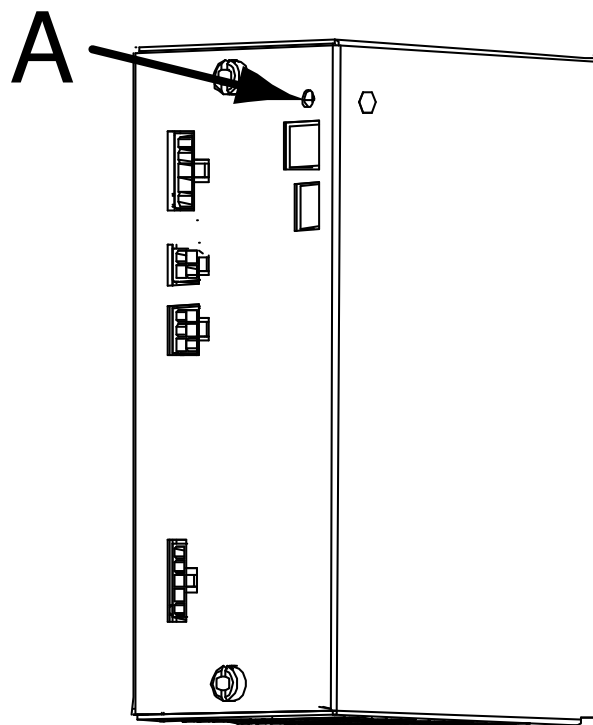
A	LED do conector AX2
B	LED do conector AX3
C	LED do conector AX4

Descrição	Significado
LED do conector AX2	Mostra o status da comunicação Ethernet entre o Computador do Eixo 2 e a Placa Ethernet. VERDE OFF: taxa de dados de 10 Mbps tem sido selecionada VERDE ON: taxa de dados de 100 Mbps tem sido selecionada AMARELO piscando: As duas unidades estão se comunicando no canal Ethernet. AMARELO firme: Foi estabelecida uma ligação LAN AMARELO OFF: Não foi estabelecida uma ligação LAN
LED do conector AX3	Mostra o status da comunicação Ethernet entre o Computador do Eixo 3 e a Placa Ethernet Veja a descrição acima!
LED do conector AX4	Mostra o status da comunicação Ethernet entre o Computador do Eixo 4 e a Placa Ethernet Veja a descrição acima!

Continua na página seguinte

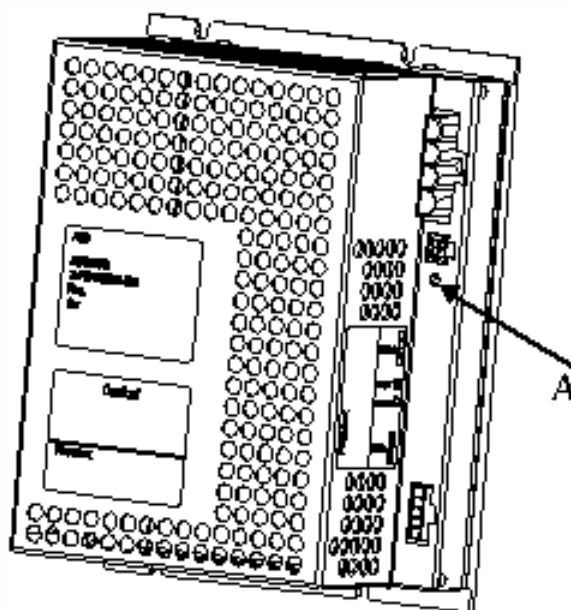
Alimentação elétrica do módulo de controle

A ilustração abaixo mostra os LEDs na alimentação elétrica do módulo de controle:
DSQC



xx0400001073

DSQC 661



en1000000041

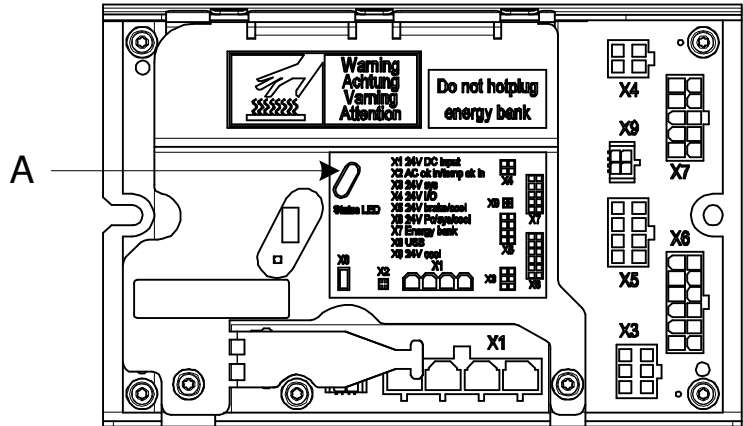
Continua na página seguinte

5 Descrições e informação de fundo

5.1.1 LEDs no Control Module

Continuação

DSQC 662



en100000042

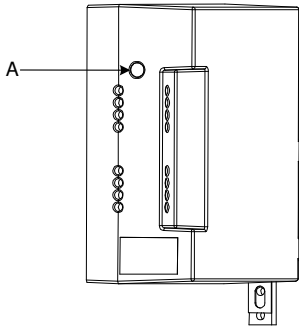
A	Indicador DCOK
Descrição	Significado
Indicador DCOK	VERDE: Quando todas as saídas CC estão por cima dos níveis mínimos especificados. OFF: Quando uma ou mais saídas DC estão abaixo do nível mínimo especificado.

Placa de distribuição de Energia do módulo de controle

Descrição	Significado
Indicador DCOK	VERDE: Quando a saídas CC está por cima do nível mínimo especificado. OFF: Quando a saída CC está por debaixo do nível mínimo especificado.

Alimentação Elétrica do Cliente

A ilustração abaixo mostra os LEDs no Módulo de Alimentação Elétrica do Cliente:



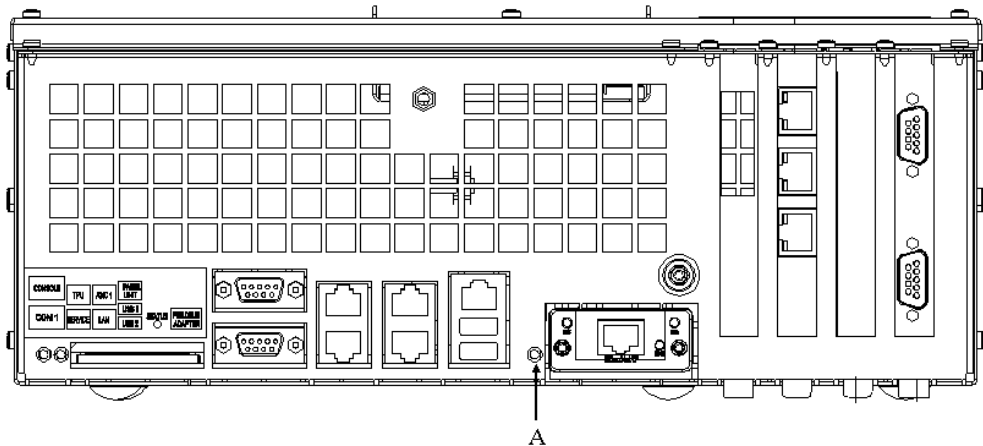
en1000000037

A	Indicador DCOK
Descrição	Significado
Indicador DCOK	VERDE: Quando todas as saídas CC estão por cima dos níveis mínimos especificados. OFF: Quando uma ou mais saídas DC estão abaixo do nível mínimo especificado.

Continua na página seguinte

Unidade do Computador

A ilustração abaixo mostra os LEDs na unidade do Computador:

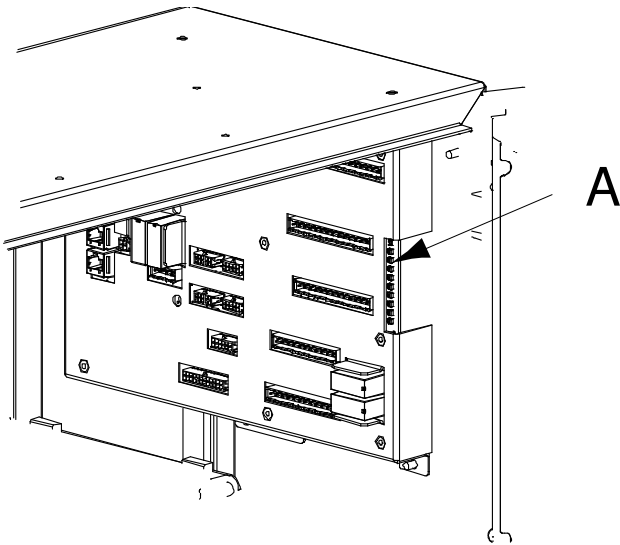


en100000040

Descrição	Significado
LED de status	Mostra o status da comunicação da unidade do computador

Placa do Painel

A ilustração abaixo mostra os LEDs na Placa do Painel:



xx0400001076

A	LEDs da placa do painel

5 Descrições e informação de fundo

5.1.1 LEDs no Control Module

Continuação

Os LEDs da placa do painel se descrevem de cima para abaixo a seguir:

Descrição	Significado
LED de status	VERDE piscando: erro de comunicação serial. VERDE firme: não foram achados erros e o sistema está executando. VERMELHO piscando: o sistema está ligado/modo de auto-teste Vermelho firme: outro erro diferente do erro de comunicação serial.
LED indicador, ES1	AMARELO quando a cadeia de parada de Emergência 1 está fechada
LED indicador, ES2	AMARELO quando a cadeia de parada de Emergência 2 está fechada
LED indicador, GS1	AMARELO quando a cadeia de chave de parada Geral 1 está fechada
LED indicador, GS2	AMARELO quando a cadeia de chave de parada Geral 2 está fechada
LED indicador, AS1	AMARELO quando a cadeia de chave de parada Automática 1 está fechada
LED indicador, AS2	AMARELO quando a cadeia de chave de parada Automática 2 está fechada
LED indicador, SS1	AMARELO quando a cadeia de chave de parada Superior 1 está fechada
LED indicador, SS2	AMARELO quando a cadeia de chave Superior 2 está fechada
LED indicador, EN1	AMARELO quando ENABLE1=1 e a comunicação - RS está OK

Placa dos LEDs

A função dos LEDs na placa dos LEDs são idênticas às da placa do Painel como se descreve acima.

No caso da placa dos LEDs não funcionar corretamente, embora a placa do Painel sim, o problema é a comunicação entre estas placas ou a mesma placa dos LEDs. Confira os cabos entre elas.

5.1.2 LEDs no Drive Module

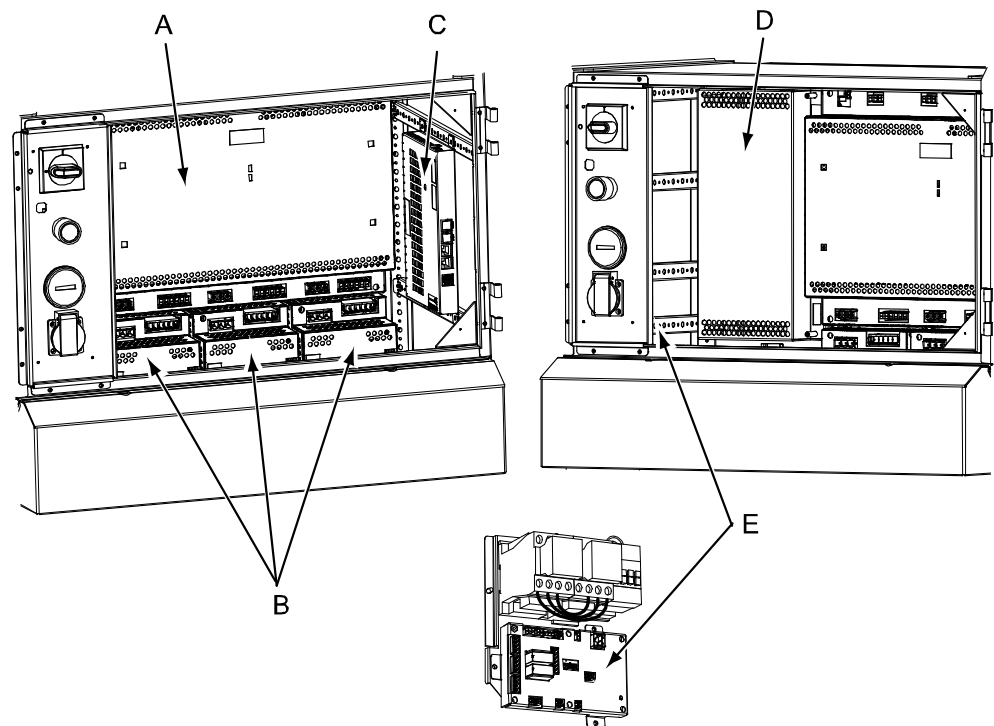
Geral

O Drive Module apresenta um número de indicadores LEDs, os quais fornecem importantes informações aos fins da solução de problemas. Se nenhum LEDs se ilumina ao ligar o sistema, veja a solução de problemas como se descreve na seção *Todos os LEDs estão desligados no Controlador na página 42*.

Todos os LEDs nas respectivas unidades, e seu significado, estão descritos nas seguintes seções.

Todas as unidades com LEDs se mostram na ilustração abaixo:

Unidades



xx0800000484

A	Unidade de Acionamento Principal
B	Unidades Adicionais de Acionamento
C	Computador do eixo
D	Alimentação elétrica do Drive Module
E	Placa de interface do contactor

Continua na página seguinte

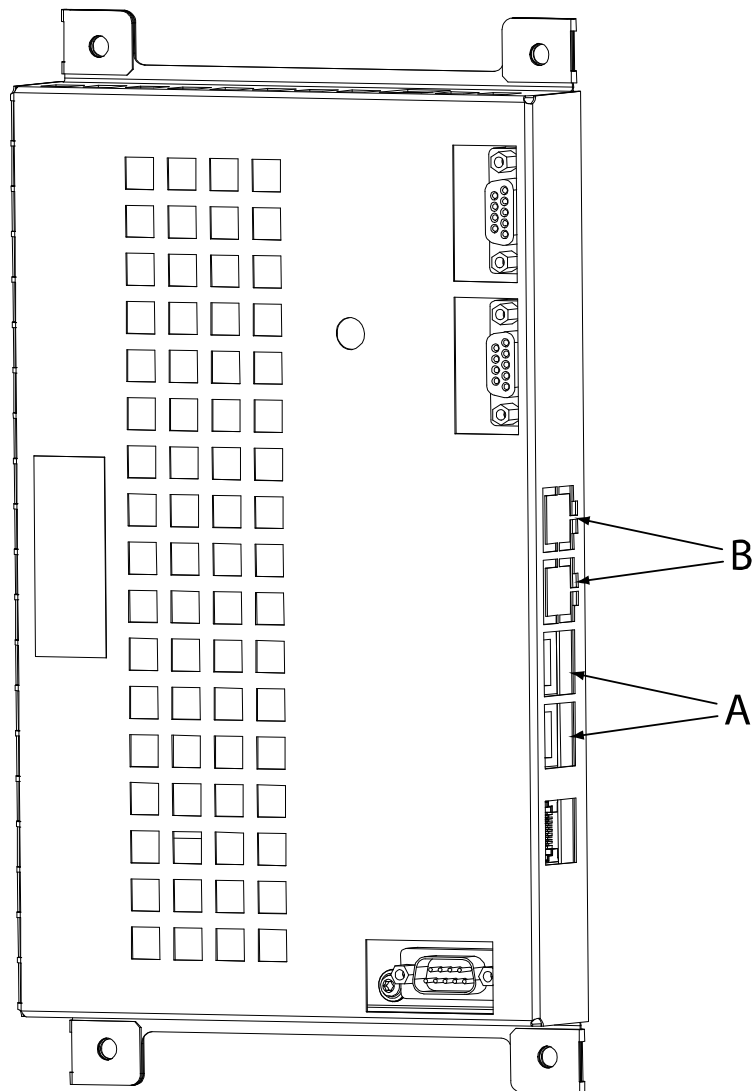
5 Descrições e informação de fundo

5.1.2 LEDs no Drive Module

Continuação

Computador do eixo

A ilustração abaixo mostra os LEDs no computador do Eixo:



xx0800000485

A	LED de status
B	LED Ethernet

Continua na página seguinte

Descrição	Significado
LED de status	Seqüência normal durante a partida: 1 Vermelho firme: Predeterminado na partida. 2 VERMELHO piscando: Estabelecer conexão com o computador principal e carregar programa no computador do eixo. 3 VERDE piscando: Partida do programa do computador do eixo e conectar unidades periféricas. 4 VERDE firme. Seqüência de partida pronta. O aplicativo está em execução. O seguinte indica erros: • ESCURO: Não há energia no computador do eixo ou erro interno (hardware/firmware). • VERMELHO firme (constante): O computador do eixo falhou ao inicializar o hardware básico. • VERMELHO piscando (constante): Conexão perdida com o computador principal, problema de partida do computador principal ou problema de instalação do RobotWare. • VERDE piscando (constante): Conexões perdidas com as unidades periféricas ou problema de início do RobotWare.
LED Ethernet	Mostra o status da comunicação Ethernet entre um computador adicional do eixo (2, 3, ou 4) e a Placa Ethernet. • VERDE OFF: taxa de dados de 10 Mbps tem sido selecionada • VERDE ON: taxa de dados de 100 Mbps tem sido selecionada • AMARELO piscando: As duas unidades estão se comunicando no canal Ethernet. • AMARELO firme: Foi estabelecida uma ligação LAN • AMARELO OFF: Não foi estabelecida uma ligação LAN

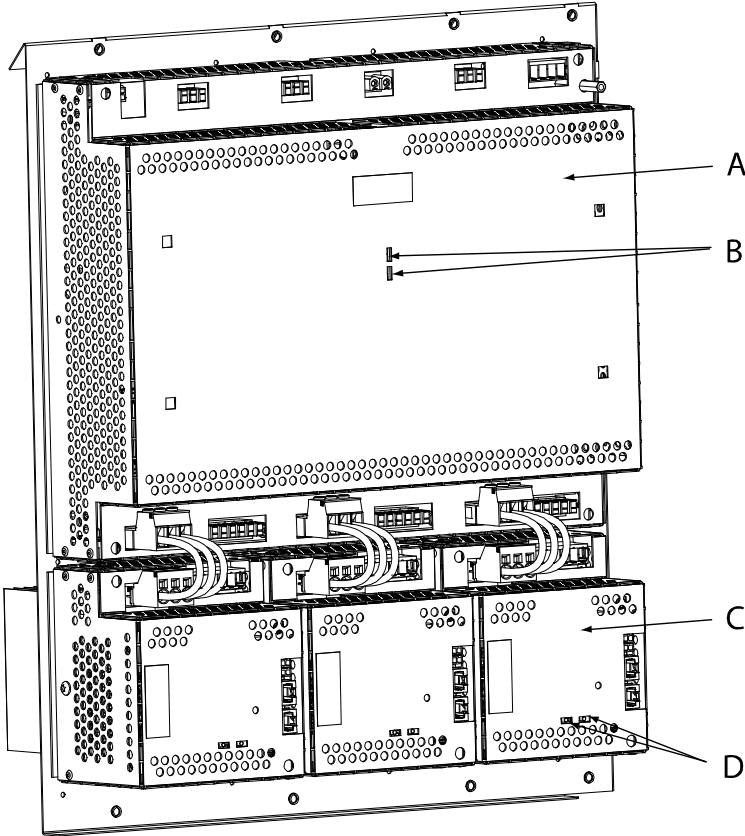
5 Descrições e informação de fundo

5.1.2 LEDs no Drive Module

Continuação

Unidade de Acionamento Principal e Unidade Adicional de Acionamento

A ilustração abaixo mostra os LEDs indicadores na Unidade de Acionamento Principal e Unidades Adicionais de Acionamento.



xx0800000486

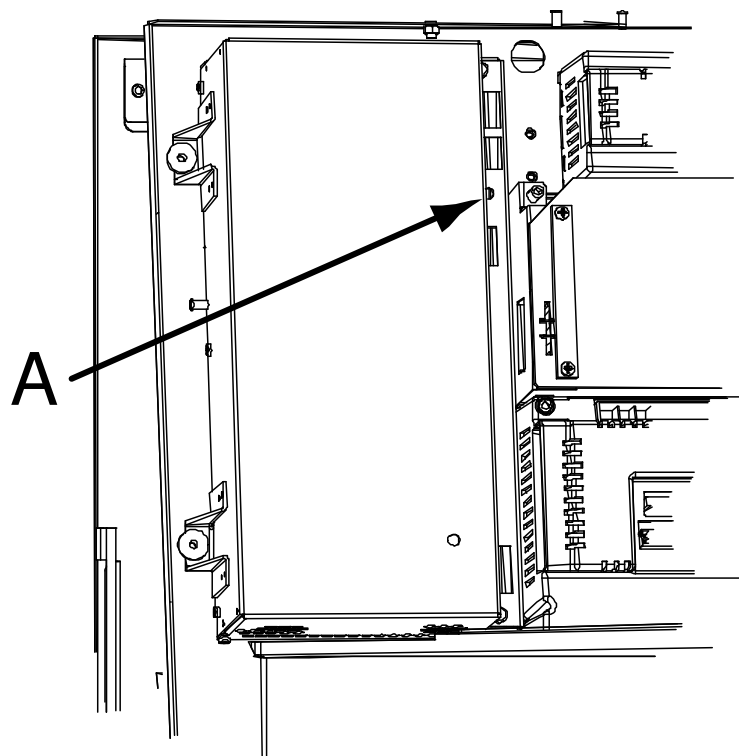
A	Unidade de Acionamento Principal
B	LEDs Ethernet da Unidade de Acionamento Principal
C	Unidade Adicional de Acionamento
D	LEDs Ethernet da Unidade Adicional de Acionamento

Descrição	Significado
LEDs Ethernet (B e D)	Mostra o status da comunicação Ethernet entre um computador adicional do eixo (2, 3, ou 4) e a Placa Ethernet. • VERDE OFF: taxa de dados de 10 Mbps tem sido selecionada • VERDE ON: taxa de dados de 100 Mbps tem sido selecionada • AMARELO piscando: As duas unidades estão se comunicando no canal Ethernet. • AMARELO firme: Foi estabelecida uma ligação LAN • AMARELO OFF: Não foi estabelecida uma ligação LAN

Continua na página seguinte

Alimentação Elétrica do Drive Module (G1)

A ilustração abaixo mostra os LEDs na alimentação elétrica do Drive Module:



xx0400001090

A	Indicador DCOK
Descrição	Significado
Indicador DCOK	VERDE: Quando todas as saídas CC estão por cima dos níveis mínimos especificados. OFF: Quando uma ou mais saídas DC estão abaixo do nível mínimo especificado.

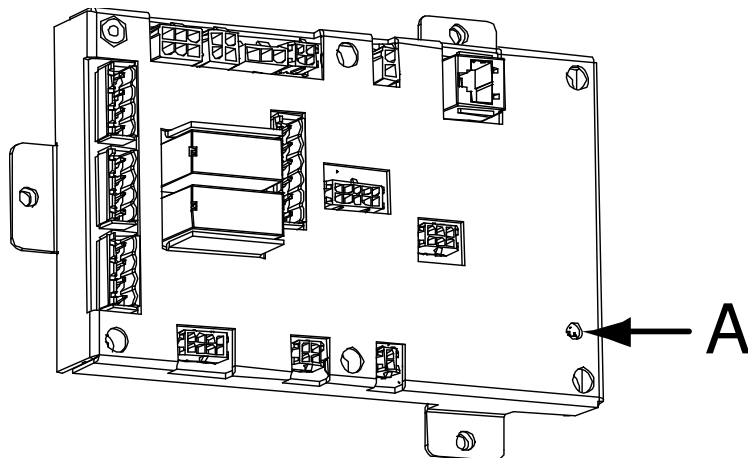
5 Descrições e informação de fundo

5.1.2 LEDs no Drive Module

Continuação

Placa de interface do contactor

A ilustração abaixo mostra os LEDs na Placa da interface do Contactor:



xx0400001091

A	LED de status
Descrição	
LED de status	VERDE piscando: erro de comunicação serial. VERDE firme: não foram achados erros e o sistema está executando. VERMELHO piscando: o sistema está no modo ligado/auto-teste. Vermelho firme: outro erro diferente do erro de comunicação serial.

6 Resolução de problemas por registro de eventos

6.1 Como ler as mensagens RAPID do registro de eventos

Série de número de evento

As mensagens de evento estão divididas nos seguintes grupos, dependendo da parte do sistema do robô que está sendo referenciada.

Série número	Tipo de evento
1x xxx	Eventos operacionais; eventos que tratam com o gerenciamento do sistema.
2x xxx	Eventos de sistema; eventos que tratam com as funções do sistema, estados do sistema, etc.
3x xxx	Eventos de hardware; eventos que tratam com o hardware do sistema, manipuladores e também hardware de controle
4x xxx	Eventos de programa; eventos que tratam com instruções RAPID, dados, etc.
5x xxx	Eventos de movimento; eventos que tratam com o controle dos movimentos e posicionamento dos manipuladores
7x xxx	Eventos I/O; eventos que tratam com entradas e saídas, bus de dados, etc.
8x xxx	Eventos de usuário; eventos definidos pelo usuário.
11 xxx	Eventos de processo; eventos específicos do aplicativo, soldadura a arco, soldadura por pontos, etc. 1 -199 Plataforma de aplicação continua 200 - 399 Plataforma de aplicação discreta 400 - 599 Arco 600 - 699 Ponto 700 - 799 Bosch 800 - 899 Dispensa 1000 - 1200 Pegar e Colocar 1400 - 1499 Administrador de produção 1500 - 1549 BullsEye 1550 - 1599 SmartTac 1600 - 1699 Monitor de Produção 1700 - 1749 TorchClean 1750 - 1799 Navegador 1800 - 1849 Arcitec 1850 - 1899 MigRob 2400 - 2449 AristoMig 2500 - 2599 Monitor de Dados de Solda
12 xxx	Eventos de configuração; eventos que tratam com a configuração do sistema.
13 xxx	Pintura
15 xxx	RAPID

6 Resolução de problemas por registro de eventos

6.2 1x xxx

6.2 1x xxx

10002, O ponteiro do programa foi redefinido

Descrição

O ponteiro do programa da tarefa *arg* foi redefinido.

Consequências

Quando iniciada, a execução do programa começará na primeira instrução da rotina de entrada de tarefas. OBSERVE que o manipulador poderá mover-se para uma posição inesperada quando reiniciado!

Causas prováveis

É provável que o operador tenha solicitado esta ação manualmente.

10009, A memória de trabalho está cheia

Descrição

A tarefa *arg* não deixou memória para as novas instruções ou dados RAPID.

Ações recomendadas

Salve o programa e, depois, reinicie o programa.

10010, Estado de motores desligados

Descrição

O sistema encontra-se no estado de Motores desligados. Ele entra nesse estado depois de passar do modo Manual para o Automático ou depois que o circuito de Motores ligados foi aberto enquanto o programa era executado.

Consequências

Nenhuma operação será possível até que se feche o circuito de Motores ligados. Os eixos do manipulador são nesse meio tempo mantidos na posição através de freios de segurança mecânicos.

10011, Estado de motores ligados

Descrição

O sistema encontra-se no estado de Motores ligados.

Consequências

O circuito de Motores ligados foi fechado, permitindo a alimentação dos motores do manipulador. É provável a retomada do funcionamento normal.

10012, Estado de parada de proteção de segurança

Descrição

O sistema encontra-se no estado de Parada de proteção. Ele entra nesse estado depois de passar do modo Automático para o Manual ou depois que o circuito de Motores ligados foi fechado por uma Parada de Emergência, Parada Geral, Parada Automática ou Parada Superior.

Consequências

Nenhuma operação será possível até que se feche o circuito de Motores ligados. Os eixos do manipulador são nesse meio tempo mantidos na posição através de freios de segurança mecânicos.

Causas prováveis

O dispositivo de segurança conectado às entradas de parada do sistema foi aberto. Eles aparecem no Diagrama de Circuito.

Ações recomendadas

1. Verifique qual dispositivo de segurança provocou a parada.
2. Feche o dispositivo.
3. Para retomar a operação, retorne o sistema ao estado Motores ligados.

10013, Estado de parada de emergência

Descrição

O sistema encontra-se no estado Parada de Emergência desde que o circuito Motores LIGADOS (Motores ON) foi aberto por um dispositivo de Parada de Emergência.

Consequências

A execução do programa e as ações do robô param imediatamente. Os eixos do robô estão enquanto isto na posição através dos freios.

Causas prováveis

O dispositivo de parada de emergência conectado à entrada da parada de emergência foi aberto. Ele pode ser interno (no controlador ou na unidade de programação) ou externo (dispositivos conectados pelo criador do sistema). Os dispositivos internos aparecem no Diagrama de Circuito.

Ações recomendadas

- 1) Confira qual dispositivo de emergência causou a parada.
- 2) Feche/reinicie o dispositivo.

Continua na página seguinte

3) Para retornar à operação, coloque o sistema de volta no status Motores LIGADOS (Motors ON) pressionando este botão no controlador.

10014, Estado de falha do sistema

Descrição

A execução de todas as tarefas NORMAIS foi interrompida devido à falha no funcionamento do robô.

Consequências

Não será possível executar o programa nem manobrar o manipulador manualmente até que o sistema seja reiniciado.

Causas prováveis

Uma grande quantidade de funcionamentos defeituosos podem provocar esta condição. Utilize a unidade de programação ou o RobotStudio Online para consultar outras mensagens do registro de eventos e verificar os eventos que ocorreram nesse momento!

Ações recomendadas

1. Determine o que causou a parada estudando o registro de eventos.
2. Solucione a falha.
3. Reinicie o sistema como se descreve no Manual do Operador.

10015, Modo manual selecionado

Descrição

O sistema está no modo Manual.

Consequências

É possível realizar uma operação programada, mas somente com uma velocidade máxima de 250 mm/s. O manipulador também pode ser manobrado manualmente depois de pressionar o dispositivo de ativação na unidade de programação.

10016, Modo Automático Solicitado

Descrição

O sistema foi solicitado para passar ao modo Automático.

Consequências

O sistema passará ao modo Automático depois da confirmação pela unidade de programação.

10017, Confirmação do modo Automático

Descrição

O sistema está no modo Automático.

Consequências

O dispositivo de ativação está desconectado. O robô pode se movimentar sem a intervenção humana.

10018, Solicitação para modo Manual de velocidade total

Descrição

O sistema foi solicitado para passar ao modo Manual sem qualquer restrição de velocidade.

Consequências

O sistema passará ao modo Automático de velocidade total.

10019, Velocidade total modo manual confirmado

Descrição

O sistema está no modo Manual sem qualquer restrição de velocidade.

Consequências

É possível realizar a operação programada enquanto pressiona o botão hold-to-run na unidade de programação. O manipulador também pode ser manobrado manualmente depois de pressionar o dispositivo de ativação na unidade de programação.

10020, Estado de erro de execução

Descrição

A execução do programa na tarefa *arg* parou devido a um erro espontâneo.

Consequências

Não será possível executar o programa até que o erro seja removido.

Causas prováveis

Uma grande quantidade de problemas pode provocar essa condição. Utilize a unidade de programação ou o RobotStudio para consultar outras mensagens do registro de eventos e verificar os eventos que ocorreram nesse momento!

Ações recomendadas

1. Determine o que causou a parada estudando o registro de eventos.
2. Conserte a falha.
3. Se for necessário, mova o Ponteiro do Programa para principal antes de apertar o botão de partida.

6 Resolução de problemas por registro de eventos

6.2 1x xxx

Continuação

10021, Redefinição do erro de execução

Descrição

A execução do programa na tarefa *arg* deixou um estado de erro espontâneo.

10024, Disparo da colisão

Descrição

Alguma parte mecânica do manipulador colidiu com uma peça do equipamento fixo na célula.

Consequências

O movimento do manipulador é interrompido e a execução do programa pára.

10025, Confirmação da colisão

Descrição

A detecção de colisão foi confirmada.

Ações recomendadas

10026, Recuo da colisão

Descrição

O manipulador tentou se afastar do obstáculo ao qual foi de encontro e obteve sucesso.

Consequências

O sistema está pronto para voltar ao funcionamento normal.

10027, Falha no recuo da colisão

Descrição

O manipulador tentou se afastar do obstáculo ao qual foi de encontro e não obteve sucesso.

Consequências

O sistema NÃO está pronto para voltar ao funcionamento normal.

Causas prováveis

Isso pode ter sido provocado pelo robô que ficou preso ao objeto ao qual foi de encontro.

Ações recomendadas

- 1) Vá ao modo Manual.
- 2) Manualmente, afaste o robô do objeto.
- 3) Para retomar a operação, reinicie o programa.

10030, Comutação de todos os eixos

Descrição

Após a verificação, o sistema identificou que todos os eixos do manipulador estão comutados.

Consequências

É possível realizar uma operação normal.

10031, Todos os eixos estão calibrados

Descrição

Após a verificação, o sistema identificou que todos os eixos do manipulador estão calibrados.

Consequências

É possível realizar uma operação normal.

10032, Todos os contadores de rotações estão atualizados

Descrição

Após a verificação, o sistema identificou que todos os contadores de rotações de todos os eixos do manipulador estão atualizados.

Consequências

É possível realizar uma operação normal.

10033, Todos os eixos estão sincronizados

Descrição

Após a verificação, o sistema identificou que todos os eixos do manipulador estão sincronizados.

Consequências

É possível realizar uma operação normal.

10034, Eixo sem comutação

Descrição

Após a verificação, o sistema identificou que um ou mais eixos do manipulador não estão comutados.

Consequências

Para permitir a operação, todos os eixos do manipulador devem estar comutados.

Causas prováveis

É provável que o motor propulsor do manipulador e as unidades relacionadas tenham sido alterados, por exemplo, depois da substituição de uma unidade defeituosa.

Continua na página seguinte

Ações recomendadas

Troque os eixos do manipulador conforme as instruções no Manual do manipulador.

10035, Eixo descalibrado

Descrição

Após a verificação, o sistema identificou que um ou mais eixos do manipulador não estão calibrados.

Consequências

Para permitir a operação, todos os eixos do manipulador devem estar calibrados.

Causas prováveis

É provável que o motor propulsor do manipulador e as unidades relacionadas tenham sido alterados, por exemplo, depois da substituição de uma unidade defeituosa.

Ações recomendadas

Calibre os eixos do manipulador conforme as instruções no Manual do manipulador.

10036, Contador de rotações desatualizado

Descrição

Após a verificação, o sistema identificou que os contadores de rotações de um ou mais eixos do manipulador não estão atualizados.

Consequências

Para permitir a operação, os contadores de rotações de todos os eixos do manipulador devem estar atualizados.

Causas prováveis

É provável que o motor propulsor do manipulador e as unidades relacionadas tenham sido alterados, por exemplo, depois da substituição de uma unidade defeituosa.

Ações recomendadas

Atualize os contadores de rotações de todos os eixos do manipulador conforme as instruções no Manual do manipulador.

10037, Eixo não sincronizado

Descrição

Após a verificação, o sistema identificou que um ou mais eixos do manipulador não estão sincronizados.

Consequências

Para permitir a operação, todos os eixos do manipulador devem estar sincronizados.

Causas prováveis

É provável que o motor propulsor do manipulador e as unidades relacionadas tenham sido alterados, por exemplo, depois da substituição de uma unidade defeituosa.

Ações recomendadas

Sincronize os eixos do manipulador conforme as instruções no Manual do manipulador.

10038, A memória SMB está certa

Descrição

Durante a partida, o sistema identificou que todos os dados na placa SMB estão corretos.

Consequências

É possível realizar a operação.

10039, A memória SMB não está certa

Descrição

Durante a partida, o sistema identificou que os dados na placa SMB não estão corretos.

Consequências

Todos os dados devem estar corretos antes de realizar uma operação automática. É possível manobrar o robô manualmente.

Causas prováveis

Há diferença entre os dados armazenados em SMB e aqueles que estão no controlador. Isso pode ser resultado da substituição de SMB e/ou do controlador.

Ações recomendadas

1) Atualize os dados em SMB de acordo com as instruções do Manual do Operador, IRC5.

10040, Programa carregado

Descrição

Um programa ou módulo de programa foi carregado na tarefa *arg*. Após o carregamento, fica uma memória de *arg* bytes. O tamanho do programa carregado é *arg*.

10041, Programa excluído

Descrição

Um programa ou módulo de programa foi excluído da tarefa *arg*.

Consequências

Se o programa excluído continha a rotina de entrada de tarefas, ele não poderá ser mais executado.

Continua na página seguinte

6 Resolução de problemas por registro de eventos

6.2 1x xxx

Continuação

Causas prováveis

O programa pode ter sido removido manualmente.

Ações recomendadas

- 1) Defina uma rotina de entrada em um dos programas de tarefa que restou, ou
- 2) Carregue um programa contendo uma rotina de entrada.

10042, Eixo recalibrado

Descrição

A atualização do contador de voltas ou calibração fina foi efetuada para um eixo em uma unidade mecânica já sincronizada.

10043, Falha de reinício

Descrição

Não é possível reiniciar a tarefa *arg*.

10044, O Ponteiro do Programa está desatualizado

Descrição

A tarefa *arg* poderia ter alterado a posição do Ponteiro do Programa.

Ações recomendadas

10045, Reinício do sistema

Descrição

Um sistema já instalado foi reiniciado.

Ações recomendadas

10046, O sistema foi reiniciado no modo a frio

Descrição

Primeira partida após a instalação.

Ações recomendadas

10048, A tarefa em segundo plano parou

Descrição

A tarefa *arg* parou sem motivo.

Ações recomendadas

10051, Erro da rotina do evento

Descrição

A tarefa *arg* não pôde iniciar a rotina especificada de evento do sistema *arg*. A rotina é desconhecida ao sistema ou o programa não pode ser vinculado.

Ações recomendadas

Insira a rotina em um módulo do sistema ou corrija o programa.

10052, Recupere a partida

Descrição

Iniciou-se um movimento de recuperação.

Ações recomendadas

10053, A recuperação está pronta

Descrição

O movimento de recuperação está pronto.

Ações recomendadas

10054, Recuperação rejeitada

Descrição

Não foi possível a recuperação na trajetória porque já existe pedido de um cliente.

Ações recomendadas

Foi solicitado um novo movimento de recuperação durante um movimento de recuperação já iniciado. Diminua a quantidade de pedidos de partida a partir de, por exemplo, E/S do sistema

10055, Reinício do processo de trajetória

Descrição

O processo de trajetória foi reiniciado.

Ações recomendadas

10060, Teste da cadeia ENABLE

Descrição

A cadeia ENABLE é sempre testada na partida. Se o teste falhou, aparecerá uma mensagem de erro referente a ENABLE.

Ações recomendadas

Se o teste da cadeia ENABLE na partida falhou, a mensagem de erro relacionada será "Tempo limite da cadeia ENABLE".

Continua na página seguinte

10061, Um destino foi modificado

Descrição

Um destino no módulo *arg* na tarefa *arg* foi modificado ou regulado.

Linha de início *arg*, coluna *arg*, linha de fim *arg*.

10062, Um módulo foi editado.

Descrição

O módulo *arg* na tarefa *arg* foi editado entre as linhas: *arg*, *arg*.

10063, O módulo foi editado

Descrição

O módulo *arg* na tarefa *arg* foi editado.

10064, Um módulo foi eliminado.

Descrição

O módulo *arg* na tarefa *arg* foi eliminado.

10065, Novo usuário foi iniciado para modificar RAPID.

Descrição

O usuário *arg* foi iniciado com as modificações do programa RAPID na tarefa *arg*.

10066, Não foi possível carregar o módulo do sistema

Descrição

O módulo do sistema *arg* na tarefa *arg* não pode ser carregado enquanto o arquivo não for encontrado.

10067, Reinicializar Ponteiro do Programa

Descrição

Impossível reinicializar o ponteiro do programa para tarefa *arg*.

Conseqüências

O programa não iniciará.

Causas prováveis

- Nenhum programa está carregado.
- A rotina principal está faltando.
- Existem erros no programa.

Ações recomendadas

1. Carregue o programa se nenhum programa estiver carregado.
2. Verifique se o programa tem uma rotina principal. Se não existe nenhuma rotina principal, adicione uma.

3. Procure erros no programa e os corrija.

4. Veja as mensagens de erro anteriores no Registro de eventos.

10068, Iniciar o programa

Descrição

Impossível iniciar programa para tarefa *arg*.

Conseqüências

O programa não executará.

10074, Servidor NFS ativo

Descrição

O sistema de controle se comunica corretamente com o servidor NFS *arg*.

10075, Servidor NFS inativo

Descrição

O sistema de controle não consegue se comunicar corretamente com o servidor NFS *arg*.

Conseqüências

Se o servidor *arg* estiver definido como TRUSTED, a execução do programa do robô será interrompida. Se o servidor estiver definido como NON-TRUSTED, a execução continuará. Estas definições estão especificadas no Manual de Aplicação - Comunicação e controle de E/S do robô.

Causas prováveis

Se esta mensagem aparecer na primeira partida, a configuração do servidor poderá estar incorreta. Se aparecer durante a operação, a comunicação que funcionava anteriormente se perdeu devido a uma conexão interrompida. Consulte também o log do evento de E/S!

Ações recomendadas

1. Verifique a configuração do servidor NFS.
2. Verifique todos os cabos, hardware de comunicação, etc.
3. Verifique a configuração cliente NFS no controlador.

10076, Servidor FTP ativo

Descrição

O sistema de controle se comunica corretamente com o servidor FTP *arg*.

6 Resolução de problemas por registro de eventos

6.2 1x xxx

Continuação

10077, Servidor FTP inativo

Descrição

O sistema de controle não consegue se comunicar corretamente com o servidor FTP *arg*.

Consequências

Se o servidor *arg* estiver definido como TRUSTED, a execução do programa do robô será interrompida. Se o servidor estiver definido como NON-TRUSTED, a execução continuará. Estas definições estão especificadas no Manual de Aplicação - Comunicação e controle de E/S do robô.

Causas prováveis

Se esta mensagem aparecer na primeira partida, a configuração do servidor poderá estar incorreta. Se aparecer durante a operação, a comunicação que funcionava anteriormente se perdeu devido a uma conexão interrompida. Consulte também o log do evento de E/S!

Ações recomendadas

1. Verifique a configuração do servidor FTP.
2. Verifique todos os cabos, hardware de comunicação, etc.
3. Verifique a configuração cliente FTP no controlador.

10080, Foi encontrado um arquivo RAPID atualizado

Descrição

A tarefa SEMISTATIC *arg* possui uma versão de um módulo instalado mais antiga do que a da origem *arg*

Ações recomendadas

Reinicie o sistema com P-Iniciar para instalar a versão mais recente.

10081, A tarefa em segundo plano

Descrição

falhou ao carregar uma versão mais recente de módulo. A origem do módulo é *arg*.

Ações recomendadas

Consulte as mensagens anteriores para verificar o motivo ou reinicie o sistema com P-Iniciar para carregar a versão mais recente.

10082, Supervisão da tarefa RAPID

Descrição

A tarefa *arg* não está funcionando. O sistema será definido no estado SysFail. Agora não é possível passar para motores ligados *arg*.

Continua na página seguinte

Ações recomendadas

Consulte as mensagens anteriores para verificar o motivo. Reinicie o sistema para redefinir o estado de erro.

10083, Supervisão da tarefa RAPID

Descrição

A tarefa *arg* não está funcionando. O sistema será definido no estado de motores desligados. *arg*

Ações recomendadas

Consulte as mensagens anteriores para verificar o motivo.

10084, Supervisão da tarefa RAPID

Descrição

A tarefa *arg* não está funcionando. Todas as tarefas NORMAL também serão interrompidas.

Ações recomendadas

Consulte as mensagens anteriores para verificar o motivo.

10085, Supervisão da tarefa RAPID

Descrição

Não é possível parar a tarefa *arg*. O trustLevel está definido com um nível de segurança.

Ações recomendadas

Se for possível parar a tarefa, altere o trustLevel ou o tipo de tarefa no menu de parâmetros do sistema.

10086, O robô está purgado OK

Descrição

A pressão de purga foi recuperada após uma falha de purga.

Ações recomendadas

10087, Estado de purga: .

Descrição

Estado alterado.

Ações recomendadas

10090, P-Iniciar realizado

Descrição

Um P-Iniciar está efetuado.

Consequências

Após o reinício, o estado do sistema será retomado, exceto para os programas e módulos carregados manualmente. As tarefas estáticas e semi-estáticas são reiniciadas desde o início,

e não a partir do estado que tinham quando o sistema foi parado.

Os módulos serão instalados e carregados de acordo com a configuração definida. Os parâmetros do sistema não serão afetados.

Causas prováveis

1. O P-Iniciar foi ordenado pelo usuário.
2. O sistema forçou o P-Iniciar devido dados inconsistentes, avaria ou estado de tarefa irrecuperável.

10091, Impossível nova partida

Descrição

Não é possível realizar uma nova partida após a detecção de colisão antes de confirmar a caixa de diálogo de erro.

Ações recomendadas

10092, Não é possível (re)iniciar

Descrição

(Re)iniciar não é possível porque não há contato com o módulo de E/S *arg* configurado com o *trustlevel* 3.

Ações recomendadas

10093, Não é possível (re)iniciar

Descrição

Não é possível (re)iniciar uma tarefa *arg* antes de uma partida a quente.

Ações recomendadas

A tarefa em segundo plano está configurada com *Trustlevel* definido para *SysHalt*

10095, Ao menos uma tarefa não está selecionada no painel de seleção

Descrição

Uma ou mais tarefas NORMAIS não estão marcadas no painel de seleção de tarefa ao realizar uma (nova) partida.

Ações recomendadas

10096, inativo!

Descrição

O objeto de trabalho *arg* contém uma unidade mecânica coordenada que não está ativa.

Ações recomendadas

Ative a unidade mecânica e execute a operação novamente.

10097, Impossível nova partida

Descrição

A tarefa *arg* está definida em estado bloqueado e, por isso, o programa não consegue ser reiniciado na posição em que se encontra no momento.

Ações recomendadas

O Ponteiro do Programa deve ser movido antes do reinício.

10098, Impossível nova partida

Descrição

A tarefa *arg* tem se encontrado em estado de falha do sistema e, por isso, o programa não consegue ser reiniciado na posição em que se encontra no momento.

Ações recomendadas

O Ponteiro do Programa deve ser movido antes do reinício.

10099, Início de programa rejeitado

Descrição

O sistema executou uma parada suave e é possível que o programa não seja reiniciado.

Consequências

O sistema passa para o estado Motores Desligados e não poderá ser iniciado. Esse status está descrito no Manual de Solução de Problemas, IRC5.

Causas prováveis

A parada suave pode ter sido causada pela abertura do circuito de segurança.

Ações recomendadas

- 1) Verifique nos circuitos de segurança se há uma chave aberta.
- 2) Vá para Motores Ligados e reinicie o programa.

10106, Service Message

Descrição

É hora do robô receber manutenção *arg* porque são *arg* dias desde a última assistência.

Ações recomendadas

10107, Service Message

Descrição

Faltam *arg* dias para o robô *arg* receber manutenção.

6 Resolução de problemas por registro de eventos

6.2 1x xxx

Continuação

Ações recomendadas

10108, Service Message

Descrição

É hora do robô receber manutenção *arg* porque são *arg* horas de produção desde a última assistência.

Ações recomendadas

10109, Service Message

Descrição

Faltam *arg* horas de produção para o robô *arg* receber a próxima manutenção.

Ações recomendadas

10110, Service Message

Descrição

A transmissão em *arg* do robô *arg* precisa de manutenção.

Ações recomendadas

10111, Service Message

Descrição

A transmissão em *arg* do robô *arg* atingiu *arg* do intervalo de manutenção.

Ações recomendadas

10112, Service Message

Descrição

A data e hora do sistema mudaram.

Isso poderia causar problemas com a notificação do calendário SIS.

Ações recomendadas

Os parâmetros SIS Limite do Calendário e Aviso do Calendário podem precisar ser alterados

10120, O programa foi interrompido

Descrição

A tarefa *arg* foi interrompida. O motivo é que ocorreu uma parada externa ou interna após a instrução atual.

Ações recomendadas

10121, O programa foi interrompido

Descrição

A tarefa *arg* foi interrompida. O motivo é que a tarefa chegou em uma instrução de saída.

Ações recomendadas

10122, O programa foi interrompido

Descrição

A tarefa *arg* foi interrompida. O motivo é que a tarefa está pronta.

Ações recomendadas

10123, O programa foi interrompido

Descrição

A tarefa *arg* foi interrompida. O motivo é que a tarefa fica pronta com esta etapa.

Ações recomendadas

10124, O programa foi interrompido

Descrição

A tarefa *arg* foi interrompida. O motivo é que a tarefa chegou em uma instrução de interrupção.

Ações recomendadas

10125, O programa foi interrompido

Descrição

A tarefa *arg* foi interrompida. O motivo é que ocorreu uma parada externa ou interna.

Ações recomendadas

10126, O programa foi interrompido

Descrição

A tarefa *arg* foi interrompida. O motivo é que ocorreu um erro.

Ações recomendadas

10127, Não é possível recuar

Descrição

A tarefa *arg* foi interrompida. O motivo é que não é possível recuar depois de iniciar a lista de instruções.

Continua na página seguinte

Ações recomendadas

10128, Não é possível recuar**Descrição**

A tarefa *arg* foi interrompida. O motivo é que não é possível recuar depois da instrução.

Ações recomendadas

10129, O programa foi interrompido**Descrição**

A tarefa *arg* foi interrompida. O motivo é que a rotina de evento para RESET ou POWER_ON está pronta.

Ações recomendadas

10130, O programa foi interrompido**Descrição**

A tarefa *arg* foi interrompida. O motivo é que a tarefa fica pronta com esta etapa de movimento.

Ações recomendadas

10131, O programa foi interrompido**Descrição**

A tarefa *arg* foi interrompida. O motivo é que a rotina chamada a partir da interrupção de E/S do sistema está pronta.

Ações recomendadas

10132, O programa foi interrompido**Descrição**

A tarefa *arg* foi interrompida. Não foi possível determinar o motivo.

Ações recomendadas

10133, O programa foi interrompido**Descrição**

A tarefa *arg* foi interrompida. O motivo é que a tarefa fica pronta com a execução dos manipuladores UNDO.

10150, O programa foi iniciado**Descrição**

A execução da tarefa *arg* foi iniciada a partir da primeira instrução da rotina de entrada de tarefas. Não foi possível determinar o originador.

Ações recomendadas

10151, O programa foi iniciado**Descrição**

A execução da tarefa *arg* foi iniciada a partir da primeira instrução da rotina de entrada de tarefas. O originador é um cliente externo.

Ações recomendadas

10152, O programa foi iniciado**Descrição**

A execução da tarefa *arg* foi iniciada a partir da primeira instrução da rotina de entrada de tarefas. O pedido de partida foi iniciado por uma ação fazendo com que o manipulador UNDO funcionasse.

10155, O programa foi reiniciado**Descrição**

A execução da tarefa *arg* foi reiniciada a partir do ponto onde parou anteriormente. Não foi possível determinar o originador.

Ações recomendadas

10156, O programa foi reiniciado**Descrição**

A execução da tarefa *arg* foi reiniciada a partir do ponto onde parou anteriormente. O originador é um cliente externo.

Ações recomendadas

10157, O programa foi reiniciado**Descrição**

A execução da tarefa *arg* foi reiniciada a partir do ponto onde parou anteriormente. O pedido de nova partida foi iniciado por uma ação fazendo com que o manipulador UNDO funcionasse.

10170, A tarefa em segundo plano**Descrição**

se recusou a iniciar. A tarefa está vazia.

Ações recomendadas

10171, A tarefa em segundo plano**Descrição**

se recusou a iniciar. Estado incorreto.

Continua na página seguinte

6 Resolução de problemas por registro de eventos

6.2 1x xxx

Continuação

Ações recomendadas

10172, A tarefa em segundo plano

Descrição

se recusou a iniciar. Não é possível definir PP para a rotina principal.

Causas prováveis

O módulo que contém a rotina principal não foi carregado porque falta o arquivo de módulo no diretório de destino. O módulo que contém a rotina principal não foi carregado porque o arquivo de configuração não possui entrada para o carregamento automático do módulo.

Falta a rotina principal.

A entrada principal está corrompida.

Ações recomendadas

Carregue o módulo manualmente ou execute um I-Iniciar quando o motivo do problema for removido.

10173, A tarefa em segundo plano

Descrição

se recusou a iniciar. Não é possível definir o modo de execução.

Ações recomendadas

10174, A tarefa em segundo plano

Descrição

se recusou a iniciar. Falha no pedido da partida.

Ações recomendadas

10175, A tarefa em segundo plano

Descrição

se recusou a iniciar devido a um erro de sintaxe.

Ações recomendadas

10176, A tarefa em segundo plano

Descrição

se recusou a iniciar. Não é possível carregar o módulo.

Causas prováveis

Falta o arquivo do módulo no diretório de destino.

Ações recomendadas

1. Copie o arquivo do módulo no diretório de destino.
2. Execute um I-Iniciar.

10177, A tarefa se recusa a começar

Descrição

Tarefa *arg*:

Não existe memória do programa suficiente ou a memória do programa está fragmentada. Os módulos podem estar faltando ou os dados podem não ter sido instalados.

Ações recomendadas

1. Descarregue/recarregue módulos e warmstart.
2. Divida estruturas de dados grandes.
3. P-iniciar o sistema.
4. Incremento tamanho da pilha para tarefa.

10178, Uma tarefa estática/semi-estática não pode ser efetuada passo a passo

Descrição

Não é possível iniciar a tarefa *arg*.

Uma tarefa estática/semi-estática somente executa em modo contínuo.

Consequências

Nenhuma tarefa será iniciada.

Causas prováveis

Tente executar (para a frente ou para trás) uma tarefa estática/semi-estática.

Ações recomendadas

Inicie *arg* no modo contínuo.

10185, A tarefa não foi preparada para iniciar

Descrição

A tarefa *arg*:

Não há memória de programa suficiente ou a memória do programa está fragmentada. Os módulos podem estar faltando ou os dados podem não ter sido instalados.

Ações recomendadas

1. Descarregue/recarregue módulos e inicie novamente.
2. Divida estruturas de dados muito grandes.
3. Dê um P-start no sistema.

10190, Área protegida não realiza

Descrição

Ocorreu uma falha de energia bem no meio de uma área protegida da tarefa *arg*. O sistema tenta se recuperar.

Continua na página seguinte

Ações recomendadas

10191, Área protegida não realiza**Descrição**

Ocorreu uma falha de energia bem no meio de uma área protegida da tarefa *arg*. Um erro pendente é removido da fila.

Ações recomendadas

10192, Área protegida não realiza**Descrição**

Ocorreu uma falha de energia bem no meio de uma área protegida da tarefa *arg*. Uma saída pendente é removida da fila.

Ações recomendadas

10193, Área protegida não realiza**Descrição**

Ocorreu uma falha de energia bem no meio de uma área protegida da tarefa *arg*. Isso pode resultar em um ciclo de programa extra.

Ações recomendadas

10194, Área protegida não realiza**Descrição**

Ocorreu uma falha de energia bem no meio de uma área protegida da tarefa *arg*. A tarefa será reiniciada a partir da rotina principal.

Ações recomendadas

10195, Área protegida não realiza**Descrição**

Ocorreu uma falha de energia bem no meio de uma área protegida da tarefa *arg*. Todas as tarefas são redefinidas e todos os programas do usuário são perdidos.

Ações recomendadas

Tente salvar o programa do usuário e realize uma partida a frio do sistema.

10196, Área protegida não realiza**Descrição**

Ocorreu uma falha de energia bem no meio de uma área protegida da tarefa *arg*.

Ações recomendadas

10210, Execução cancelada**Descrição**

A nova partida apagará a execução na tarefa *arg* de uma rotina de evento do sistema POWER ON.

Ações recomendadas

10211, Execução cancelada**Descrição**

A nova partida apagará a execução na tarefa *arg* de uma rotina de evento do sistema STOP.

Ações recomendadas

10212, Execução cancelada**Descrição**

A nova partida apagará a execução na tarefa *arg* de uma rotina de evento do sistema EMERGENCY STOP.

Ações recomendadas

10213, Execução cancelada**Descrição**

A nova partida apagará a execução na tarefa *arg* de uma rotina de evento do sistema START.

Ações recomendadas

10214, Execução cancelada**Descrição**

A nova partida apagará a execução na tarefa *arg* de uma rotina de evento do sistema RESTART.

Ações recomendadas

10215, Execução cancelada**Descrição**

A nova partida apagará a execução na tarefa *arg* de uma rotina de evento do sistema RESET.

Ações recomendadas

10216, Execução cancelada**Descrição**

A nova partida apagará a execução na tarefa *arg* de uma rotina de evento do sistema INTERNAL.

Continua na página seguinte

6 Resolução de problemas por registro de eventos

6.2 1x xxx

Continuação

Ações recomendadas

10217, Execução cancelada

Descrição

A nova partida apagará a execução na tarefa *arg* de uma rotina de evento do sistema USER.

Ações recomendadas

10218, Execução cancelada

Descrição

A nova partida apagará a execução na tarefa *arg*.

Ações recomendadas

10219, Execução cancelada

Descrição

O reinício apagará a execução na tarefa *arg* de uma rotina de evento de sistema STEP.

Ações recomendadas

10230, A etapa de backup está pronta

Descrição

A etapa de backup Preparar está pronta.

Ações recomendadas

10231, A etapa de backup está pronta

Descrição

A etapa de backup Configuração está pronta.

Ações recomendadas

10232, A etapa de backup está pronta

Descrição

A etapa de backup Tarefa está pronta.

Ações recomendadas

10250, A etapa de recuperação está pronta

Descrição

A etapa de recuperação Preparar está pronta.

Ações recomendadas

10251, A etapa de recuperação está pronta

Descrição

A etapa de recuperação Configuração está pronta.

Ações recomendadas

10252, A etapa de recuperação está pronta

Descrição

A recuperação da Tarefa está pronta.

Ações recomendadas

10253, A etapa de recuperação está pronta

Descrição

A recuperação de Tarefa do Usuário está pronta.

Ações recomendadas

10260, Foram geradas informações de diagnóstico do sistema

Descrição

As informações de diagnóstico do sistema foram geradas com sucesso para o arquivo *arg*

10261, Informações de diagnóstico do sistema não estão disponíveis

Descrição

O usuário solicitou salvar as informações de diagnóstico do sistema no arquivo *arg*. O sistema não conseguiu atender a esta solicitação.

Consequências

As informações do sistema de diagnóstico normalmente são usadas para informar o suporte da ABB sobre um problema com o sistema.

Causas prováveis

O sistema está em um estado que não é possível para gerar as informações requeridas.

Verifique se o dispositivo tem espaço suficiente.

Ações recomendadas

Se você tem algum problema com o sistema, entre em contato com o suporte da ABB.

Continua na página seguinte

10270, Verificação do Freio Realizada.

Descrição

A Verificação do Freio foi realizada para todos os freios supervisionados pelos Controladores de Segurança.

10271, Iniciada a verificação cíclica do freio

Descrição

A verificação cíclica do freio foi iniciada.

10300, É solicitado um P-Iniciar

Descrição

O P-Iniciar foi solicitado a partir do sistema.

Ações recomendadas

10301, É solicitado um P-Iniciar

Descrição

O P-Start foi solicitado manual ou automaticamente durante uma configuração.

Ações recomendadas

10304, Foi solicitada uma atualização

Descrição

Foi feita a atualização da configuração do programa.

Ações recomendadas

10350, Falha na atualização da tarefa

Descrição

O sistema não conseguiu atualizar a tarefa *arg* com a nova configuração.

Ações recomendadas

10351, Uma tarefa é removida

Descrição

A tarefa *arg* foi removida devido às alterações de configuração.

Ações recomendadas

10352, Uma tarefa é adicionada

Descrição

A tarefa *arg* foi instalada devido às alterações de configuração.

Ações recomendadas

10353, Uma tarefa é reinstalada

Descrição

A tarefa *arg* foi reinstalada devido às alterações de configuração.

Ações recomendadas

10354, A restauração foi abortada porque dados do sistema foram perdidos.

Descrição

O sistema usa um backup dos dados do sistema porque esses dados não foram salvos adequadamente na última vez em que foi desligado. Por isso, tentou-se novamente uma Recuperação solicitada antes a partir do diretório *arg*, mas foi abortada.

Consequências

Não serão carregados programas nem módulos RAPID.

Causas prováveis

Os dados do sistema não foram adequadamente salvos na última vez em que foi desligado.

Ações recomendadas

Depois de recuperar-se da perda de dados do sistema através de um (B)ackup-Reinício ou reinstalação do sistema, verifique se o diretório de backup *arg* está correto e realize a Recuperação novamente.

10355, Erro de recuperação

Descrição

Erro durante a recuperação de Tarefa. Tentando carregar para uma tarefa desconhecida, *arg*.

Consequências

O carregamento de *arg* foi abortado.

Causas prováveis

O sistema atual não possui as mesmas opções daquela usada para criar o backup.

10400, Usuário conectado

Descrição

Usuário *arg* conectado usando *arg*.

10401, Usuário desconectado

Descrição

Usuário *arg* usando *arg* desconectado.

Continua na página seguinte

6 Resolução de problemas por registro de eventos

6.2 1x xxx

Continuação

10420, Nova trajetória insegura do robô

Descrição

A trajetória do robô foi apagada após um destino ter sido modificado na tarefa *arg*. Por isso, o robô avançará na direção da posição apontada pela instrução de movimento no ponteiro do programa. As instruções de movimento entre o destino modificado e o ponteiro do programa serão ignoradas.

Consequências

A velocidade programada é usada para este movimento. A nova trajetória não testada pode conter obstáculos que provocam colisão.

Ações recomendadas

Verifique o ponteiro do programa e, se necessário, mova-o. Reduza a velocidade.

10421, Caminho planejado não abortado

Descrição

Um destino que pode ser parte do caminho planejado do robô foi modificado. A nova posição do destino será usada da próxima vez que a instrução com o destino for executada.

Consequências

O caminho planejado atual está usando a posição de destino antiga.

Ações recomendadas

Se o caminho planejado atual for inseguro, mova o ponteiro do programa para abortá-lo.

11020, Erro de backup

Descrição

Erro durante a etapa de backup Preparar. Erro desconhecido.

Ações recomendadas

arg

11021, Erro de backup

Descrição

Erro durante a etapa de backup Preparar. Erro geral.

Ações recomendadas

arg

11022, Erro de backup

Descrição

Erro durante a etapa de backup Preparar. O diretório contém itens que devem ser criados.

Continua na página seguinte

Ações recomendadas

arg

11023, Erro de backup

Descrição

Erro durante a etapa de backup Preparar. O diretório não conta com pelo menos um item necessário.

Ações recomendadas

arg

11024, Erro de backup

Descrição

Erro durante a etapa de backup Preparar. O diretório não existe.

Ações recomendadas

arg

11025, Erro de backup

Descrição

Erro durante a etapa de backup Preparar. Não é possível criar diretório.

Ações recomendadas

arg

11026, Erro de backup

Descrição

Erro durante a etapa de backup Preparar. Erro ao gravar backup.

Ações recomendadas

arg

11027, Erro de backup

Descrição

Erro durante a etapa de backup Preparar. Erro ao ler parâmetros de configuração.

Ações recomendadas

arg

11028, Erro de backup

Descrição

Erro durante a etapa de backup Preparar. Erro ao gravar parâmetros de configuração.

Ações recomendadas

arg

11029, Erro de backup

Descrição

Erro durante a etapa de backup Preparar. A estrutura é muito funda.

Ações recomendadas

arg

11030, Erro de backup

Descrição

Erro durante a etapa de backup Preparar. Não há mais objetos.

Ações recomendadas

arg

11031, Erro de backup

Descrição

Erro durante a etapa de backup Preparar. O diretório não conta com pelo menos um item necessário.

Ações recomendadas

arg

11032, Erro de backup

Descrição

Erro durante a etapa de backup Preparar. A versão do sistema não corresponde ao backup.

Ações recomendadas

arg

11033, Erro de backup

Descrição

Erro durante a etapa de backup Preparar. Erro ao recuperar parâmetros de configuração.

Ações recomendadas

arg

11034, Erro de backup

Descrição

Erro durante a etapa de backup Preparar. Erro ao recuperar parâmetros de configuração.

Ações recomendadas

arg

11035, Erro de backup

Descrição

Erro durante a etapa de backup Preparar. Incompatibilidade entre o sistema atual e o backup.

Ações recomendadas

arg

11036, Erro de backup

Descrição

Erro durante a etapa de preparação do backup. Erro de gravação.

Conseqüências

O backup estará incompleto.

Causas prováveis

Você não possui acesso de gravação à unidade de backup.

A unidade pode estar cheia.

Se é uma unidade de rede você pode ter perdido a conexão.

Ações recomendadas

arg

11037, Erro de backup

Descrição

Erro durante a etapa de backup Preparar. Pelo menos um nome de módulo é muito longo.

Ações recomendadas

arg

11038, Erro de backup

Descrição

Erro durante a etapa de backup Preparar. Tarefa desconhecida.

Ações recomendadas

arg

11039, Erro de backup

Descrição

Erro durante a etapa de backup Preparar. A mídia de armazenamento está cheia.

Ações recomendadas

arg

6 Resolução de problemas por registro de eventos

6.2 1x xxx

Continuação

11040, Erro de backup

Descrição

Erro durante a etapa de backup Preparar. Não é possível excluir o item.

Ações recomendadas

arg

11041, Erro de backup

Descrição

Erro durante a etapa de backup Preparar. Erro durante a verificação do sistema.
system.xml não está instalado no sistema

Consequências

O backup foi cancelado.

Causas prováveis

system.xml não está instalado no sistema

Ações recomendadas

Reinstale o sistema.

11042, Erro de backup

Descrição

Erro durante a etapa de backup Preparar. Erro durante a verificação do sistema.
system.xml não está presente no diretório SYSTEM.

Consequências

O backup foi cancelado.

Causas prováveis

system.xml não está presente no diretório SYSTEM.

Ações recomendadas

Reinstale o sistema.

11043, Erro de backup

Descrição

Erro durante a etapa de backup Preparar. Erro durante a verificação do sistema.
linked_m.sys não está presente no diretório HOME.

Consequências

O backup foi cancelado.

Causas prováveis

linked_m.sys não está presente no diretório HOME.

Ações recomendadas

Reinstale o sistema.

11044, Erro de backup

Descrição

Erro ao verificar o caminho do backup.

Consequências

O backup foi cancelado.

Causas prováveis

O caminho do backup contém um caractere inválido.

Ações recomendadas

Verifique o caminho do backup.

11045, Erro de backup

Descrição

Erro ao criar o diretório de backup devido a direitos de acesso faltando.

Consequências

O backup foi cancelado.

Causas prováveis

Direitos de acesso faltando no caminho de backup indicado.

Ações recomendadas

Verifique direitos de acesso.

11120, Erro de backup

Descrição

Erro durante a etapa de backup Configuração. Erro desconhecido.

Ações recomendadas

11121, Erro de backup

Descrição

Erro durante a etapa de backup Configuração. Erro geral.

Ações recomendadas

11122, Erro de backup

Descrição

Erro durante a etapa de backup Configuração. O diretório contém itens que devem ser criados.

Ações recomendadas

11123, Erro de backup

Descrição

Erro durante a etapa de backup Configuração. O diretório não conta com pelo menos um item necessário.

Continua na página seguinte

Ações recomendadas

11124, Erro de backup**Descrição**

Erro durante a etapa de backup Configuração. O diretório não existe.

Ações recomendadas

11125, Erro de backup**Descrição**

Erro durante a etapa de backup Configuração. Não é possível criar diretório.

Ações recomendadas

11126, Erro de backup**Descrição**

Erro durante a etapa de backup Configuração. Erro ao gravar backup.

Ações recomendadas

11127, Erro de backup**Descrição**

Erro durante a etapa de backup Configuração. Erro ao ler parâmetros de configuração.

Ações recomendadas

11128, Erro de backup**Descrição**

Erro durante a etapa de backup Configuração. Erro ao gravar parâmetros de configuração.

Ações recomendadas

11129, Erro de backup**Descrição**

Erro durante a etapa de backup Configuração. A estrutura é muito funda.

Ações recomendadas

11130, Erro de backup**Descrição**

Erro durante a etapa de backup Configuração. Não há mais objetos.

Ações recomendadas

11131, Erro de backup**Descrição**

Erro durante a etapa de backup Configuração. O diretório não conta com pelo menos um item necessário.

Ações recomendadas

11132, Erro de backup**Descrição**

Erro durante a etapa de backup Configuração. A versão do sistema não corresponde ao backup.

Ações recomendadas

11133, Erro de backup**Descrição**

Erro durante a etapa de backup Configuração. Erro ao recuperar parâmetros de configuração.

Ações recomendadas

11134, Erro de backup**Descrição**

Erro durante a etapa de backup Configuração. Erro ao recuperar parâmetros de configuração.

Ações recomendadas

11135, Erro de backup**Descrição**

Erro durante a etapa de backup Configuração. Incompatibilidade entre o sistema atual e o backup.

Ações recomendadas

11136, Erro de backup**Descrição**

Erro durante a etapa de backup Configuração. Erro de gravação.

Ações recomendadas

11137, Erro de backup**Descrição**

Erro durante a etapa de backup Configuração. Pelo menos um nome de módulo é muito longo.

6 Resolução de problemas por registro de eventos

6.2 1x xxx

Continuação

Ações recomendadas

11138, Erro de backup

Descrição

Erro durante a etapa de backup Configuração. Tarefa desconhecida.

Ações recomendadas

11139, Erro de backup

Descrição

Erro durante a etapa de backup Configuração. A mídia de armazenamento está cheia.

Ações recomendadas

11140, Erro de backup

Descrição

Erro durante a etapa de backup Configuração. Não é possível excluir o item.

Ações recomendadas

11220, Erro de backup

Descrição

Erro durante o backup de Tarefa. Erro desconhecido.

Ações recomendadas

11221, Erro de backup

Descrição

Erro durante o backup de Tarefa. Erro geral.

Ações recomendadas

11222, Erro de backup

Descrição

Erro durante o backup de Tarefa. O diretório contém itens que devem ser criados.

Ações recomendadas

11223, Erro de backup

Descrição

Erro durante o backup de Tarefa. O diretório não conta com pelo menos um item necessário.

Ações recomendadas

11224, Erro de backup

Descrição

Erro durante o backup de Tarefa. O diretório não existe.

Ações recomendadas

11225, Erro de backup

Descrição

Erro durante o backup de Tarefa. Não é possível criar diretório.

Ações recomendadas

11226, Erro de backup

Descrição

Erro durante o backup de Tarefa. Erro ao gravar backup.

Ações recomendadas

11227, Erro de backup

Descrição

Erro durante o backup de Tarefa. Erro ao ler parâmetros de configuração.

Ações recomendadas

11228, Erro de backup

Descrição

Erro durante o backup de Tarefa. Erro ao gravar parâmetros de configuração.

Ações recomendadas

11229, Erro de backup

Descrição

Erro durante o backup de Tarefa. A estrutura é muito funda.

Ações recomendadas

11230, Erro de backup

Descrição

Erro durante o backup de Tarefa. Não há mais objetos.

Continua na página seguinte

Ações recomendadas

11231, Erro de backup**Descrição**

Erro durante o backup de Tarefa. O diretório não conta com pelo menos um item necessário.

Ações recomendadas

11232, Erro de backup**Descrição**

Erro durante o backup de Tarefa. A versão do sistema não corresponde ao backup.

Ações recomendadas

11233, Erro de backup**Descrição**

Erro durante o backup de Tarefa. Erro ao recuperar parâmetros de configuração.

Ações recomendadas

11234, Erro de backup**Descrição**

Erro durante o backup de Tarefa. Erro ao recuperar parâmetros de configuração.

Ações recomendadas

11235, Erro de backup**Descrição**

Erro durante o backup de Tarefa. Incompatibilidade entre o sistema atual e o backup.

Ações recomendadas

11236, Erro de backup**Descrição**

Erro durante o backup de Tarefa. Erro de gravação.

Ações recomendadas

Verifique: Não foi deixado espaço no dispositivo. Dispositivo corrompido.

11237, Erro de backup**Descrição**

Erro durante o backup de Tarefa. Pelo menos um nome de módulo é muito longo.

Ações recomendadas

11238, Erro de backup**Descrição**

Erro durante o backup de Tarefa. Tarefa desconhecida.

Ações recomendadas

11239, Erro de backup**Descrição**

Erro durante o backup de Tarefa. A mídia de armazenamento está cheia.

Ações recomendadas

11240, Erro de backup**Descrição**

Erro durante o backup de Tarefa. Não é possível excluir o item.

Ações recomendadas

12020, Erro de recuperação**Descrição**

Erro durante a etapa de recuperação Preparar. Erro desconhecido.

Ações recomendadas

arg

12021, Erro de recuperação**Descrição**

Erro durante a etapa de recuperação Preparar. Erro geral.

Ações recomendadas

arg

12022, Erro de recuperação**Descrição**

Erro durante a etapa de recuperação Preparar. O diretório contém itens que devem ser criados.

Ações recomendadas

arg

Continua na página seguinte

6 Resolução de problemas por registro de eventos

6.2 1x xxx

Continuação

12023, Erro de recuperação

Descrição

Erro durante a etapa de recuperação Preparar. O diretório não conta com pelo menos um item necessário.

Ações recomendadas

arg

12024, Erro de recuperação

Descrição

Erro durante a etapa de recuperação Preparar. O diretório não existe.

Ações recomendadas

arg

12025, Erro de recuperação

Descrição

Erro durante a etapa de recuperação Preparar. Não é possível criar diretório.

Ações recomendadas

arg

12026, Erro de recuperação

Descrição

Erro durante a etapa de recuperação Preparar. Erro ao gravar backup.

Ações recomendadas

arg

12027, Erro de recuperação

Descrição

Erro durante a etapa de recuperação Preparar. Erro ao ler parâmetros de configuração.

Ações recomendadas

arg

12028, Erro de recuperação

Descrição

Erro durante a etapa de recuperação Preparar. Erro ao gravar parâmetros de configuração.

Ações recomendadas

arg

12029, Erro de recuperação

Descrição

Erro durante a etapa de recuperação Preparar. A estrutura é muito funda.

Ações recomendadas

arg

12030, Erro de recuperação

Descrição

Erro durante a etapa de recuperação Preparar. Não há mais objetos.

Ações recomendadas

arg

12031, Erro de recuperação

Descrição

Erro durante a etapa de recuperação Preparar. O diretório não conta com pelo menos um item necessário.

Ações recomendadas

arg

12032, Erro de recuperação

Descrição

Erro durante a etapa de recuperação Preparar. A versão do sistema não corresponde ao backup.

Ações recomendadas

arg

12033, Erro de recuperação

Descrição

Erro durante a etapa de recuperação Preparar. Erro ao recuperar parâmetros de configuração.

Ações recomendadas

arg

12034, Erro de recuperação

Descrição

Erro durante a etapa de recuperação Preparar. Erro ao recuperar parâmetros de configuração.

Ações recomendadas

arg

Continua na página seguinte

12035, Erro de recuperação

Descrição

Erro durante a etapa de recuperação Preparar. Incompatibilidade entre o sistema atual e o backup.

Ações recomendadas

arg

12036, Erro de recuperação

Descrição

Erro durante a etapa de recuperação Preparar. Erro de gravação.

Ações recomendadas

arg

12037, Erro de recuperação

Descrição

Erro durante a etapa de recuperação Preparar. Pelo menos um nome de módulo é muito longo.

Ações recomendadas

arg

12038, Erro de recuperação

Descrição

Erro durante a etapa de recuperação Preparar. Tarefa desconhecida.

Ações recomendadas

arg

12039, Erro de recuperação

Descrição

Erro durante a etapa de recuperação Preparar. A mídia de armazenamento está cheia.

Ações recomendadas

arg

12040, Erro de recuperação

Descrição

Erro durante a etapa de recuperação Preparar. Não é possível excluir o item.

Ações recomendadas

arg

12120, Erro de recuperação

Descrição

Erro durante a etapa de recuperação Configuração. Erro desconhecido.

Ações recomendadas

12121, Erro de recuperação

Descrição

Erro durante a etapa de recuperação Configuração. Erro geral.

Ações recomendadas

12122, Erro de recuperação

Descrição

Erro durante a etapa de recuperação Configuração. O diretório contém itens que devem ser criados.

Ações recomendadas

12123, Erro de recuperação

Descrição

Erro durante a etapa de recuperação Configuração. O diretório não conta com pelo menos um item necessário.

Ações recomendadas

12124, Erro de recuperação

Descrição

Erro durante a etapa de recuperação Configuração. O diretório não existe.

Ações recomendadas

12125, Erro de recuperação

Descrição

Erro durante a etapa de recuperação Configuração. Não é possível criar diretório.

Ações recomendadas

12126, Erro de recuperação

Descrição

Erro durante a etapa de recuperação Configuração. Erro ao gravar backup.

6 Resolução de problemas por registro de eventos

6.2 1x xxx

Continuação

Ações recomendadas

12127, Erro de recuperação

Descrição

Erro durante a etapa de recuperação Configuração. Erro ao ler parâmetros de configuração.

Ações recomendadas

12128, Erro de recuperação

Descrição

Erro durante a etapa de recuperação Configuração. Erro ao gravar parâmetros de configuração.

Ações recomendadas

12129, Erro de recuperação

Descrição

Erro durante a etapa de recuperação Configuração. A estrutura é muito funda.

Ações recomendadas

12130, Erro de recuperação

Descrição

Erro durante a etapa de recuperação Configuração. Não há mais objetos.

Ações recomendadas

12131, Erro de recuperação

Descrição

Erro durante a etapa de recuperação Configuração. O diretório não conta com pelo menos um item necessário.

Ações recomendadas

12132, Erro de recuperação

Descrição

Erro durante a etapa de recuperação Configuração. A versão do sistema não corresponde ao backup.

Ações recomendadas

12133, Erro de recuperação

Descrição

Erro durante a etapa de recuperação Configuração. Erro ao recuperar parâmetros de configuração.

Ações recomendadas

12134, Erro de recuperação

Descrição

Erro durante a etapa de recuperação Configuração. Erro ao recuperar parâmetros de configuração.

Ações recomendadas

12135, Erro de recuperação

Descrição

Erro durante a etapa de recuperação Configuração. Incompatibilidade entre o sistema atual e o backup.

Ações recomendadas

12136, Erro de recuperação

Descrição

Erro durante a etapa de recuperação Configuração. Erro de gravação.

Ações recomendadas

12137, Erro de recuperação

Descrição

Erro durante a etapa de recuperação Configuração. Pelo menos um nome de módulo é muito longo.

Ações recomendadas

12138, Erro de recuperação

Descrição

Erro durante a etapa de recuperação Configuração. Tarefa desconhecida.

Ações recomendadas

12139, Erro de recuperação

Descrição

Erro durante a etapa de recuperação Configuração. A mídia de armazenamento está cheia

Ações recomendadas

12140, Erro de recuperação

Descrição

Erro durante a etapa de recuperação Configuração. Não é possível excluir o item.

Continua na página seguinte

Ações recomendadas

12220, Erro de recuperação**Descrição**

Erro durante a recuperação de Tarefa. Erro desconhecido.

Ações recomendadas

12221, Erro de recuperação**Descrição**

Erro durante a recuperação de Tarefa. Erro geral.

Ações recomendadas

12222, Erro de recuperação**Descrição**

Erro durante a recuperação de Tarefa. O diretório contém itens que devem ser criados.

Ações recomendadas

12223, Erro de recuperação**Descrição**

Erro durante a recuperação de Tarefa. O diretório não conta com pelo menos um item necessário.

Ações recomendadas

12224, Erro de recuperação**Descrição**

Erro durante a recuperação de Tarefa. O diretório não existe

Ações recomendadas

12225, Erro de recuperação**Descrição**

Erro durante a recuperação de Tarefa. Não é possível criar diretório

Ações recomendadas

12226, Erro de recuperação**Descrição**

Erro durante a recuperação de Tarefa. Erro ao gravar backup

Ações recomendadas

12227, Erro de recuperação**Descrição**

Erro durante a recuperação de Tarefa. Erro ao ler parâmetros de configuração

Ações recomendadas

12228, Erro de recuperação**Descrição**

Erro durante a recuperação de Tarefa. Erro ao gravar parâmetros de configuração

Ações recomendadas

12229, Erro de recuperação**Descrição**

Erro durante a recuperação de Tarefa. A estrutura é muito funda

Ações recomendadas

12230, Erro de recuperação**Descrição**

Erro durante a recuperação de Tarefa. Não há mais objetos

Ações recomendadas

12231, Erro de recuperação**Descrição**

Erro durante a recuperação de Tarefa. O diretório não conta com pelo menos um item necessário.

Ações recomendadas

12232, Erro de recuperação**Descrição**

Erro durante a recuperação de Tarefa. A versão do sistema não corresponde ao backup.

Ações recomendadas

12233, Erro de recuperação**Descrição**

Erro durante a recuperação de Tarefa. Erro ao recuperar parâmetros de configuração.

6 Resolução de problemas por registro de eventos

6.2 1x xxx

Continuação

Ações recomendadas

12234, Erro de recuperação

Descrição

Erro durante a recuperação de Tarefa. Erro ao recuperar parâmetros de configuração.

Ações recomendadas

12235, Erro de recuperação

Descrição

Erro durante a recuperação de Tarefa. Incompatibilidade entre o sistema atual e o backup.

Ações recomendadas

12236, Erro de recuperação

Descrição

Erro durante a recuperação de Tarefa. Erro de gravação.

Ações recomendadas

12237, Erro de recuperação

Descrição

Erro durante a recuperação de Tarefa. Pelo menos um nome de módulo é muito longo.

Ações recomendadas

12238, Erro de recuperação

Descrição

Erro durante a recuperação de Tarefa. Tarefa desconhecida.

Ações recomendadas

12239, Erro de recuperação

Descrição

Erro durante a recuperação de Tarefa. A mídia de armazenamento está cheia.

Ações recomendadas

12240, Erro de recuperação

Descrição

Erro durante a recuperação de Tarefa. Não é possível excluir o item.

Ações recomendadas

12320, Erro de recuperação

Descrição

Erro durante a recuperação de Tarefa do Usuário. Erro desconhecido.

Ações recomendadas

12321, Erro de recuperação

Descrição

Erro durante a recuperação de Tarefa do Usuário. Erro geral.

Ações recomendadas

12322, Erro de recuperação

Descrição

Erro durante a recuperação de Tarefa do Usuário. O diretório contém itens que devem ser criados.

Ações recomendadas

12323, Erro de recuperação

Descrição

Erro durante a recuperação de Tarefa do Usuário. O diretório não conta com pelo menos um item necessário.

Ações recomendadas

12324, Erro de recuperação

Descrição

Erro durante a recuperação de Tarefa do Usuário. O diretório não existe

Ações recomendadas

12325, Erro de recuperação

Descrição

Erro durante a recuperação de Tarefa do Usuário. Não é possível criar diretório

Ações recomendadas

12326, Erro de recuperação

Descrição

Erro durante a recuperação de Tarefa do Usuário. Erro ao gravar backup

Continua na página seguinte

Ações recomendadas

12327, Erro de recuperação**Descrição**

Erro durante a recuperação de Tarefa do Usuário. Erro ao ler parâmetros de configuração

Ações recomendadas

12328, Erro de recuperação**Descrição**

Erro durante a recuperação de Tarefa do Usuário. Erro ao gravar parâmetros de configuração

Ações recomendadas

12329, Erro de recuperação**Descrição**

Erro durante a recuperação de Tarefa do Usuário. A estrutura é muito funda

Ações recomendadas

12330, Erro de recuperação**Descrição**

Erro durante a recuperação de Tarefa do Usuário. Não há mais objetos

Ações recomendadas

12331, Erro de recuperação**Descrição**

Erro durante a recuperação de Tarefa do Usuário. O diretório não conta com pelo menos um item necessário.

Ações recomendadas

12332, Erro de recuperação**Descrição**

Erro durante a recuperação de Tarefa do Usuário. A versão do sistema não corresponde ao backup.

Ações recomendadas

12333, Erro de recuperação**Descrição**

Erro durante a recuperação de Tarefa do Usuário. Erro ao recuperar parâmetros de configuração.

Ações recomendadas

12334, Erro de recuperação**Descrição**

Erro durante a recuperação de Tarefa do Usuário. Erro ao recuperar parâmetros de configuração.

Ações recomendadas

12335, Erro de recuperação**Descrição**

Erro durante a recuperação de Tarefa do Usuário. Incompatibilidade entre o sistema atual e o backup.

Ações recomendadas

12336, Erro de recuperação**Descrição**

Erro durante a recuperação de Tarefa do Usuário. Erro de gravação.

Ações recomendadas

12337, Erro de recuperação**Descrição**

Erro durante a recuperação de Tarefa do Usuário. Pelo menos um nome de módulo é muito longo.

Ações recomendadas

12338, Erro de recuperação**Descrição**

Erro durante a recuperação de Tarefa do Usuário. Tarefa desconhecida.

Ações recomendadas

12339, Erro de recuperação**Descrição**

Erro durante a recuperação de Tarefa do Usuário. A mídia de armazenamento está cheia.

Ações recomendadas

12340, Erro de recuperação**Descrição**

Erro durante a recuperação de Tarefa do Usuário. Não é possível excluir o item.

Continua na página seguinte

6 Resolução de problemas por registro de eventos

6.2 1x xxx

Continuação

Ações recomendadas

12510, Máscara de sub-rede da rede é ilegal

Descrição

A máscara de sub-rede *arg* para a interface da rede *arg* é ilegal.

Consequências

A interface da rede não será configurada e é possível que não seja usada.

Causas prováveis

A máscara de sub-rede da rede pode ter sido digitada incorretamente.

Ações recomendadas

1) Certifique-se de que a máscara de sub-rede da rede esteja correta.

12511, O endereço IP de interface da rede é ilegal

Descrição

O endereço IP da rede *arg* para a interface *arg* é ilegal/está faltando.

Consequências

A interface não será configurada e é possível que não seja usada.

Causas prováveis

O endereço IP da rede pode ter sido digitado incorretamente ou ele já existe na rede.

Ações recomendadas

1) Certifique-se de que o endereço IP da interface esteja correto e não duplicado.

12512, O endereço IP de gateway da rede é ilegal

Descrição

O endereço IP de gateway *arg* é ilegal/está faltando ou o endereço IP da LAN *arg* é ilegal.

Consequências

A rede não será alcançada e é possível que não seja usada.

Causas prováveis

O endereço IP de gateway e/ou da LAN pode ter sido digitado incorretamente.

Ações recomendadas

1) Certifique-se de que os endereços IP de gateway e da LAN estejam corretos.

12513, Não há parâmetros do servidor DHCP

Descrição

A interface de rede *arg* não recebeu parâmetros do servidor DHCP.

Consequências

A interface não será configurada e é possível que não seja usada.

Causas prováveis

A conexão LAN não está funcionando - O servidor DHCP não está ativado.

Ações recomendadas

- 1) Certifique-se de que o cabo da LAN esteja funcionando e conectado corretamente.
- 2) Certifique-se de que o servidor DHCP esteja ativado.
- 3) Defina o endereço IP da LAN manualmente.

12514, Erro de inicialização da interface de rede

Descrição

Não foi possível inicializar a interface de rede *arg*.

Consequências

A interface não será configurada e é possível que não seja usada.

Causas prováveis

Os parâmetros da rede podem estar incorretos.

- Embora improvável, o hardware pode estar com defeito e precise ser substituído.

Ações recomendadas

- 1) Certifique-se de que os parâmetros de rede para a interface em mãos estejam corretos.
- 2) Para isolar a cause, substitua o hardware suspeito.

6.3 2x xxx

20010, Estado de parada de emergência

Descrição

O circuito de parada de emergência foi interrompido anteriormente e, enquanto estava interrompido, houve tentativa de operar o robô.

Conseqüências

O sistema permanece no estado "Aguardando Motores LIGADOS após parada de emergência".

Causas prováveis

Houve tentativa para manobrar um controle antes de colocar novamente o sistema no status Motores LIGADOS (Motors ON).

Ações recomendadas

1) Para retomar a operação, coloque o sistema de volta no status Motores LIGADOS (Motors ON), pressionando o botão Motores LIGADOS (Motors ON) no Controlador.

20011, Estado de parada de emergência.

Descrição

É preciso redefinir a parada de emergência.

Ações recomendadas

Primeiramente, solte o botão Parada de Emergência e, em seguida, pressione o botão do painel.

20012, O estado de falha do sistema está ativo

Descrição

Erro fatal (não recuperável) do sistema.
Providencie uma partida a quente.

Ações recomendadas

Desligue a chave da rede elétrica e ligue-a novamente se o comando de partida suave for ignorado ou não for possível alcançá-lo.

20025, Tempo limite do pedido de parada

Descrição

O pedido de parada foi executado como uma parada de proteção forçada por não ter recebido confirmação dentro do tempo esperado

Ações recomendadas

20030, Eixo sem comutação

Descrição

Um ou vários eixos da unidade de acionamento interno estão sem comutação.

Ações recomendadas

20031, Eixo descalibrado.

Descrição

Um ou vários eixos de medição absoluta/relativa não estão calibrados.

Ações recomendadas

Verifique os eixos que não estão calibrados para que sejam calibrados.

20032, Contador de revoluções desatualizado

Descrição

O contador de revoluções está desatualizado.
Um ou vários eixos de medição absoluta não estão sincronizados.

Ações recomendadas

Mova os eixos até a posição de sincronização e atualize os contadores de revolução.

20033, Eixo não sincronizado.

Descrição

Um ou vários eixos de medição relativa não estão sincronizados.

Ações recomendadas

Solicite Motores ligados e sincronize todas as unidades mecânicas da lista.

20034, A memória SMB não está certa

Descrição

Não é possível realizar esta ação ou estado porque os dados na memória SMB não estão corretos.

Conseqüências

Todos os dados devem estar corretos antes de realizar uma operação automática. É possível manobrar o robô manualmente.

Continua na página seguinte

6 Resolução de problemas por registro de eventos

6.3 2x xxx

Continuação

Causas prováveis

Há diferença entre os dados armazenados em SMB e aqueles que estão no controlador. Isso pode ser resultado da substituição de SMB e/ou do controlador, ou SMB limpa manualmente.

Ações recomendadas

1) Atualize os dados em SMB de acordo com as instruções do Manual do Operador, IRC5.

20051, Comando não permitido

Descrição

O comando é permitido somente quando o cliente controla o recurso (programa/movimento).

Consequências

O sistema permanece no mesmo status e a ação solicitada não será executada.

Ações recomendadas

1) Confira se o cliente está em controle, verificando o "Acesso de Gravação" no RobotStudio.
2) Verifique se o cliente que deve estar em controle, realmente se encontra nele.

20054, Comando não permitido

Descrição

O comando NÃO é permitido quando o programa está funcionando.

Consequências

O sistema permanece no mesmo status e a ação solicitada não será executada.

Ações recomendadas

1) Certifique-se de que o programa não esteja funcionando.

20060, Comando não permitido

Descrição

O comando não é permitido no modo Auto.

Consequências

O sistema permanece no mesmo status e a ação solicitada não será executada.

Ações recomendadas

1) Certifique-se de que o sistema NÃO esteja no modo Auto.

20061, Comando não permitido

Descrição

O comando não é permitido quando se passa para o modo Auto.

Consequências

O sistema permanece no mesmo status e a ação solicitada não será executada.

Ações recomendadas

1) Certifique-se de que o sistema NÃO esteja passando para o modo Auto.

20062, Comando não permitido

Descrição

O comando não é permitido no modo Manual.

Consequências

O sistema permanece no mesmo status e a ação solicitada não será executada.

Ações recomendadas

1) Certifique-se de que o sistema NÃO esteja no modo Manual.

20063, Comando não permitido

Descrição

O comando não é permitido no modo Manual de velocidade total.

Consequências

O sistema permanece no mesmo status e a ação solicitada não será executada.

Ações recomendadas

1) Certifique-se de que o sistema NÃO esteja no modo Manual de velocidade total.

20064, Comando não permitido

Descrição

O comando não é permitido quando se passa para o modo Manual de velocidade total.

Consequências

O sistema permanece no mesmo status e a ação solicitada não será executada.

Ações recomendadas

1) Certifique-se de que o sistema NÃO esteja passando para o modo Manual de velocidade total.

Continua na página seguinte

20065, Comando não permitido

Descrição

O comando somente é permitido no modo Manual (velocidade reduzida ou total).

Consequências

O sistema permanece no mesmo status e a ação solicitada não será executada.

Ações recomendadas

1) Certifique-se de que o sistema NÃO esteja no modo Automático ou passando para o modo Manual (velocidade reduzida ou total).

20066, Comando não permitido

Descrição

A ação de entrada do sistema *arg* não é permitida no modo manual de velocidade total.

Consequências

O sistema permanece no mesmo estado e a ação solicitada não será executada.

Ações recomendadas

1) Certifique-se de que o sistema NÃO esteja no modo manual de velocidade total.

20067, Comando não permitido

Descrição

A ação de entrada do sistema *arg* não é permitida ao mudar para o modo manual de velocidade total.

Consequências

O sistema permanece no mesmo estado e a ação solicitada não será executada.

Ações recomendadas

1) Certifique-se de que o sistema NÃO esteja passando para o modo manual de velocidade total.

20070, Comando não permitido

Descrição

O comando não é permitido no estado Motores ligados.

Consequências

O sistema permanece no mesmo status e a ação solicitada não será executada.

Ações recomendadas

1) Certifique-se de que o sistema esteja no estado Motores desligados.

20071, Comando não permitido

Descrição

O comando não é permitido quando passa para o estado Motores ligados.

Consequências

O sistema permanece no mesmo status e a ação solicitada não será executada.

Ações recomendadas

1) Identifique quem e por que a ação foi solicitada e, se necessário, corrija o motivo.

20072, Comando não permitido

Descrição

O comando não é permitido no estado Motores desligados.

Consequências

O sistema permanece no mesmo status e a ação solicitada não será executada.

Ações recomendadas

1) Certifique-se de que o sistema esteja no estado Motores ligados.

20073, Comando não permitido

Descrição

O comando não é permitido quando passa para o estado Motores desligados.

Consequências

O sistema permanece no mesmo status e a ação solicitada não será executada.

Ações recomendadas

1) Identifique quem e por que a ação foi solicitada e, se necessário, corrija o motivo.

20074, Comando não permitido

Descrição

O comando não é permitido no estado Parada de Proteção.

Consequências

O sistema permanece no mesmo status e a ação solicitada não será executada.

Ações recomendadas

1) Certifique-se de que o sistema NÃO esteja no estado Parada de Proteção.

6 Resolução de problemas por registro de eventos

6.3 2x xxx

Continuação

20075, Comando não permitido

Descrição

O comando não é permitido no estado Parada de Emergência.

Consequências

É preciso redefinir a parada de emergência.

Ações recomendadas

1) Certifique-se de que o sistema NÃO esteja no estado Parada de Emergência.

20076, Comando não permitido

Descrição

O comando não é permitido no estado Falha do Sistema.

Consequências

Houve um erro irreversível do sistema e é preciso providenciar uma partida a quente.

Ações recomendadas

- 1) Certifique-se de que o sistema NÃO esteja no estado Parada de Emergência.
- 2) Providencie uma nova partida conforme as instruções do Manual do Operador, IRC5.
- 3) Se não for possível reiniciar, DESLIGUE e depois LIGUE a alimentação.

20080, Comando não permitido

Descrição

O comando não é permitido quando o eixo não foi comutado.

Consequências

O sistema permanece no mesmo status e a ação solicitada não será executada.

Ações recomendadas

- 1) Faça a comutação do eixo de acordo com as instruções do Manual "Outros Eixos".
- 2) Identifique quem e por que a ação foi solicitada e, se necessário, corrija o motivo.

20081, Comando não permitido

Descrição

O comando não é permitido quando o eixo não foi calibrado.

Consequências

O sistema permanece no mesmo status e a ação solicitada não será executada.

Ações recomendadas

1) Calibre o eixo de acordo com a Instrução Pêndulo de Calibração ou as Instruções para Calibração do indicador de nível, dependendo do equipamento a ser usado.

20082, Comando não permitido

Descrição

O comando não é permitido quando o contador de rotações do eixo não está atualizado.

Consequências

O sistema permanece no mesmo status e a ação solicitada não será executada.

Ações recomendadas

1) Atualize o contador de rotações de acordo com as instruções do Manual do Operador, IRC5.

20083, Comando não permitido

Descrição

O comando não é permitido quando o eixo não está sincronizado.

Consequências

O sistema permanece no mesmo status e a ação solicitada não será executada.

Ações recomendadas

1) Sincronize o eixo de acordo com a Instrução Pêndulo de Calibração ou as Instruções para Calibração do indicador de nível, dependendo do equipamento a ser usado.

20084, Comando não permitido

Descrição

Não é possível realizar este comando porque os dados na memória SMB não estão corretos.

Consequências

Todos os dados devem estar corretos antes de realizar uma operação automática. É possível manobrar o robô manualmente.

Ações recomendadas

1) Atualize os dados em SMB de acordo com as instruções do Manual do Operador, IRC5.

20088, Modo automático rejeitado

Descrição

Não foi possível definir a velocidade para 100% quando o modo automático foi solicitado.

Continua na página seguinte

Conseqüências

O sistema não pode entrar no modo automático.

Causas prováveis

Foi impossível definir a velocidade para 100%.

Ações recomendadas

- 1) Retorne ao modo manual
- 2a) Defina a velocidade no menu QuickSet
- 2b) ou defina System Parameter Controller/Auto Condition Reset/AllDebugSettings/Reset para Não se o sistema estiver no modo de depuração quando alternar para auto.
- 3) Retorne ao modo automático e confirme.

20089, Modo automático rejeitado**Descrição**

A cadeia de chamadas foi alterada para começar em uma rotina que não é a Main (Principal), e não pode ser definida para Main quando o modo automático foi solicitado.

Conseqüências

O sistema não pode entrar no modo automático.

Causas prováveis

O ponteiro do programa não pode ser definido para Main (Principal).

Ações recomendadas

- 1) Retorne para o modo manual
- 2a) Mova PP para Main (principal).
- 2b) ou se o programa deve sempre começar na nova rotina, altere o parâmetro do sistema "Entrada principal" (Controlador do domínio, Tipo de tarefa) para o novo nome de rotina.
- 2c) ou defina o System Parameter Controller/Auto Condition Reset/AllDebugSettings/Reset para Não se o sistema estiver no modo de depuração quando da alternância para auto.
- 3) Retorne ao modo automático e confirme.

20092, Comando não permitido**Descrição**

Não permitido no estado
Início de E/S do sistema está bloqueado.

Ações recomendadas

20093, Modo Automático Rejeitado**Descrição**

Uma ou mais tarefas NORMAL foram desativadas e não podem ser ativadas quando se solicitou o modo Automático.

Conseqüências

O sistema não pode entrar no modo automático.

Causas prováveis

Não é possível redefinir o Painei de Seleção de Tarefas no bloco sincronizado.

Ações recomendadas

- 1) Retorne para o modo manual
- 2a) Defina PP para principal.
- 2b) ou saia do bloco sincronizado.
- 2c) ou defina o System Parameter Controller/Auto Condition Reset/AllDebugSettings/Reset para Não se o sistema deve star no modo de depuração quando da alternância para auto.
- 3) Retorne ao modo automático e confirme.

20094, Não foi possível encontrar nome da carga**Descrição**

Não foi possível encontrar o nome da carga *arg*.

Conseqüências

Não é possível manobrar sem uma carga definida corretamente.

Causas prováveis

É provável que o módulo com a definição da carga tenha sido excluído.

Ações recomendadas

Módulo com definição de carga.
Selecione outra carga.

20095, Não foi possível encontrar nome da ferramenta**Descrição**

Não foi possível encontrar o nome da ferramenta *arg*.

Conseqüências

Não é possível manobrar sem uma ferramenta definida corretamente.

Causas prováveis

É provável que o módulo com a definição da ferramenta tenha sido excluído.

Ações recomendadas

Módulo com definição de ferramenta.
Selecione outra ferramenta.

20096, Não foi possível encontrar nome do WorkObject**Descrição**

Não foi possível encontrar o nome do WorkObject *arg*.

Continua na página seguinte

6 Resolução de problemas por registro de eventos

6.3 2x xxx

Continuação

Consequências

Não é possível manobrar sem um workobject definido corretamente.

Causas prováveis

É provável que o módulo com a definição de workobject tenha sido excluído.

Ações recomendadas

Módulo com definição de workobject .

Selecione outro workobject.

20097, Não é possível manobrar com a carga LOCAL PERS

Descrição

O objeto *arg* é do tipo LOCAL PERS e não pode ser manobrado.

Ações recomendadas

Altere a carga.

20098, Não é possível manobrar com a ferramenta LOCAL PERS

Descrição

O objeto *arg* é do tipo LOCAL PERS e não pode ser manobrado.

Ações recomendadas

Altere a ferramenta.

20099, Não é possível manobrar com o objeto de trabalho LOCAL PERS

Descrição

O objeto *arg* é do tipo LOCAL PERS e não pode ser manobrado.

Ações recomendadas

Altere o objeto de trabalho.

20101, TP (programa) no controle.

Descrição

A janela de programação teachpendant possui enfoque e controla o servidor do programa.

Ações recomendadas

Altere a janela de produção e execute o comando novamente.

20103, Controlador ocupado atualizando o Painel de seleção de tarefas.

Descrição

O Painel de seleção de tarefas está tendo uma atualização.

Não é possível efetuar o comando solicitado.

Ações recomendadas

Execute novamente o comando ou reinicie o controlador e execute o comando novamente.

20104, O caminho do sistema é muito longo.

Descrição

O caminho do sistema é muito longo.

Não é possível que o sistema atue de maneira segura.

Consequências

O sistema entrará no estado de falha do sistema.

Ações recomendadas

Mova o sistema para uma localização com um caminho de arquivo mais curto.

20105, O backup já está em progresso

Descrição

Um backup já está em progresso.

Consequências

O comando "Backup" do Sinal de entrada do sistema será rejeitado.

Ações recomendadas

Utilize o Sinal de saída do sistema "Backup em progresso" para controlar se um backup pode ser iniciado.

20106, Trajetória do backup

Descrição

Há erros na trajetória do backup ou no nome do backup na configuração do Backup de Entrada do Sistema. O diretório para o backup não pôde ser criado.

Trajetória do backup: *arg*

Nome do backup: *arg*

Consequências

O comando "Backup" do Sinal de Entrada do Sistema será rejeitado.

Ações recomendadas

Verifique se o caminho e nome configurados para o Backup de Entrada do Sistema estão corretos.

Continua na página seguinte

20111, TP (programa) no controle

Descrição

A janela de programação teachpendant possui enfoque e controla o servidor do programa.

Ações recomendadas

Altere a janela de produção e execute o comando novamente.

20120, Sistema de E/S em controle

Descrição

Veja Título

Ações recomendadas

20126, Os dados de carregamento foram alterados

Descrição

A carga ativa *arg* foi removida e substituída por *arg*. Os dados da carga estão localizados na tarefa: *arg* conectada à unidade mecânica *arg*.

Consequências

A definição de carga para manobra não pode ser corrigida.

Causas prováveis

Os dados da carga foram removidos. O módulo contendo a definição original da ferramenta pode ter sido excluído.

Ações recomendadas

Se for preciso usar a definição antiga, localize o programa ou módulo dos dados originais da carga e carregue-o.

20127, Os dados da ferramenta foram alterados

Descrição

A ferramenta ativa *arg* foi removida e substituída por *arg*. Os dados da ferramenta estão localizados na tarefa: *arg* conectada à unidade mecânica *arg*.

Consequências

A definição de ferramenta para manobra não pode ser corrigida.

Causas prováveis

Os dados da ferramenta foram removidos. O módulo contendo a definição original da ferramenta pode ter sido excluído.

Ações recomendadas

Se for preciso usar a definição antiga, localize o programa ou módulo dos dados originais da ferramenta e carregue-o.

20128, Os dados do objeto de trabalho foram alterados

Descrição

O objeto de trabalho ativo *arg* foi removido e substituído por *arg*. Os dados do objeto de trabalho estão localizados na tarefa: *arg* conectada à unidade mecânica *arg*.

Consequências

A definição de objeto de trabalho para manobra não pode ser corrigida.

Causas prováveis

Os dados do objeto de trabalho foram removidos. O módulo contendo a definição original da ferramenta pode ter sido excluído.

Ações recomendadas

Se for preciso usar a definição antiga, localize o programa ou módulo dos dados originais do objeto de trabalho e carregue-o.

20130, O Active Task Menu é restaurado

Descrição

Na inicialização a quente, o menu "Active Task Menu" é recuperado no modo Automático.

Consequências

Se uma ou várias tarefas estavam desmarcadas, elas serão novamente marcadas após a inicialização a quente no modo Automático.

Causas prováveis

Foi executada uma inicialização a quente

Ações recomendadas

Vá para o modo manual.

2. Desmarque as tarefas não desejadas

3. Volte para o modo Automático.

20131, Modo Automático Rejeitado

Descrição

Um ou mais sinais de E/S lógicos foram bloqueados e não podem ser desbloqueados quando o modo automático foi solicitado.

Consequências

O sistema não pode entrar no modo automático.

Causas prováveis

Alguns sinais de E/S bloqueados não foram desbloqueados.

Ações recomendadas

1) Retorne para o modo manual

Continua na página seguinte

6 Resolução de problemas por registro de eventos

6.3 2x xxx

Continuação

2a) Verifique se existem erros relacionados com E/S no Registro de Eventos.

2b) ou defina System Parameter Controller/Auto Condition Reset/AllDebugSettings/Reset para Não se o sistema deve estar no modo de depuração quando voltar para auto.

3) Retorne ao modo automático e confirme.

20132, Sinais de E/S bloqueados

Descrição

Um ou mais sinais de E/S lógicos foram bloqueados durante o arranque no modo automático.

Consequências

Os sinais bloqueados serão desbloqueados.

Causas prováveis

O sistema passou para o modo automático durante a inicialização do sistema.

O parâmetro do sistema AllDebugSettings está definido para Sim.

Ações recomendadas

Nenhuma, o sistema redefiniu automaticamente as definições de depuração.

Para manter as definições de depuração em automático:

- 1) Retorne ao modo manual
- 2) Defina o parâmetro do sistema Controller/Auto Condition Reset/AllDebugSettings/Reset para NÃO.
- 3) Retorne ao modo automático e confirme.
- 4) Para obter mais informações, consulte o Manual de Referência Técnica - Parâmetros do sistema.

20133, Definições de depuração em Auto

Descrição

Um ou mais sinais de E/S lógicos foram bloqueados durante o arranque no modo automático.

Consequências

Os sinais de E/S bloqueados permanecerão bloqueados. O sistema não estará no modo de produção total em auto.

Ações recomendadas

Para o modo de produção total:

- 1) Retorne ao modo manual
- 2) Defina o parâmetro do sistema Controller/Auto Condition Reset/AllDebugSettings/Reset para SIM.
- 3) Retorne ao modo automático e confirme.
- 4) Para obter mais informações, consulte o Manual de Referência Técnica - Parâmetros do sistema.

20134, Cadeia de chamadas

Descrição

A cadeia de chamadas foi alterada para começar em uma rotina que não seja a main (principal).

Consequências

O ponteiro do programa será redefinido para a rotina main (principal).

Causas prováveis

O sistema passou para o modo automático durante o arranque a quente.

O parâmetro do sistema AllDebugSettings está definido para Sim.

Ações recomendadas

Para o modo de depuração em auto:

- 1) Retorne ao modo manual
- 2) Defina o parâmetro do sistema AllDebugSetting, redefina para NÃO.
- 3) Retorne ao modo automático e confirme.
- 4) Para obter mais informações, consulte o Manual de Referência Técnica - Parâmetros do sistema.

20135, Definições de depuração em Auto

Descrição

A cadeia de chamadas foi alterada para começar em uma rotina que não seja a principal.

Consequências

O ponteiro do programa não será definido para principal. O sistema não estará no modo de produção total em auto.

Ações recomendadas

Para o modo de produção total:

- 1) Retorne ao modo manual
- 2) Defina o parâmetro do sistema Controller/Auto Condition Reset/AllDebugSettings/Reset para SIM.
- 3) Retorne ao modo automático e confirme.
- 4) Para obter mais informações, consulte o Manual de Referência Técnica - Parâmetros do sistema.

20136, Velocidade reduzida

Descrição

O sistema estava funcionando com a velocidade reduzida durante o arranque no modo automático.

Consequências

A velocidade será definida para 100%.

Continua na página seguinte

Causas prováveis

O sistema passou para o modo automático durante a inicialização do sistema.

Ações recomendadas

Nenhuma, o sistema redefiniu automaticamente as definições de depuração.

Para manter as definições de depuração em automático:

- 1) Retorne ao modo manual
- 2) Defina o parâmetro do sistema Controller/Auto Condition Reset/AllDebugSettings/Reset para NÃO.
- 3) Retorne ao modo automático e confirme.
- 4) Para obter mais informações, consulte o Manual de Referência Técnica - Parâmetros do sistema.

20137, Definições de depuração em Auto**Descrição**

O sistema estava a funcionar a velocidade reduzida durante a arranque no modo automático.

Consequências

A velocidade permanecerá inalterada.

O sistema não estará no modo de produção total em auto.

Ações recomendadas

Para o modo de produção total:

- 1) Retorne ao modo manual
- 2) Defina o parâmetro do sistema Controller/Auto Condition Reset/AllDebugSettings/Reset para SIM.
- 3) Retorne ao modo automático e confirme.
- 4) Para obter mais informações, consulte o Manual de Referência Técnica - Parâmetros do sistema.

20138, Tarefas desativadas**Descrição**

Uma ou mais tarefas NORMAL foram desativadas durante o arranque quando no modo automático.

Consequências

Todas as tarefas normais desativadas serão ativadas.

Causas prováveis

O sistema alternou para o modo automático durante o arranque a quente

O parâmetro do sistema AllDebugSettings está definido para Sim.

Ações recomendadas

Nenhum. O sistema redefiniu automaticamente as definições de depuração.

Para manter as definições de depuração em automático:

- 1) Retorne ao modo manual
- 2) Defina o parâmetro do sistema Controller/Auto Condition Reset/AllDebugSettings/Reset para NÃO.
- 3) Retorne ao modo automático e confirme.
- 4) Para obter mais informações, consulte o Manual de Referência Técnica - Parâmetros do sistema.

20139, Definições de depuração em Auto**Descrição**

Uma ou mais tarefas NORMAL foram desativadas durante o arranque no modo automático.

Consequências

As tarefas desativadas permanecerão desativadas.

O sistema não estará no modo de produção total em auto.

Ações recomendadas

Para o modo de produção total:

- 1) Retorne ao modo manual
- 2) Defina o parâmetro do sistema Controller/Auto Condition Reset/AllDebugSettings/Reset para SIM.
- 3) Retorne ao modo automático e confirme.
- 4) Para obter mais informações, consulte o Manual de Referência Técnica - Parâmetros do sistema.

20140, Motores ligados rejeitados**Descrição**

Os Motores Ligados, via sistema de E/S, foram rejeitados.

Ações recomendadas

20141, Motores desligados rejeitados**Descrição**

Os Motores Desligados, via sistema de E/S, foram rejeitados.

Ações recomendadas

20142, Partida rejeitada**Descrição**

A inicialização/reinicialização do programa, através do sistema de E/S, foi rejeitada.

Consequências

O programa não poderá iniciar.

Causas prováveis

- O motivo pode ter sido que o robô estivesse fora da distância de recuperação.

- O programa estava em execução.

- Uma operação de backup em andamento.

Continua na página seguinte

6 Resolução de problemas por registro de eventos

6.3 2x xxx

Continuação

Ações recomendadas

- Manobre o robô para a zona de recuperação ou mova o ponteiro do programa.
- Interrompa o programa antes de ativar a inicialização da entrada do sistema.

20143, A partida do início foi rejeitada

Descrição

O início do programa em principal através do sistema de E/S foi rejeitado.

Conseqüências

O programa não poderá iniciar.

Causas prováveis

- O programa estava em execução.
- Uma operação de backup em andamento.

Ações recomendadas

Interrompa o programa antes de ativar a inicialização da entrada do sistema no principal.

20144, A parada foi rejeitada

Descrição

A parada do programa através do Sistema de E/S foi rejeitada.

Ações recomendadas

20145, Parada do ciclo rejeitada

Descrição

A parada do programa após o ciclo, através do Sistema de E/S, foi rejeitada.

Ações recomendadas

20146, Interrupção manual rejeitada

Descrição

A interrupção manual do programa através do sistema de E/S foi rejeitada.

Conseqüências

A interrupção manual não será executada.

Causas prováveis

- O programa estava em execução.
- Uma operação de backup em andamento.

Ações recomendadas

Interrompa o programa antes de ativar a interrupção da entrada do sistema.

Continua na página seguinte

20147, Carga e partida rejeitadas

Descrição

A carga e partida do programa através do sistema de E/S foram rejeitadas.

Conseqüências

O programa não poderá iniciar.

Causas prováveis

- Os argumentos para a entrada de sistema carregar e partir (Load and Start) estão incorretos.
- O módulo foi carregado, mas o sistema falhou ao definir o ponteiro do programa.
- O programa estava em execução.
- Uma operação de backup em andamento.

Ações recomendadas

Verifique o seguinte:

- Argumentos corretos para a entrada de sistema carregar e partir.
- Nome definido e correto do arquivo do programa a ser carregado (incluindo unidade de memória de massa).
- Nome definido e correto da tarefa na qual o programa deve ser carregado.
- O programa parou antes da ativação da entrada de carregar e partir.

20148, Confirmação rejeitada

Descrição

A confirmação de redefinição da Parada de emergência através do Sistema de E/S foi rejeitada.

Ações recomendadas

20149, Redefinição de erro rejeitada

Descrição

A redefinição de erro da execução do programa através do Sistema de E/S foi rejeitada.

Ações recomendadas

20150, Falha no carregamento

Descrição

Carregamento do programa, através do sistema de E/S, falhou.

Conseqüências

O programa não poderá iniciar.

Causas prováveis

- Os argumentos para a entrada de sistema para carregar programa estão incorretos.
- O módulo foi carregado, mas o sistema falhou ao definir o ponteiro do programa.
- O programa estava em execução.
- Uma operação de backup em andamento.

Ações recomendadas

Verifique o seguinte:

- Argumentos corretos para a entrada de sistema de carregar programa (Load).
- Nome definido e correto do arquivo do programa a ser carregado (incluindo unidade de memória de massa).
- Nome da tarefa definido e correto que o programa deve ser carregado.
- Programa parou antes da ativação da entrada de sistema carregar.

20153, Motores ligados e partida rejeitados**Descrição**

Motores ligados e inicialização/reinicialização do programa, através do sistema de E/S, foram rejeitados.

Consequências

O programa não poderá iniciar.

Causas prováveis

- O motivo pode ter sido que o robô estivesse fora da distância de recuperação.
- O programa estava em execução.
- Uma operação de backup em andamento.

Ações recomendadas

- Manobre o robô para a zona de recuperação ou mova o ponteiro do programa.
- Interrompa o programa antes de ativar a entrada do sistema ligar motores e iniciar.

20154, Parada de instrução rejeitada**Descrição**

A parada do programa após a instrução, através do Sistema de E/S, foi rejeitada.

Ações recomendadas

20156, Argumento indefinido**Descrição**

Nome da rotina de interrupção para o Sistema de E/S
Interrupção manual indefinida.

Ações recomendadas

Configure o nome da rotina de interrupção.

20157, Argumento indefinido**Descrição**

Nome do programa para o Sistema de E/S
LoadStart indefinido

Ações recomendadas

Configure o nome do programa.

20158, Não há sinal de entrada do sistema**Descrição**

Uma Entrada do Sistema foi configurada para um sinal de E/S que não existe.

Entrada do Sistema: *arg*

Nome do Sinal: *arg*

Consequências

O sistema passará para o status SYS FAIL.

Ações recomendadas

Adicione um sinal *arg* ao *eio.cfg* ou remova Entrada do Sistema *arg* do *eio.cfg*.

Para cada Entrada do Sistema deve ser configurado um sinal.

20159, Não há sinal de saída do sistema**Descrição**

Uma Saída do Sistema foi configurada para um sinal de E/S que não existe.

Saída do Sistema: *arg*

Nome do Sinal: *arg*

Consequências

O sistema passará para o status SYS FAIL.

Ações recomendadas

Adicione sinal *arg* ao *eio.cfg* ou remova Saída do Sistema *arg* do *eio.cfg*.

Para cada Saída do Sistema deve ser configurado um sinal.

20161, Caminho não encontrado**Descrição**

O módulo do sistema *arg* na tarefa *arg* possui uma especificação correspondente na configuração

para "Módulos da Tarefa" que aponta para um caminho de arquivo inexistente

Continua na página seguinte

6 Resolução de problemas por registro de eventos

6.3 2x xxx

Continuação

Ações recomendadas

Exiba "Módulos da tarefa" no menu "Parâmetro do Sistema" e altere a trajetória no item para esse módulo de sistema

20162, Erro de gravação

Descrição

Ocorre um erro de gravação quando o sistema tenta salvar o seu módulo *arg* em *arg* na tarefa *arg*. Ou o sistema de arquivos está cheio

Ações recomendadas

Exiba "Módulos da tarefa" no menu "Parâmetro do Sistema" e altere a trajetória no item para esse módulo de sistema

20164, Falha de reconfiguração

Descrição

Ainda existem alguns módulos de sistema não salvos.

Ações recomendadas

Leia as descrições do erro nas mensagens anteriores.
Tente iniciar novamente o sistema

20165, O Ponteiro do Programa está perdido.

Descrição

O reinício não é mais possível a partir da posição atual.

Ações recomendadas

O program deve ser iniciado do começo.

20166, Recuse salvar o módulo

Descrição

O módulo *arg* é mais antigo do que a fonte em *arg* na tarefa *arg*.

Ações recomendadas

20167, Módulo não salvo

Descrição

O módulo *arg* está alterado, mas não salvo na tarefa *arg*.

Ações recomendadas

20170, O sistema foi interrompido

Descrição

Detectou-se um erro que parou o sistema.

Consequências

O sistema passa para o status SYS STOP e o robô pára na trajetória. Esse status está descrito no Manual de Solução de Problemas, IRC5.

Causas prováveis

A quantidade de erros pode levar a essa transição de status.

Ações recomendadas

- 1) Consulte outras mensagens de log do evento que tenha ocorrido na mesma hora para determinar a causa real.
- 2) Corrija a causa da falha.

20171, O sistema foi paralisado

Descrição

Detectou-se um erro que paralisou o sistema.

Consequências

O sistema passa para o status SYS HALT, o movimento do programa e do robô pára e os motores são DESLIGADOS. Esse status está descrito no Manual de Solução de Problemas, IRC5.

Causas prováveis

A quantidade de erros pode levar a essa transição de status.

Ações recomendadas

- 1) Consulte outras mensagens de log do evento que tenha ocorrido na mesma hora para determinar a causa real.
- 2) Corrija a causa da falha.
- 3) Reinicie o programa.

20172, O sistema falhou

Descrição

Detectou-se um erro que causou a falha do sistema.

Continua na página seguinte

Conseqüências

O sistema passará para o status SYS FAIL. O movimento do programa e do robô pára e os motores são DESLIGADOS. Esse status está descrito no Manual de Solução de Problemas, IRC5.

Causas prováveis

A quantidade de erros pode levar a essa transição de status.

Ações recomendadas

- 1) Consulte outras mensagens de log do evento que tenha ocorrido na mesma hora para determinar a causa real.
- 2) Corrija a causa da falha.
- 3) Reinicie o programa de acordo com as instruções do Manual do Operador, IRC5.

20176, Limites exteriores de saída do sistema analógico

Descrição

O valor *arg* para a Saída do Sistema *arg*, sinal *arg*, está fora dos seus limites (mín lógico: *arg* m/s, máx lógico: *arg* m/s).

Conseqüências

O novo valor não está definido, o valor anterior do sinal analógico está preservado.

Causas prováveis

O limite lógico superior e/ou inferior para o sinal pode ser definido de forma errada.

Ações recomendadas

Ajuste os valores do limite lógico superior e/ou inferior para o sinal e reinicie o controlador.

20177, Curto-circuito no circuito da fase do Motor

Descrição

O motor ou o cabo do motor para o eixo *arg* no módulo de acionamento *arg*, unidade de acionamento número *arg*, está em curto-circuito.

Conseqüências

Nenhuma operação será possível até que se corrija a falha. O sistema passará para o status SYS HALT.

Causas prováveis

Isso pode ser causado por um defeito no motor ou no cabo do motor. Isso também pode ser causado por contaminação nos contatos para os cabos ou por um defeito nos rolamentos do motor.

Ações recomendadas

- 1) Certifique-se de que o cabo do motor esteja conectado corretamente na unidade de acionamento.

- 2) Verifique o cabo e o motor medindo sua resistência.

Desconecte antes da medição.

- 3) Substitua todos os componentes com falha.

20178, Foi configurado um nome de tarefa incorreto

Descrição

Nome de tarefa incorreto *arg* configurado para a Entrada do Sistema *arg*.

Conseqüências

O sinal de entrada digital não será conectado ao evento especificado.

Ações recomendadas

Altere a configuração e reinicie o sistema.

20179, A memória do disco está criticamente baixa

Descrição

A capacidade de armazenamento no disco atingiu um nível crítico. Agora está abaixo de 10 Mb. A execução dos programas RAPID foi interrompida.

Conseqüências

A memória do disco está muito próxima de estar totalmente cheia. Quando isso acontece, o sistema não consegue funcionar.

Causas prováveis

Excesso de dados no disco

Ações recomendadas

- 1) Salve os arquivos em algum outro disco conectado à rede.
- 2) Apague os dados do disco.
- 3) Depois de remover os arquivos da unidade, reinicie o programa.

20181, A redefinição do sistema foi rejeitada.

Descrição

Não se permite redefinir o sistema através do Sistema de E/S.

Ações recomendadas

20184, Argumento incorreto para as entradas do sistema

Descrição

Um modo de Partida indefinido foi declarado para o Sistema de E/S.

Continua na página seguinte

6 Resolução de problemas por registro de eventos

6.3 2x xxx

Continuação

Ações recomendadas

20185, Nome incorreto

Descrição

Um Nome indefinido foi declarado na configuração atual `runchn_bool`.

Ações recomendadas

20187, Foi criado um arquivo de registro de diagnósticos

Descrição

Devido a qualquer número de falhas, um arquivo de diagnósticos do sistema foi criado em *arg*. Esse arquivo contém informações de depuração interna com a finalidade de depurar e solucionar problemas.

Consequências

O sistema reagirá ao erro provocando a parada de acordo com o especificado no próprio texto de log do evento.

Causas prováveis

A quantidade de erros pode levar a isso. Em geral, as falhas que levam o sistema ao status SYS FAIL também criarão um arquivo de registro de diagnósticos.

Ações recomendadas

Se necessário, o arquivo poderá ser anexado a um relatório de erros enviado ao seu representante ABB local.

20188, Os dados do sistema são inválidos

Descrição

O conteúdo do arquivo, *arg*, contendo dados persistentes do sistema é inválido. Código de erro interno: *arg*. O sistema foi iniciado usando os últimos dados válidos do sistema salvos anteriormente em *arg*.

Consequências

As alterações realizadas na configuração do sistema ou nos programas RAPID desde *arg* NÃO estarão disponíveis depois da nova partida. Essas alterações deverão ser novamente implementadas.

Ações recomendadas

- 1) Consulte outras mensagens de log do evento que ocorreram na mesma hora para determinar a causa real.
- 2) Se aceitável, realize uma nova partida em B para aceitar a partida com os últimos dados válidos do sistema que foram carregados.
- 3) Reinstale o sistema.

Continua na página seguinte

4) Verifique a capacidade de armazenamento disponível no disco. Se necessário, apague os dados para aumentar a capacidade de armazenamento.

20189, Os dados do robô são inválidos

Descrição

Não foi possível carregar os dados do robô independente do sistema a partir do arquivo *arg*.

O arquivo existe, mas o conteúdo é inválido. Código interno: *arg*

Ações recomendadas

Consulte outras mensagens registradas para as ações requeridas.

Certifique-se de que existe memória livre no dispositivo.

20192, A memória do disco está baixa

Descrição

A capacidade de armazenamento no disco é inferior a 25 MB. Quando chegar a 10 MB, a execução dos programas RAPID será interrompida.

Consequências

A memória do disco está próxima de estar totalmente cheia. Quando isso acontece, o sistema não consegue funcionar.

Causas prováveis

Excesso de dados no disco

Ações recomendadas

- 1) Salve os arquivos em algum outro disco conectado à rede.
- 2) Apague os dados do disco.

20193, Aviso de atualização de dados do robô

Descrição

Os dados dos valores de sincronização do eixo e de informações de serviço

(SIS) foram recuperados do backup.

Os dados do robô independente do sistema não foram salvos enquanto o sistema era desligado. Os dados foram recuperados do último backup.

Ações recomendadas

Certifique-se de que existe memória livre no dispositivo.

É possível que a bateria sobressalente esteja vazia. Verifique o registro do hardware.

20194, Não houve backup dos dados do sistema

Descrição

O sistema foi recuperado com sucesso , mas não foi possível criar um backup dos dados atuais do sistema.

Ações recomendadas

Certifique-se de que existe memória livre no dispositivo *arg*.

20195, Dados do sistema perdidos quando foi desligado pela última vez

Descrição

Normalmente, todos os dados do sistema são salvos no desligamento. Houve uma falha de salvamento de dados quando o sistema foi desligado pela última vez. O sistema foi iniciado usando os últimos dados válidos do sistema salvos anteriormente em *arg*.

Consequências

arg As alterações realizadas na configuração do sistema ou nos programas RAPID desde *arg* NÃO estarão disponíveis depois da nova partida. Essas alterações deverão ser novamente implementadas.

Causas prováveis

O banco de energia de backup pode ter sido esvaziado no momento do desligamento. O disco de armazenamento pode estar cheio.

Ações recomendadas

- 1) Consulte outras mensagens de log do evento que ocorreram na mesma hora para determinar a causa real.
- 2) Se aceitável, realize uma nova partida em B para aceitar a partida com os dados do sistema que foram carregados.
- 3) Reinstale o sistema.
- 4) Verifique a capacidade de armazenamento disponível no disco. Se necessário, apague os dados para aumentar a capacidade de armazenamento.

20196, Módulo salvo

Descrição

Durante a reconfiguração do sistema, foi encontrado um módulo alterado, mas não salvo.
O módulo foi salvo em *arg*.

Ações recomendadas

20197, Não é possível encontrar os dados do sistema da execução anterior

Descrição

Normalmente, todos os dados do sistema são salvos no desligamento. O arquivo que contém os dados persistentes do sistema não pode ser localizado. O sistema foi iniciado usando os últimos dados válidos do sistema salvos anteriormente em *arg*.

Consequências

arg As alterações realizadas na configuração do sistema ou nos programas RAPID desde *arg* NÃO estarão disponíveis depois da nova partida. Essas alterações deverão ser novamente implementadas.

Causas prováveis

O arquivo que contém os dados salvos do sistema pode ter sido movido ou excluído manualmente.

Ações recomendadas

- 1) Verifique a localização e a disponibilidade do arquivo de dados do sistema salvo.
- 2) Se aceitável, realize uma nova partida em B para aceitar a partida com os últimos dados válidos do sistema que foram carregados.
- 3) Reinstale o sistema.

20199, O sistema SoftStop foi rejeitado

Descrição

Não se permite a entrada do sistema SoftStop

Ações recomendadas

20200, Chave de Limite aberta por SC

Descrição

A chave de limite no robô tem sido aberta pelo Controlador de Segurança (SC)

Consequências

O sistema passa para o status Parada de Proteção.

Causas prováveis

O Controlador de Segurança abriu a chave de limite devido a uma violação de Segurança.

Ações recomendadas

- 1) Verifique motivo encontrado em outros logs de eventos.
- 2) Verifique o cabo entre o quadro do contator e o Controlador de Segurança.

Continua na página seguinte

6 Resolução de problemas por registro de eventos

6.3 2x xxx

Continuação

3) Faça Confirmar Parada pressionando o botão de ativação Motors On, ou ativando a entrada de sistema apropriada.

20201, Limit Switch está aberto.

Descrição

O Limit Switch do robô se abriu.

Consequências

O sistema passa para o status Motores desligados.

Causas prováveis

O robô tem funcionado fora da faixa de trabalho definida por suas chaves de limite.

Ações recomendadas

- 1) Pressione um botão eventualmente externo "Ultrapassar limite" e movimente manualmente o robô de volta para a área de trabalho.
- 2) Continue a operação.

20202, A Parada de Emergência está aberta

Descrição

O circuito de parada de emergência foi interrompido anteriormente e, enquanto estava parado, houve tentativa de operar o robô.

Consequências

O sistema permanece no estado de Parada de Emergência.

Causas prováveis

Houve tentativa de manobrar um controle, por ex., o dispositivo de ativação.

Ações recomendadas

- 1) Para resumir operação, primeiro restaure o botão do painel de parada de emergência causando a parada.
- 2) Logo volte o sistema para o estado Motores LIGADOS, apertando o botão Motores LIGADOS no Módulo de Controle.

20203, O Dispositivo de Ativação está aberto

Descrição

Somente uma das duas cadeias do Dispositivo de Ativação estava aberta.

Consequências

O sistema passará para o status SYS HALT.

Causas prováveis

O Dispositivo de Ativação da unidade de programação pode estar com defeito ou incorretamente conectado. A unidade de programação e seu Dispositivo de Ativação encontra-se no Trouble Shooting Manual, IRC5.

Continua na página seguinte

Ações recomendadas

- 1) Confira o cabo da unidade de programação e sua conexão.
- 2) Se for requerido, substitua a unidade de programação com defeito e seu cabo.

20204, Instabilidade da Chave de Operação

Descrição

O sistema detectou um desequilíbrio nos dois circuitos paralelos Chave de Operação MANUAL / AUTO.

Causas prováveis

O par de contato em algum dos cabos conectados ao circuito Chave de Operação não funciona corretamente.

Ações recomendadas

- 1) Isole a conexão do cabo que causa o conflito
- 2) Conecte o cabo da forma apropriada.

20205, A Parada Automática está aberta

Descrição

O circuito Parada com Segurança do Modo Automático foi interrompido.

Consequências

O sistema passa para o status Parada Automática.

Causas prováveis

Uma ou mais chaves conectadas em série ao circuito Parada com Segurança do Modo Automático se abriram, cuja causa pode ser uma grande quantidade de falhas. Isso é possível somente no modo de operação Automático. A descrição do circuito Parada com Segurança do Modo Automático encontra-se no Manual de Solução de Problemas.

Ações recomendadas

- 1) Localize a chave, redefina-a e reinicie o sistema.
- 2) Verifique os cabos e as conexões.

20206, A Parada Geral está aberta

Descrição

O circuito Parada com Segurança do Modo Geral foi interrompido.

Consequências

O sistema passa para o status Parada Geral.

Causas prováveis

Uma ou mais chaves conectadas em série ao circuito Parada com Segurança do Modo Geral se abriram, cuja causa pode ser uma grande quantidade de falhas. Isso é possível em qualquer modo operacional. A descrição do circuito Parada

com Segurança do Modo Geral encontra-se no Manual de Solução de Problemas.

Ações recomendadas

- 1) Localize a chave, redefina-a e reinicie o sistema.
- 2) Verifique os cabos e as conexões.

20208, As chaves de cadeia estão abertas

Descrição

Uma cadeia de segurança, que não seja a Parada Automática nem a Parada Geral, foi interrompida.

Consequências

O sistema passa para o status Parada de Proteção.

Causas prováveis

Uma ou mais chaves conectadas em série ao circuito Superior da Cadeia RUN se abriram, o que pode causar uma grande quantidade de falhas. A descrição do Circuito Superior da Cadeia RUN encontra-se no Manual de Solução de Problemas e no Diagrama de Circuito.

Ações recomendadas

- 1) Confira outras mensagens de erro para conhecer o motivo principal do defeito.
- 2) Localize o interruptor, restaure-o e reinicie o sistema.
- 3) Verifique os cabos e as conexões.

20209, O Contator Externo está aberto

Descrição

Um contator externo se abriu.

Consequências

O sistema passa do status Motores desligados para SYS HALT quando há uma tentativa de partida.

Causas prováveis

A cadeia RUN do equipamento externo foi interrompida, cuja causa pode ser os contatos auxiliares do contator externo ou, se usado, um PLC, que o controla. O contator externo alimenta uma peça do equipamento externo, o que equivale a como o contator RUN alimenta um robô. Essa falha pode ocorrer ao se tentar passar somente para o modo Motores ligados. A descrição da cadeia RUN encontra-se no Manual de Solução de Problemas e no Diagrama de Circuito.

Ações recomendadas

- 1) Localize a chave, redefina-a e reinicie o sistema.
- 2) Verifique os cabos e as conexões.
- 3) Verifique os contatos auxiliares do contator externo.

- 4) Se usado, verifique algum equipamento PLC que controla o contator externo.

20211, Falha de dois canais, cadeia ATIVAÇÃO

Descrição

Uma chave em apenas uma das cadeias ATIVAÇÃO foi levemente afetada, abrindo e depois fechando a cadeia, sem afetar à outra cadeia.

Consequências

O sistema passará para o estado SYS HALT.

Causas prováveis

Pode haver uma conexão de sinal solta no computador do eixo ou no Sistema de Segurança. A descrição da cadeia ATIVAÇÃO encontra-se no Manual de Solução de Problemas e no Diagrama de Circuito.

Ações recomendadas

- 1) Verifique os cabos e as conexões.
- 2) Assegure-se que todos os conectores de sinal na placa do computador do eixo e o Sistema de Segurança estão claramente conectados.
- 3) Se não existe uma conexão solta, substitua a placa com defeito.

20212, Falha de dois canais, cadeia RUN

Descrição

Somente uma das duas cadeias RUN foi fechada.

Consequências

O sistema passará para o status SYS HALT.

Causas prováveis

Alguma chave conectada à cadeia RUN pode estar defeituosa ou não estar corretamente conectada, fazendo com que apenas um canal se feche. A descrição da cadeia RUN encontra-se no Manual de Solução de Problemas, IRC5.

Ações recomendadas

- 1) Verifique os cabos e as conexões.
- 2) Consulte outras mensagens de log do evento que ocorreram na mesma hora para determinar qual chave provocou a falha.
- 3) Certifique-se de que todas as chaves funcionam corretamente.
- 4) Para ajudar no retorno das cadeias para um status definido, pressione e depois redefina a Parada de Emergência.
- 5) Se não houver conexão solta, substitua a chave defeituosa.

6 Resolução de problemas por registro de eventos

6.3 2x xxx

Continuação

20213, Falha de dois canais

Descrição

Detectou-se uma pequena alteração de status em alguma cadeia RUN ou ENABLE.

Consequências

O sistema passará para o status SYS HALT.

Causas prováveis

Isso pode ser resultado de diversas falhas. A descrição das cadeias ENABLE e RUN encontra-se no Manual de Solução de Problemas, IRC5.

Ações recomendadas

- 1) Verifique os cabos e as conexões.
- 2) Consulte outras mensagens de log do evento que ocorreram na mesma hora para determinar a causa da falha.
- 3) Para ajudar no retorno das cadeias para um status definido, pressionar e depois redefinir a Parada de Emergência pode funcionar.

20214, Limit Switch está aberto, DRV1

Descrição

O Limit Switch no robô se abriu.

Consequências

O sistema passa para o status Motores desligados.

Causas prováveis

O robô tem funcionado fora da faixa de trabalho definida por suas chaves de limite.

Ações recomendadas

- 1) Pressione um botão eventualmente externo "Ultrapassar limite" e movimente manualmente o robô de volta para a área de trabalho.
- 2) Continue a operação.

20215, A Parada Superior está aberta

Descrição

O circuito Parada com Segurança do Modo Superior se abriu.

Consequências

O sistema passa para o status Parada Superior.

Causas prováveis

Uma ou mais chaves conectadas em série ao circuito Parada com Segurança do Modo Superior se abriram, cuja causa pode ser uma grande quantidade de falhas. Isso é possível em qualquer modo operacional. A descrição do circuito Parada com Segurança do Modo Superior encontra-se no Manual de Solução de Problemas.

Continua na página seguinte

Ações recomendadas

- 1) Localize a chave, redefina-a e reinicie o sistema.

20216, O dispositivo de ativação está ativo no modo Auto

Descrição

O sistema detectou que o Dispositivo de ativação foi pressionado por mais de 3 segundos no modo de operação Automático.

Consequências

O sistema passa para o status Parada de Proteção.

Ações recomendadas

1. Desligue o Dispositivo de ativação
2. Passe para o modo Manual

20217, Limit Switch está aberto, DRV2

Descrição

O Limit Switch no robô se abriu.

Consequências

O sistema passa para o status Motores desligados.

Causas prováveis

O robô tem funcionado fora da faixa de trabalho definida por suas chaves de limite.

Ações recomendadas

- 1) Pressione um botão eventualmente externo "Ultrapassar limite" e movimente manualmente o robô de volta para a área de trabalho.
- 2) Continue a operação.

20218, Limit Switch está aberto, DRV3

Descrição

O Limit Switch no robô se abriu.

Consequências

O sistema passa para o status Motores desligados.

Causas prováveis

O robô tem funcionado fora da faixa de trabalho definida por suas chaves de limite.

Ações recomendadas

- 1) Pressione um botão eventualmente externo "Ultrapassar limite" e movimente manualmente o robô de volta para a área de trabalho.
- 2) Continue a operação.

20219, O Limit Switch está aberto, DRV4

Descrição

O Limit Switch no robô se abriu.

Conseqüências

O sistema passa para o status Motores desligados.

Causas prováveis

O robô tem funcionado fora da faixa de trabalho definida por suas chaves de limite.

Ações recomendadas

- 1) Pressione um botão eventualmente externo "Ultrapassar limite" e movimente manualmente o robô de volta para a área de trabalho.
- 2) Continue a operação.

20220, Conflito da parada superior

Descrição

Somente uma das duas cadeias de Parada com Segurança do Modo Superior se abriu.

Conseqüências

O sistema passará para o status SYS HALT.

Causas prováveis

Alguma chave conectada à cadeia Parada Superior pode estar defeituosa ou não estar corretamente conectada, fazendo com que apenas um canal se feche. A descrição da cadeia Parada Superior encontra-se no Manual de Solução de Problemas, IRC5.

Ações recomendadas

- 1) Verifique os cabos e as conexões.
- 2) Consulte outras mensagens de log do evento que ocorreram na mesma hora para determinar qual chave provocou a falha.
- 3) Certifique-se de que todas as chaves funcionam corretamente.
- 4) Se não houver conexão solta, substitua a chave defeituosa.

20221, Conflito da cadeia RUN

Descrição

Conflito de status na cadeia RUN.

Ações recomendadas

Verifique os cabos da cadeia RUN.

20222, Conflito da chave de limite

Descrição

Somente uma das duas cadeias das Chaves de limite estava aberta.

Conseqüências

O sistema passará para o status SYS HALT.

Causas prováveis

Alguma chave conectada à cadeia das Chaves de limite pode estar defeituosa ou não estar corretamente conectada, fazendo com que apenas um canal se feche. A descrição da cadeia das Chaves de limite encontra-se no Manual de Solução de Problemas, IRC5.

Ações recomendadas

- 1) Verifique os cabos e as conexões.
- 2) Consulte outras mensagens de log do evento que ocorreram na mesma hora para determinar qual chave provocou a falha.
- 3) Certifique-se de que todas as chaves funcionam corretamente.
- 4) Se não houver conexão solta, substitua a chave defeituosa.

20223, Conflito da Parada de Emergência

Descrição

Somente uma das duas cadeias de Parada de Emergência estava aberta.

Conseqüências

O sistema passará para o status SYS HALT.

Causas prováveis

Alguma chave conectada à cadeia de Parada de Emergência pode estar defeituosa ou não estar corretamente conectada, fazendo com que apenas um canal se feche. A descrição da cadeia de Parada de Emergência encontra-se no Manual de Solução de Problemas, IRC5.

Ações recomendadas

- 1) Verifique os cabos e as conexões.
- 2) Consulte outras mensagens de log do evento que ocorreram na mesma hora para determinar qual chave provocou a falha.
- 3) Certifique-se de que todas as chaves funcionam corretamente.
- 4) Se não houver conexão solta, substitua a chave defeituosa.

20224, Conflito no Dispositivo de Ativação

Descrição

Somente uma das duas cadeias do Dispositivo de Ativação estava aberta.

Continua na página seguinte

6 Resolução de problemas por registro de eventos

6.3 2x xxx

Continuação

Consequências

O sistema passará para o status SYS HALT.

Causas prováveis

O Dispositivo de Ativação da unidade de programação pode estar com defeito ou incorretamente conectado. A unidade de programação e seu Dispositivo de Ativação encontra-se no Trouble Shooting Manual, IRC5.

Ações recomendadas

- 1) Confira o cabo da unidade de programação e sua conexão.
- 2) Se for requerido, substitua a unidade de programação com defeito e seu cabo.

20225, Conflito de Parada Automática

Descrição

Somente uma das duas cadeias de Parada com Segurança do Modo Automático se abriu.

Consequências

O sistema passará para o status SYS HALT.

Causas prováveis

Alguma chave conectada à cadeia de Parada Automática pode estar defeituosa ou não estar corretamente conectada, fazendo com que apenas um canal se feche. A descrição da cadeia de Parada Automática encontra-se no Manual de Solução de Problemas, IRC5.

Ações recomendadas

- 1) Verifique os cabos e as conexões.
- 2) Consulte outras mensagens de log do evento que ocorreram na mesma hora para determinar qual chave provocou a falha.
- 3) Certifique-se de que todas as chaves funcionam corretamente.
- 4) Se não houver conexão solta, substitua a chave defeituosa.

20226, Conflito da Parada Geral

Descrição

Somente uma das duas cadeias de Parada com Segurança do Modo Geral se abriu.

Consequências

O sistema passará para o status SYS HALT.

Causas prováveis

Alguma chave conectada à cadeia de Parada Geral pode estar defeituosa ou não estar corretamente conectada, fazendo com que apenas um canal se feche. A descrição da cadeia Parada Geral encontra-se no Manual de Solução de Problemas, IRC5.

Ações recomendadas

- 1) Verifique os cabos e as conexões.
- 2) Consulte outras mensagens de log do evento que ocorreram na mesma hora para determinar qual chave provocou a falha.
- 3) Certifique-se de que todas as chaves funcionam corretamente.
- 4) Se não houver conexão solta, substitua a chave defeituosa.

20227, Conflito do Contator do Motor, DRV1

Descrição

Somente um dos dois Contatores do Motor para o sistema de acionamento 1 confirmou a ordem de ativação.

Consequências

O sistema passará para o status SYS HALT.

Causas prováveis

Falha nos contatos auxiliares do contator do motor ou na sua alimentação.

Ações recomendadas

- 1) Verifique os cabos e as conexões.
- 2) Verifique o funcionamento dos contatos auxiliares.

20231, Retardo da Parada de Emergência devido ao desequilíbrio do circuito

Descrição

O sistema detectou desequilíbrio nos dois circuitos paralelos da Parada de Emergência.

Consequências

O sistema passa para o status de Parada de Emergência depois de aproximadamente 1 segundo.

Causas prováveis

O par de contato em algum dos botões de Parada de Emergência não funciona corretamente.

Ações recomendadas

1. Isole o botão de Parada de Emergência que provoca o conflito.
2. Verifique o par de contato.
3. Certifique-se de que todas as conexões estejam apertadas.
4. Se necessário, substitua o botão.

20232, Retardo da Parada Automática devido ao desequilíbrio do circuito

Descrição

O sistema detectou desequilíbrio nos dois circuitos paralelos da Parada Automática.

Continua na página seguinte

Conseqüências

O sistema passa para o status de Parada de Proteção depois de aproximadamente 1 segundo.

Causas prováveis

O par de contato em algum dos dispositivos de segurança conectado ao circuito de Parada Automática não funciona corretamente.

Ações recomendadas

1. Isole o dispositivo de segurança que provoca o conflito.
2. Certifique-se de usar um dispositivo de dois canais.
3. Verifique o par de contato.
4. Certifique-se de que todas as conexões estejam apertadas.
5. Se necessário, substitua o dispositivo.

20233, Retardo da Parada Geral devido ao desequilíbrio do circuito**Descrição**

O sistema detectou desequilíbrio nos dois circuitos paralelos da Parada Geral.

Conseqüências

O sistema passa para o status de Parada de Proteção depois de aproximadamente 1 segundo.

Causas prováveis

O par de contato em algum dos dispositivos de segurança conectado ao circuito de Parada Geral não funciona corretamente.

Ações recomendadas

1. Isole o dispositivo de segurança que provoca o conflito.
2. Certifique-se de usar um dispositivo de dois canais.
3. Verifique o par de contato.
4. Certifique-se de que todas as conexões estejam apertadas.
5. Se necessário, substitua o dispositivo.

20234, Parada de emergência imediata**Descrição**

Os circuitos da Parada de emergência foram interrompidos.

Conseqüências

O sistema passa diretamente para o status Parada de Emergência.

Causas prováveis

Um ou mais botões da Parada de emergência foram ativados.

Ações recomendadas

- 1) Isole o botão de Parada de emergência que se abriu.
- 2) Redefina o botão.

20235, Parada automática imediata**Descrição**

Os circuitos da Parada automática foram interrompidos.

Conseqüências

O sistema passa diretamente para o status Parada de Proteção.

Causas prováveis

Uma ou mais chaves do dispositivo de segurança no circuito de Parada automática se abriram.

Ações recomendadas

- 1) Isole o dispositivo de segurança que se abriu.
- 2) Redefina a chave do dispositivo.

20236, Parada geral imediata**Descrição**

Os circuitos da Parada geral foram interrompidos.

Conseqüências

O sistema passa diretamente para o status Parada de Proteção.

Causas prováveis

Uma ou mais chaves do dispositivo de segurança no circuito de Parada geral se abriram.

Ações recomendadas

- 1) Isole o dispositivo de segurança que se abriu.
- 2) Redefina a chave do dispositivo.

20237, Parada superior imediata**Descrição**

Os circuitos da Parada superior foram interrompidos.

Conseqüências

O sistema passa diretamente para o status Parada de Proteção.

Causas prováveis

Uma ou mais chaves do dispositivo de segurança no circuito de Parada superior se abriram.

Ações recomendadas

- 1) Isole o dispositivo de segurança que se abriu.
- 2) Redefina a chave do dispositivo.

20238, Retardo da Parada Superior devido ao desequilíbrio do circuito**Descrição**

O sistema detectou desequilíbrio nos dois circuitos paralelos da Parada Superior.

6 Resolução de problemas por registro de eventos

6.3 2x xxx

Continuação

Consequências

O sistema passa para o status de Parada de Proteção depois de aproximadamente 1 segundo.

Causas prováveis

O par de contato em algum dos dispositivos de segurança conectado ao circuito de Parada Superior não funciona corretamente.

Ações recomendadas

1. Isole o dispositivo de segurança que provoca o conflito.
2. Certifique-se de usar um dispositivo de dois canais.
3. Verifique o par de contato.
4. Certifique-se de que todas as conexões estejam apertadas.
5. Se necessário, substitua o dispositivo.

20240, Conflito entre sinais ATIVAÇÃO

Descrição

Uma chave, em apenas uma das duas cadeias ATIVAÇÃO, foi afetada, sem prejudicar a outra cadeia.

Consequências

O sistema passará para o estado SYS HALT.

Causas prováveis

Pode existir uma conexão de sinal solta no Sistema de Segurança. A descrição da cadeia ATIVAÇÃO encontra-se no Manual de Solução de Problemas e no Diagrama de Circuito.

Ações recomendadas

- 1) Verifique os cabos e as conexões.
- 2) Certifique-se de que todos os conectores de sinal no Sistema de Segurança estão seguramente conectados.
- 3) Se não existe uma conexão solta, substitua a placa com defeito.

20241, Conflito do modo operacional

Descrição

O computador de eixo detectou um conflito entre o modo operacional selecionado no seletor de modo operacional, na parte frontal da cabine do controlador, e o modo operacional real.

Consequências

O sistema passará para o estado SYS HALT.

Causas prováveis

Deve haver uma falha de hardware no seletor do modo operacional, ou em seu cabeamento até o Sistema de Segurança.

Ações recomendadas

Verifique o seletor do modo operacional e seu cabeamento até o Sistema de Segurança.

20245, Conflito de status Run Control, DRV2

Descrição

Conflito de status entre o Run Control e os Contatores do motor para o sistema de acionamento 2.

Consequências

O sistema passará para o status SYS HALT.

Causas prováveis

Falha nos Contatores do motor ou na sua alimentação.

Ações recomendadas

- 1) Verifique os cabos e as conexões.
- 2) Realize uma reinicialização a quente.

20246, Conflito de status do Run Control, DRV3

Descrição

Conflito de status entre o Run Control e os Contatores do motor para o sistema de acionamento 3.

Consequências

O sistema passará para o status SYS HALT.

Causas prováveis

Falha nos Contatores do motor ou na sua alimentação.

Ações recomendadas

- 1) Verifique os cabos e as conexões.
- 2) Realize uma reinicialização a quente.

20247, Conflito de status do Run Control, DRV4

Descrição

Conflito de status entre o Run Control e os Contatores do motor para o sistema de acionamento 4.

Consequências

O sistema passará para o status SYS HALT.

Causas prováveis

Falha nos Contatores do motor ou na sua alimentação.

Ações recomendadas

- 1) Verifique os cabos e as conexões.
- 2) Realize uma reinicialização a quente.

Continua na página seguinte

20248, Conflito do Contator do Motor, DRV2

Descrição

Somente um dos dois Contatores do Motor para o sistema de acionamento 2 confirmou a ordem de ativação.

Consequências

O sistema passará para o status SYS HALT.

Causas prováveis

Falha nos contatos auxiliares do contator do motor ou na sua alimentação.

Ações recomendadas

- 1) Verifique os cabos e as conexões.
- 2) Verifique o funcionamento dos contatos auxiliares.

20249, Conflito do Contator do Motor, DRV3

Descrição

Somente um dos dois Contatores do Motor para o sistema de acionamento 3 confirmou a ordem de ativação.

Consequências

O sistema passará para o status SYS HALT.

Causas prováveis

Falha nos contatos auxiliares do contator do motor ou na sua alimentação.

Ações recomendadas

- 1) Verifique os cabos e as conexões.
- 2) Verifique o funcionamento dos contadores auxiliares.

20250, Conflito do Contator do Motor, DRV4

Descrição

Somente um dos dois Contatores do Motor para o sistema de acionamento 4 confirmou a ordem de ativação.

Consequências

O sistema passará para o status SYS HALT.

Causas prováveis

Falha nos contatos auxiliares do contator do motor ou na sua alimentação.

Ações recomendadas

- 1) Verifique os cabos e as conexões.
- 2) Verifique o funcionamento dos contatos auxiliares.

20252, Alta temperatura do motor, DRV1

Descrição

Sobreaquecimento no motor do manipulador. Deixe que o motor se resfrie antes de solicitar Motores Ligados (Motors On) novamente.

Ações recomendadas

- 1) Aguarde até que o motor sobreaquecido tenha se esfriado antes de solicitar Motores Ligados (Motors On) novamente.
- 2) Se o filtro de ar opcional for usado, verifique se ele está bloqueado e se tem que ser trocado

20253, Alta temperatura no dispositivo externo, DRV1

Descrição

Sobreaquecimento em dispositivo externo. Deixe que o dispositivo externo se resfrie antes de solicitar Motores Ligados novamente.

Ações recomendadas

Aguarde até que o motor sobreaquecido tenha se esfriado antes de solicitar Motores Ligados novamente.

20254, Alta temperatura do motor, DRV2

Descrição

Sobreaquecimento no motor do manipulador. Deixe que o motor se resfrie antes de solicitar Motores Ligados (Motors On) novamente.

Ações recomendadas

- 1) Aguarde até que o motor sobreaquecido tenha se esfriado antes de solicitar Motores Ligados (Motors On) novamente.
- 2) Se o filtro de ar opcional for usado, verifique se ele está bloqueado e se tem que ser trocado

20255, Alta temperatura no dispositivo externo, DRV2

Descrição

Sobreaquecimento em dispositivo externo. Deixe que o dispositivo externo se resfrie antes de solicitar Motores Ligados novamente.

Ações recomendadas

Aguarde até que o motor sobreaquecido tenha se esfriado antes de solicitar Motores Ligados novamente.

6 Resolução de problemas por registro de eventos

6.3 2x xxx

Continuação

20256, Alta temperatura do motor, DRV3

Descrição

Sobreaquecimento no motor do manipulador. Deixe que o motor se resfrie antes de solicitar Motores Ligados (Motors On) novamente.

Ações recomendadas

- 1) Aguarde até que o motor sobreaquecido tenha se esfriado antes de solicitar Motores Ligados (Motors On) novamente.
- 2) Se o filtro de ar opcional for usado, verifique se ele está bloqueado e se tem que ser trocado

20257, Alta temperatura no dispositivo externo, DRV3

Descrição

Sobreaquecimento em dispositivo externo. Deixe que o dispositivo externo se resfrie antes de solicitar Motores Ligados novamente.

Ações recomendadas

Aguarde até que o motor sobreaquecido tenha se esfriado antes de solicitar Motores Ligados novamente.

20258, Alta temperatura do motor, DRV4

Descrição

Sobreaquecimento no motor do manipulador. Deixe que o motor se resfrie antes de solicitar Motores Ligados (Motors On) novamente.

Ações recomendadas

- 1) Aguarde até que o motor sobreaquecido tenha se esfriado antes de solicitar Motores Ligados (Motors On) novamente.
- 2) Se o filtro de ar opcional for usado, verifique se ele está bloqueado e se tem que ser trocado

20259, Alta temperatura no dispositivo externo, DRV4

Descrição

Sobreaquecimento em dispositivo externo. Deixe que o dispositivo externo se resfrie antes de solicitar Motores Ligados novamente.

Ações recomendadas

Aguarde até que o motor sobreaquecido tenha se esfriado antes de solicitar Motores Ligados novamente.

20260, Conflito de status do Run Control, DRV1

Descrição

Conflito de status entre o Run Control e os Contatores do motor para o sistema de acionamento 1.

Consequências

O sistema passará para o status SYS HALT.

Causas prováveis

Falha nos Contatores do motor ou na sua alimentação.

Ações recomendadas

- 1) Verifique os cabos e as conexões.
- 2) Realize uma reinicialização a quente.

20262, SC Não encontrado

Descrição

O sistema tem uma opção para o Controlador de Segurança *arg* no módulo de acionamento (drive module) *arg*, mas não foi encontrado nenhum Controlador de Segurança.

Ações recomendadas

- Verifique o cabeamento do Controlador de Segurança.
- Verifique o estado do Controlador de Segurança.

Reinicialize o controlador, após realizar as ações recomendadas.

20263, SC Falha de Comunicação

Descrição

Erro de comunicação com o Controlador de Segurança (SC) *arg*

Ações recomendadas

- Verifique o cabeamento do Controlador de Segurança.
- Verifique o estado do Controlador de Segurança.

Reinicialize o controlador, após realizar as ações recomendadas.

20264, SC Opção Não Presente

Descrição

Encontrado *arg* Controlador de Segurança (SC) no módulo de acionamento (drive module) *arg*. Este sistema não tem a opção para um Controlador de Segurança nesse módulo de acionamento.

Ações recomendadas

- Confira as opções do software do módulo de acionamento.
- Instale um sistema com a opção Controlador de Segurança.

Continua na página seguinte

20265, SC Soft Stop

Descrição

Soft Stop do Controlador de Segurança (SC) não abriu os Contatores do Motor no tempo calculado

Ações recomendadas

Verifique a conexão do interruptor de limite para conferir se o SafeMove está presente

20266, SC Solicitação do Código PIN

Descrição

O Controlador de Segurança (SC) *arg* tem uma nova Configuração de Segurança e necessita de um novo Código PIN para ser ativado.

Ações recomendadas

1. Inicie uma sessão como usuário com as permissões de Configuração de Segurança.
2. Digite o novo Código PIN para o Controlador de Segurança no Painel de Controle.

20267, SC Inicialização falhou

Descrição

O Controlador de Segurança (SC) *arg* falhou em inicializar corretamente, ou falhou em responder durante a partida.

Ações recomendadas

1. Verifique os registros prévios de erro para conhecer possíveis causas.
2. Reinicie o sistema.

20268, SC Tipo Incorreto

Descrição

Encontrado *arg* Controlador de Segurança (SC) no módulo de acionamento *arg*, esperado *arg*.

Ações recomendadas

- Verifique as opções do software do módulo de acionamento.
- Instale um sistema com a opção correta do Controlador de Segurança.
- Instale um Controlador de Segurança do tipo correto.

20269, SC Erro nos dados da calibração do motor

Descrição

Não foi feito download de dados de calibração no controlador de segurança (SC) no módulo de potencia *arg* ou dados errôneos.

Ações recomendadas

Faça o download dos dados de calibração do motor para o controlador de segurança (SC).

20270, Erro de acesso

Descrição

Erro de acesso no Módulo do Pannel.

Ações recomendadas

Examine os arquivos de configuração de E/S.

20280, Conflito de símbolos

Descrição

O sinal *arg* definido na configuração de E/S entra em conflito com outro símbolo do programa de mesmo nome.
Por isso, o sinal não será mapeado para uma variável do programa.

Ações recomendadas

Renomeie o sinal na configuração de E/S.

20281, Erro de configuração de E/S

Descrição

arg arg com o nome de sinal
arg possui um tipo de sinal incorreto
. Encontrado *arg* esperado *arg*.

Ações recomendadas

Altere a configuração
e reinicie o sistema.

20282, Recurso e índice existentes

Descrição

Recurso *arg*
Índice *arg*.

Ações recomendadas

20283, O banco de dados de texto está cheio.

Descrição

Recurso *arg*
Índice *arg*

6 Resolução de problemas por registro de eventos

6.3 2x xxx

Continuação

Ações recomendadas

20284, Tipo de sinal incorreto para a entrada do sistema

Descrição

A Entrada do Sistema *arg* está configurada com um sinal de E/S de tipo incorreto.

O sinal de E/S *arg* é do tipo *arg* e essa Entrada do Sistema exige um sinal de E/S do tipo *arg*.

Ações recomendadas

Altere a configuração para a Entrada do Sistema especificada.

20285, Tipo de sinal incorreto para a saída do sistema

Descrição

A Saída do Sistema *arg* está configurada com um sinal de E/S de tipo incorreto.

O sinal de E/S *arg* é do tipo *arg* e essa Saída do Sistema exige um sinal de E/S do tipo *arg*.

Ações recomendadas

Altere a configuração para a Saída do Sistema especificada.

20286, Sinal de E/S não é exclusivo para a saída do sistema

Descrição

Cada Saída do Sistema deve ter configurado um sinal de E/S exclusivo.

Não é possível configurar o mesmo sinal de E/S para várias Saídas do Sistema.

Saída do Sistema: *arg*

Nome do Sinal: *arg*

Ações recomendadas

20287, Sinal de E/S não é exclusivo para a entrada do sistema

Descrição

Cada Entrada do Sistema deve ter configurado um sinal de E/S exclusivo.

Não é possível configurar o mesmo sinal de E/S para várias Entradas do Sistema.

Entrada do Sistema: *arg*

Nome do Sinal: *arg*

Continua na página seguinte

20288, Tipo desconhecido de saída do sistema

Descrição

O sistema não reconhece o tipo configurado de Saída do Sistema.

Saída do sistema desconhecida: *arg*

Ações recomendadas

Verifique se o nome da Saída do Sistema está escrito corretamente.

20289, Tipo desconhecido de entrada do sistema

Descrição

O sistema não reconhece o tipo configurado de Entrada do Sistema.

Entrada do sistema desconhecida: *arg*

Ações recomendadas

Verifique se o nome da Entrada do Sistema está escrito corretamente.

20290, Nome desconhecido da unidade mecânica para a saída do sistema

Descrição

Uma Saída do Sistema está configurada com um nome de unidade mecânica que o sistema não reconhece.

Saída do Sistema: *arg*

Nome da unidade mecânica: *arg*

Ações recomendadas

A unidade mecânica especificada deve ser configurada para ser usada pela Saída do Sistema

Verifique se o nome da unidade mecânica está escrito corretamente.

20291, Tipo desconhecido de restrição da entrada do sistema

Descrição

O sistema não reconhece o tipo configurado de Restrição da Entrada do Sistema.

Restrição da Entrada do sistema desconhecida: *arg*

Ações recomendadas

Verifique se o nome da Restrição da Entrada do Sistema está escrito corretamente.

20292, Tipo desconhecido de restrição da entrada do sistema

Descrição

O sistema não reconhece a Restrição da Entrada do Sistema configurada.

Tipo de Restrição da Entrada do Sistema: *arg*

Restrição da Entrada do Sistema desconhecida: *arg*

Ações recomendadas

Verifique se o nome da Restrição da Entrada do Sistema está escrito corretamente.

20293, Restrição da entrada do sistema

Descrição

A *arg* solicitada é limitada pela entrada do sistema *arg* definida pelo sinal de E/S *arg*.

Conseqüências

A ação solicitada pela entrada do sistema *arg* não ocorrerá e a operação NÃO será afetada.

Causas prováveis

A entrada do sistema *arg* pode ser definida por um equipamento externo, como PLC etc., por diversos motivos.

Ações recomendadas

1) Investigue o motivo pelo qual se definiu a entrada do sistema e, se necessário, corrija o motivo.

20294, A ação não pode ser realizada.

Descrição

A ação solicitada não pode ser realizada porque a unidade de E/S responde.

Conseqüências

Não é possível decidir se existe alguma restrição definida para a ação.

Causas prováveis

A ação solicitada não será realizada até que unidade de E/S seja ativada novamente.

Ações recomendadas

Nunca desative uma unidade com Entradas/Saídas do Sistema.

20295, O sinal não pode ser usado como Saída do Sistema.

Descrição

A Saída do Sistema *arg* está configurado com um sinal de E/S contendo categoria incorreta. O sinal de E/S *arg* possui a

categoria Segurança e não pode ser usado como Saída do Sistema.

Ações recomendadas

Escolha outro sinal ou defina outra categoria.

20296, Foi configurado um nome de tarefa incorreto

Descrição

Nome de tarefa incorreto *arg* configurado para a Saída do sistema *arg*.

Conseqüências

O sinal de saída digital não será conectado ao evento especificado.

Ações recomendadas

Altere a configuração e reinicie o sistema.

20297, Erro de comunicação de saída do sistema

Descrição

Não foi permitido configurar o valor do sinal de E/S *arg* conectado à Saída do sistema *arg*.

Conseqüências

O sistema passará para o estado SYS HALT

Causas prováveis

- A conexão com a unidade de E/S pode ter sido perdida.

20307, Defeito no ventilador de resfriamento do motor, eixo 1

Descrição

O ventilador de resfriamento do motor do eixo 1 no robô conectado ao Módulo de acionamento *arg* não funciona corretamente.

Conseqüências

Esse status está descrito no Manual de Resolução de Problemas - IRC5.

Causas prováveis

-O cabeamento de alimentação do ventilador pode estar danificado ou não conectado corretamente ao motor ou unidade contatora.

-O ventilador ou o a Fonte de Alimentação do Módulo de Ativação podem estar com defeito.

Ações recomendadas

1) Certifique-se que o cabo do ventilador esteja corretamente conectado

6 Resolução de problemas por registro de eventos

6.3 2x xxx

Continuação

2) Certifique-se que o ventilador esteja livre para girar e que o fluxo de ar não esteja obstruído.

3) Certifique-se que a voltagem da saída e entrada da Fonte de Alimentação do Módulo de Acionamento esteja dentro dos limites especificados, assim como descrito no Manual de Solução de Problemas. Substitua qualquer unidade com defeito.

20308, Defeito no ventilador de resfriamento do motor, eixo 2

Descrição

O ventilador de resfriamento do motor do eixo 2 no robô conectado ao Módulo de acionamento *arg* não funciona corretamente.

Consequências

Esse status está descrito no Manual de Resolução de Problemas - IRC5.

Causas prováveis

-O cabeamento de alimentação do ventilador pode estar danificado ou não conectado corretamente ao motor ou unidade contatora.

-O ventilador ou o a Fonte de Alimentação do Módulo de Ativação podem estar com defeito.

Ações recomendadas

1) Certifique-se que o cabo do ventilador esteja corretamente conectado

2) Certifique-se que o ventilador esteja livre para girar e que o fluxo de ar não esteja obstruído.

3) Certifique-se que a voltagem da saída e entrada da Fonte de Alimentação do Módulo de Ativação esteja dentro dos limites especificados, assim como descrito no manual de solução de problemas. Substitua qualquer unidade com defeito.

20309, Defeito no ventilador de resfriamento do motor, eixo 3

Descrição

O ventilador de resfriamento do motor do eixo 3 no robô conectado ao Módulo de acionamento *arg* não funciona corretamente.

Consequências

A explicação completa deste status está descrita no Manual de resolução de problemas - IRC5.

Causas prováveis

-O cabeamento de alimentação do ventilador pode estar danificado ou não conectado corretamente ao motor ou unidade contatora.

-O ventilador ou o a Fonte de Alimentação do Módulo de Ativação podem estar com defeito.

Ações recomendadas

1) Certifique-se que o cabo do ventilador esteja corretamente conectado

2) Certifique-se que o ventilador esteja livre para girar e que o fluxo de ar não esteja obstruído.

3) Certifique-se que a voltagem da saída e entrada da Fonte de Alimentação do Módulo de Ativação esteja dentro dos limites especificados, assim como descrito no manual de solução de problemas. Substitua qualquer unidade com defeito.

20310, SC Falhou a Comunicação

Descrição

Ocorreu um erro durante a tentativa de se comunicar com o Controlador de Segurança (SC) *arg*

Ações recomendadas

- Verifique o cabeamento do Controlador de Segurança.

- Verifique o estado do Controlador de Segurança.

Reinicialize o controlador, após realizar as ações recomendadas.

20311, Ativação 1 aberta

Descrição

O circuito ATIVAÇÃO 1 que monitora a o Sistema de Segurança foi aberto.

Consequências

O sistema passará para o estado SYS HALT.

Causas prováveis

Pode haver uma falha interna no Sistema de Segurança ou a supervisão interna detectou uma falha.

Ações recomendadas

1) Verifique todas as conexões até o Sistema de Segurança

2) Se estiver com defeito, substitua a placa com defeito.

20312, Ativação 2 aberta

Descrição

O circuito ENABLE 2 que monitora o Computador de Eixos se abriu.

Consequências

O sistema passará para o estado SYS HALT.

Causas prováveis

Pode haver um problema de conexão entre o computador principal e o computador do eixo

Continua na página seguinte

Ações recomendadas

- 1) Verifique todas as conexões ao computador do eixo.
- 2) Verifique os cabos conectados ao Sistema de Segurança.

20313, Falha de supervisão da ATIVAÇÃO 1

Descrição

O circuito ATIVAÇÃO 1 foi interrompido. Esse circuito monitora o funcionamento do Sistema de Segurança e o computador principal.

Conseqüências

O sistema passará para o estado SYS HALT.

Causas prováveis

Uma falha, provavelmente de software, foi detectada por alguma unidade supervisionada pelo circuito ATIVAÇÃO 1.

Ações recomendadas

- 1) Para tentar reiniciar, pressione o botão Motors ON. Se o reinício for IMPOSSÍVEL, isto indica uma falha no hardware do Sistema de Segurança, computador do eixo. Mas se for POSSÍVEL, a falha é do software. Nesse caso, entre em contato com seu representante local da ABB.
- 2) Determine qual é a unidade com defeito verificando a indicação LED A descrição dos LEDs encontra-se no Manual de Resolução de Problemas. Substitua a unidade defeituosa.

20314, Falha de supervisão do ATIVAÇÃO 2

Descrição

O circuito ATIVAÇÃO 2 para o módulo de acionamento 1 foi interrompido. Esse circuito monitora, por exemplo, o funcionamento do Sistema de Segurança e o computador do eixo.

Conseqüências

O sistema passará para o estado SYS HALT.

Causas prováveis

Uma falha, provavelmente de software, foi detectada por alguma unidade supervisionada pelo circuito ATIVAÇÃO 2.

Ações recomendadas

- 1) Para tentar reiniciar, pressione o botão Motors ON. Se o reinício for IMPOSSÍVEL, isto indica uma falha no hardware do Sistema de Segurança, computador do eixo. Mas se for POSSÍVEL, a falha é do software. Nesse caso, entre em contato com seu representante local da ABB.
- 2) Determine qual é a unidade com defeito verificando a indicação LED A descrição dos LEDs encontra-se no Manual de Resolução de Problemas. Substitua a unidade defeituosa.

20315, Falha de supervisão da ATIVAÇÃO 2

Descrição

O circuito ATIVAÇÃO 2 para o módulo de acionamento 2 foi interrompido. Esse circuito monitora, por exemplo, o funcionamento do Sistema de Segurança e o computador do eixo.

Conseqüências

O sistema passará para o estado SYS HALT.

Causas prováveis

Uma falha, provavelmente de software, foi detectada por alguma unidade supervisionada pelo circuito ATIVAÇÃO 2.

Ações recomendadas

- 1) Para tentar reiniciar, pressione o botão Motors ON. Se o reinício for IMPOSSÍVEL, isto indica uma falha no hardware da placa de segurança, computador do eixo. Mas se for POSSÍVEL, a falha é do software. Nesse caso, entre em contato com seu representante local da ABB.
- 2) Determine qual é a unidade com defeito verificando a indicação LED A descrição dos LEDs encontra-se no Manual de Resolução de Problemas. Substitua a unidade defeituosa.

20316, Falha de supervisão da ATIVAÇÃO 2

Descrição

O circuito ATIVAÇÃO 2 para o módulo de acionamento 3 foi interrompido. Esse circuito monitora, por exemplo, o funcionamento do Sistema de Segurança e o computador do eixo.

Conseqüências

O sistema passará para o estado SYS HALT.

Causas prováveis

Uma falha, provavelmente de software, foi detectada por alguma unidade supervisionada pelo circuito ATIVAÇÃO 2.

Ações recomendadas

- 1) Para tentar reiniciar, pressione o botão Motors ON. Se o reinício for IMPOSSÍVEL, isto indica uma falha no hardware do Sistema de Segurança, computador do eixo. Mas se for POSSÍVEL, a falha é do software. Nesse caso, entre em contato com seu representante local da ABB.
- 2) Determine qual é a unidade com defeito verificando a indicação LED A descrição dos LEDs encontra-se no Manual de Resolução de Problemas. Substitua a unidade defeituosa.

6 Resolução de problemas por registro de eventos

6.3 2x xxx

Continuação

20317, Falha de supervisão da ATIVAÇÃO 2

Descrição

O circuito ATIVAÇÃO 2 para o módulo de acionamento 4 foi interrompido. Esse circuito monitora, por exemplo, o funcionamento do Sistema de Segurança e o computador do eixo.

Consequências

O sistema passará para o estado SYS HALT.

Causas prováveis

Uma falha, provavelmente de software, foi detectada por alguma unidade supervisionada pelo circuito ATIVAÇÃO 2.

Ações recomendadas

- 1) Para tentar reiniciar, pressione o botão Motors ON. Se o reinício for IMPOSSÍVEL, isto indica uma falha no hardware do Sistema de Segurança, computador do eixo. Mas se for POSSÍVEL, a falha é do software. Nesse caso, entre em contato com seu representante local da ABB.
- 2) Determine qual é a unidade com defeito verificando a indicação LED A descrição dos LEDs encontra-se no Manual de Resolução de Problemas. Substitua a unidade defeituosa.

20321, Não é um número

Descrição

Não é um número foi encontrado na tarefa *arg*.
Um símbolo do tipo '*arg*' foi encontrado contendo um número indefinido.

Consequências

O número indefinido foi substituído por '*arg*'.

20322, Infinitade positiva

Descrição

Infinitade positiva não encontrada na tarefa *arg*.
Um símbolo do tipo '*arg*' foi encontrado contendo um infinito positivo.

Consequências

O infinito positivo foi substituído por '*arg*'.

20323, Infinito negativo

Descrição

Infinito negativo não encontrada na tarefa *arg*.
Um símbolo do tipo '*arg*' foi encontrado contendo um infinito negativo.

Consequências

O infinito negativo foi substituído por '*arg*'.

Continua na página seguinte

20324, Argumento incorreto para o sinal de E/S do sistema

Descrição

O *arg* definido para o sinal *arg* tem um argumento incorreto.

Consequências

Não será possível utilizar *arg*.

Causas prováveis

A configuração provavelmente foi editada fora de um editor de configuração adequado.

Ações recomendadas

O sinal de E/S do sistema deve ser reconfigurado, preferencialmente com o editor de configuração no RobotStudio ou no Flex Pendant.

20325, Supervisão de segurança SafeMove não ativada

Descrição

Não há configuração do usuário no SafeMove, ou seja, a supervisão de segurança está desativada.

Consequências

SafeMove não pode interromper o movimento do robô.

Causas prováveis

Não há configuração do usuário no SafeMove.

Ações recomendadas

Faça o download de nova configuração do usuário no SafeMove. Ative a configuração executando uma partida a quente e insira o código PIN.

20326, Argumento incorreto para o sinal de E/S do sistema

Descrição

O *arg* definido para o sinal *arg* tem um argumento incorreto. O retardo não pode ser um valor negativo.

Consequências

Não será possível utilizar *arg*.

Ações recomendadas

O sinal de ES do sistema precisa ser reconfigurado.

20350, Nome de tarefa inválido

Descrição

Não é possível usar o nome de tarefa *arg* como nome de uma tarefa. Ele já foi usado como símbolo instalado, é uma palavra reservada no sistema ou é muito longa (máx. de 16 caracteres).

Conseqüências

A tarefa não será instalada no sistema.

Ações recomendadas

Altere a configuração do nome da tarefa e reinicie o controlador.

20351, A quantidade máxima de tarefas foi excedida**Descrição**

A quantidade máxima de tarefas, *arg*, do tipo de configuração *arg* foi excedida.

Conseqüências

Todas as tarefas configuradas não serão instaladas.

Ações recomendadas

Altere a configuração e reinicie o sistema.

20352, Nome de programador de movimento inválido**Descrição**

O nome do programador de movimento para o grupo de unidades mecânicas *arg* em *arg* está incorreto.

Pode ser um dos seguintes motivos:

1. nome vazio
2. não está na configuração de movimento
3. já é usado por outro grupo de unidades mecânicas

Conseqüências

O sistema não poderá usá-lo.

Ações recomendadas

Altere a configuração e reinicie o controlador.

20353, Unidade mecânica não encontrada**Descrição**

Não é possível encontrar a unidade mecânica *arg* em *arg* na lista de unidades mecânicas configuradas.

Conseqüências

Não é possível executar qualquer instrução RAPID que use as unidades mecânicas configuradas.

Causas prováveis

É provável que a unidade não esteja na configuração do movimento.

Ações recomendadas

Altere a configuração e reinicie o controlador.

20354, O argumento está indefinido**Descrição**

O argumento configurado *arg* para a tarefa *arg* não é um tipo válido.

Conseqüências

O comportamento da tarefa será indefinido.

Ações recomendadas

Altere a configuração e reinicie o controlador.

20355, O nome do grupo de unidades mecânicas está incorreto**Descrição**

O nome configurado de *arg* na tarefa *arg* está incorreto.

Possível motivo:

1. O argumento não é usado na configuração
2. O nome configurado não é membro do grupo de unidades mecânicas
3. O nome configurado já é usado por outra tarefa.

Conseqüências

A tarefa não será instalada ou não será possível executar as instruções de movimento RAPID.

Ações recomendadas

Altere a configuração e reinicie o controlador.

20356, A quantidade máxima de tarefas de movimento foi excedida**Descrição**

Somente as tarefas *arg* podem controlar as unidades mecânicas, ou seja, executar as instruções de movimento RAPID.

Ações recomendadas

Altere a configuração e reinicie o controlador.

20357, Não há tarefa de movimento configurada**Descrição**

Nenhuma tarefa está configurada para controlar as unidades mecânicas, ou seja, executar as instruções de movimento RAPID.

Conseqüências

Não é possível executar as instruções de movimento RAPID.

Ações recomendadas

Altere a configuração para incluir uma tarefa que controle as unidades mecânicas.

6 Resolução de problemas por registro de eventos

6.3 2x xxx

Continuação

Reinicie o controlador.

20358, Nenhum membro de está configurado

Descrição

O tipo de configuração é exigido em um sistema de vários robôs.

Consequências

Não é possível executar as instruções de movimento RAPID.

Ações recomendadas

Altere a configuração e reinicie o controlador.

20359, O tipo cfg está configurado

Descrição

O tipo foi encontrado, mas não é esperado em um sistema contendo as opções atuais.

Ações recomendadas

Verifique se foi carregado o arquivo de configuração correto ou remova todas as instâncias do tipo.

Reinicie o controlador.

20360, Evento desconhecido no tipo cfg

Descrição

O evento *arg* não é um evento do sistema.

Ações recomendadas

Altere a configuração e reinicie o sistema.

20361, A tarefa compartilhada aceita apenas módulos compartilhados

Descrição

O módulo *arg* não está configurado para ser compartilhado e, por isso, não pode ser carregado na tarefa compartilhada.

Ações recomendadas

Altere a configuração e reinicie o sistema.

20362, Nome de tarefa indefinido

Descrição

A tarefa *arg* no tipo *cfg arg* não está configurado no sistema.

Ações recomendadas

Altere a configuração e reinicie o sistema.

20363, Este não é um módulo de sistema

Descrição

O módulo *arg* carregado do arquivo *arg* não é um módulo de sistema.

Ações recomendadas

Altere o sufixo do arquivo ou adicione um atributo de módulo ao módulo.

Carregue novamente o módulo ou reinicie o sistema.

20364, A quantidade máxima de grupos de unidades mecânicas foi excedida

Descrição

A quantidade máxima de grupos de unidades mecânicas, *arg*, do tipo de configuração *arg*, foi excedida.

Consequências

Instâncias em excesso são ignoradas.

Ações recomendadas

Altere a configuração e reinicie o controlador.

20365, Configuração atualizada

Descrição

Todas as tarefas são redefinidas para a sua rotina principal devido às alterações de configuração.

Ações recomendadas

20366, Erro de tipo na configuração da tarefa

Descrição

A tarefa *arg* está configurada com o tipo incorreto. A tarefa configurada para controlar unidades mecânicas (executar instruções de movimento RAPID) deve ser do tipo *arg*.

Consequências

A tarefa não será instalada.

Ações recomendadas

Altere a configuração e reinicie o controlador.

20367, Não há unidades mecânicas configuradas

Descrição

A instância *arg* do tipo de configuração *arg* não possui argumento de unidade mecânica.

Consequências

Não será possível executar qualquer ação em relação ao sistema de movimento (executar instruções de movimento RAPID).

Continua na página seguinte

Ações recomendadas

Altere a configuração e reinicie o controlador.

20368, Não há grupo de unidades mecânicas conectadas

Descrição

Não há tarefas de movimento conectadas ao grupo de unidades mecânicas *arg*.

Consequências

Não será possível usar as unidades mecânicas que pertencem a este grupo.

Causas prováveis

A causa deste erro pode ser a falta de uma instância de tarefa RAPID no domínio do controlador da configuração ou uma tarefa que não tenha sido configurada como tarefa de movimento.

Ações recomendadas

1. Adicione uma instância de tarefa de movimento que esteja conectada ao grupo de unidades mecânicas.
2. Altere uma tarefa sem movimento existente para uma tarefa de movimento.
3. Remova o grupo de unidades mecânicas.
4. Verifique a presença de nomes escritos incorretamente.

20369, Configuração confusa dos parâmetros do sistema.

Descrição

Há uma mistura de estruturas nova e velha do tipo System Misc.

Consequências

É possível que não sejam os parâmetros corretos que estejam configurados.

Causas prováveis

A configuração da estrutura velha e nova foi carregada no sistema.

Ações recomendadas

1. Verifique se os parâmetros corretos estão configurados.
2. Atualize os parâmetros no System Misc com os valores corretos.
3. Salve o domínio do Controlador e substitua o arquivo de configuração antigo.

20370, Falha ao ler dados de configuração para a distância de recuperação

Descrição

O sistema falhou ao ler os dados de configuração para o tipo *<arg>*. A distância de recuperação será o limite quando o sistema avisará antes de uma partida com o movimento de recuperação.

Consequências

Será usado o valor padrão para a distância de recuperação.

Causas prováveis

- O arquivo sys.cfg carregado no sistema não contém informações da distância de recuperação.
- Nenhum arquivo sys.cfg foi carregado devido a erros de arquivo.

Ações recomendadas

- 1) Carregue um novo arquivo sys.cfg e reinicie o sistema.

20371, É usado um grupo de unidades mecânicas.

Descrição

A configuração da tarefa *arg* não possui conexão com *arg*. O atributo *arg* é exigido em um sistema de movimentos múltiplos e ele está faltando.

Consequências

A tarefa não realiza nenhum movimento através da unidade mecânica, mas pode ler os dados de movimento. As funções do RAPID poderão falhar se lerem os dados de movimento e estiverem conectados à unidade mecânica incorreta. O grupo de unidades mecânicas em *arg* foi conectado à tarefa.

Causas prováveis

- O atributo não foi especificado quando a configuração foi criada.
- O arquivo de configuração poderia ter sido criado em um sistema de movimentos não múltiplos.

Ações recomendadas

- 1) Certifique-se de que o grupo de unidades mecânicas conectado à tarefa seja o correto.

20372, Falha ao ler os dados da configuração.

Descrição

O sistema falhou ao ler os dados da configuração para o tipo *<arg>*.

Consequências

Hotedit ou modpos não será possível.

Continua na página seguinte

6 Resolução de problemas por registro de eventos

6.3 2x xxx

Continuação

Causas prováveis

-O arquivo sys.cfg carregado no sistema não contém informações de hotedit e modpos.
-Não foi carregado nenhum arquivo sys.cfg devido a erros de arquivo.

Ações recomendadas

Carregue um novo arquivo sys.cfg e reinicie o sistema.

20380, Não há programador de movimento conectado à unidade mecânica

Descrição

A unidade mecânica *arg* não possui um programador de movimento conectado.

Consequências

Não é possível usar esta unidade mecânica em operações como calibração ou ativação.

Causas prováveis

A causa provável é um erro na configuração.

Ações recomendadas

Verifique a configuração do controlador e/ou movimento.

20381, Erro ao recriar caminho após falha da energia

Descrição

O caminho não foi recriado com sucesso.

Consequências

O Ponteiro do Programa deve ser movido antes de reiniciar o programa. É recomendado mover o robô para uma posição segura, embora o robô possa não seguir o caminho original quando reiniciado.

Causas prováveis

A quantidade de erros pode levar a isso. As falhas que causam o sistema a ir para o estado SYS FAIL geralmente também causarão falha na recriação do caminho após uma falha de energia.

Ações recomendadas

- 1) Verifique se há outras mensagens no log de eventos ocorrendo ao mesmo tempo para determinar a causa real.
- 2) Corrija a causa da falha.
- 3) Mova o robô para uma posição segura antes de reiniciar. O robô pode não seguir o caminho original.

20390, Partida rejeitada

Descrição

Iniciar/reiniciar o programa através do Sistema de E/S foi rejeitado.

Isso se deve ao acesso para gravação ser mantido por *arg* usando *arg*

Ações recomendadas

20391, A partida no principal foi rejeitada.

Descrição

Iniciar o programa no principal através do Sistema de E/S foi rejeitado.

Isso se deve ao acesso para gravação ser mantido por *arg* usando *arg*

Ações recomendadas

20392, Interrupção manual rejeitada

Descrição

A interrupção manual do programa através do Sistema de E/S foi rejeitada.

Isso se deve ao acesso para gravação ser mantido por *arg* usando *arg*

Ações recomendadas

20393, Carga e partida rejeitadas

Descrição

A carga e partida do programa através do Sistema de E/S foram rejeitadas.

Isso se deve ao acesso para gravação ser mantido por *arg* usando *arg*

Ações recomendadas

20394, Motores Ligados e partida rejeitados.

Descrição

Motores Ligados e Iniciar/reiniciar o programa através do Sistema de E/S foram rejeitados.

Isso se deve ao acesso para gravação ser mantido por *arg* usando *arg*

Ações recomendadas

20395, Carregamento rejeitado

Descrição

A carregamento do programa via Sistema I/O foi rejeitada.

Continua na página seguinte

O motivo é que o acesso à gravação é mantido pelo *arg* usando *arg*

20396, Interrupção manual rejeitada

Descrição

A interrupção manual do programa, via Sistema IO, foi rejeitada na tarefa *arg*.

A interrupção manual não é permitida durante o movimento sincronizado.

20397, Interrupção manual rejeitada

Descrição

A interrupção manual do programa, via Sistema IO, foi rejeitada na tarefa *arg*.

A interrupção está relacionada com *arg*, que não é um procedimento RAPID válido.

Consequências

arg não será executado.

Causas prováveis

1. *arg* não existe.
2. *arg* não é um procedimento (PROC) que leve zero (0) parâmetros.

Ações recomendadas

Assegure-se que *arg* é um procedimento existente (PROC) que leva zero (0) parâmetros.

20398, Modo Automático Rejeitado

Descrição

Uma tarefa estática/semi-estática interrompida (conhecida como tarefa de segundo plano) não pôde ser iniciada quando o modo automático foi solicitado.

Consequências

O sistema não pode entrar no modo automático.

Causas prováveis

Uma tarefa estática/semi-estática não pôde ser iniciada.

Ações recomendadas

- 1) Volte para o modo manual.
- 2) Certifique-se que todas as tarefas estáticas/semi-estáticas têm um módulo/programa contendo a entrada de produção configurada.
- 3) Verifique que nenhuma tarefa estática/semi-estática possui erros de sintaxe.
- 4) Volte para o modo automático e confirme.

20399, Tarefa Estática/Semi-estática iniciada

Descrição

Pelo menos uma tarefa estática/semi-estática (também conhecida como tarefa de segundo plano) não se encontrava em execução após da partida em modo automático.

Consequências

A execução foi iniciada em pelo menos uma tarefa estática/semi-estática.

Causas prováveis

O sistema passou para o modo automático durante a partida quente.

Ações recomendadas

Nenhuma, o sistema tem restabelecido automaticamente as configurações de depuração.

Para manter as configurações de depuração em automático:

- 1) Volte para o modo automático
- 2) Configure o parâmetro de sistema Controller/Auto Condition Reset/AllDebugSettings/Reset para NO.
- 3) Volte para o modo automático e confirme.
- 4) Para obter mais informações, consulte o Manual de Referência Técnica - Parâmetros do sistema.

20400, Definições de depuração em Auto

Descrição

Uma tarefa estática/semi-estática (também conhecida como tarefa de segundo plano) foi interrompida.

Consequências

A tarefa estática/semi-estática não será iniciada.

O sistema não ficará em modo total de produção em automático.

Ações recomendadas

Para o modo de produção total:

- 1) Volte para o modo manual.
- 2) Configure o parâmetro de sistema Controller/Auto Condition Reset/AllDebugSettings/Reset para SIM.
- 3) Volte para o modo automático e confirme.
- 4) Para mais informação, veja o Manual de Referência Técnica – Parâmetros de Sistema.

20401, Excesso de instâncias CFG

Descrição

Existe um excesso de instâncias *arg* do tipo *arg* no tópico *arg*.

6 Resolução de problemas por registro de eventos

6.3 2x xxx

Continuação

Consequências

A instância incorreta pode ser usada e causar um comportamento inesperado.

Causas prováveis

Existem múltiplas instâncias de *arg* do tipo *arg* no tópico *arg*.

Ações recomendadas

Remova todas as instâncias menos uma.

20402, Modo Automático Rejeitado

Descrição

Uma sessão de espionagem RAPID pode não ser desativada quando o modo automático for requerido.

Consequências

O sistema não pode entrar no modo automático.

Causas prováveis

A espionagem RAPID não pôde ser desativada.

Ações recomendadas

- 1) Retorne para o modo manual
- 2) Use um cliente externo, por exemplo, RobotStudio, para desativar a espionagem RAPID.
- 3) Retorne ao modo automático e confirme.

20403, Espionagem RAPID desativada

Descrição

A espionagem RAPID foi desativada após o arranque no modo automático.

Consequências

A espionagem RAPID foi desativada.

Causas prováveis

O sistema passou para o modo automático durante a partida quente.

Ações recomendadas

Nenhum, o sistema tem restabelecido automaticamente as configurações de depuração.

Para manter as configurações de depuração em automático:

- 1) Retorne ao modo manual
- 2) Configure o parâmetro de sistema Controlador/Restabelecimento automático da condição/AllDebugSettings/Restabelecer para NÃO.
- 3) Volte para o modo automático e confirme.
- 4) Para maiores informações, consulte o Manual de referências técnicas - Parâmetros do sistema.

20404, Definições de depuração em Auto

Descrição

A espionagem RAPID está ativa.

Consequências

A espionagem RAPID não será desativada.

O sistema não estará no modo de produção pleno em automático.

Ações recomendadas

Para o modo de produção total:

- 1) Volte para o modo manual.
- 2) Configure o parâmetro de sistema Controlador/Restabelecimento automático da condição/AllDebugSettings/Restabelecer para SIM.
- 3) Volte para o modo automático e confirme.
- 4) Para mais informação, veja o Manual de Referência Técnica – Parâmetros de Sistema.

20405, Modo automático rejeitado

Descrição

Um dispositivo de Profi Energy ativo não pode ser reiniciado quando o modo automático foi solicitado.

Consequências

O sistema não pode entrar no modo automático.

Causas prováveis

O dispositivo Profi Energy não foi reiniciado.

Ações recomendadas

- 1) Retorne para o modo manual
- 2) Reinicie o dispositivo Profi Energy.
- 3) Retorne ao modo automático e confirme.

20406, Dispositivo Profi Energy reiniciado

Descrição

Um dispositivo Profi Energy foi reiniciado após o arranque no modo automático.

Consequências

Um dispositivo Profi Energy foi reiniciado.

Causas prováveis

O sistema passou para o modo automático durante a partida a quente.

Ações recomendadas

Nenhum, o sistema restabeleceu automaticamente as configurações de depuração.

Para manter as configurações de depuração em automático:

- 1) Volte para o modo manual

Continua na página seguinte

- 2) Configure o parâmetro de sistema Controller / Auto Condition Reset / AllDebugSettings / Reset para NÃO.
- 3) Volte para o modo automático e confirme.
- 4) Para maiores informações, consulte o Manual de referências técnicas - Parâmetros do sistema.

20407, Definições de depuração em automático

Descrição

Um dispositivo Profi Energy está no modo de pausa.

Conseqüências

Um dispositivo Profi Energy não será reiniciado.

O sistema não estará no modo de produção completo em automático.

Ações recomendadas

Para o modo de produção total:

- 1) Volte para o modo manual.
- 2) Configure o parâmetro de sistema Controlador/Restabelecimento automático da condição/AllDebugSettings/Restabelecer para SIM.
- 3) Volte para o modo automático e confirme.
- 4) Para mais informação, veja o Manual de Referência Técnica – Parâmetros do sistema.

20440, Falhou ao inicializar o FW de atualização do framework

Descrição

A estrutura de atualização do firmware (FW) das placas do hardware não pôde ser inicializada

Conseqüências

Não será executada a atualização do firmware das placas do hardware

Causas prováveis

Um arquivo xml inválido na instalação do controlador:

arg

Ações recomendadas

Para programadores:

- Corrija o arquivo. Utilize o esquema hw_compatibility.xsd para verificar.

Para outros usuários:

- Reinstale o sistema.

20441, Falhou ao inicializar o patch do firmware

Descrição

Falhou ao inicializar o patch do firmware que gerencia as placas do hardware.

Conseqüências

Não será aplicado nenhum patch do firmware para as placas do hardware

Causas prováveis

O arquivo patch do firmware era inválido:

arg

Ações recomendadas

Corrija o arquivo patch. Utilize o esquema hw_compatibility.xsd para verificar.

20443, Múltiplos reinícios de atualização do firmware

Descrição

Um novo reinício para o modo de atualização do firmware foi ordenado após dois reinícios consecutivos de atualização.

Conseqüências

Nenhum outro reinício para o modo de atualização do firmware foi executado.

Causas prováveis

A atualização do firmware de uma placa de hardware provavelmente falhou. O firmware ou o hardware da placa podem estar corrompidos.

Ações recomendadas

Verifique o registro de eventos para conhecer as mensagens prévias de erro.

20450, SC Velocidade CBC excedida

Descrição

O limite de velocidade da verificação periódica do freio (CBC) foi excedido no controlador de segurança (SC) na unidade mecânica *arg*. O intervalo de teste da CBC expirou ou uma verificação do freio anterior falhou.

Ações recomendadas

Diminua a velocidade e execute uma verificação do freio

20451, SC Não sincronizado

Descrição

O Controlador de segurança (SC) *arg* não está sincronizado com as unidades Mecânicas supervisionadas.

Ações recomendadas

Mova todas as unidades Mecânicas supervisionadas pelo Controlador de Segurança *arg* para as posições de sincronização definidas na Configuração de Segurança.

6 Resolução de problemas por registro de eventos

6.3 2x xxx

Continuação

20452, SC Sincronizado

Descrição

O Controlador de segurança (SC) *arg* está agora sincronizado com as unidades Mecânicas supervisionadas. Pode ser usada a supervisão de segurança.

20453, SC Sincronização Incorreta. Posição

Descrição

As posições das unidades Mecânicas supervisionadas não correspondem com as posições de sincronização definidas na Configuração de Segurança do Controlador de Segurança (SC) *arg* no eixo *arg*.

Ações recomendadas

- Verifique se todas as unidades Mecânicas supervisionadas estão posicionadas na posição de sincronização configurada.
- Verifique se a chave de sincronização está funcionando corretamente.
- Verifique se os contadores de giro e de calibração do motor estão atualizados e corretos.
- Verifique se a posição de sincronização na Configuração de Segurança está correta.
- Confira erros de configuração.
- Faça o download dos valores de calibração.
- Verifique se o eixo 4 ou 6 está configurado como independente, se SIM, verifique que a configuração EPS esteja configurada da mesma maneira.

20454, SC Excedido o limite Servo-Lag

Descrição

O Controlador de Segurança (SC) *arg* detectou uma diferença grande demais, entre a posição solicitada e atual, para a unidade Mecânica *arg* no eixo *arg*.

Ações recomendadas

- Procure colisão.
- Se usar eixo externo, verifique as definições Servo Lag na Configuração de Segurança.
- Se usar Soft Servo, verifique se a Tolerância da Variação de Segurança Operacional (OSR) na Configuração de Segurança, não está definida baixa demais
- Verifique se os contadores de revolução estão atualizados.
- Verifique os problemas de comunicação para o Computador Principal, Computador, Computador do Eixo ou a Placa de Medição Serial.
- Verifique se o peso da ferramenta está corretamente definido.

20455, SC Valor de Posição Incorreto

Descrição

Valor de posição incorreto da Placa de Medição Serial (SMB) detectado pelo Controlador de Segurança (SC) *arg* na unidade Mecânica *arg*.

Ações recomendadas

- Verifique o resolver e as conexões do resolver.
- Substitua a Placa de Medição Serial.
- Substitua o resolver.

20456, SC Tempo esgotado dos dados de referência

Descrição

O Controlador do Robô parou de enviar dados de referência para o Controlador de Segurança (SC) *arg*.

Ações recomendadas

1. Verifique os registros anteriores de erro para conhecer possíveis causas.
2. Reinicie o sistema.

20457, SC Configuração de segurança modificada

Descrição

A configuração de segurança para o controlador de segurança (SC) *arg* tem conteúdos modificados ou não combina com o hardware usado.

Causas prováveis

- Foi feito o download da nova configuração de segurança, o caso normal.
 - A configuração não combina com o hardware usado.
- Normalmente quando é repetido o elog com pedido de novo código PIN.
- Configuração de segurança corrompida. Normalmente quando é repetido o elog com pedido de novo código PIN.

Ações recomendadas

1. Verifique novas mensagens de elog que indicam se uma nova configuração de segurança foi descarregada.
2. Se nenhuma configuração de segurança nova foi descarregada e este elog vem após uma partida a quente, descarregue uma nova configuração de segurança para o controlador de segurança.
3. Crie e faça o download de nova configuração de segurança se este elog vier depois de cada partida a quente e houver um pedido de um novo código PIN novamente.

Continua na página seguinte

20458, SC Falha Interna

Descrição

Falha Interna no Controlador de Segurança (SC) *arg*.

Ações recomendadas

- Verifique o cabeamento do Controlador de Segurança.
- Confira o estado do Controlador de Segurança nos LEDs
- Substitua o Controlador de Segurança se o erro persistir

20459, SC Falha de Entrada/Saída

Descrição

Erro de I/O no Controlador de Segurança (SC) *arg*.

Ações recomendadas

- Verifique o cabeamento do Controlador de Segurança.
 - Verifique o estado do Controlador de Segurança.
- Reinicialize o Controlador do Robô, após realizar as ações recomendadas.

20460, SC Configuração de Segurança não encontrada

Descrição

Falha ao recuperar a Configuração de Segurança do Controlador de Segurança (SC) *arg*.

Ações recomendadas

- Reinicialize o Controlador do Robô.
- Faça o download de uma Configuração de Segurança para o SC.
- Reinstale o Sistema.

20461, SC Configuração de Robô não encontrada

Descrição

Falha ao recuperar a Configuração do Robô no Controlador de Segurança (SC) *arg*.

Ações recomendadas

- Reinicialize o Controlador do Robô.
- Reinstale o Sistema.

20462, SC Desvio da Calibração não encontrado

Descrição

Falhou ao recuperar os desvios da Calibração do Motor do Controlador de Segurança (SC) *arg*.

Ações recomendadas

Faça o download de novos desvios de Calibração para o SC.

20463, SC Configuração de Segurança transferida

Descrição

O download da Configuração de Segurança teve sucesso para o Controlador de Segurança (SC) *arg*.

20464, SC Limite OSR excedido

Descrição

O Controlador de Segurança (SC) *arg* detectou uma diferença grande demais entre a posição atual e a ordenada dentro da Variação de Segurança Operacional (OSR), da unidade Mecânica *arg* no eixo *arg*.

Ações recomendadas

- Procure por colisões.
- Verifique se a Tolerância da Variação de Segurança Operacional OSR na Configuração de segurança não está definida muito baixa.
- Sincronize o Controlador de Segurança caso os contadores de revolução foram atualizados desde a última sincronização.

20465, SC Velocidade SAS excedida

Descrição

Violação da Velocidade Segura do Eixo (SAS) na unidade Mecânica *arg* Eixo *arg* no Controlador de Segurança (SC)

Ações recomendadas

Diminua a velocidade no Eixo *arg*

20466, SC Falha de Entrada/Saída

Descrição

Erro de I/O no Controlador de Segurança (SC) *arg* I/O *arg* Tipo *arg*

Tipo 1: Entrada

Tipo 2: Saída

Causas prováveis

- Conexão incorreta com os terminais I/O no SC
- Dois canais I/O não se correspondem

Ações recomendadas

- Verifique o cabeamento do SC.
- Verifique o estado do SC.

Reinicialize o Controlador do Robô, após realizar as ações recomendadas.

6 Resolução de problemas por registro de eventos

6.3 2x xxx

Continuação

20467, SC Velocidade STS excedida

Descrição

Velocidade de Ferramenta reduzida segura (STS) no Controlador de Segurança (SC) na unidade Mecânica *arg* alta demais. Causa *arg*.

Causas prováveis

1. Velocidade da Tool0
2. Velocidade de cotovelo
3. Velocidade de Ferramenta
4. Velocidade adicional do eixo

Ações recomendadas

Reduza a velocidade da ferramenta.

20468, SC Violação de STZ

Descrição

Zona segura de ferramenta (STZ) *arg* foi violada na unidade mecânica *arg*.

Ferramenta *arg* estava ativa.

Causa *arg*

Causas prováveis

1. Velocidade excedida
2. Posição errada da ferramenta
3. Orientação errada da ferramenta
4. Posição errada do cotovelo
11. Posição errada da ferramenta do ponto 1
12. Posição errada da ferramenta do ponto 2
13. Posição errada da ferramenta do ponto 3
14. Posição errada da ferramenta do ponto 4
15. Posição errada da ferramenta do ponto 5
16. Posição errada da ferramenta do ponto 6
17. Posição errada da ferramenta do ponto 7
18. Posição errada da ferramenta do ponto 8

Ações recomendadas

- Reduza a velocidade
- Mova a ferramenta do Robô para uma posição segura
- Ajuste a orientação da ferramenta

20469, SC Violação da SAR

Descrição

Variação Segura do Eixo (SAR *arg* é violada na unidade Mecânica *arg* Eixo *arg*

Ações recomendadas

Mova a unidade Mecânica para uma posição segura

20470, SC Pré-aviso de sincronização

Descrição

A sincronização requerida para as Unidades mecânicas supervisionadas pelo Controlador de Segurança (SC) *arg* é menor que *arg* hora(s).

Ações recomendadas

Efetue a sincronização antes do limite de tempo expirar.

20471, SC Tempo esgotado de Sincronização

Descrição

Limite de tempo da sincronização expirou para o Controlador de Segurança (SC) *arg*. A última sincronização foi há *arg* horas.

Ações recomendadas

Efetue uma sincronização.

20472, SC Nova Configuração de Segurança

Descrição

O Controlador de Segurança (SC) *arg* recebeu uma nova Configuração de Segurança. Um novo Código PIN é necessário para ativar.

Ações recomendadas

1. Inicie uma sessão como usuário com as permissões de Configuração de Segurança.
2. Digite o novo Código PIN para o Controlador de Segurança no Pannel de Controle.

20473, SC Falta de correspondência do Computador Dual

Descrição

Controlador de segurança (SC) *arg* tinha valores de conflito para uma Saída de Segurança muito comprida.

Consequências

O Controlador de Segurança entrou num Estado Seguro e emitirá um erro a após 10 minutos de falta de correspondência interna, se as ações recomendadas não forem efetuadas.

Causas prováveis

- A unidade Mecânica foi estacionada numa posição em, ou perto de, um limite de função supervisionado ou monitorado por muito tempo.
- Erro de computação interno no Controlador de Segurança.

Ações recomendadas

Mova todos os eixos das unidades Mecânicas e ferramentas para dentro ou para fora dos limites de função monitorados e supervisionados.

Continua na página seguinte

20474, SC Falha de Suprimento de I/O

Descrição

O nível de tensão de I/O para o Controlador de Segurança (SC) *arg* está fora do intervalo.

Causas prováveis

A tensão está fora dos limites ou está faltando tensão.

Ações recomendadas

1. Conecte o suprimento de 24V com o nível de tensão correto para os terminais de suprimento de I/O.
2. Reinicialize o Controlador do Robô.

20475, SC Sincronização rejeitada

Descrição

O Controlador de segurança (SC) *arg* não está configurado corretamente para sincronização.

Causas prováveis

- O PIN de Configuração de Segurança não está definido ou está incorreto.
- A Configuração de Segurança está vazia.
- A Configuração de Segurança está corrompida ou faltando.
- Controlador de segurança conectado no bus SMB incorreto.
- Alimentação Elétrica de I/O faltando.

Ações recomendadas

Verifique e confira as causas possíveis

20476, SC Desativado

Descrição

O Controlador de Segurança (SC) *arg* está desativado.

Consequências

Toda supervisão de segurança tem sido desativada no Controlador de Segurança. Risco de perigo para a Segurança.

Ações recomendadas

Faça o download de uma Configuração de Segurança para o Controlador de Segurança.

20477, SC Falha de Comunicação SMB

Descrição

O Controlador de Segurança (SC) *arg* falhou ao se comunicar com a Placa de Medição Serial (SMB).

Ações recomendadas

1. Certifique-se de que o cabeamento de SMB para o Controlador de Segurança esteja conectado no conector SMB correto e funcional.

2. Reinicie o sistema.

20478, SC Falha na Alimentação Elétrica

Descrição

A tensão da fonte de alimentação para o Controlador de Segurança (SC) *arg* está fora do intervalo.

Causas prováveis

A tensão está fora dos limites ou a tensão está faltando.

Ações recomendadas

1. Confira o cabeamento do Controlador de Segurança.
2. Verifique a tensão da alimentação elétrica.
3. Reinicialize o Controlador do Robô.

20479, SC Eixo Adicional está faltando

Descrição

Um Eixo Adicional que é supervisionado pelo Controlador de Segurança (SC) *arg* não está mais presente na Configuração do Sistema.

Ações recomendadas

Reinstale o Eixo adicional supervisionado, ou faça o download de uma Configuração de Segurança sem supervisão do Eixo Adicional.

20480, SC Violação de SST

Descrição

Posição de Repouso Segura (SST) *arg* no Controlador de Segurança (SC) é violada na unidade Mecânica *arg* Eixo *arg*.

Ações recomendadas

- Confira o programa RAPID
- Confira o equipamento do processo
- Confira se o movimento não está ocorrendo enquanto o SST está ativo
- Confira as mensagens elog prévias.

20481, SC OVR ativo

Descrição

Operação de Cancelamento (OVR) ativa no Controlador de Segurança (SC) *arg*

O comando SafeMove parará o robô após aproximadamente 20 minutos com a OVR ativa.

A velocidade está limitada a 250 mm/s ou 18 graus/s.

Ações recomendadas

Desative o sinal conectado à entrada OVR

Continua na página seguinte

6 Resolução de problemas por registro de eventos

6.3 2x xxx

Continuação

20482, SC Tempo esgotado da OVR

Descrição

A Operação de Cancelamento ficou ativa muito tempo no Controlador de Segurança (SC) *arg*.

Ações recomendadas

1. Reincialize o Controlador do Robô
2. Alterne o sinal conectado à entrada OVR
3. Ative a parada de Confirmação apertando o botão Motores LIGADOS
4. Manobre o Robô de volta para a área de trabalho
5. Desative os sinal conectado à entrada OVR

20483, SC CBC requerido em breve

Descrição

Verificação Periódica do Freio (CBC) requerida em menos de *arg* horas.

Ações recomendadas

Efetue uma verificação do freio antes do limite de tempo expirar.

20484, SC a CBC precisa ser efetuada

Descrição

O limite de tempo da verificação periódica do freio (CBC) expirou no controlador de segurança (SC) ou a última verificação do freio falhou.

Ações recomendadas

Efetue uma verificação do freio.

20485, SC Torque de freio baixo demais

Descrição

Torque de freio baixo demais no controlador de segurança (SC) na unidade mecânica *arg* eixo *arg*.

Causas prováveis

- O eixo não foi testado.
- Freio(s) desgastado(s).

Ações recomendadas

- Verifique se o eixo com falhas está ativado
- Se o eixo com defeito está ativado, substitua o(s) freio(s) o mais rápido possível.

20486, SC CBC interrompida ou incorreta

Descrição

O controlador de segurança (SC) detectou que a última verificação periódica do freio (CBC) na unidade mecânica *arg* foi interrompida ou estava incorreta.

Continua na página seguinte

Ações recomendadas

- Verifique elogos anteriores.
- Efetue nova verificação do freio só se for necessária, normalmente se o elog 20485 também foi exibido.

20487, SC Velocidade não sincronizada excedida

Descrição

Velocidade do Eixo excedida quando o Controlador de Segurança (SC) *arg* não estava sincronizado

Ações recomendadas

Manobre a unidade Mecânica até a posição de sincronização com velocidade baixa do eixo. Reduza a velocidade para 250 mm/s ou 18 graus/s.

20488, SC Expirou o limite de tempo não sincronizado

Descrição

O tempo disponível para mover o Robô quando dessincronizado foi expirado para o Controlador de Segurança (SC) *arg*

Ações recomendadas

1. Faça uma parada de Confirmação apertando o botão dMotores LIGADOS (Motors ON) ou ative a entrada do Sistema
2. Sincronize o SC *arg*.

20489, SC foi desativado

Descrição

O Controlador de Segurança (SC) *arg* foi desativado e não há funções de supervisão ativas.

Causas prováveis

Foi executado um C-start ou é a primeira partida do SC.

Ações recomendadas

Faça o download de uma Configuração para o SC *arg*

20490, SC Velocidade OVR excedida

Descrição

Limite de Velocidade de Cancelamento (OVR) excedido na unidade Mecânica *arg*.

Causas prováveis

Se o Cancelamento (OVR) está ativo, as limitações de velocidade OVR estarão ativas.

Ações recomendadas

- Diminua a velocidade.
- Desative a OVR.

20491, SC Cancelamento ativo durante a partida

Descrição

A entrada digital de cancelamento estava ativa durante a partida no SC *arg*

20492, SC Violação SST em teste do Freio

Descrição

Movimento detectado durante o teste do Freio no Controlador de Segurança (S) *arg* unidade Mecânica *arg* Eixo *arg*

Causas prováveis

- Teste de frenagem interrompido.
- Freios desgastados.

Ações recomendadas

- Reinicie o CBC.
- Substitua o freio.

20493, SC SBR acionado

Descrição

A Rampa Segura de Freio (SBR) no Controlador de Segurança (SC) foi interrompida por uma parada Classe 0 devido a uma desaceleração na unidade Mecânica *arg*. Isto é normal e ocorre em casos quando uma parada 1 é lenta demais. Procure outro elog do controlador de segurança.

Ações recomendadas

- Altere o valor do parâmetro para o SBR na configuração Movimento
- Acione uma nova parada para testar a Rampa de freio.
- Se isto acontecer frequentemente, verifique o manual Aplicação para a configuração das Unidades mecânicas.

20494, SC Mudança incorreta da ferramenta

Descrição

Mudança incorreta da ferramenta com Ferramenta *arg* na unidade mecânica *arg*

Ações recomendadas

- Verifique se a ferramenta é correta.
- Diminua a velocidade se necessário.
- Desempenhe uma nova troca de ferramenta.

20501, O painel de Parada de Emergência está aberto

Descrição

O painel de parada de emergência foi quebrado anteriormente e, enquanto estava quebrado, houve tentativa de operar o robô.

Consequências

O sistema permanece no estado de Parada de Emergência.

Causas prováveis

Houve tentativa de manobrar um controle, por ex., o dispositivo de ativação.

Ações recomendadas

- 1) Para reiniciar a operação, primeiro restaure o botão do painel de parada de emergência.
- 2) Logo volte o sistema para o estado Motores LIGADOS, apertando o botão Motores LIGADOS no Módulo de Controle.

20502, O circuito da Parada de Emergência está aberto

Descrição

A unidade pendant de parada de emergência foi quebrada anteriormente e, enquanto estava quebrada, houve tentativa de operar o robô.

Consequências

O sistema permanece no estado de Parada de Emergência.

Causas prováveis

Houve tentativa de manobrar um controle, por ex., o dispositivo de ativação.

Ações recomendadas

- 1) Para reiniciar a operação, primeiro restaure o botão da unidade pendant de parada de emergência.
- 2) Logo volte o sistema para o estado Motores LIGADOS, apertando o botão Motores LIGADOS no Módulo de Controle.

20503, Parada de Emergência ext.cat.0 aberto

Descrição

O parada de emergência externa foi quebrada anteriormente e, enquanto estava quebrada, houve tentativa de operar o robô.

Consequências

O sistema permanece no estado de Parada de Emergência.

Causas prováveis

Houve tentativa de manobrar um controle, por ex., o dispositivo de ativação.

Ações recomendadas

- 1) Para reiniciar a operação, primeiro restaure o botão externo de parada de emergência.
- 2) Logo volte o sistema para o estado Motores LIGADOS, apertando o botão Motores LIGADOS no Módulo de Controle.

Continua na página seguinte

6 Resolução de problemas por registro de eventos

6.3 2x xxx

Continuação

20505, Parada demorada aberta

Descrição

Parada demorada aberta

Consequências

O sistema passará para o estado SYS HALT.

Ações recomendadas

- 1) Para reiniciar a operação, primeiro restaure o botão de parada demorada.
- 2) Logo volte o sistema para o estado Motors ON, apertando o botão Motors ON no Módulo de Controle.

20506, Parada de Teste aberta

Descrição

O circuito Parada com Segurança do Modo Teste foi interrompido.

Consequências

O sistema passará para o status SYS HALT.

Causas prováveis

Uma ou mais chaves conectadas em série ao circuito Parada com Segurança do Modo Teste foram, o que pode causar uma grande quantidade de falhas. Isso é possível somente no modo de operacional Manual.

Ações recomendadas

- 1) Localize a chave, redefina-a e reinicie o sistema.
- 2) Verifique os cabos e as conexões.

20507, Cadeia do hardware aberta

Descrição

Relês (KA16 e KA17) na Placa de Interface de Segurança (SIB) não estão ativados

Consequências

Comando Motor LIGADO (Motor ON) rejeitado

Ações recomendadas

Aperte o botão Motor LIGADO (Motor ON) para fechar a cadeia.

20521, Conflito de Parada de Teste

Descrição

Conflito de status da cadeia Parada de Teste.

Consequências

O sistema passará para o status SYS HALT.

Ações recomendadas

Verifique a proteção de segurança de dois canais que provocou o conflito de status.

Continua na página seguinte

20525, Conflito do painel de Parada de Emergência

Descrição

Conflito de status da cadeia de painel de Parada de Emergência.

Consequências

O sistema passa para o estado parada de emergência.

Ações recomendadas

Verifique a proteção de segurança de dois canais que provocou o conflito de status.

20526, Conflito pendente do circuito de Parada de Emergência

Descrição

Conflito de estado da cadeia da unidade pendant de Parada de Emergência.

Consequências

O sistema passa para o estado parada de emergência.

Ações recomendadas

Verifique a proteção de segurança de dois canais que provocou o conflito de status.

20527, Conflito de Parada de Emergência ext.cat.0

Descrição

Conflito de status da cadeia cat.0 ext. de Parada de Emergência.

Consequências

O sistema passa para o estado parada de emergência.

Ações recomendadas

Verifique a proteção de segurança de dois canais que provocou o conflito de status.

20528, Conflito de entrada do intertravamento de HV

Descrição

Somente um dos dois sinais de entrada nas cadeias de alta tensão está aberto.

Consequências

Cadeia de ativação de pintura abre.

Ações recomendadas

Verifique a proteção de segurança de dois canais que provocou o conflito de status.

20529, Conflito de entrada do intertravamento da cabine

Descrição

Somente um dos dois sinais de entrada na cadeia de intertravamento da cabine está aberto.

Consequências

Cadeia de ativação de pintura abre.

Ações recomendadas

Verifique os cabos e as conexões.

20531, Conflito de Parada Demorada

Descrição

Conflito de status do circuito de parada demorada.

Consequências

O sistema passará para o status SYS HALT.

Ações recomendadas

Verifique os cabos e as conexões.

20534, Conflito do seletor de modo

Descrição

Nenhuma das conexões para o seletor de modo estão com falhas.

Consequências

O sistema passará para o status SYS HALT.

Ações recomendadas

Verifique os cabos e as conexões.

20535, Conflito de Intertravamento AUX

Descrição

Somente uma das duas cadeias de intertravamento AUX estava aberta. Normalmente usadas no intertravamento da porta do CBS.

Consequências

Cadeia de ativação de pintura abre.

Ações recomendadas

Verifique os cabos e as conexões.

20536, Conflito da cadeia Motor LIGADO (Motor ON)

Descrição

Somente um dos sinais da cadeia do Motor On em execução está aberto.

Consequências

O sistema passará para o status SYS HALT.

Ações recomendadas

Verifique os cabos e as conexões.

20550, Falha no teste de defeito

Descrição

Estado ativo quando o firmware na placa de interface de processo (PIB) não detectou nenhum pulso de teste de defeito por 30 segundos.

Consequências

O sistema passará para o estado SYS HALT.

Ações recomendadas

1. Consulte outras mensagens de erro para verificar o motivo principal da falha.
2. Verifique se há problemas de comunicação entre a PIB e o computador principal (MC).

20556, ENABLE 2 AXC 1 aberto

Descrição

Status ativo quando a ativação a partir do Computador de Eixo 1 está aberto.

Consequências

O sistema passará para o status SYS HALT.

Ações recomendadas

1. Consulte outras mensagens de erro para verificar o motivo principal da falha.
2. Se não existirem outras mensagens de erro, verifique a tensão da linha e confira se uma fase está faltando.

20557, ENABLE 2 AXC 2 está aberta

Descrição

Status ativo quando a ativação a partir do Computador de Eixo 2 está aberto.

Consequências

O sistema passará para o status SYS HALT.

Ações recomendadas

1. Consulte outras mensagens de erro para verificar o motivo principal da falha.
2. Se não existirem outras mensagens de erro, verifique a tensão da linha e confira se uma fase está faltando.

6 Resolução de problemas por registro de eventos

6.3 2x xxx

Continuação

20558, Falha no manipulador

Descrição

Estado ativo quando a energia para o manipulador *arg* conectada à placa de interface do Manipulador (MIB) *arg* está ausente, ou as condições da cadeia de ativação do manipulador não estão OK.

Consequências

O sistema passará para o estado SYS HALT.

Ações recomendadas

1. Verifique a alimentação do manipulador.
2. Verifique se a cadeia ENABLE na placa de controle do manipulador (MCOB/MCB) está OK.
3. Verifique se há excesso de temperatura nos motores do manipulador.
4. Verifique os sinais do manipulador por meio da placa de distribuição de energia (PDB). Consulte o diagrama do circuito.

20559, O sensor de colisão está ativo

Descrição

Estado ativo quando o sensor digital de colisão na placa de controle do manipulador (MCOB) *arg* está ativo.

Consequências

O sistema passará para o estado SYS HALT.

Ações recomendadas

Verifique os sensores de colisão conectados à MCOB.

20560, Limite de eixo na MCOB

Descrição

Estado ativo quando o sensor de limite na placa de controle do manipulador (MCOB) *arg* está ativo.

Consequências

O sistema passará para o estado SYS HALT.

Ações recomendadas

Verifique os sensores de limite conectados à MCOB.

20561, O software do manipulador abriu a cadeia de ativação

Descrição

Estado ativo quando o software da placa de controle do manipulador (MCOB/MCB) *arg* abriu a cadeia de ativação.

Consequências

O sistema passará para o estado SYS HALT.

Ações recomendadas

1. Consulte outras mensagens de erro para verificar o motivo principal da falha.
2. Verifique se há falha no freio.

20562, Falha de restabelecimento da ES

Descrição

Status ativo quando a entrada do Reset da Parada de Emergência (ES) está ativa por mais de 3 segundos.

Consequências

O sistema passará para o status SYS HALT.

Ações recomendadas

1. Verifique a conexão do restabelecimento externo da Parada de Emergência.
2. Verifique o botão Motor LIGADO (Motor ON).

20563, Desconexão de Servo aberta

Descrição

Status ativo quando a chave Desconexão de Servo no sistema *arg* está desligada.

Consequências

O sistema passará para o status SYS HALT.

Ações recomendadas

Se a chave Desconexão de Servo não está instalada, verifique a ligação de desativação na Placa de Interface do Manipulador (MIB).

20564, Rel. de Freio nos eixos 1 e 7

Descrição

Status ativo quando se ativa a liberação manual do freio nos eixos 1 e 7.

Consequências

O sistema passará para o status SYS HALT.

Ações recomendadas

Verifique a chave de liberação manual de freio dos eixos 1 e 7.

20565, Enable 1 externo está aberto

Descrição

Estado ativo quando o Enable 1 externo na placa de controle do manipulador (MCOB) *arg* está aberto.

Consequências

O sistema passará para o estado SYS HALT.

Continua na página seguinte

Ações recomendadas

Verifique a conexão na MCCB X25.

20566, Enable 2 externa está aberto**Descrição**

Estado ativo quando o Enable 2 externo na placa de controle do manipulador (MCOB) *arg* está aberto.

Conseqüências

O sistema passará para o estado SYS HALT.

Ações recomendadas

Verifique a conexão na MCCB X43.

20567, Energia baixa na MCOB**Descrição**

Estado ativo quando a energia fica abaixo de 16V na placa de controle do manipulador (MCOB) *arg*.

Conseqüências

O sistema passará para o estado SYS HALT.

Ações recomendadas

Confira a energia na MCOB.

20568, Ativação do hardware aberta na MCOB/MCB**Descrição**

Estado ativo quando o firmware da placa de controle do manipulador (MCOB/MCB) *arg* abriu a cadeia de ativação.

Conseqüências

O sistema passará para o estado SYS HALT.

20569, Falha no sinal de supervisão na MCOB/MCB**Descrição**

Estado ativo quando o alarme de supervisão na placa de controle do manipulador (MCOB/MCB) *arg* falha.

Conseqüências

O sistema passará para o estado SYS HALT.

20570, Erro de fiação da TPU**Descrição**

Status ativo quando a Placa da Interface do Processo (PIB) detecta falha na parada de emergência da unidade de programação e sinais do ENABLE do dispositivo (teste de problema técnico).

Conseqüências

O sistema passará para o status SYS HALT.

Ações recomendadas

1. Verifique os cabos e conexões da Unidade de Programação (TPU).
2. Confira a Placa da Interface do Pendant (TIB) e Placa da Interface do Manipulador (MIB).

20571, Intertravamento de HV aberto**Descrição**

O intertravamento de Alta Tensão (HV) do sistema de pintura está aberto por uma conexão externa de intertravamento.

Conseqüências

Cadeia de ativação de pintura abre.

Ações recomendadas

Confira a chave manual para a desconexão do sistema de HV.

20572, O Intertravamento da Cabine está aberto**Descrição**

O Intertravamento da Cabine está aberto por uma conexão de intertravamento externa.

Conseqüências

Cadeia de ativação de pintura abre.

Ações recomendadas

Verifique a ventilação de cabine e outras funções de segurança da cabine.

20573, Falta ID do controlador**Descrição**

O ID do controlador é a sua identidade exclusiva. Por padrão, ele é igual ao número de série do gabinete do controlador. A configuração do software do controlador não possui informações de identidade.

Causas prováveis

Isso pode ocorrer se a mídia de armazenamento do controlador foi substituída ou recebeu nova formatação.

Ações recomendadas

Leia o número de série do controlador no gabinete do controlador para identificar o seu ID. Use ferramentas RobotStudio para definir esse valor para o controlador.

6 Resolução de problemas por registro de eventos

6.3 2x xxx

Continuação

20574, Intertravamento do Processo aberto

Descrição

O Intertravamento do Processo está aberto por uma conexão de intertravamento externa..

Consequências

Cadeia de ativação de pintura abre.

Ações recomendadas

Confira a chave manual para a desconexão do sistema do processo.

20575, Intertravamento AUX aberto

Descrição

O Intertravamento AUX está aberto por uma conexão de intertravamento externa. Normalmente usado para o Cartridge Bell System (CBS).

Consequências

Cadeia de ativação de pintura abre.

Ações recomendadas

Confira cabos e equipamentos conectados às entradas AUX.

20576, Intertravamento do Sistema 2 está aberto

Descrição

Intertravamento do Sistema 2 está aberto. Normalmente usado para o Cartridge Bell System (CBS) ou bombas de pintura.

Consequências

Cadeia de ativação de pintura abre.

Ações recomendadas

Confira cabos e equipamentos conectados ao sistema 2.

20577, HV ON aberto

Descrição

Chave de Alta Tensão (HV) no painel operacional está aberta

Consequências

Cadeia de ativação de pintura abre.

Ações recomendadas

Faça o reconhecimento no Motor LIGADO (Motor ON) e ligue a chave HV para fechar a cadeia de intertravamento de HV.

20581, A comunicação da SPI em direção à SIB caiu

Descrição

Status ativo quando o teste periódico do Enable 1 falha a partir da Placa da Interface de Segurança (SIB).

Continua na página seguinte

Consequências

O sistema passará para o status SYS HALT.

Ações recomendadas

1. Confira o status no status da Interface Periférica Serial (SPI).
2. Confira os cabos entre a Placa de Interface de Processo (PIB) e SIB.

20582, A comunicação da SPI em direção à MIB caiu

Descrição

Status ativo quando o teste periódico do Enable 1 falha a partir da Placa da Interface do Manipulador (MIB). *arg*

Consequências

O sistema passará para o status SYS HALT.

Ações recomendadas

1. Confira os cabos e status da Interface Periférica Serial (SPI).
2. Verifique os cabos entre a SIB e a Placa da Interface do Manipulador (MIB).

20583, Falha no Alarme de controle do software da PIB

Descrição

Status ativo quando o firmware na Placa da Interface do Processo (PIB) descobre a falha do alarme entre o firmware da PIB e o software da PIB.

Consequências

O sistema passará para o status SYS HALT.

Causas prováveis

Carga de processador muito alta sobre o software da PIB.

20584, Falha na SPI interna

Descrição

Status ativo quando o firmware na Placa da Interface do Processo (PIB) descobre a falha do alarme da Placa da Interface de Segurança (SIB) e a Placa da Interface do Manipulador (MIB).

Consequências

O sistema passará para o status SYS HALT.

Causas prováveis

A comunicação da Interface Periférica Serial (SPI) caiu na SPI

- 1.

Ações recomendadas

Confira os cabos entre a PIB, a SIB e a MIB.

20585, Cadeia do Enable aberta a partir da IPS

Descrição

Status ativo quando a cadeia do Enable está aberta a partir do sinal Safety/PibSw/Enable.

Consequências

O sistema passará para o status SYS HALT.

Ações recomendadas

Confira o atuador conectado ao sinal Safety/PibSw/Enable.

20586, Falha do alarme em relação ao firmware da PIB

Descrição

Status ativo quando o software na Placa da Interface do Processo (PIB) descobre falha do alarme em relação ao firmware da PIB causado pela falha na FPGA.

Consequências

O sistema passará para o status SYS HALT.

20587, Falha do alarme em relação ao firmware da PIB

Descrição

Status ativo quando o software na Placa da Interface do Processo (PIB) descobre falha do alarme em relação ao firmware da PIB causado pela falha no Micro Controlador In-System.

Consequências

O sistema passará para o status SYS HALT.

Causas prováveis

O Firmware não está em execução.

20588, Falha de supervisão entre a PIB e o MC

Descrição

A placa de interface de processo (PIB) detectou uma falha do alarme de supervisão em relação ao computador principal (MC).

Consequências

O sistema passará para o estado SYS HALT.

Causas prováveis

1. Cabo ethernet cortado entre a PIB e o MC.
2. Alta carga de rede.

Ações recomendadas

Se o problema persistir:

1. Verifique o MC
2. Confira o cabo ethernet entre a PIB e o MC.

3. Reinicie o controlador.

20589, Falha de alarme entre a PIB e a MCOB

Descrição

Status ativo quando a conexão do agente no CAN entre a Placa de Interface do Processo (PIB) e a Placa do Controlador do Manipulador (MCOB), não está ativa.

Consequências

O sistema passará para o status SYS HALT.

Ações recomendadas

1. Confira os cabos do CAN.
2. Confira o status da MCOB.

20590, Máscara do circuito aberto não definida

Descrição

A máscara de circuito aberto dos freios na placa de controle do manipulador (MCOB/MCB) *arg* não está definida. A máscara deve ser configurada a partir da placa de interface de processo (PIB) durante a partida.

Consequências

Esta mensagem será emitida sempre que os freios forem liberados, até que a máscara de circuito aberto em MCOB/MCB esteja definida.

Causas prováveis

A configuração IPS na PIB não foi carregada ou o arquivo de configuração dos ajustes do freio está faltando.

Ações recomendadas

1. Verifique que a configuração IPS é carregada durante a partida.
2. Confira que os arquivos de configuração IPS dos ajustes do freio estão instalados na PIB.

20591, Tempo limite excedido do hot plug TPU

Descrição

O botão hot plug do TPU foi pressionado por muito tempo.

Consequências

O sistema passará para o estado SYS HALT.

Ações recomendadas

Aperte o botão Motor LIGADO para fechar a cadeia.

6 Resolução de problemas por registro de eventos

6.3 2x xxx

Continuação

20592, Ativação do processo externo aberta

Descrição

Estado ativo quando a conexão de ativação externa do processo na placa de controle do manipulador (MCB) *arg* está aberta.

Consequências

O sistema passará para o estado SYS HALT.

Ações recomendadas

Verifique a conexão na MCB X2.

20593, Potência de E/S baixa no MCB

Descrição

Estado ativo quando a potência de E/S fica abaixo de 16V na placa de controle do manipulador (MCB) *arg*.

Consequências

O sistema passará para o estado SYS HALT.

Ações recomendadas

Confira a energia na MCB.

20594, Falha de comunicação entre a PIB e o MC

Descrição

A placa de interface de processo (PIB) detectou uma falha de comunicação em relação ao computador principal (MC).

Consequências

O sistema passará para o status SYS FAIL.

Causas prováveis

1. Cabo ethernet cortado entre a PIB e o MC.
2. Alta carga de rede.

Ações recomendadas

1. Verifique o cabo ethernet entre a PIB e o MC.
2. Verifique o MC.
3. Reinicie o controlador.

20600, Lançamento não oficial RobotWare

Descrição

O RobotWare atual não é uma versão oficialmente suportada. Versões não oficiais de lançamento do RobotWare podem somente ser utilizadas por um teste de tempo limitado e propósitos de validação.

Consequências

A ABB não irá fornecer suporte de longo termo em versões não oficiais.

Ações recomendadas

Se esse é um sistema de produção, instale uma versão RobotWare oficial tão logo quanto possível.

20601, Caminhos muito longos quando descompactando os arquivos RobotWare

Descrição

O pacote de instalação RobotWare não foi descompactado de maneira correta no controlador. Alguns arquivos no pacote tem um caminho muito longo e não puderam ser utilizados pelo software do controlador.

Durante o processo de instalação o software controlador foi atualizado para trabalhar com caminhos maiores, então uma reinstalação do sistema deve resolver o problema.

Consequências

Alguns arquivos RobotWare estão faltando no controlador e seu sistema pode não ser capaz de operar de maneira apropriada.

Ações recomendadas

Reinstale o sistema utilizando o SystemBuilder. Se o erro ainda persiste após a reinstalação, contate o suporte técnico do consumidor.

20602, Imagem do RobotWare não é oficial

Descrição

A imagem atual do computador principal do RobotWare não é a original e não tem suporte oficial.

Consequências

A ABB não irá fornecer suporte de longo termo para versões do RobotWare não oficiais.

Causas prováveis

A imagem do computador principal que é oficialmente liberada foi substituída, por exemplo, com o propósito de recolher dados de diagnóstico para um problema específico.

Ações recomendadas

Se esse é um sistema de produção, instale a versão RobotWare oficial tão logo quanto possível.

20610, Curto circuito de fase do motor

Descrição

A unidade acionadora para a junta *arg* relatou um curto-circuito. A junta está conectada ao módulo de acionamento *arg* com a posição da unidade *arg* e nó *arg*.

Continua na página seguinte

Conseqüências

Nenhuma operação será possível até que a falha seja corrigida. O sistema entra no estado Motores Desligados (Motors Off) com torque zero.

Causas prováveis

- 1) Curto-circuito em cabos ou conectores entre as fases ou o terra.
- 2) Curto-circuito no motor entre as fases ou o terra.

Ações recomendadas

- 1) Verifique/substitua os cabos e conectores.
- 2) Verifique/substitua o motor.

20630, A tarefa da câmera não é válida**Descrição**

A câmera *arg* está no modo de execução, mas a tarefa carregada dentro dela não é uma tarefa válida ABB.

Conseqüências

Todos os resultados da câmera serão perdidos.

Ações recomendadas

- 1) Defina a câmera em espera.
- 2) Carregue uma tarefa ABB válida na câmera ou use o Robot Studio para criar uma.

20631, Falha de comunicação com a câmera**Descrição**

O controlador do robô falhou na comunicação com a câmera *arg*.

Conseqüências

Os resultados da câmera podem ser perdidos.

Ações recomendadas

- 1) Verifique o estado da câmera.
- 2) Verifique o cabeamento entre o controlador do robô e a câmera.

6 Resolução de problemas por registro de eventos

6.4 3x xxx

6.4 3x xxx

31810, Está faltando a placa mestre/escravo DeviceNet

Descrição

A placa mestre/escravo DeviceNet não funciona.

Consequências

Não é possível nenhuma comunicação com o DeviceNet.

Causas prováveis

A placa mestre/escravo DeviceNet está com mau funcionamento ou está faltando.

Ações recomendadas

1. Assegure-se de que a placa mestre/escravo DeviceNet esteja instalada.
2. Substitua a placa se estiver com defeito.

31811, Está faltando a segunda placa mestre/escravo DeviceNet

Descrição

A opção dupla está configurada, mas existe somente uma placa mestre/escravo DeviceNet instalada.

Consequências

Há somente um barramento DeviceNet disponível.

Causas prováveis

A segunda placa mestre/escravo DeviceNet está com mau funcionamento ou está faltando.

Ações recomendadas

1. Assegure-se de que uma segunda placa mestre/escravo DeviceNet esteja instalada.
2. Substitua a segunda placa se estiver com defeito.

31812, As placas DeviceNet são incompatíveis

Descrição

O sistema detectou tipos incompatíveis de placas DeviceNet.

Consequências

Não é possível comunicar-se no DeviceNet.

Causas prováveis

Tipos de placas DeviceNet incompatíveis foram instaladas no sistema.

Ações recomendadas

Certifique-se de instalar tipos de placas compatíveis.

31910, Está faltando a placa mestre/escravo Profibus-DP

Descrição

A placa mestre/escravo Profibus-DP não funciona.

Consequências

Não é possível nenhuma comunicação com a placa Profibus.

Causas prováveis

A placa mestre/escravo Profibus-DP está com mau funcionamento ou está faltando.

Ações recomendadas

1. Assegure-se de que a placa mestre/escravo Profibus-DP esteja instalada.
2. Substitua a placa se estiver com defeito.

31911, Erro de atualização da placa Profibus

Descrição

O software RobotWare não foi capaz de fazer o download do novo software do driver para a placa mestre/escravo Profibus-DP. O *arg* canal (ch *arg*) da placa Profibus não pôde ser programado. Internal error code:*arg*.

Consequências

Não é possível nenhuma comunicação com a placa Profibus.

Causas prováveis

O software RobotWare pode estar corrompido ou o hardware da placa pode estar com mau funcionamento.

Ações recomendadas

1. Reinicie o sistema para tentar novamente fazer o download do software.
2. Reinstale os arquivos do sistema atual.
3. Crie e execute um novo sistema para fazer o download do software do driver.
4. Substitua a placa se estiver com defeito.

31912, A placa mestre/escravo Profibus-DP está com defeito

Descrição

A placa mestre/escravo Profibus-DP não iniciou corretamente.

Consequências

Não é possível nenhuma comunicação com a placa Profibus.

Continua na página seguinte

Causas prováveis

O hardware da placa mestre/escravo Profibus-DP pode estar com mau funcionamento.

Ações recomendadas

1. Reinicie o sistema.
2. Substitua a placa mestre/escravo Profibus-DP se estiver com defeito.

31913, Erro interno da placa mestre/escravo Profibus-DP

Descrição

A placa mestre/escravo Profibus-DP reportou um erro interno *arg*.

Consequências

Não é possível nenhuma comunicação com a placa Profibus.

Causas prováveis

O hardware da placa mestre/escravo Profibus-DP pode estar com mau funcionamento.

Ações recomendadas

1. Reinicie o sistema.
2. Substitua a placa mestre/escravo Profibus-DP se estiver com defeito.

31914, Erro de inicialização da placa Profibus

Descrição

- Código de Erro do bus master da placa Profibus *arg*. Verifique os cabos, as terminações e os módulos e em seguida reinicie.

Ações recomendadas

31915, Erro do Barramento da Placa Profibus

Descrição

Erro do barramento da placa Profibus.

Erro interno

Código do erro *arg*.

Consequências

Determinados erros associados esperados podem ser retardados.

Causas prováveis

Cabo, terminações e/ou módulo(s) da placa Profibus com defeito.

Os endereços da placa Profibus estão duplicados.

Ações recomendadas

Verifique os cabos, as terminações e os módulos.

31916, O bus da placa Profibus está em ordem

Descrição

- A placa Profibus recuperou contato com o bus master.

Ações recomendadas

31917, Exceção da placa mestre/escravo Profibus-DP

Descrição

Ocorreu um erro fatal na placa mestre/escravo Profibus-DP. *arg* canal em tarefa *arg*. Parâmetros *arg*

Consequências

Não é possível a comunicação no Profibus.

Causas prováveis

O hardware da placa mestre/escravo Profibus-DP pode estar com mau funcionamento.

Ações recomendadas

1. Reinicie o sistema.
2. Substitua a placa mestre/escravo do Profibus-DP se estiver com defeito.

32500, Está faltando a placa de comunicações do robô

Descrição

O sistema não pode contatar a placa de comunicações do robô.

Consequências

Não é possível nenhuma comunicação com o Sistema de Segurança. O sistema passará para o status SYS FAIL.

Causas prováveis

A placa de comunicações do robô está com defeito ou faltando.

Ações recomendadas

1. Certifique-se de que a placa de comunicações do robô esteja instalada.
2. Substitua a unidade se estiver defeituosa.

32501, Firmware RCC incorreto

Descrição

O Firmware FPGAR11 no RCC (DSQC602) é de uma versão incompatível. Versão atual: *arg*. Versão solicitada: *arg*.

Ações recomendadas

1. Substitua a placa DSQC602
2. Reinicie o sistema

6 Resolução de problemas por registro de eventos

6.4 3x xxx

Continuação

32502, Não é possível localizar o arquivo

Descrição

O sistema não pode achar o arquivo: [*arg*]

Ações recomendadas

Reinstale o sistema

32503, A informação solicitada não está no arquivo

Descrição

O sistema não pode encontrar a informação de qual software deverá ser feito o download para o HardWare ID="*arg*", Version="*arg*", Revisão="*arg*" no arquivo [*arg*].

Causas prováveis

O arquivo está danificado ou a versão real do hardware da unidade não é suportada.

Ações recomendadas

1. Reinstale o sistema
2. Substitua a unidade por uma versão que é suportada por esta versão SW.

32530, Não há comunicação com o Sistema de Segurança

Descrição

Não há comunicação serial entre o Sistema de Segurança e a placa de comunicações do robô.

Consequências

O sistema passará para o status SYS FAIL.

Causas prováveis

Provavelmente há defeito de hardware no cabo entre o Sistema de Segurança e a placa de comunicações do robô. O Sistema de Segurança ou sua fonte de alimentação também estão com defeito.

Ações recomendadas

- 1) Reinicie o sistema para recomeçar a operação.
- 2) Certifique-se que o cabo entre o cartão de comunicações do robô e o Sistema de Segurança esteja funcionando e corretamente conectado.
- 3) Verifique a fonte de alimentação do Sistema de Segurança.
- 4) Substitua a unidade se estiver defeituosa.

32540, Reflash do firmware da unidade acionadora iniciado

Descrição

No controlador drive module *arg*, uma atualização necessária de firmware na unidade acionadora na posição da unidade *arg* foi iniciado. A antiga revisão do firmware *arg* é substituída com a revisão *arg*.

Ações recomendadas

Espere o processo de atualização (upgrade) completar. Não desligue a energia do sistema!

32541, Reflash do firmware da unidade acionadora completo

Descrição

No drive module *arg*, a atualização do firmware na unidade acionadora na posição da unidade *arg* foi completada. A nova revisão é *arg*.

32542, Hardware de unidade acionadora não suportado

Descrição

No drive module *arg*, o sistema não pode usar a unidade acionadora com identidade de hardware *arg* porque a revisão do hardware *arg* não é suportada.

Consequências

O sistema não pode usar a unidade acionadora. O sistema vai para o estado de Falha do Sistema.

Causas prováveis

A versão RobotWare é muito antiga para suportar a unidade acionadora.

Ações recomendadas

- 1) Atualize o sistema para uma versão RobotWare que suporta a revisão do drive unit.
- 2) Substitua o drive unit para um com revisão compatível.

32543, Reflash do firmware do Drive unit falhou

Descrição

No drive module *arg*, a atualização do firmware no drive unit na posição da unidade *arg* falhou.

Consequências

A atualização (upgrade) necessária do firmware do drive unit não foi realizada.

Continua na página seguinte

Ações recomendadas

- 1) Verifique outras mensagens no eventlog do hardware para explicações detalhadas da condição de erro.
- 2) Tente novamente reiniciando o sistema, utilizando o interruptor de energia principal.

32544, Arquivo de firmware do drive unit não encontrado

Descrição

O arquivo *arg*, necessário para atualizar o firmware de um drive unit, não foi encontrado.

Consequências

A atualização (upgrade) necessária do firmware do drive unit não foi realizada.

Causas prováveis

A instalação RobotWare não contém o arquivo de firmware.

Ações recomendadas

Reinstale o sistema.

32545, Erro de tipo de arquivo de firmware do drive unit

Descrição

O arquivo *arg*, necessário para atualizar o firmware de um drive unit, é do tipo errado.

Consequências

A atualização (upgrade) necessária do firmware do drive unit não foi realizada.

Causas prováveis

A instalação do RobotWare tem um problema.

Ações recomendadas

Reinstale o sistema.

32546, Erro de arquivo de firmware do drive unit

Descrição

O arquivo *arg*, necessário para atualizar o firmware de um drive unit, não é válido porque falhou a verificação de integridade.

Consequências

A atualização (upgrade) necessária do firmware do drive unit não foi realizada.

Causas prováveis

A instalação do RobotWare tem um problema.

Ações recomendadas

Reinstale o sistema.

32550, O reflash do firmware foi iniciado

Descrição

Uma atualização obrigatória do *arg* firmware foi iniciada.

Arquivo usado: *arg*].

Ações recomendadas

Espere até que o reflash esteja completado

32551, Reflash do firmware completado

Descrição

A atualização do *arg* firmware foi completada com sucesso.

32552, O reflash do firmware falhou

Descrição

A atualização do *arg* firmware falhou.

Código de erro interno:*arg*

Ações recomendadas

1. Verifique outras mensagens de erro para uma explicação detalhada
2. Reinicie o sistema
3. Reinstale o sistema
4. Substitua o *arg*

32553, O arquivo do firmware está corrompido

Descrição

O arquivo do firmware [*arg*] está corrompido. Código de erro interno:*arg*

Ações recomendadas

Reinstale o sistema

32554, O arquivo do firmware não foi encontrado

Descrição

O arquivo do firmware [*arg*] não foi encontrado.

Ações recomendadas

Reinstale o sistema

32555, Não há Suporte para a unidade do Sistema de Segurança

Descrição

O sistema não pode utilizar a unidade do Sistema de Segurança *arg*, revisão *arg*.

Consequências

O sistema é incapaz de utilizar o hardware afetado.

Continua na página seguinte

6 Resolução de problemas por registro de eventos

6.4 3x xxx

Continuação

Ações recomendadas

1. Mude o hardware afetado para uma versão compatível.

32560, Reflash de firmware do computador eixo iniciado

Descrição

No drive module *arg*, uma atualização necessária de firmware no computador eixo *arg* foi iniciada. A antiga revisão do firmware *arg* é substituída com a revisão *arg*.

Ações recomendadas

Espere o processo de atualização (upgrade) completar. Não desligue a energia do sistema!

32561, Reflash de firmware do computador eixo completado

Descrição

No drive module *arg*, a atualização de firmware no computador eixo *arg* com a identidade de hardware *arg* foi completada. A nova revisão é *arg*.

32562, Erro de comunicação com o computador eixo

Descrição

O sistema falhou ao se comunicar com o computador eixo no drive module *arg* quando tentava ler a informação de firmware.

Consequências

O sistema é incapaz de determinar se uma atualização do firmware é necessária no drive module afetado. O sistema vai para o estado de Falha do Sistema.

Causas prováveis

Isso pode ser devido a cabos quebrados, conectores ruins ou altos níveis de interferência no cabo entre o computador principal e o computador eixo.

Ações recomendadas

- 1) Certifique-se que o cabo entre o computador principal e o computador eixo não esteja danificado e que ambos conectores estejam corretamente conectados.
- 2) Certifique-se de que nenhum nível extremo de interferência eletromagnética seja emitido próximo do cabeamento do robô.

32563, Hardware do computador eixo não suportado

Descrição

No drive module *arg*, o sistema não pode usar o computador eixo com identidade de hardware *arg* porque a revisão do hardware *arg* não é suportada.

Consequências

O sistema é incapaz de utilizar o computador eixo. O sistema vai para o estado de Falha do Sistema.

Causas prováveis

A versão RobotWare é muito antiga para suportar a unidade de computador eixo.

Ações recomendadas

- 1) Substitua o computador eixo para um com revisão compatível.
- 2) Atualize o sistema para uma versão RobotWare que suporta a revisão do computador eixo.

32564, Reflash de firmware do computador eixo falhou

Descrição

No drive module *arg*, a atualização de firmware no computador eixo *arg* com a identidade de hardware *arg* falhou.

Consequências

A atualização (upgrade) necessária do firmware do computador eixo não foi realizada.

Ações recomendadas

- 1) Verifique outras mensagens no eventlog do hardware para explicações detalhadas da condição de erro.
- 2) Tente novamente reiniciando o sistema, utilizando o interruptor de energia principal.

32565, Arquivo de firmware do computador eixo não encontrado

Descrição

O arquivo *arg*, necessário para atualizar o firmware de um computador eixo, não foi encontrado.

Consequências

A atualização (upgrade) necessária do firmware do computador eixo não foi realizada.

Causas prováveis

A instalação RobotWare não contém o arquivo de firmware.

Ações recomendadas

Reinstale o sistema.

Continua na página seguinte

32567, Erro de tipo de arquivo de firmware do computador eixo

Descrição

O arquivo *arg*, necessário para atualizar o firmware de um computador eixo, é do tipo errado.

Consequências

A atualização (upgrade) necessária do firmware do computador eixo não foi realizada.

Causas prováveis

O arquivo de firmware está corrompido.

Ações recomendadas

Reinstale o sistema.

32568, Erro de arquivo de firmware do computador eixo

Descrição

O arquivo *arg*, necessário para atualizar o firmware de um computador eixo, não é válido porque falhou a verificação de integridade.

Consequências

A atualização (upgrade) necessária do firmware do computador eixo não foi realizada.

Causas prováveis

O arquivo de firmware está corrompido.

Ações recomendadas

Reinstale o sistema.

32569, Hardware do computador do eixo corrompido

Descrição

Em módulo de acionamento *arg*, a memória flash do computador do eixo possui um conteúdo corrompido

Ações recomendadas

1. Tente novamente reiniciando o sistema utilizando o interruptor elétrico principal.
2. Se o problema continua, substitua o computador do eixo.

32570, O reflash do firmware foi iniciado

Descrição

Uma atualização obrigatória do *arg* firmware foi iniciada. Substituindo a versão antiga do firmware: *arg*].

Ações recomendadas

Espere até que o reflash esteja completado

32571, Reflash do firmware completado

Descrição

A atualização do *arg* firmware foi completada com sucesso. Nova versão: *[arg]*. Código interno: *[arg]*

32572, O reflash do firmware falhou

Descrição

A atualização do *arg* firmware falhou.

Versão atual: *arg* Código de erro interno: *arg*

Ações recomendadas

1. Verifique outras mensagens de eventlog do hardware para uma explicação detalhada da condição de erro.
2. Reinstale o sistema.

32573, Impossível fazer o download do arquivo do firmware

Descrição

O arquivo do firmware *arg* não foi encontrado. Código de erro interno: *arg*.

Ações recomendadas

Reinstale o sistema.

32574, Hardware do computador do eixo corrompido

Descrição

A *arg* memória flash tem um conteúdo corrompido. Código de erro interno: *arg*.

Ações recomendadas

1. Verifique outras mensagens do eventlog de hardware para explicação detalhada da condição de erro.p/>2. Reinicie o sistema.
3. Se a falha ocorrer novamente, substitua o computador eixo

32575, Não foi encontrada a placa do computador do eixo

Descrição

O sistema falhou em detectar qualquer computador eixo conectado.

Ações recomendadas

1. Verifique o sistema em relação à placa do computador eixo
2. Verifique os cabos da ethernet entre o computador principal e o computador eixo
3. Reinicie o sistema.

Continua na página seguinte

6 Resolução de problemas por registro de eventos

6.4 3x xxx

Continuação

32576, Firmware do eixo: Sem comunicação

Descrição

O sistema falhou comunicando com a placa de eixos *arg* quando tentou verificar a versão de firmware.

Consequências

O sistema não é capaz de verificar e, se necessário, atualizar o firmware no computador do eixo afetado.

Ações recomendadas

1. Verifique o sistema em relação à placa do computador do eixo
2. Verifique os cabos da Ethernet entre o computador principal e o computador do eixo
3. Reinicie o sistema.

32577, Erro de dados de hardware do computador do eixo

Descrição

Em módulo de acionamento *arg*, o computador do eixo possui informação corrompida armazenada na unidade.

Consequências

O sistema vai para o estado de Falha do Sistema.

Causas prováveis

A verificação de integridade da informação do computador do eixo armazenada na unidade acionadora falhou.

Ações recomendadas

- 1) Tente novamente reiniciando o sistema utilizando o interruptor de energia principal.
- 2) Substitua o computador do eixo com defeito.

32580, O reflash do firmware foi iniciado

Descrição

Uma atualização obrigatória do *arg* firmware foi iniciada. Código interno: *arg*].

Arquivo: [*arg*].

Ações recomendadas

Espere até que o reflash esteja completado

32581, Reflash do firmware completado

Descrição

A atualização do *arg* firmware foi completada com sucesso.

Código interno:[*arg*]

Ações recomendadas

Nenhuma ação é necessária

32582, O reflash do firmware falhou

Descrição

A atualização do *arg* firmware falhou.

Código de erro interno:*arg*

Ações recomendadas

1. Verifique outras mensagens de erro para uma explicação detalhada.
2. Reinstale o sistema.

32583, Arquivo do firmware corrompido

Descrição

A atualização do *arg* firmware falou.

O arquivo do firmware [*arg*] está corrompido.

Código de erro interno:*arg*.

Ações recomendadas

Reinstale o sistema

32584, O arquivo do firmware não foi encontrado

Descrição

A atualização do *arg* firmware falou.

O arquivo do firmware [*arg*] não foi encontrado.

Código de erro interno:*arg*.

Ações recomendadas

Reinstale o sistema

32585, Nenhum Sistema de Segurança encontrado pelo computador do eixo

Descrição

O computador do eixo não pôde detectar o Sistema de Segurança.

Ações recomendadas

1. Verifique os cabos de comunicação entre o computador do eixo e o Sistema de Segurança.
2. Confira a alimentação elétrica do Sistema de Segurança.
3. Reinicie o sistema

32590, O reflash do firmware foi iniciado

Descrição

A atualização exigida do *arg* firmware no Módulo de Acionamento *arg* foi iniciada.

Arquivo: [*arg*].

Ações recomendadas

Espere que o reflash seja completado; isso levará cerca de 3 minutos e meio.

Continua na página seguinte

32591, Reflash do firmware completado

Descrição

A atualização do *arg* firmware no Módulo de Acionamento *arg* foi completada com sucesso.

Ações recomendadas

Nenhuma ação é necessária

32592, O reflash do firmware falhou

Descrição

A atualização do *arg* firmware no Módulo de Acionamento *arg* falhou.

Ações recomendadas

1. Verifique outras mensagens de erro para uma explicação detalhada.
2. Reinstale o sistema.

32593, Arquivo do firmware corrompido

Descrição

A atualização do *arg* firmware no Módulo de Acionamento *arg* falhou.

O arquivo do firmware [*arg*] está corrompido.

Ações recomendadas

Reinstale o sistema

32594, O arquivo do firmware não foi encontrado

Descrição

A atualização do *arg* firmware no Módulo de Acionamento *arg* falhou.

O arquivo do firmware [*arg*] não foi encontrado.

Ações recomendadas

Reinstale o sistema

32601, A placa master /slave Interbus está faltando

Descrição

A placa mestre/escravo Interbus não funciona.

Consequências

Não é possível nenhuma comunicação com o Interbus.

Causas prováveis

A placa mestre/escravo Interbus está com mau funcionamento ou está faltando.

Ações recomendadas

- 1) Assegure-se de que a placa mestre/escravo Interbus esteja instalada.
2. Substitua a placa se estiver com defeito.

32651, O hardware de porta serial não pode ser acessado

Descrição

O sistema tentou solucionar a porta serial *arg* e falhou.

Consequências

O hardware de porta serial opcional não pode ser acessado.

O conector e o canal físico que usa o conector não estarão disponíveis para uso.

Causas prováveis

Está faltando o hardware de porta serial ou está com mau funcionamento.

Ações recomendadas

- 1) Certifique-se de que o hardware de porta serial tenha sido instalado corretamente e não apresenta falhas.
- 2) Substitua o hardware de porta serial.

33503, Falha na atualização do contador de revoluções

Descrição

Atualize o contador de revoluções para a junta *arg* com defeito.

Consequências

Falta de sincronia na junta

Causas prováveis

1. Junta faltando ou não ativa
2. Erro do sistema de medição

Ações recomendadas

1. Verifique se a junta está ativa
2. Verifique os arquivos de configuração
3. Verifique o sistema de medição

33601, O Fieldbus Adapter está faltando

Descrição

O Fieldbus Adapter está faltando.

Consequências

Não é possível nenhuma comunicação com o Fieldbus Adapter.

Causas prováveis

O Fieldbus Adapter está avariado ou faltando.

6 Resolução de problemas por registro de eventos

6.4 3x xxx

Continuação

Ações recomendadas

1. Certifique-se de que o Fieldbus Adapter esteja instalado.
2. Substitua o módulo se estiver com defeito.

34100, Drive system não suportado

Descrição

O drive system configurado no drive module *arg* não é do tipo Drive System '04.

Consequências

O sistema vai para o estado de Falha do Sistema.

Causas prováveis

1. Chave do drive module errada utilizada, i.e., a configuração não confere com o hardware.
2. Hardware errado utilizado no sistema.

Ações recomendadas

1. Reinstale o sistema com uma chave de drive module que confere com o hardware.
2. Substitua o drive module com um que suporta o Drive System '04

34101, Drive system não suportado

Descrição

O drive system configurado no drive module *arg* não é do tipo Drive System '09.

Consequências

O sistema vai para o estado de Falha do Sistema.

Causas prováveis

1. Chave do drive module errada utilizada, i.e., a configuração não confere com o hardware.
2. Hardware errado utilizado no sistema.

Ações recomendadas

1. Reinstale o sistema com uma chave de drive module que confere com o hardware.
2. Substitua o drive module com um que suporta o Drive System '09.

34200, Comunicação perdida com todas drive units

Descrição

No drive module *arg*, o computador eixo perdeu a comunicação com todas drive units.

Consequências

Nenhuma operação será possível até que a falha seja corrigida. O sistema entra no estado Motores Desligados (Motors Off) com torque zero.

Causas prováveis

Problema de comunicação entre drive units e o computador eixo.

Ações recomendadas

- 1) Verifique se todos os cabos estão conectados corretamente.
- 2) Verifique se todas drive units tem energia lógica.
- 3) Verifique/Substitua cabos Ethernet.
- 4) Verifique por outras mensagens do eventlog do hardware.
- 5) Verifique o log de eventos para mensagens de erro da unidade de suprimento de energia.
- 6) Verifique o cabeamento entre a unidade de suprimento de energia e a drive unit.
- 7) Verifique a saída de 24V da unidade de fornecimento de energia.

34201, Drive unit conectada não foi configurada

Descrição

O drive unit no drive module *arg* com a posição de drive unit *arg* está conectado mas não utilizado na configuração.

Consequências

A operação será possível, mas a drive unit extra não será utilizada.

Causas prováveis

A drive unit não é utilizada na configuração.

Ações recomendadas

- 1) Remova a drive unit extra se não for necessária.
- 2) Reinstale o sistema com uma chave de drive module que suporte a drive unit extra.

34202, Comunicação perdida com a drive unit

Descrição

No drive module *arg*, o computador eixo perdeu a comunicação com a drive unit na posição da unidade *arg*.

Consequências

Nenhuma operação será possível até que a falha seja corrigida. O sistema entra no estado Motores Desligados (Motors Off) com torque zero.

Causas prováveis

Problema de comunicação entre a drive unit e o computador eixo.

Continua na página seguinte

Ações recomendadas

- 1) Verifique se todos os cabos estão conectados corretamente.
- 2) Verifique se a drive unit tem energia de processamento lógico.
- 3) Verifique/Substitua cabos Ethernet.
- 4) Verifique por outras mensagens do eventlog do hardware.
- 5) Verifique o log de eventos para mensagens de erro da unidade de suprimento de energia.
- 6) Verifique o cabeamento entre a unidade de suprimento de energia e a drive unit.
- 7) Verifique a saída de 24V da unidade de fornecimento de energia.

34203, Corrente do motor muito alta

Descrição

A corrente do motor é muito alta para a junta *arg*, conectada ao módulo de acionamento *arg* com unidade de acionamento na posição da unidade *arg* e nó (node) *arg*.

Consequências

Nenhuma operação será possível até que a falha seja corrigida. O sistema vai para o estado de Motores Desligados (Motors Off).

Causas prováveis

- 1) A configuração do motor é incorreta.
- 2) A carga do eixo pode ser muito alta ou o motor pode ter parado (talvez devido à uma colisão).
- 3) O motor é muito pequeno para a unidade de acionamento.
- 4) Curto circuito entre as fases do motor ou conexão a terra.

Ações recomendadas

- 1) Verifique se a configuração do motor está correta.
- 2) Verifique se o robô não colidiu.
- 3) Se possível, reduza a velocidade do programa do usuário.
- 4) Verifique se a carga do eixo não é muito alta para o motor.
- 5) Verifique se a voltagem máxima do motor não é muito pequena comparada à corrente máxima da unidade de acionamento.
- 6) Verifique o cabo do motor e o motor medindo sua resistência respectiva. Desconecte antes da medição.

34251, Não há suprimento de energia pela rede de energia elétrica

Descrição

No módulo de acionamento *arg*, a unidade retificadora na posição da unidade de acionamento *arg* detectou uma perda de energia em uma fase.

Consequências

O sistema pode parar com voltagem muito baixa de conexão DC.

Causas prováveis

- 1) Perda de voltagem de alimentação de entrada de uma fase.
- 2) Algum mau funcionamento no cabeamento ou componentes internos de 3 fases.
- 3) A unidade retificadora está defeituosa.

Ações recomendadas

- 1) Verifique todas as fases de entrada de energia no gabinete.
- 2) Verifique todos os componentes internos de 3 fases (interruptor principal, filtro de rede, fusível, contatos) e cabeamento no módulo de acionamento.

34252, Conector de entrada de rede está faltando

Descrição

No módulo acionador *arg*, a unidade retificadora na posição da unidade acionadora *arg* detectou uma perda de voltagem de alimentação.

Consequências

Nenhuma operação será possível até que a falha seja corrigida. O sistema vai para o estado Motors Off.

Causas prováveis

- 1) Perda de voltagem de alimentação de entrada.
- 2) Algum mau funcionamento no cabeamento ou em componentes internos de 3 fases.
- 3) A unidade retificadora está defeituosa.

Ações recomendadas

- 1) Verifique a voltagem da alimentação de entrada.
- 2) Verifique todos os componentes internos de 3 fases (interruptor principal, filtro do rede, fusível, contatos) e cabeamento no módulo acionador.

34255, Erro na temperatura do retificador

Descrição

No módulo acionador *arg*, o módulo retificador na posição da unidade acionadora *arg* alcançou um nível muito alto de temperatura.

Consequências

Nenhuma operação será possível até que o retificador tenha resfriado. O sistema vai para o estado de Motors Off

Causas prováveis

- 1) Os ventiladores de resfriamento podem estar com defeito ou o fluxo de ar pode estar obstruído.

6 Resolução de problemas por registro de eventos

6.4 3x xxx

Continuação

- 2) A temperatura ambiente pode estar muito alta.
- 3) O sistema pode estar funcionando com um torque muito alto por longos períodos de tempo.

Ações recomendadas

- 1) Verifique se os ventiladores estão funcionando e que o fluxo de ar não esteja obstruído.
- 2) Verifique se a temperatura ambiente não excede a medida da temperatura do gabinete.
- 3) Se for possível, reescreva o programa do usuário para reduzir a quantidade de aceleração e desaceleração brusca.
- 4) Reduza o torque estático devido à gravidade ou forças externas.

34256, Aviso de temperatura do retificador

Descrição

No módulo acionador *arg*, a unidade retificadora na posição da unidade acionadora *arg* está se aproximando de um nível muito alto de temperatura.

Consequências

É possível continuar, mas a margem para a temperatura máxima permitida é muito baixa para manter a operação por muito tempo.

Causas prováveis

- 1) Os ventiladores de resfriamento podem estar com defeito ou o fluxo de ar pode estar obstruído.
- 2) A temperatura ambiente pode estar muito alta.
- 3) O sistema pode estar funcionando com um torque muito alto por longos períodos de tempo.

Ações recomendadas

- 1) Verifique se os ventiladores estão funcionando e se o fluxo de ar não esteja obstruído.
- 2) Verifique se a temperatura ambiente não excede a medida da temperatura do gabinete.
- 3) Se for possível, reescreva o programa do usuário para reduzir a quantidade de aceleração e desaceleração brusca.
- 4) Reduza o torque estático devido à gravidade ou forças externas.

34257, Circuito aberto no circuito do resistor de descarga

Descrição

No módulo acionador *arg*, o resistor de descarga conectado à unidade retificadora na posição da unidade acionadora *arg* tem uma resistência muito alta (circuito aberto).

Consequências

Nenhuma operação será possível até que a falha seja corrigida. O sistema vai para o estado de Motors Off.

AVISO ALTA VOLTAGEM: A LIGAÇÃO DC NÃO SERÁ DESCARREGADA QUANDO O SISTEMA FOR DESLIGADO.

Causas prováveis

Isso pode ser causado por um defeito no cabo do resistor de descarga ou um resistor de descarga com defeito.

Ações recomendadas

AVISO ALTA VOLTAGEM PODE ESTAR PRESENTE.

- 1) Certifique-se de que o cabo do resistor de descarga esteja conectado de maneira correta à unidade retificadora.
- 2) Desconecte a descarga, e verifique o cabo e meça sua resistência da descarga. A resistência esperada deve ser aproximadamente *arg* ohms.

34258, Curto-circuito no circuito do resistor de descarga

Descrição

Nó módulo acionador *arg*, o resistor de descarga conectado à unidade retificadora na posição da unidade acionadora *arg* está indicando um curto-circuito..

Consequências

Nenhuma operação será possível até que a falha seja corrigida. O sistema entra no estado Motors Off.

AVISO ALTA VOLTAGEM: A LIGAÇÃO DC NÃO SERÁ DESCARREGADA QUANDO O SISTEMA FOR DESLIGADO.

Causas prováveis

Isso pode ser causado por um defeito no cabo do resistor de descarga ou um resistor de descarga com defeito.

Ações recomendadas

AVISO ALTA VOLTAGEM PODE ESTAR PRESENTE.

- 1) Certifique-se de que o cabo do resistor de descarga esteja conectado de maneira correta à unidade retificadora.
- 2) Desconecte a descarga, e verifique o cabo e meça sua resistência da descarga. A resistência esperada deve ser aproximadamente *arg* ohms.
- 3) Verifique o curto-circuito da descarga contra a conexão a terra.

34261, Erro de inicialização do retificador

Descrição

No módulo acionador *arg*, o relê de controle de fluxo interno na unidade retificadora na posição da unidade acionadora *arg* indica um erro.

Continua na página seguinte

Consequências

Nenhuma operação será possível até que a falha seja corrigida. O sistema vai para o estado de Motors Off.

Causas prováveis

Isso pode ser causado por um relê de controle de fluxo interno do retificador com defeito.

Ações recomendadas

Reinicie o sistema e tente novamente. Se o problema persistir, substitua a unidade.

34262, Aviso da frequência da linha de alimentação de entrada**Descrição**

No módulo de acionamento *arg*, a voltagem de entrada da rede elétrica tem a frequência errada. A unidade retificadora na posição da unidade acionadora *arg* reportou o problema.

Consequências

O sistema pode parar com a voltagem da conexão DC muito baixa.

Causas prováveis

- 1) A frequência de entrada da rede elétrica não está dentro das especificações.
- 2) Curto-circuito entre as fases do motor ou terra.

Ações recomendadas

- 1) Verifique e ajuste a frequência de entrada da rede elétrica.
- 2) Verifique o cabo do motor e o motor medindo suas respectivas resistências. Desconecte antes da medição.

34263, Erro de inicialização da unidade retificadora**Descrição**

No módulo de acionamento *arg*, a ligação CC na unidade retificadora na posição da unidade de acionamento *arg* apresenta voltagem muito baixa.

Consequências

Nenhuma operação será possível até que a falha seja corrigida. O sistema vai para o estado de Motores desligados.

Causas prováveis

- 1) Nível da voltagem de CA para a entrada do retificador.
- 2) Isso pode ser causado por um resistor de controle de fluxo interno do retificador com defeito.
- 3) Apresenta-se um curto circuito na ligação CC.

Ações recomendadas

- 1) Reinicie o sistema e tente novamente.

- 2) Verifique a voltagem de alimentação principal.

- 3) Caso for um sistema novo instalado com transformador das linhas de alimentação - verifique a seleção de voltagem do transformador.

- 4) Caso a unidade acionadora tiver eixos adicionais - verifique o cabeamento da ligação CC.

- 5) Se o problema persistir, substitua a unidade.

34264, Limitação ativa do retificador de fluxo interno em Motors On**Descrição**

No módulo acionador *arg*, o resistor de controle de fluxo interno na unidade retificadora na posição da unidade de acionamento *arg* está engatado erroneamente.

Consequências

O sistema entra no estado Motors Off para proteger o hardware.

Causas prováveis

Esse erro ocorre quando a voltagem de ligação DC se torna muito baixa e todas as fases da rede de alimentação estão faltando.

Ações recomendadas

- 1) Verifique o log de eventos do hardware para outros erros.
- 2) Verifique voltagem de alimentação de entrada.
- 3) Verifique se a voltagem correta está selecionada com jumpers no transformador (opcional).
- 4) Verifique todos os componentes internos de 3 fases (interruptor principal, filtro do rede, fusível, contatos) e cabeamento no módulo acionador.

34265, Erro de curto-circuito em conexão DC**Descrição**

No módulo acionador *arg*, a conexão DC na unidade retificadora na posição da unidade acionadora *arg* está em curto-circuito.

Consequências

Nenhuma operação será possível até que a falha seja corrigida. O sistema vai para o estado de Motors Off.

Causas prováveis

- 1) Cabos de conexão DC para uma unidade acionadora adicional estão danificados ou conectados incorretamente.
- 2) Erro interno na unidade retificadora ou acionadora.

Ações recomendadas

Verifique os cabos e conectores de conexão DC.

6 Resolução de problemas por registro de eventos

6.4 3x xxx

Continuação

34266, Limitação do fluxo interno do retificador e resistor de descarga ativo

Descrição

No módulo acionador *arg*, com a unidade retificadora na posição da unidade acionadora *arg* o resistor de controle de fluxo interno está ativo, ao mesmo tempo em que o resistor de descarga também está.

O resistor de controle de fluxo interno está localizado na unidade retificadora.

O resistor de descarga está conectado à unidade retificadora, ou então à unidade acionadora com retificador embutido.

Consequências

O sistema entra no estado Motors Off para proteger o hardware.

Causas prováveis

Esse problema está propenso a ocorrer quando a voltagem de alimentação de entrada é muito alta para o retificador.

Ações recomendadas

- 1) Verifique se a voltagem de alimentação de entrada está de acordo com a especificação para a unidade acionadora.
- 2) Verifique se a voltagem correta está selecionada com jumpers no transformador (opcional).

34267, Retificadores demais conectados

Descrição

Em módulo de acionamento *arg* o sistema tem detectado mais retificadores do que o sistema tem condições de gerenciar. O limite foi atingido quando a unidade de acionamento em posição de unidade *arg* foi detectada.

Consequências

Nenhuma operação será possível até que a falha seja corrigida.

O sistema vai para o estado de Falha do Sistema.

Causas prováveis

- 1) Unidades de acionamento além da conta, equipadas com retificadores, estão conectadas.
- 2)

Ações recomendadas

- 1) Verifique se os tipos apropriados de unidades de acionamento estão conectados à ligação de comunicações da unidade de acionamento.
- 2) Desconecte a(s) unidade(s) de acionamento não utilizadas.

34268, Erro de carregamento do retificador

Descrição

No módulo de acionamento *arg*, a ligação CC na unidade retificadora na posição da unidade de acionamento *arg* apresenta voltagem muito baixa.

Consequências

Nenhuma operação será possível até que a falha seja corrigida.

O sistema vai para o estado de Motores desligados.

Causas prováveis

- 1) Nível da voltagem de CA para a entrada do retificador.
- 2) Isso pode ser causado por um resistor de descarga do retificador com defeito.
- 3) O resistor de descarga ou seu cabeamento está com defeito.
- 4) Um curto circuito está presente na ligação CC.

Ações recomendadas

- 1) Reinicie o sistema e tente novamente.
- 2) Verifique a voltagem de alimentação principal.
- 3) Caso for um sistema novo instalado com transformador das linhas de alimentação - verifique a seleção de voltagem do transformador.
- 4) Verifique o resistor de descarga e seu cabeamento.
- 5) Se o problema persistir, substitua a unidade.

34300, Tipo de drive unit desconhecido

Descrição

No drive module *arg*, a drive unit na posição da unidade *arg* tem uma identidade de hardware desconhecida *arg*.

Consequências

Nenhuma operação será possível até que a falha seja corrigida.

O sistema vai para o estado de Falha do Sistema.

Causas prováveis

O drive unit ou não é suportado ou está com defeito.

Ações recomendadas

- 1) Verifique para que a drive unit seja suportada pela versão RobotWare. Atualize o RobotWare se necessário.
- 2) Substitua o drive unit.

34303, Advertência de corrente do motor

Descrição

Para a junta *arg*, o controlador atual detectou um desvio de corrente de torque muito grande para o motor. A junta está conectada ao módulo de acionamento *arg* na unidade de acionamento em posição de unidade (unit position) *arg* e nó (node) *arg*.

Continua na página seguinte

Consequências

A operação será possível mas o sistema está perto de um erro de parada.

Causas prováveis

- 1) Os dados do motor nos arquivos de configuração talvez estejam errados.
- 2) Os cabos do motor não estão corretamente conectados ou com defeito.
- 3) Curto circuito no cabo do motor entre fase para fase ou fase para massa.
- 4) A voltagem de ligação DC pode estar muito baixa.
- 5) A voltagem de entrada da rede elétrica não está dentro da especificação.

Ações recomendadas

- 1) Verifique se os dados do motor no arquivo de configuração estão corretos para esta junta. Veja detalhes sobre como consultar o arquivo de configuração no Manual de Solução de Problemas.
- 2) Verifique que os cabos do motor não estão com defeito ou conectados incorretamente.
- 3) Verifique que os cabos do motor não estão em curto circuito internamente ou com a massa.
- 4) Confira que não há erros de ligação de DC no registro de eventos.
- 5) Verifique se a voltagem de entrada da rede elétrica está dentro da especificação.

34304, Advertência de corrente do motor

Descrição

Para a junta *arg*, o controlador de corrente detectou um desvio de corrente muito grande para o motor. A junta está conectada ao módulo de acionamento *arg* na unidade de acionamento em posição de unidade (unit position) *arg* e nó (node) *arg*.

Consequências

A operação será possível mas o sistema está perto de um erro de parada.

Causas prováveis

- 1) Os dados do motor nos arquivos de configuração talvez estejam errados.
- 2) Os cabos do motor não estão corretamente conectados ou com defeito.
- 3) Curto circuito em cabo do motor entre fase para fase ou fase para massa.
- 4) A voltagem de ligação de DC pode ser muito baixa.
- 5) A voltagem de entrada da rede elétrica não está dentro da especificação.

Ações recomendadas

- 1) Verifique se os dados do motor no arquivo de configuração estão corretos para esta junta. Veja detalhes sobre como consultar o arquivo de configuração no Manual de Solução de Problemas.
- 2) Verifique que os cabos do motor não estão com defeito ou incorretamente conectados.
- 3) Verifique que os cabos do motor não estejam em curto circuito internamente ou com a massa.
- 4) Confira que não há erros de ligação de DC no registro de eventos.
- 5) Verifique se a voltagem de entrada da rede elétrica está dentro da especificação.

34306, Erro de temperatura da unidade de acionamento (drive unit)

Descrição

A unidade de acionamento (drive unit) para a junta *arg* alcançou um nível de temperatura muito alto. A junta está conectada ao módulo de acionamento (drive module) *arg* na unidade de acionamento (drive unit) na posição da unidade (unit position) *arg* e nó (node) *arg*.

Consequências

Nenhuma operação será possível até que a falha seja corrigida. O sistema vai para o estado de Motores Desligados (Motors Off).

Causas prováveis

- 1) Os ventiladores de resfriamento podem estar com defeito ou o fluxo de ar pode estar obstruído.
- 2) As abas resfriadoras estão cobertas de poeira reduzindo o efeito de resfriamento.
- 3) A temperatura ambiente pode estar muito alta.
- 4) A junta pode estar funcionando com um torque muito alto por longos períodos de tempo.

Ações recomendadas

- 1) Verifique se os ventiladores estão funcionando e que o fluxo de ar não esteja obstruído.
- 2) Limpe as abas resfriadoras.
- 3) Verifique se a temperatura ambiente não excede a medida da temperatura do gabinete.
- 4) Se possível, reescreva o programa do usuário para reduzir a quantidade de aceleração e desaceleração brusca.
- 5) Reduza o torque estático devido a gravidade ou forças externas.

Continua na página seguinte

6 Resolução de problemas por registro de eventos

6.4 3x xxx

Continuação

34307, Aviso de temperatura da unidade de acionamento (drive unit)

Descrição

A unidade de acionamento (drive unit) para a junta *arg* está aproximando um nível de temperatura muito alto. A junta está conectada ao módulo de acionamento (drive module) *arg* na unidade de acionamento (drive unit) na posição da unidade (unit position) *arg* e nó (node) *arg*.

Consequências

É possível continuar mas a margem para a temperatura máxima permitida é muito baixa para manter operação por muito tempo.

Causas prováveis

- 1) Os ventiladores de resfriamento podem estar com defeito ou o fluxo de ar pode estar obstruído.
- 2) As abas resfriadoras estão cobertas de poeira reduzindo o efeito de resfriamento.
- 3) A temperatura ambiente pode estar muito alta.
- 4) A junta pode estar funcionando com um torque muito alto por longos períodos de tempo.

Ações recomendadas

- 1) Verifique se os ventiladores estão funcionando e que o fluxo de ar não esteja obstruído.
- 2) Limpe as abas resfriadoras.
- 3) Verifique se a temperatura ambiente não excede a medida da temperatura do gabinete. 4) Se possível, reescreva o programa do usuário para reduzir a quantidade de aceleração e desaceleração brusca.
- 5) Reduza o torque estático devido a gravidade ou forças externas.

34308, Erro de temperatura crítica da unidade de acionamento (drive unit)

Descrição

A unidade de acionamento (drive unit) para a junta *arg* alcançou um nível crítico de alta temperatura. A junta está conectada ao módulo de acionamento (drive module) *arg* na unidade de acionamento (drive unit) na posição da unidade (unit position) *arg* e nó (node) *arg*.

Consequências

Nenhuma operação será possível até que a falha seja corrigida. O sistema entra no estado Motores Desligados (Motors Off) com torque zero.

Causas prováveis

- 1) Os ventiladores de resfriamento podem estar com defeito ou o fluxo de ar pode estar obstruído.

- 2) As abas resfriadoras estão cobertas de poeira reduzindo o efeito de resfriamento.

- 3) A temperatura ambiente pode estar muito alta.

- 4) A junta pode estar funcionando com um torque muito alto por longos períodos de tempo.

Ações recomendadas

- 1) Verifique se os ventiladores estão funcionando e que o fluxo de ar não esteja obstruído.
- 2) Limpe as abas resfriadoras.
- 3) Verifique se a temperatura ambiente não excede a medida da temperatura do gabinete. 4) Se possível, reescreva o programa do usuário para reduzir a quantidade de aceleração e desaceleração brusca.
- 5) Reduza o torque estático devido a gravidade ou forças externas.

34309, Voltagem do acionador de transistor muito alta

Descrição

A voltagem do transistor da unidade acionadora é muito alta para a junta *arg*. A junta está conectada ao módulo de acionamento *arg* com a unidade de acionamento em posição de unidade (unit position) *arg* e nó (node) *arg*.

Consequências

Nenhuma operação será possível até que a falha seja corrigida. O sistema vai para o estado de Motores Desligados (Motors Off).

Causas prováveis

- 1) A configuração do motor é incorreta.
- 2) A carga do eixo pode ser muito alta ou o motor pode ter parado (talvez devido a uma colisão).
- 3) Curto circuito entre as fases do motor ou massa.

Ações recomendadas

- 1) Verifique se a configuração do motor está correta.
- 2) Verifique se o robô não colidiu.
- 3) Se for possível, reduza a velocidade do programa do usuário.
- 4) Verifique se a carga do eixo não é muito alta para a unidade acionadora.
- 5) Verifique o cabo do motor e o motor medindo sua resistência respectiva. Desconecte antes da medição.

Continua na página seguinte

34311, Aviso de saturação do inversor do acionador

Descrição

A unidade acionadora para a junta *arg* alcançou a voltagem máxima de saída. A junta está conectada ao módulo de acionamento *arg* com a unidade de acionamento em posição de unidade *arg* e nó *arg*.

Consequências

A operação será possível mas o sistema está perto de um erro de parada.

Causas prováveis

- 1) O motor não está conectado corretamente à unidade acionadora.
- 2) Os dados do motor na configuração não estão corretos.
- 3) A voltagem de ligação CC é muito baixa.
- 4) Curto circuito entre as fases do motor ou massa.

Ações recomendadas

- 1) Verifique os cabos do motor e conectores.
- 2) Verifique a configuração dos parâmetros do motor.
- 3) Verifique por outras mensagens de hardware no eventlog.
- 4) Verifique a voltagem de entrada da rede elétrica para a unidade retificadora, ajuste o valor mínimo de tolerância para a alimentação.
- 5) Verifique o cabo do motor e o motor medindo sua resistência respectiva. Desconecte antes da medição.

34312, Faltando unidade acionadora

Descrição

Para a junta *arg*, o sistema não pode achar uma unidade acionadora configurada. A junta está configurada para o módulo acionador *arg* na unidade acionadora em posição de unidade (unit position) *arg*

Consequências

O sistema vai para o estado de Falha do Sistema.

Causas prováveis

Uma junta está configurada mas uma unidade acionadora não foi encontrada.

Ações recomendadas

- 1) Verifique se o módulo acionador contém a unidade acionadora para a junta configurada.
- 2) Verifique se a configuração para a posição da unidade acionadora esteja correto.
- 3) Verifique se os cabos entre as unidades acionadoras estão corretamente inseridos na posição correta dos conectores.

4) Se o cabo estiver corretamente conectado, então pode estar danificado e deve ser substituído.

5) Verifique o log de eventos para mensagens de erro da unidade fornecedora de energia.

6) Verifique o cabeamento entre a unidade de fornecimento de energia e a unidade acionadora.

7) Verifique a saída de 24V da unidade fornecedora de energia.

34313, Tipo errado de unidade acionadora

Descrição

No módulo acionador *arg*, a identidade de hardware para a unidade acionadora na posição da unidade *arg* é diferente da que está especificada na configuração. A identidade de hardware da unidade acionadora instalada é *arg*, e a identidade configurada é *arg*.

Consequências

Nenhuma operação será possível até que a falha seja corrigida. O sistema vai para o estado de Falha do sistema.

Causas prováveis

O tipo de unidade acionadora não confere com a especificada na chave de instalação.

Ações recomendadas

- 1) Verifique se a posição da unidade acionadora está correta, por exemplo, se os cabos Ethernet estão corretamente conectados.
- 2) Verifique se a chave do módulo acionador confere com o hardware instalado.
- 3) Substitua a unidade acionadora com a especificada na chave do módulo acionador.

34314, Faltando nó de unidade acionadora

Descrição

Para a junta *arg*, a unidade acionadora não suporta o número de nó configurado. A junta está configurada para o módulo acionador *arg* na unidade acionadora na posição da unidade (unit position) *arg* com o nó (node) *arg*.

Consequências

O sistema vai para o estado de Falha do Sistema.

Causas prováveis

O nó da unidade acionadora configurada não é suportado para o tipo configurado de unidade acionadora.

Ações recomendadas

Verifique o número do nó da unidade acionadora na configuração.

6 Resolução de problemas por registro de eventos

6.4 3x xxx

Continuação

34316, Erro na voltagem do motor

Descrição

Para a junta *arg*, o controlador atual detectou um desvio de corrente de torque muito grande para o motor. A junta está conectada ao módulo de acionamento *arg* na unidade de acionamento em posição de unidade *arg* e nó *arg*.

Consequências

O sistema vai para o estado de Motores desligados.

Causas prováveis

- 1) Os dados do motor nos arquivos de configuração podem estar errados.
- 2) Os cabos do motor não estão conectados corretamente ou estão com defeito.
- 3) Curto circuito no cabo de motor entre fase e fase ou fase e massa.
- 4) A voltagem de ligação CC pode estar muito baixa.
- 5) A voltagem de entrada da rede elétrica não está dentro da especificação.

Ações recomendadas

- 1) Verifique se os dados do motor no arquivo de configuração estão corretos para esta junta. Veja detalhes sobre como consultar o arquivo de configuração no Manual de solução de problemas.
- 2) Verifique se os cabos do motor não estão com defeito ou incorretamente conectados.
- 3) Verifique se os cabos do motor não estejam em curto circuito internamente ou com a massa.
- 4) Confira que não há erros de ligação de CC no registro de eventos.
- 5) Verifique se a voltagem de entrada da rede elétrica está dentro da especificação. Altere o mínimo de tolerância da alimentação para que reflita a voltagem de alimentação real.

34317, Erro na voltagem do motor

Descrição

Para a junta *arg*, o controlador de corrente detectou um desvio de corrente muito grande para o motor. A junta está conectada ao módulo de acionamento *arg* na unidade de acionamento em posição de unidade *arg* e nó *arg*.

Consequências

O sistema vai para o estado de Motores desligados.

Causas prováveis

- 1) Os dados do motor nos arquivos de configuração podem estar errados.

- 2) Os cabos do motor não estão conectados corretamente ou estão com defeito.

- 3) Curto circuito no cabo de motor entre fase e fase ou fase e massa.

- 4) A voltagem de ligação CC pode estar muito baixa.

- 5) A voltagem de entrada da rede elétrica não está dentro da especificação.

Ações recomendadas

- 1) Verifique se os dados do motor no arquivo de configuração estão corretos para esta junta. Veja detalhes sobre como consultar o arquivo de configuração no Manual de solução de problemas.
- 2) Verifique se os cabos do motor não estão com defeito ou incorretamente conectados.
- 3) Verifique se os cabos do motor não estejam em curto circuito internamente ou com a massa.
- 4) Confira que não há erros de ligação de CC no registro de eventos.
- 5) Verifique se a voltagem de entrada da rede elétrica está dentro da especificação. Altere o mínimo de tolerância da alimentação para que reflita a voltagem de alimentação real.

34318, Erro de saturação do inversor do acionador

Descrição

A unidade acionadora para a junta *arg* alcançou a voltagem máxima de saída. A junta está conectada ao módulo de acionamento *arg* com a unidade de acionamento em posição de unidade *arg* e nó *arg*.

Consequências

O sistema vai para o estado de Motors Off.

Causas prováveis

- 1) O motor não está conectado corretamente à unidade acionadora.
- 2) Os dados do motor na configuração não estão corretos.
- 3) A voltagem de ligação DC é muito baixa.
- 4) Curto-circuito entre as fases do motor ou terra.

Ações recomendadas

- 1) Verifique os cabos do motor e conectores.
- 2) Verifique a configuração dos parâmetros do motor.
- 3) Verifique outras mensagens de hardware no log de eventos.
- 4) Verifique a voltagem de entrada da rede elétrica para a unidade retificadora.
- 5) Verifique o cabo do motor e o motor medindo suas resistências respectivamente. Desconecte antes da medição.

Continua na página seguinte

34319, Erro crítico da unidade de acionamento

Descrição

A unidade de acionamento da junta *arg* entrega um erro não especificado, embora é provável devido a um excesso de temperatura ou curto circuito. A junta está conectada ao módulo de acionamento *arg* com a unidade de acionamento em posição de unidade (unit position) *arg* e nó (node) *arg*.

Consequências

Nenhuma operação será possível até que a falha seja corrigida. O sistema entra no estado Motores Desligados (Motors Off) com torque zero.

Causas prováveis

- 1) Os ventiladores de resfriamento podem estar com defeito ou o fluxo de ar pode estar obstruído.
- 2) As abas resfriadoras estão cobertas de poeira reduzindo o efeito de resfriamento.
- 3) A temperatura ambiente pode estar muito alta.
- 4) A junta pode estar funcionando com um torque muito alto por longos períodos de tempo.
- 5) Curto-circuito em cabos ou conectores entre as fases ou o terra.
- 6) Curto-circuito no motor entre as fases ou o terra.

Ações recomendadas

- 1) Verifique se os ventiladores estão funcionando e que o fluxo de ar não esteja obstruído.
- 2) Limpe as abas resfriadoras.
- 3) Verifique se a temperatura ambiente não excede a medida da temperatura do gabinete.
- 4) Se for possível, reescreva o programa do usuário para reduzir a quantidade de aceleração e desaceleração brusca.
- 5) Reduza o torque estático devido a gravidade ou forças externas.
- 6) Verifique/substitua os cabos e conectores.
- 7) Verifique/substitua o motor.

34320, Nodos de acionamento além da conta, conectados

Descrição

Em módulo de acionamento *arg* o sistema detectou mais nós de acionamento do que o sistema tem condições de gerenciar. O erro ocorreu quando a unidade de acionamento em posição de unidade *arg* foi detectada.

Consequências

Nenhuma operação será possível até que a falha seja corrigida. O sistema vai para o estado de Falha do sistema.

Causas prováveis

- 1) Unidades de acionamento além da conta, conectadas à ligação de comunicações da unidade de acionamento.
- 2) As unidades de acionamento podem ser dos tipos errados e podem estar equipadas com nós de acionamento demais.

Ações recomendadas

- 1) Verifique que os tipos apropriados de unidades de acionamento estão conectados à ligação de comunicação da unidade de acionamento.
- 2) Desconecte a(s) unidade(s) de acionamento não utilizadas.

34321, Erro de configuração da unidade de acionamento

Descrição

No módulo de acionamento *arg* a unidade de acionamento na posição *arg* apresenta um erro de configuração devido a uma incompatibilidade entre a unidade de acionamento e o sistema de medição. A unidade de acionamento pode suportar apenas *arg* juntas que têm a mesma excitação de medida. O erro ocorreu ao adicionar uma junta *arg* ao sistema.

Consequências

Nenhuma operação será possível até que a falha seja corrigida. O sistema vai para o estado de Falha do sistema.

Causas prováveis

Juntas demais estão utilizando a mesma excitação de medida e todas estão utilizando a mesma unidade de acionamento.

Ações recomendadas

- 1) Mova a junta *arg* ou outra junta com a mesma excitação de nó até a outra excitação (EXC1 - EXC2), reencaminhando a conexão do nó de medição da junta tanto no hardware quanto na configuração.
- 2) Reinicie o sistema.

34322, Erro de configuração da unidade de acionamento

Descrição

No módulo de acionamento *arg* a unidade de acionamento na posição *arg* está utilizando o retificador errado.

Consequências

Nenhuma operação será possível até que a falha seja corrigida. O sistema vai para o estado de Falha do sistema.

Causas prováveis

Uma unidade de acionamento deve sempre configurar um retificador com a posição de unidade mais baixa ou a mesma que o inversor. Não deve haver nenhum outro retificador com

Continua na página seguinte

6 Resolução de problemas por registro de eventos

6.4 3x xxx

Continuação

a posição de unidade entre o retificador configurado e a unidade de acionamento.

Ações recomendadas

- 1) Verifique se o arquivo de configuração para os eixos adicionais é do tipo sistema de acionamento 09.
- 2) Troque o retificador utilizado (ligação cc) na configuração de eixos adicionais.
- 3) Remova o retificador não utilizado, montado entre o retificador configurado e a unidade de acionamento.

34400, Voltagem da ligação DC muito alta

Descrição

No módulo acionador *arg*, a unidade acionadora na posição da unidade *arg* tem uma voltagem de ligação DC muito alta.

Consequências

Nenhuma operação será possível até que a falha seja corrigida. O sistema entra no estado Motores Desligados (Motors Off). AVISO ALTA VOLTAGEM: A LIGAÇÃO DC PODE SER DESCARREGADA VAGAROSAMENTE (APROXIMADAMENTE 1 HORA) QUANDO O SISTEMA ESTIVER DESLIGADO.

Causas prováveis

- 1) O resistor purgador não está conectado ou falhou.
- 2) O programa de usuário pode conter muita desaceleração dos eixos manipuladores. Essa falha é mais provável se o sistema contiver eixos adicionais.

Ações recomendadas

AVISO ALTA VOLTAGEM PODE ESTAR PRESENTE.

- 1) Certifique-se de que o cabo da resistência do purgador esteja conectado de maneira correta à unidade retificadora.
- 2) Desconecte o purgador, verifique o cabo e meça sua resistência. A resistência esperada deve ser aproximadamente *arg* ohms.
- 3) Reescreva o programa do usuário para reduzir a quantidade de frenagens bruscas.

34401, Aviso de voltagem da ligação CC muito baixa

Descrição

No módulo acionador *arg*, a unidade acionadora na posição da unidade *arg* tem uma voltagem de ligação CC próxima do limite máximo.

Consequências

A operação será possível mas o sistema está perto de um erro de parada.

Causas prováveis

A voltagem de alimentação principal da unidade retificadora está fora das especificações.

Ações recomendadas

- 1) Verifique outras mensagens do eventlog do hardware a respeito de problemas na alimentação principal.
- 2) Verifique a voltagem de alimentação de entrada. Altere a tolerância da alimentação para mínimo, para que a voltagem esteja dentro do intervalo especificado.
- 3) Verifique se a voltagem correta está selecionada com os jumpers no transformador (opcional).
- 4) Verifique todos os componentes internos trifásicos (interruptor central, filtro principal, fusível, contadores) e o cabeamento no módulo de acionamento.

34402, Voltagem da ligação CC muito baixa

Descrição

No módulo acionador *arg*, a voltagem de ligação CC é muito baixa para a unidade acionadora na posição da unidade *arg*.

Consequências

Nenhuma operação será possível até que a falha seja corrigida. O sistema vai para o estado de Motores desligados.

Causas prováveis

A voltagem de alimentação principal da unidade retificadora está fora das especificações.

Ações recomendadas

- 1) Verifique outras mensagens do eventlog do hardware a respeito de problemas na alimentação principal.
- 2) Verifique a voltagem de alimentação de entrada. Altere a tolerância da alimentação para mínimo, para que a voltagem esteja dentro do intervalo especificado.
- 3) Verifique se a voltagem correta está selecionada com os jumpers no transformador (opcional).
- 4) Verifique todos os componentes internos trifásicos (interruptor central, filtro principal, fusível, contadores) e o cabeamento no módulo de acionamento.

34404, Voltagem de ligamento DC criticamente alta

Descrição

No módulo acionador *arg*, a unidade acionadora na posição da unidade *arg* tem uma voltagem de ligação DC criticamente alta.

Consequências

Nenhuma operação será possível até que a falha seja corrigida. O sistema entra no estado Motores Desligados (Motors Off).

Continua na página seguinte

AVISO ALTA VOLTAGEM: A LIGAÇÃO DC PODE SER DESCARREGADA VAGAROSAMENTE (APROXIMADAMENTE 1 HORA) QUANDO O SISTEMA ESTIVER DESLIGADO.

Causas prováveis

- 1) O resistor purgador não está conectado ou falhou.
- 2) O programa de usuário pode conter muita desaceleração dos eixos manipuladores. Essa falha é mais provável se o sistema contiver eixos adicionais.

Ações recomendadas

AVISO ALTA VOLTAGEM PODE ESTAR PRESENTE.

- 1) Certifique-se de que o cabo da resistência do purgador esteja conectado de maneira correta à unidade retificadora.
- 2) Desconecte o purgador, verifique o cabo e meça sua resistência. A resistência esperada deve ser aproximadamente *arg* ohms.
- 3) Reescreva o programa do usuário para reduzir a quantidade de frenagens bruscas.

34405, Aviso de voltagem da ligação DC muito alta

Descrição

No módulo acionador *arg*, a unidade acionadora na posição da unidade *arg* tem uma voltagem de ligação DC próxima do limite máximo.

Consequências

A operação será possível mas o sistema está perto de um erro de parada.

AVISO ALTA VOLTAGEM: A LIGAÇÃO DC PODE SER DESCARREGADA VAGAROSAMENTE (APROXIMADAMENTE 1 HORA) QUANDO O SISTEMA ESTIVER DESLIGADO.

Causas prováveis

- 1) O resistor purgador não está conectado ou falhou.
- 2) O programa de usuário pode conter muita desaceleração dos eixos manipuladores. Essa falha é mais provável se o sistema contiver eixos adicionais.

Ações recomendadas

AVISO ALTA VOLTAGEM PODE ESTAR PRESENTE.

- 1) Certifique-se de que o cabo da resistência do purgador esteja conectado de maneira correta à unidade retificadora.
- 2) Desconecte o purgador, verifique o cabo e meça sua resistência. A resistência esperada deve ser aproximadamente *arg* ohms.
- 3) Reescreva o programa do usuário para reduzir a quantidade de frenagens bruscas.

34406, Erro de fornecimento de energia da unidade acionadora

Descrição

No módulo acionador *arg*, a unidade acionadora com a posição da unidade *arg* detectou um problema com a energia lógica.

Consequências

Nenhuma operação será possível até que a falha seja corrigida. O sistema entra no estado Motores Desligados (Motors Off) com torque zero.

Causas prováveis

O fornecimento lógico de 24V para o acionador é temporário ou constantemente perdido.

Ações recomendadas

- 1) Verifique o log de eventos para mensagens de erro da unidade de fornecimento de energia.
- 2) Verifique o cabeamento entre a unidade de suprimento de energia e a unidade acionadora.
- 3) Verifique a saída de 24V da unidade de fornecimento de energia.

34407, Erro interno da unidade acionadora

Descrição

No módulo acionador *arg*, a unidade acionadora na posição da unidade *arg* indicou um erro interno.

Consequências

O sistema entra no estado Falha de Sistema com torque zero.

Causas prováveis

Um erro interno ocorreu no firmware da unidade acionadora.

Ações recomendadas

Reinicie o sistema utilizando o interruptor de energia principal.

34408, Erro de dados do hardware da unidade acionadora

Descrição

No módulo acionador *arg*, a unidade acionadora na posição da unidade *arg* possui informação corrompida armazenada na unidade.

Consequências

O sistema vai para o estado de Falha do Sistema.

Causas prováveis

A informação da verificação de integridade da unidade acionadora armazenada na unidade acionadora falhou.

6 Resolução de problemas por registro de eventos

6.4 3x xxx

Continuação

Ações recomendadas

- 1) Tente novamente reiniciando o sistema utilizando o interruptor de energia principal.
- 2) Substitua a unidade acionadora com defeito.

34409, Erro de inicialização de unidade de acionamento

Descrição

O sistema falhou a completar a fase de inicialização de uma unidade acionadora. A unidade acionadora está localizada no módulo acionador *arg* na posição da unidade *arg*.

Consequências

O sistema vai para o estado de Falha do Sistema.

Causas prováveis

O sistema falhou ao tentar completar a fase de inicialização da unidade acionadora.

Ações recomendadas

- 1) Tente novamente reiniciando o sistema utilizando o interruptor de energia da rede elétrica.
- 2) Verifique se existem outras mensagens no eventlog do hardware.

34410, Unidades acionadoras além da conta conectadas

Descrição

Em módulo de acionamento *arg* o sistema detectou mais unidades de acionamento do que o sistema tem condições de gerenciar. O número máximo de unidades de acionamento suportadas é *arg*, mas *arg* foi detectado.

Consequências

Nenhuma operação será possível até que a falha seja corrigida. O sistema vai para o estado de Falha do Sistema.

Causas prováveis

- 1) Unidades de acionamento além da conta estão conectadas.

Ações recomendadas

- 1) Desconecte a(s) unidade(s) de acionamento não utilizadas.

34411, Erro de ligação CC

Descrição

O sistema detectou uma voltagem baixa do bus CC inesperada na unidade de acionamento, não utilizada por nenhuma junta. A unidade acionadora está localizada no módulo acionador *arg* na posição da unidade *arg*.

Consequências

Nenhuma operação será possível até que a falha seja corrigida. O sistema vai para o estado de Motores desligados.

Causas prováveis

- 1) Cabos elétricos de entrada estão em falta.
- 2) O cabo do bus CC está conectado de maneira errada à unidade de acionamento.
- 3) Curto circuito em um bus de CC. Pode ser tanto dentro da unidade de acionamento quanto nos cabos.

Ações recomendadas

- 1) Verifique os cabos elétricos de entrada.
- 2) Verifique o cabeamento de CC.
- 3) Verifique se há algum curto circuito.
- 4) Substitua as unidades de de acionamento.

37001, Erro de ativação do contator Motores LIGADOS

Descrição

O contator de Motores ligados *arg* no módulo de acionamento *arg* falhou ao fechar quando instruído.

Consequências

A unidade mecânica não pode ser executada manualmente ou automaticamente.

Causas prováveis

- 1) A cadeia de funcionamento do contator está aberta.
- 2) Há problemas no contator, mecânicos ou elétricos.
- 3) O dispositivo de ativação da unidade de programação pode ter sido alternado de forma muito rápida, ou o sistema pode não ter sido configurado corretamente. Em ocasiões raras, esta falha pode ocorrer em combinação com outras falhas, casos esses que podem ser encontrados no registro de erros.

Ações recomendadas

- 1) Para voltar à operação normal, primeiro reconheça o erro, logo libere o dispositivo de ativação e aperte-o novamente após de aproximadamente um segundo.
- 2) Confira cabos e conexões no sistema de segurança.
- 3) Confira quaisquer outras mensagens no registro de erros coincidindo com este, para obter dicas.
- 4) Confira a configuração do movimento do sistema relativa ao relê Motores LIGADOS. Veja detalhes sobre como consultar o arquivo de configuração no Manual de solução de problemas.

37043, Sinais de segurança sobrecarregados

Descrição

Os sinais AC_ON ou SPEED demandam muita corrente.

Continua na página seguinte

Conseqüências

O Sistema de Segurança fecha os sinais, fazendo com que o sistema vá para o status SYS FAIL (para AC_ON) ou status SYS HALT (para SPEED).

Causas prováveis

Uma carga conectada ao circuito poderá ser muito alta ou o Sistema de Segurança poderá estar com mau funcionamento. Consulte o Diagrama do Circuito!

Ações recomendadas

- 1) Verifique todas as cargas conectadas aos circuitos AC_ON e SPEED
- 2) Verifique os cabos e conectores do Sistema de Segurança e substitua qualquer unidade com defeito, se necessário.

37044, Sobrecarga nos sinais de saída digitais da Placa do Pannel**Descrição**

As saídas Digitais do Usuário da Placa do Pannel demandam muita corrente.

Conseqüências

A Placa do Pannel corta os sinais, fazendo com que o sistema vá para o status SYS HALT.

Causas prováveis

Uma carga conectada ao circuito poderá ser muito alta ou a Placa do Pannel poderá estar com mau funcionamento. Consulte o Diagrama do Circuito!

Ações recomendadas

- 1) Verifique todas as cargas conectadas às saídas Digitais do Usuário
- 2) Verifique os cabos e os conectores e substitua qualquer unidade com defeito, se necessário.

37045, Ventilador do Computador Externo com Defeito**Descrição**

O ventilador do Computador Externo no Módulo Controle gira muito lentamente.

Conseqüências

Nenhuma conseqüência para o sistema. A temperatura do Módulo de Controle irá subir.

Causas prováveis

Falha no ventilador, no cabo ou na fonte de alimentação. Consulte o Diagrama do Circuito!

Ações recomendadas

- 1) Verifique os cabos do ventilador do Computador Externo.
- 2) Verifique o ventilador e substitua a unidade com defeito, se necessário.

37046, Sinais de segurança sobrecarregados**Descrição**

A alimentação do Pannel de 24 V demanda muita corrente.

Conseqüências

O Sistema de Segurança corta o sinal, fazendo com que o sistema vá para o status SYS HALT.

Causas prováveis

Uma carga conectada ao circuito poderá ser muito alta ou o Sistema de Segurança poderá estar com mau funcionamento. Consulte o Diagrama do Circuito!

Ações recomendadas

- 1) Verifique todas as cargas conectadas ao circuito 24V PANEL.
- 2) Verifique o conjunto de cabos do Sistema de Segurança.

37049, Erro de ativação do contato de ativação**Descrição**

O relé de ativação da unidade mecânica *arg* falhou em fechar.

Conseqüências

A unidade mecânica não pode ser executada manualmente ou automaticamente.

Causas prováveis

O relé de ativação configurado dentro do sistema pode estar com defeito ou o sistema pode não estar configurado corretamente.

Ações recomendadas

- 1) Verifique o contato e certifique que suas conexões estejam corretamente conectadas.
- 2) Verifique a configuração de movimento do sistema relativa ao relé de ativação. Veja detalhes sobre como consultar o arquivo de configuração no Manual de solução de problemas.

37050, Superaquecimento no computador principal**Descrição**

A temperatura no computador principal ou no seu processador está muito alta.

Conseqüências

O sistema pode ser danificado.

Continua na página seguinte

6 Resolução de problemas por registro de eventos

6.4 3x xxx

Continuação

Causas prováveis

A unidade pode estar sobrecarregada, os seus ventiladores podem estar com mau funcionamento ou o fluxo de ar pode estar bloqueado.

Ações recomendadas

- 1) Certifique-se de que os ventiladores estejam funcionando.
- 2) Verifique se o fluxo de ar para os ventiladores da unidade não está bloqueado.

37053, Nível da voltagem da bateria CMOS baixo

Descrição

A bateria CMOS na placa do computador está vazia.

Consequências

Na reinicialização, o sistema usará uma configuração errônea ou poderá ocorrer a não reinicialização do sistema.

Causas prováveis

Bateria com defeito.

Ações recomendadas

1. Substitua a bateria CMOS

37054, Ventilador do computador com defeito

Descrição

Os ventiladores do Computador giram muito lentamente.

Consequências

Nenhuma consequência para o sistema. A temperatura do Computador irá subir.

Causas prováveis

Falha no ventilador, nos cabos ou na fonte de alimentação. Consulte o Diagrama do Circuito!

Ações recomendadas

- 1) Verifique os cabos do ventilador do Computador.
- 2) Verifique o ventilador.
- 3) Verifique a fonte de alimentação do ventilador.
- 4) Substitua o componente com defeito, se necessário.

37056, Erro no ventilador de resfriamento

Descrição

O ventilador de resfriamento parou ou sua rotação está muito lenta (Menos de *arg* rpm).

Ações recomendadas

1. Verifique os cabos do ventilador.
2. Substitua o ventilador.

37062, Advertência da fonte de alimentação do Módulo do Computador

Descrição

A *arg* voltagem em V da fonte de alimentação do Módulo do Computador é *arg* V, que está fora do limite permitido.

Consequências

-

Causas prováveis

A unidade da fonte de alimentação, os cabos, a voltagem de entrada até a fonte de alimentação e a carga de saída podem causar falha no nível de voltagem. Consulte o Manual de Resolução de Problemas e o Diagrama do Circuito!

Ações recomendadas

- 1) Verifique todos os cabos até a fonte de alimentação.
- 2) Meça os níveis da voltagem de entrada e de saída.
- 3) Substitua qualquer unidade com defeito, se necessário.

37069, Fonte de Alimentação Reserva com defeito

Descrição

O banco de energia de reserva no Módulo de Controle que fornece voltagem de reserva está com defeito.

Consequências

Após desligar o interruptor, um reinício do tipo B deve ser executado. Nenhuma alteração de dados do sistema será salva ao desligar a energia.

Causas prováveis

Isso pode ser causado por uma falha no banco de energia de reserva, nos cabos ou no carregador.

Ações recomendadas

Não desligue a energia principal até que a bateria esteja carregada, ou o sistema pode realizar uma partida fria!

- 1) Verifique o cabeamento e conectores do banco de energia reserva.
- 2) Verifique o banco de energia de reserva.
- 3) Verifique o fornecimento de energia.
- 4) Substitua a unidade com defeito se for necessário.

37070, Superaquecimento na Fonte de Alimentação do Módulo de Controle

Descrição

A temperatura na fonte de alimentação do módulo de controle está muito alta.

Continua na página seguinte

Conseqüências

O sistema será desligado imediatamente.

Causas prováveis

Isso poder ser causado por resfriamento deficiente, carga muito alta na fonte de alimentação ou por uma falha na fonte de alimentação.

Ações recomendadas

- 1) Verifique o ventilador de resfriamento.
- 2) Verifique a energia de saída.
- 3) Substitua qualquer unidade com defeito, se necessário.

37074, Pressão de purga muito baixa

Descrição

Sistema de purga número *arg* associado com a Placa de Interface do Manipulador (MIB) *arg*.

Ações recomendadas

Confira o fornecimento de ar de purga e procure fugas em:

1. Na unidade de purga.
2. Namangueira flexível.
3. No próprio manipulador.

37075, Pressão de purga muito alta

Descrição

Sistema de purga número *arg* associado com a Placa de Interface do Manipulador (MIB) *arg*.

Ações recomendadas

Verifique a unidade de purga e o suprimento de ar.

37076, Inesperado fluxo baixo de purga

Descrição

Sistema de purga número *arg* associado com a Placa de Interface do Manipulador (MIB) *arg*.

Ações recomendadas

Verifique a unidade de purga e o suprimento de ar. Procure vazamentos no sistema de purga.

37077, Inesperado fluxo alto de purga

Descrição

Purgue o número de sistema *arg* associado com a Placa de Interface do Manipulador (MIB) *arg*.

Ações recomendadas

Verifique a unidade de purga e o suprimento de ar.

37078, Os cronômetros de purga diferem

Descrição

Divergência inaceitável entre os cronômetros de purga da Placa de Interface do Processo (PIB) e da Placa de Interface do Manipulador (MIB) *arg*.

Conseqüências

O cronômetro de purga será reiniciado.

Ações recomendadas

1. Confira os cabos da Interface Periférica Serial (SPI).
2. Substitua a MIB se estiver com defeito.
3. Substitua a PIB se estiver com defeito.

37080, Configuração de purga não válida.

Descrição

A Chave de Tempo de Purga na Placa de Interface do Manipulador (MIB) *arg* X19 não é válida.

Conseqüências

É usado tempo padrão (300 s).

Causas prováveis

Chave de Tempo de Purga com defeito ou perdida.

Ações recomendadas

1. Verifique se a Chave de Tempo de Purga está montada corretamente.
2. Substitua a Chave de Tempo de Purga.

37081, Os cronômetros de purga diferem

Descrição

Divergência inaceitável entre o firmware CPLD e FPGA nos cronômetros de purga da Placa de Interface do Manipulador (MIB) *arg*.

Conseqüências

O cronômetro de purga será reiniciado.

Ações recomendadas

Substitua a MIB se estiver com defeito.

37082, Divergência entre as saídas da PIB e da MIB

Descrição

A Placa de Interface do Processo (PIB) e Placa de Interface do Manipulador (MIB) *arg* não concordam em relação ao status de saída do relê de purga e o relê de energia.

Conseqüências

A seqüência de purga é reiniciada.

Continua na página seguinte

6 Resolução de problemas por registro de eventos

6.4 3x xxx

Continuação

37083, Problema técnico no sistema de purga

Descrição

Erro de purga reportado pela Placa de interface do manipulador (MIB) *arg*. O sistema de purga detectou pressão inadequada proveniente dos sensores. Os motores e equipamentos de pintura são desligados e o computador central pode ser informado para que desconecte a Unidade de medição serial (SMU). Depende do ajuste de tempo do sinal.

Consequências

Os motores e os equipamentos de pintura são desligados, a cadeia de execução é aberta e talvez a SMU é desconectada.

Ações recomendadas

1. Verifique o fornecimento de ar.
2. Verifique se a saída de ar não está bloqueada.
3. Verifique os sensores de purga e o cabeamento dos mesmos.

37090, Temperatura muito alta, sensor

Descrição

Detectado superaquecimento do sistema na placa de controle do manipulador (MCOB) *arg*. Sensores 1-7: motores 1-7, sensor 8: Placa de medição serial. A cadeia de execuções foi aberta.

Ações recomendadas

Espere até que o equipamento ou motor superaquecido tenha resfriado.

37094, Erro ao ativar conexão

Descrição

Não foi possível ativar *arg*. A entrada do relê da conexão *arg* não indica nenhuma conexão.

Ações recomendadas

1. Verifique se a unidade mecânica está conectada.
2. Verifique a configuração do sinal na entrada do relê de conexão.

37095, Falha da alimentação elétrica do freio

Descrição

A supervisão da alimentação elétrica do freio na placa de controle do manipulador (MCOB) *arg* detectou falhas no sinal de energia e ATIVOU todos os freios.

Ações recomendadas

1. Confira a alimentação da frenagem na MCOB.
2. Confira o relê de alimentação da frenagem no painel.
3. Confira perturbações no sinal de alimentação elétrica de frenagem no MCOB.

4. Confira a existência de curto circuito nos freios.

37096, Falha da alimentação elétrica do freio

Descrição

A supervisão da alimentação elétrica do freio na placa de controle do manipulador (MCOB/MCB) *arg* detectou falhas no sinal de energia e ATIVOU todos os freios.

Ações recomendadas

1. Confira a alimentação da frenagem na MCOB/MCB.
2. Confira a alimentação de frenagem da fonte do painel
3. Confira perturbações no sinal de alimentação de frenagem na MCOB/MCB.
4. Confira a existência de curto circuito nos freios.

37097, Falha do freio devido a curto-circuito

Descrição

A supervisão dos freios na placa de controle do manipulador (MCOB/MCB) *arg* detectou um curto-circuito no eixo *arg* e ATIVOU todos os freios.

Ações recomendadas

1. Verifique os curtos-circuitos nos freios.

37098, Falha de circuito aberto no freio

Descrição

A supervisão dos freios na placa de controle do manipulador (MCOB/MCB) *arg* detectou um circuito aberto no eixo *arg* e ATIVOU todos os freios.

Ações recomendadas

1. Verifique circuitos abertos nos freios.

37099, Temperatura muito alta, sensor

Descrição

Detectado superaquecimento do sistema na placa de controle do manipulador (MCOB/MCB) *arg*, sensores de supervisão dos motores, unidade de medição serial (SMU) ou equipamento de processo. A cadeia de segurança foi aberta. Sensores 1-8: Motores do robô 1-8. Sensor 9: SMU. Sensores 10-14: Processos 1-5. Consulte a configuração atual do robô para obter mais detalhes.

Ações recomendadas

Espere até que o equipamento ou motor superaquecido tenham resfriado.

Continua na página seguinte

37100, Erro no disco de flash do nó de E/S

Descrição

Nome do flash: *arg*

Função do disco de flash: *arg*

Descrição do erro: *arg*

Ações recomendadas

Erro de relatório.

37101, Falha do freio

Descrição

Os freios da unidade mecânica *arg* falharam ao engatar.

Consequências

A unidade mecânica poderá falhar quando os motores forem desligados.

Causas prováveis

A configuração do relê do freio pode estar incorreta, ou o relê do freio pode estar com defeito. Se um relê externo do freio estiver sendo usado, o relê precisará estar corretamente definido no arquivo de configuração de movimento.

Ações recomendadas

- 1) Verifique se no relê do freio externo (caso utilizado) está definido corretamente no arquivo de configuração.
- 2) Verifique se o sinal de E/S correspondente está definido de forma correta no arquivo de configuração de E/S. Como verificar se os arquivos de configuração está detalhado no Manual de resolução de problemas.

37102, Advert. fonte alimentação. Nível de RESFRIAMENTO 24 V c/ defeito.

Descrição

A saída de RESFRIAMENTO de 24 V da Fonte de Alimentação do Módulo de Controle está fora do limite.

Consequências

Nenhuma consequência para o sistema.

Causas prováveis

Os cabos ou a carga de saída da Fonte de Alimentação do Módulo de Controle podem causar a falha no nível de voltagem. As fontes de alimentação são mostradas no Manual de Resolução de Problemas e no Diagrama do Circuito!

Ações recomendadas

- 1) Verifique todos os cabos da Fonte de Alimentação do Módulo de Controle.
- 2) Verifique o nível da voltagem de saída e substitua qualquer unidade com defeito, se necessário.

37103, Advertência da fonte de alimentação, nível SYS de 24 V com defeito

Descrição

A saída SYS de 24 V da Fonte de Alimentação do Módulo de Controle está fora do limite.

Consequências

Nenhuma consequência para o sistema.

Causas prováveis

Os cabos ou a carga de saída da Fonte de Alimentação do Módulo de Controle podem causar a falha no nível de voltagem. As fontes de alimentação são mostradas no Manual de Resolução de Problemas e no Diagrama do Circuito!

Ações recomendadas

- 1) Verifique todos os cabos da Fonte de Alimentação do Módulo de Controle.
- 2) Verifique o nível da voltagem de saída e substitua qualquer unidade com defeito, se necessário.

37104, Não há voltagem de reserva disponível!

Descrição

O banco de energia de reserva que mantém a voltagem de reserva não está funcionando.

Consequências

Após desligar o interruptor, um reinício do tipo B deve ser executado. Nenhuma alteração de dados do sistema será salva ao desligar a energia.

Causas prováveis

Isso pode ser causado por uma falha no banco de energia de reserva, nos cabos ou no carregador.

Ações recomendadas

Antes de trabalhar no sistema, execute um desligamento controlado para assegurar que todos os dados do sistema estejam corretamente salvos.

- 1) Verifique os cabos e os conectores no banco de reserva de energia.
- 2) Verifique o banco de reserva de energia.
- 3) Verifique a fonte de alimentação.
- 4) Substitua qualquer unidade com defeito, se necessário.

37105, Comunicação recuperada com Fonte de alimentação

Descrição

O computador principal recuperou a comunicação com a Fonte de Alimentação do Módulo de Controle.

6 Resolução de problemas por registro de eventos

6.4 3x xxx

Continuação

37106, Nível de tensão baixo do banco de energia de reserva

Descrição

A tensão no banco de energia de reserva do computador é muito baixa para funcionar.

Consequências

Nenhuma consequência para o sistema. Nenhuma alteração de dados do sistema será salva ao desligar a energia.

Causas prováveis

Isso pode ser causado por uma falha no banco de energia de reserva, nos cabos ou no carregador.

Ações recomendadas

Antes de trabalhar no sistema, execute um desligamento controlado para assegurar que todos os dados do sistema estejam corretamente salvos.

- 1) Verifique os cabos e os conectores no banco de reserva de energia.
- 2) Verifique o banco de reserva de energia.
- 3) Verifique a fonte de alimentação.
- 4) Substitua qualquer unidade com defeito, se necessário.

37107, Falha no banco de energia de reserva

Descrição

O banco de energia de reserva no Módulo de Controle que mantém a tensão de reserva não está funcionando.

Consequências

Se desligar o interruptor, um reinício do tipo B deve ser executado. Nenhum cópia será feita em caso de desligamento.

Causas prováveis

Isso pode ser causado por uma falha no banco de energia de reserva, nos cabos ou no carregador.

Ações recomendadas

Antes de trabalhar no sistema, execute um desligamento controlado para assegurar que todos os dados do sistema estejam corretamente salvos.

- 1) Verifique os cabos e os conectores no banco de reserva de energia.
- 2) Verifique o banco de reserva de energia.
- 3) Substitua qualquer unidade com defeito, se necessário.

37108, Perda de comunicação: Fonte de alimentação e computador

Descrição

O computador principal perdeu a comunicação com a Fonte de Alimentação do Módulo de Controle.

Consequências

O computador principal não pode recuperar as informações sobre status ou desligar a fonte de alimentação. Nenhuma alteração de dados do sistema será salva ao desligar a energia.

Causas prováveis

O cabo USB que liga o computador principal à Fonte de Alimentação do Módulo de Controle pode estar com defeito ou desconectado, ou a fonte de alimentação pode estar com defeito.

Ações recomendadas

Antes de trabalhar no sistema, efetue um encerramento controlado para garantir que todos os dados do sistema são salvos corretamente.

- 1) Verifique o cabeamento e os conectores na Fonte de alimentação do módulo de controle.
- 2) Verifique a unidade da fonte de alimentação, e substitua qualquer unidade avariada se necessário.

37200, Falha de alimentação: Fornecimento da Parada de Emergência

Descrição

Falha de alimentação elétrica da Parada de Emergência de 24V. Informação procedente da Placa de Interface de Segurança (SIB).

Consequências

O sistema passará para o status SYS HALT.

Ações recomendadas

1. Verifique cabos e conexões.
2. Verifique a alimentação elétrica.

37201, Falha de alimentação elétrica: Fornecimento de 24V Failsafe

Descrição

Falha de alimentação elétrica nos 24V Failsafe. Informação procedente da Placa de Interface de Segurança (SIB).

Consequências

O sistema passará para o status SYS HALT.

Ações recomendadas

1. Verifique cabos e conexões.

Continua na página seguinte

2. Verifique a alimentação elétrica.

37202, Falha de alimentação elétrica: Alimentação I/O de 24 V

Descrição

Falha de alimentação elétrica no I/O de 24V. Informação procedente da Placa de Interface de Segurança (SIB).

Consequências

O sistema passará para o status SYS HALT.

Ações recomendadas

1. Verifique cabos e conexões.
2. Verifique a alimentação elétrica.

37203, Falha de alimentação elétrica: Fornecimento de SYS de 24V

Descrição

Falha de alimentação elétrica informada quando SYS 24V < 18V. Informação procedente da Placa de Interface do Manipulador (MIB) *arg*.

Consequências

O sistema passará para o status SYS HALT.

Ações recomendadas

1. Verifique cabos e conexões.
2. Verifique a alimentação elétrica.

37204, Falha de alimentação elétrica: Alimentação I/O de 24 V

Descrição

Falha de alimentação elétrica informada quando I/O de 24V < 18V. Informação procedente da Placa de Interface do Manipulador (MIB) *arg*.

Consequências

O sistema passará para o status SYS HALT.

Ações recomendadas

1. Verifique cabos e conexões.
2. Verifique a alimentação elétrica.

37205, Falha de alimentação elétrica: Suprimento de purga de 12V

Descrição

Falha de alimentação elétrica informada quando a Purga de 12V < 10,8V. Informação procedente da Placa de Interface do Manipulador (MIB) *arg*.

Consequências

O sistema passará para o status SYS HALT.

Ações recomendadas

1. Verifique cabos e conexões.
2. Verifique a alimentação elétrica.

37206, Falha de alimentação elétrica: Suprimento 12V da TPU

Descrição

Falha na alimentação elétrica no fornecimento da Unidade de Programação (TPU). Informação procedente da Placa de Interface do Pendant (TIB).

Consequências

O sistema passará para o status SYS HALT.

Ações recomendadas

1. Verifique cabos e conexões.
2. Verifique a alimentação elétrica.

37207, Baixa carga da bateria.

Descrição

Faltam menos de 2 meses até que a bateria de segurança da Placa de Medição Serial (SMB) fique descarregada. Contando desde a primeira vez que esta mensagem foi exibida. A bateria está montada na Placa de Interface do Manipulador (MIB).

Ações recomendadas

Substitua a bateria montada na MIB.

37208, Sobre aquecimento no transformador

Descrição

A temperatura no transformador está alta demais.

Consequências

O sistema passará para o status SYS HALT.

Causas prováveis

A unidade pode estar sobrecarregada, os seus ventiladores podem estar com defeito ou o fluxo de ar pode estar bloqueado.

Ações recomendadas

- 1) Assegure-se que os ventiladores estão funcionando.
- 2) Confira que o fluxo de ar para os ventiladores da unidade não esteja bloqueado.

37209, Sobre-aquecimento na cabine

Descrição

A temperatura na cabine está muito alta.

Continua na página seguinte

6 Resolução de problemas por registro de eventos

6.4 3x xxx

Continuação

Consequências

O sistema passará para o status SYS HALT.

Causas prováveis

A unidade pode estar sobrecarregada, seus ventiladores podem estar com defeito ou o fluxo de ar pode estar bloqueado.

Ações recomendadas

- 1) Certifique-se que os ventiladores estão funcionando.
- 2) Confira que o fluxo de ar para os ventiladores da unidade não esteja bloqueado.

37210, Falha no contator KM1

Descrição

Uma falha foi observada no contator KM1.

Consequências

O sistema passará para o status SYS HALT.

Ações recomendadas

1. Verifique cabos e conexões.
2. Verifique o contator.

37211, Falha no contator KM2

Descrição

Uma falha foi observada no contator KM2.

Consequências

O sistema passará para o status SYS HALT.

Ações recomendadas

1. Verifique cabos e conexões.
2. Verifique o contator.

37212, Falha no contator KM101

Descrição

Uma falha foi observada no contator KM101.

Consequências

O sistema passará para o status SYS HALT.

Ações recomendadas

1. Verifique cabos e conexões.
2. Verifique o contator.

37213, Falha no contator KM102

Descrição

Uma falha foi observada no contator KM102.

Consequências

O sistema passará para o status SYS HALT.

Ações recomendadas

1. Verifique cabos e conexões.
2. Verifique o contator.

37214, Conflito de informação na Run chain 1

Descrição

A Placa de Interface de Segurança (SIB) e Placa de Interface do Manipulador (MIB) *arg* informa divergência nos sinais de informação da Run chain 1.

Consequências

O sistema passará para o status SYS HALT.

Ações recomendadas

1. Verifique cabos e conexões.
2. Substitua a SIB se estiver com defeito.
3. Substitua a MIB se estiver com defeito

37215, Conflito de informação na Run chain 2

Descrição

A Placa de Interface de Segurança (SIB) e Placa de Interface do Manipulador (MIB) *arg* informa divergência nos sinais de informação da Run chain 2.

Consequências

O sistema passará para o status SYS HALT.

Ações recomendadas

1. Verifique cabos e conexões.
2. Substitua a SIB se estiver com defeito.
3. Substitua a MIB se estiver com defeito

37216, Conflito de informação da cadeia de freio 1

Descrição

A Placa de Interface de Segurança (SIB) e Placa de Interface do Manipulador (MIB) *arg* informa divergência nos sinais de informação da cadeia de freio 1.

Consequências

O sistema passará para o status SYS HALT.

Ações recomendadas

1. Verifique cabos e conexões.
2. Substitua a SIB se estiver com defeito.
3. Substitua a MIB se estiver com defeito

Continua na página seguinte

37217, Conflito de informação da cadeia de freio 2

Descrição

A Placa de Interface de Segurança (SIB) e Placa de Interface do Manipulador (MIB) *arg* informa divergência nos sinais de informação da cadeia de freio 2.

Consequências

O sistema passará para o status SYS HALT.

Ações recomendadas

1. Verifique cabos e conexões.
2. Substitua a SIB se estiver com defeito.
3. Substitua a MIB se estiver com defeito

37218, Conflito de informação da cadeia de Bloqueio de Cabine 1

Descrição

A Placa de Interface de Segurança (SIB) e Placa de Interface do Manipulador (MIB) *arg* informa divergência nos sinais de informação da cadeia de Bloqueio de Cabine 1.

Consequências

O sistema passará para o status SYS HALT.

Ações recomendadas

1. Verifique cabos e conexões.
2. Substitua a SIB se estiver com defeito.
3. Substitua a MIB se estiver com defeito

37219, Conflito de informação da cadeia de Bloqueio de Cabine 2

Descrição

A Placa de Interface de Segurança (SIB) e Placa de Interface do Manipulador (MIB) *arg* informa divergência nos sinais de informação da cadeia de Bloqueio de Cabine 2.

Consequências

O sistema passará para o status SYS HALT.

Ações recomendadas

1. Verifique cabos e conexões.
2. Substitua a SIB se estiver com defeito.
3. Substitua a MIB se estiver com defeito

37220, Conflito de informação da cadeia de bloqueio HV 1

Descrição

A Placa de Interface de Segurança (SIB) e Placa de Interface do Manipulador (MIB) *arg* informa divergência nos sinais de informação da cadeia de Bloqueio de Alta Voltagem (HV) 1.

Consequências

O sistema passará para o status SYS HALT.

Ações recomendadas

1. Verifique cabos e conexões.
2. Substitua a SIB se estiver com defeito.
3. Substitua a MIB se estiver com defeito

37221, Conflito de informação da cadeia de bloqueio HV 2

Descrição

A Placa de Interface de Segurança (SIB) e Placa de Interface do Manipulador (MIB) *arg* informa divergência nos sinais de informação da cadeia de Bloqueio de Alta Voltagem (HV) 2.

Consequências

O sistema passará para o status SYS HALT.

Ações recomendadas

1. Verifique cabos e conexões.
2. Substitua a SIB se estiver com defeito.
3. Substitua a MIB se estiver com defeito

37222, Conflito de informação da cadeia de Bloqueio do sistema 2

Descrição

A Placa de Interface de Segurança (SIB) e Placa de Interface do Manipulador (MIB) *arg* informa divergência nos sinais de informação cadeia de Bloqueio do sistema 2.

Consequências

O sistema passará para o status SYS HALT.

Ações recomendadas

1. Verifique cabos e conexões.
2. Substitua a SIB se estiver com defeito.
3. Substitua a MIB se estiver com defeito

6 Resolução de problemas por registro de eventos

6.4 3x xxx

Continuação

37223, Conflito de informação da cadeia de relê Principal

Descrição

A Placa de Interface de Segurança (SIB) e Placa de Interface do Manipulador (MIB) *arg* informa divergência nos sinais de informação da cadeia de relê Principal.

Consequências

O sistema passará para o status SYS HALT.

Ações recomendadas

1. Verifique cabos e conexões.
2. Substitua a SIB se estiver com defeito.
3. Substitua a MIB se estiver com defeito

37224, Conflito da cadeia de Bloqueio de Cabine 1

Descrição

Divergência na cadeia de Bloqueio de Cabine 1 entre sinais de entrada e saída na Placa de Interface de Segurança (SIB).

Consequências

Cadeia de ativação de pintura abre.

Ações recomendadas

1. Confira cabos e conexões.
2. Substitua a SIB se estiver com defeito.

37225, Conflito da cadeia de Bloqueio de Cabine 2

Descrição

Divergência na cadeia de Bloqueio de Cabine 2 entre sinais de entrada e saída na Placa de Interface de Segurança (SIB).

Consequências

Cadeia de ativação de pintura abre.

Ações recomendadas

1. Confira cabos e conexões.
2. Substitua a SIB se estiver com defeito.

37226, Conflito da cadeia de Bloqueio de HV 1

Descrição

Divergência na cadeia de Bloqueio de Alta Voltagem (HV) 1 entre sinais de entrada e saída na Placa de Interface de Segurança (SIB).

Consequências

Cadeia de ativação de pintura abre.

Ações recomendadas

1. Confira cabos e conexões.
2. Substitua a SIB se estiver com defeito.

37227, Conflito da cadeia de Bloqueio de HV 2

Descrição

Divergência na cadeia de Bloqueio de Alta Voltagem (HV) 2 entre sinais de entrada e saída na Placa de Interface de Segurança (SIB).

Consequências

Cadeia de ativação de pintura abre.

Ações recomendadas

1. Confira cabos e conexões.
2. Substitua a SIB se estiver com defeito.

37228, Conflito da cadeia de Bloqueio de Cabine desde a SIB

Descrição

Somente uma das duas cadeias de Bloqueio de Cabine está aberta. Informação procedente da Placa de Interface de Segurança (SIB).

Consequências

Cadeia de ativação de pintura abre.

Ações recomendadas

Substitua a SIB se estiver com defeito.

37229, Conflito da cadeia de Bloqueio de HV desde a SIB

Descrição

Somente uma das duas cadeias de Bloqueio de Alta Voltagem está aberta. Informação procedente da Placa de Interface de Segurança (SIB).

Consequências

Cadeia de ativação de pintura abre.

Ações recomendadas

Substitua a SIB se estiver com defeito.

37230, Advertência de Desempenho do Freio

Descrição

A Verificação Periódica de Freio indica que o freio do eixo da unidade mecânica *arg* número *arg* não possui torque total de freio.

Continua na página seguinte

Consequências

Isto é somente uma advertência e não é preciso tomar uma medida de ação imediata.

37231, Erro de Desempenho do Freio

Descrição

A Verificação Periódica de Freio encontrou que o freio do eixo da unidade mecânica *arg* número *arg* tem torque de freio muito baixo.

Este freio não será aprovado pelo Controlador de Segurança para o Módulo de Acionamento número *arg*.

Consequências

ADVERTÊNCIA: O desempenho do freio é muito baixo para este eixo.

Até que o freio possua um torque de freio aprovado, somente será possível mover o robô com a "Velocidade máxima reduzida (mm/s)" conforme o ajuste no Configurador da Verificação Periódica de Freio.

Ações recomendadas

- 1) Execute a Verificação Periódica de Freio mais uma vez.
- 2) Troque o motor com seu freio.

37232, Erro de configuração da verificação periódica de freio

Descrição

A Verificação periódica de freio tem achado que o freio do eixo da unidade mecânica *arg* número *arg* não tem o nível definido de requerimento de torque de freio.

Consequências

A verificação periódica de freio continuará embora nenhuma verificação válida de freio será feita para este eixo.

Causas prováveis

Os dados de configuração do movimento não estão corretamente especificados para este eixo.

Ações recomendadas

Os dados de configuração do movimento não estão corretamente especificados para este eixo:

- 1) Especifique um valor para o parâmetro `max_static_arm_torque` se o eixo irá a ser testado.
- 2) Desative a Verificação periódica de freio na configuração do movimento se o eixo não irá a ser testado.

37233, Erro de configuração da verificação periódica de freio

Descrição

A verificação periódica de freio tem achado que o freio do eixo da unidade mecânica *arg* número *arg* deveria ser testado conforme à configuração. Porém a unidade mecânica atual não pode ser incluída no Controlador de segurança, devido a que a ativação/desativação está permitida em tempo de execução.

Consequências

A verificação periódica de freio continuará com outras unidades mecânicas.

Causas prováveis

Os dados de configuração do movimento não estão corretamente especificados para este eixo.

Ações recomendadas

Os dados de configuração do movimento não estão corretamente especificados para este eixo:

- 1) A Verificação periódica de freio tem sido especificada embora não deveria ser o caso para este eixo
- 2) A unidade mecânica deve estar ativa na partida e a desativação não deve ser permitida.

37240, Conflito da cadeia de Bloqueio de Cabine desde a MIB

Descrição

Somente uma das duas cadeias de bloqueio de cabine está aberta. Informação procedente da Placa de Interface do Manipulador (MIB) *arg*.

Consequências

Cadeia de ativação de pintura aberta.

Ações recomendadas

Substitua a MIB se estiver com defeito.

37241, Conflito da cadeia de bloqueio HV a partir da MIB

Descrição

Somente uma das duas cadeias de Alta Tensão (HV) está aberta. Informação procedente da Placa de Interface do Manipulador (MIB) *arg*.

Consequências

Cadeia de ativação de pintura aberta.

Ações recomendadas

Substitua a MIB se estiver com defeito.

6 Resolução de problemas por registro de eventos

6.4 3x xxx

Continuação

37242, Conflito da Run chain vindo da SIB

Descrição

Somente um dos dois sinais de feedback da run chain vindo da Placa de Interface de Segurança (SIB) foi aberto.

Consequências

O sistema passará para o status SYS HALT.

Ações recomendadas

Substitua a SIB se estiver com defeito.

37243, Conflito da cadeia de freio a partir de SIB

Descrição

Somente um dos dois sinais da cadeia de freio a partir da Placa de Interface de Segurança (SIB) foi aberto.

Consequências

O sistema passará para o status SYS HALT.

Ações recomendadas

Substitua a SIB se estiver com defeito.

37244, Conflito da Run chain vindo da MIB

Descrição

Somente um dos dois sinais de feedback da run chain vindo da Placa de Interface do Manipulador (MIB) foi aberto.

Consequências

O sistema passará para o status SYS HALT.

Ações recomendadas

Substitua a MIB se estiver com defeito.

37245, Conflito da cadeia de freio a partir da MIB

Descrição

Somente um dos dois sinais de feedback da cadeia de freio a partir da Placa de Interface do Manipulador (MIB) foi aberto.

Consequências

O sistema passará para o status SYS HALT.

Ações recomendadas

Substitua a MIB se estiver com defeito.

37246, Conflito de relê de Parada de Emergência

Descrição

Somente uma das duas cadeias de Parada de Emergência foi internamente aberta na Placa de Interface de Segurança (SIB).

Consequências

O sistema permanece no status de Parada de Emergência.

Ações recomendadas

1. Aperte a parada de emergência e reinicie a parada de emergência novamente.
2. Substitua a SIB se estiver com defeito.

37247, Ventilador de circulação com mau funcionamento

Descrição

O ventilador de circulação para os sistemas acionadores no lado traseiro da cabine pararam ou está girando muito devagar.

Consequências

A temperatura dos sistemas de acionamento irão subir.

Causas prováveis

Falha no ventilador, nos cabos ou na fonte de alimentação. Consulte o Diagrama do Circuito!

Ações recomendadas

1. Verifique os cabos do ventilador.
2. Verifique o fornecimento de energia.
3. Verifique o ventilador.

37248, Ventilador de circulação com mau funcionamento

Descrição

O ventilador de circulação na porta frontal da cabine parou ou está rodando muito devagar.

Consequências

A temperatura na cabine irá subir.

Causas prováveis

Falha no ventilador, nos cabos ou na fonte de alimentação. Consulte o Diagrama do Circuito!

Ações recomendadas

1. Verifique os cabos do ventilador.
2. Verifique o fornecimento de energia.
3. Verifique o ventilador.

37249, Problema técnico nos circuitos da Parada de emergência

Descrição

Duas ou várias alterações de estado detectadas no sinal dentro de poucos milissegundos. Esta mensagem é provavelmente causada por más conexões nos circuitos ES_INPUT.

Consequências

Os motores e equipamentos de pintura talvez sejam desligados.

Continua na página seguinte

Ações recomendadas

Verifique os ES_INPUT nos cabos e conexões do sistema de segurança.

37250, Problemas técnicos no circuito de Parada do modo automático**Descrição**

Duas ou várias alterações de estado detectadas no sinal dentro de poucos milissegundos. Esta mensagem é provavelmente causada por más conexões nos circuitos MODE_STOP.

Conseqüências

Os motores talvez sejam desligados.

Ações recomendadas

Verifique o Auto_Mode_Stop (ou Test_Mode_Stop / dispositivo de capacitador) nos cabos e conexões no sistema de segurança.

37251, Problema técnico no circuito de Parada retardada**Descrição**

Duas ou várias alterações de estado detectadas no sinal dentro de poucos milissegundos. Esta mensagem é provavelmente causada por más conexões nos circuitos DLY_STOP.

Conseqüências

Os motores talvez sejam desligados.

Ações recomendadas

Verifique os DLY_STOP nos cabos e conexões do sistema de segurança.

37252, Problemas técnicos no circuito de Parada do modo geral**Descrição**

Duas ou várias alterações de estado detectadas no sinal dentro de poucos milissegundos. Esta mensagem é provavelmente causada por más conexões nos circuitos GM_STOP.

Conseqüências

Os motores talvez sejam desligados.

Ações recomendadas

Verifique os GM_STOP nos cabos e conexões do sistema de segurança.

37253, Problemas técnicos na cadeia de execução da SIB**Descrição**

Duas ou várias alterações de estado detectadas no sinal dentro de poucos milissegundos. Esta mensagem é provavelmente causada por más conexões nos circuitos Run_Chain da Placa de interface de segurança (SIB).

Conseqüências

Os motores talvez sejam desligados.

Ações recomendadas

1. Verifique os cabos e conexões do sistema de segurança.
2. Verifique outras mensagens de erro para as conexões externas (intertravamentos).

37254, Problemas técnicos na cadeia de execução da MIB**Descrição**

Duas ou várias alterações de estado detectadas no sinal dentro de poucos milissegundos. Esta mensagem é provavelmente causada por más conexões nos circuitos Run_Chain da Placa de interface do manipulador (MIB).

Conseqüências

Os motores para o CBS e para o movimento do CBS talvez sejam desligados.

Ações recomendadas

1. Verifique os cabos e conexões do sistema de segurança.
2. Verifique outras mensagens de erro para as conexões externas (intertravamentos).

37255, Problemas técnicos no circuito de Intertravamento da cabine**Descrição**

Duas ou várias alterações de estado detectadas no sinal dentro de poucos milissegundos. Esta mensagem é provavelmente causada por más conexões nos circuitos de Intertravamento da cabine.

Conseqüências

Os equipamentos de pintura talvez sejam desligados.

Ações recomendadas

Verifique os cabos e conexões do sistema de segurança para o Intertravamento da cabine.

6 Resolução de problemas por registro de eventos

6.4 3x xxx

Continuação

37256, Problemas técnicos no circuito de Intertravamento de alta voltagem

Descrição

Duas ou várias alterações de estado detectadas no sinal dentro de poucos milissegundos. Esta mensagem é provavelmente causada por más conexões nos circuitos de Intertravamento de alta voltagem.

Conseqüências

A alta voltagem talvez seja desligada.

Ações recomendadas

Verifique os cabos e conexões do sistema de segurança para o Intertravamento de HV.

37257, Problemas técnicos no circuito de Intertravamento do sistema 2

Descrição

Duas ou várias alterações de estado detectadas no sinal dentro de poucos milissegundos. Esta mensagem é provavelmente causada por más conexões nos circuitos de Intertravamento do sistema 2.

Conseqüências

Os equipamentos de pintura talvez sejam desligados.

Ações recomendadas

Verifique os cabos e conexões do sistema de segurança para o Intertravamento do sistema 2.

37258, Problemas técnicos no circuito de Intertravamento do processo

Descrição

Duas ou várias alterações de estado detectadas no sinal dentro de poucos milissegundos. Esta mensagem é provavelmente causada por más conexões nos circuitos de Intertravamento do processo.

Conseqüências

Os equipamentos de pintura talvez sejam desligados.

Ações recomendadas

Verifique os cabos e conexões do sistema de segurança para o Intertravamento do processo.

37259, Problemas técnicos no circuito de Intertravamento AUX

Descrição

Duas ou várias alterações de estado detectadas no sinal dentro de poucos milissegundos. Esta mensagem é provavelmente

causada por más conexões nos circuitos da cadeia de execução AUX. Normalmente usado para as portas do Sistema de sino do cartucho (CBS).

Conseqüências

Os motores e o movimento do sistema 2 podem ser desligados.

Ações recomendadas

Verifique os cabos e conexões do sistema de segurança para a cadeia de execução AUX.

37260, Falha do acionador do freio

Descrição

A supervisão dos freios na placa de controle do manipulador (MCOB) *arg* detectou uma falha do acionamento do eixo *arg* e ATIVOU todos os freios.

Ações recomendadas

1. Verifique/troque a MCOB.

37501, Sistema de arquivos desconhecido: Dispositivo USB

Descrição

O tipo de sistema de arquivos no dispositivo USB com unidade lógica *arg* não é suportado.

Conseqüências

O dispositivo USB com a unidade lógica *arg* não pode ser acessado. O sistema de arquivos é do tipo *arg*. O(s) arquivo(s) no dispositivo de USB com número lógico *arg* não será acessado.

Causas prováveis

O sistema de arquivos está formatado com um tipo de sistema de arquivos não suportado.

Ações recomendadas

Formate o dispositivo USB com o sistema de arquivos FAT32.

37502, Dispositivo de armazenamento de dados removido

Descrição

O dispositivo de armazenamento de dados foi removido.

Conseqüências

O sistema passará para SYS FAIL. O sistema de arquivos no dispositivo de armazenamento de dados pode estar corrompido. O sistema de arquivos no dispositivo de armazenamento de massa não pode ser acessado.

Continua na página seguinte

Causas prováveis

O dispositivo de armazenamento de dados foi removido ou está avariado.

Ações recomendadas

Verifique se o dispositivo de armazenamento de dados está firmemente no local correto. Se o problema persistir, tente outro dispositivo.

38100, Falha na configuração**Descrição**

O módulo de acionamento detectou uma falha de configuração no link de medição.

Módulo de acionamento: *arg*

Link de medição: *arg*

Posição da placa: *arg*

Ações recomendadas

- Verifique a configuração para o link de medição.
- Verifique a configuração para a placa de medição.
- Verifique a configuração para os nós de medição.

38101, Falha na comunicação SMB**Descrição**

Uma falha na transmissão foi detectada entre o computador do eixo e placa de medição serial no link de medição *arg* no Módulo de Acionamento *arg*.

Consequências

O sistema vai para o status SYS FAIL e perde as informações de calibragem.

Causas prováveis

Isso pode ser causado por conexões ou cabos ruins (avaliação) especialmente se não forem usados cabos ABB para os eixos adicionais. As causas possíveis também são a placa de medição serial ou o computador do eixo.

Ações recomendadas

- 1) Reinicie os contadores de giro do robô como detalhado no Product Manual do robô.
- 2) Certifique-se de que o cabo entre a placa de medida serial e o computador eixo estão conectados corretamente, e que eles conferem com as especificações acertadas pela ABB.
- 3) Certifique-se de que o encaixe dos cabos está corretamente conectado em ambas as pontas.
- 4) Certifique-se de que nenhum nível extremo de interferência eletromagnética seja emitido próximo do cabeamento do robô.

- 5) Certifique-se de que a placa de medição serial e o computador eixo estão totalmente funcionais. Substitua qualquer unidade com defeito.

38102, Falha interna**Descrição**

O sistema de medição detectou uma falha de hardware ou de software no link de medição *arg* no Módulo de Acionamento *arg*.

Consequências

O sistema vai para o status SYS HALT e perde as informações de calibragem.

Causas prováveis

Isso pode ser causado por algum distúrbio temporário na célula do robô ou por defeito no computador do eixo.

Ações recomendadas

- 1) Reinicie o sistema.
- 2) Reinicialize os contadores de revolução do robô conforme detalhado no Manual do Produto do robô.
- 3) Assegure-se de que não haja níveis extremos de interferência eletromagnética sendo emitidos próximo aos cabos do robô.
- 4) Assegure-se de que o computador do eixo esteja funcionando corretamente. Substitua qualquer unidade com defeito.

38103, Foi perdida a comunicação com SMB**Descrição**

A comunicação foi perdida entre o computador do eixo e a placa de medição serial no link de medição *arg* no Módulo de Acionamento *arg*.

Consequências

O sistema vai para o status SYS HALT e perde as informações de calibragem.

Causas prováveis

Isso pode ser causado por conexões ou cabos ruins (avaliação) especialmente se não forem usados cabos ABB para os eixos adicionais. As causas possíveis também são a placa de medição serial ou o computador do eixo.

Ações recomendadas

- 1) Reinicie os contadores de giro do robô como detalhado no Product Manual do robô.
- 2) Certifique-se de que o cabo entre a placa de medida serial e o computador eixo estão conectados corretamente, e que eles conferem com as especificações acertadas pela ABB.
- 3) Certifique-se de que o encaixe dos cabos está corretamente conectado em ambas as pontas.

Continua na página seguinte

6 Resolução de problemas por registro de eventos

6.4 3x xxx

Continuação

- 4) Certifique-se de que nenhum nível extremo de interferência eletromagnética seja emitido próximo do cabeamento do robô.
- 5) Certifique-se de que a placa de medição serial e o computador eixo estão totalmente funcionais. Substitua qualquer unidade com defeito.

38104, Excesso de Velocidade Durante o Modo de Treinamento

Descrição

Um ou mais eixos do robô conectados ao Módulo de Acionamento *arg* excederam a velocidade máxima para a operação do modo de treinamento.

Consequências

O sistema passará para o status SYS HALT.

Causas prováveis

O robô pode ter sido movimentado manualmente enquanto os motores estavam desligados. O erro pode também ter sido causado por um mau ajustamento na relação, comutação, entre o eixo do motor e o resolvidor em um eixo adicional, principalmente durante a instalação.

Ações recomendadas

- 1) Pressione o botão Ativar Dispositivo para tentar resumir a operação.
- 2) Verifique se há outras mensagens no log de eventos ocorrendo ao mesmo tempo para determinar a causa real.
- 3) Realize uma re-comutação do motor em mãos. Como fazer isso está especificado no Manual de Eixos Adicionais.

38105, Dados não encontrados.

Descrição

Os dados da configuração para a placa de medição não foram encontrados.

O sistema usará os dados padrão.

Módulo de Acionamento: *arg*

Link de medição: *arg*

Nó da placa: *arg*

Ações recomendadas

Verifique a configuração.

38200, Perda da Bateria da SMB

Descrição

A bateria de reserva para a placa de medição serial (SMB) *arg* no robô conectado no módulo da unidade *arg* no link de medição *arg* se perdeu.

Consequências

Quando a fonte de alimentação da bateria SMB é interrompida, o robô perderá os dados do contador de voltas. Este aviso será repetidamente ativado.

Causas prováveis

Pode ser que a bateria SMB esteja descarregada ou não conectada. Para alguns modelos de robô, a energia da bateria SMB é fornecida através de um jumper no cabo de sinal do robô (consulte o Diagrama de circuitos do IRC5), e a desconexão do cabo interrompe o fornecimento de energia da bateria. Algumas versões anteriores do robô usavam baterias recarregáveis, e estas precisam ser carregadas por pelo menos 18 horas antes de trabalharem corretamente.

Ações recomendadas

- 1) Certifique-se de que uma bateria SMB carregada esteja conectada na placa.
- 2) NOTA! A desconexão do cabo de sinal do robô pode desconectar o fornecimento de energia da bateria SMB, acionando o aviso da bateria a ser acessada.
- 3) Reponha o aviso de força da bateria atualizando os contadores de voltas, como detalhado no Manual de calibração ou do produto.
- 4) Substitua a bateria se descarregada.

38201, Placa Serial não encontrada

Descrição

A Placa de Medição Serial não foi encontrada no link de medição.

Módulo de Acionamento: *arg*

Link de medição: *arg*

Placa de Medição: *arg*

Ações recomendadas

- Verifique os parâmetros de configuração do sistema.
- Verifique as conexões e os cabos da Placa Serial de Medição.
- Substitua a Placa Serial de Medição.

38203, Erro de reprodução X em SMB

Descrição

Erro de reprodução para o sinal X na Placa Serial de Medição.

Módulo de Acionamento: *arg*

Link de Medição: *arg*

Placa de Medição: *arg*

Ações recomendadas

- Substitua a Placa de Medição Serial.

Continua na página seguinte

38204, Erro de reprodução Y em SMB**Descrição**

Erro de reprodução para o sinal Y na Placa Serial de Medição.

Módulo de Acionamento: *arg*

Link de Medição: *arg*

Placa de Medição: *arg*

Ações recomendadas

- Substitua a Placa Serial de Medição

38205, Erro de Linearidade em SMB**Descrição**

Erro de linearidade para a diferença dos sinais X-Y na Placa Serial de Medição.

O sistema ainda poderá operar com advertência.

O sistema não funcionará com erro.

Módulo de Acionamento: *arg*

Link de Medição: *arg*

Placa de Medição: *arg*

Ações recomendadas

- Substitua a Placa de Medição Serial.

38206, Erro de Linearidade de X em SMB**Descrição**

Erro de linearidade para o sinal X na Placa Serial de Medição.

Módulo de Acionamento: *arg*

Link de Medição: *arg*

Placa de Medição: *arg*

Ações recomendadas

- Substitua a Placa de Medição Serial.

38207, Erro de Linearidade Y SMB**Descrição**

Erro de linearidade para o sinal Y na Placa Serial de Medição.

Módulo de Acionamento: *arg*

Link de Medição: *arg*

Placa de Medição: *arg*

Ações recomendadas

- Substitua a Placa de Medição Serial.

38208, Erro do resolvidor**Descrição**

Voltagem muito alta dos sinais do resolvidor X ou Y.

A soma dos quadrados X e Y excedem o máximo.

Junta: *arg*

Módulo de Acionamento: *arg*

Link de medição: *arg*

Placa de medição: *arg*

Nó da placa: *arg*

Ações recomendadas

- Verifique o resolvidor e as conexões do resolvidor.
- Substitua a Placa de Medição Serial.
- Substitua o resolvidor.

38209, Erro do resolvidor**Descrição**

Voltagem muito baixa dos sinais do resolvidor X ou Y.

A soma dos quadrados X e Y é muito baixa.

Junta: *arg*

Módulo de Acionamento: *arg*

Link de medição: *arg*

Placa de medição: *arg*

Nó da placa: *arg*

Ações recomendadas

- Verifique o resolvidor e as conexões do resolvidor.
- Substitua a Placa de Medição Serial.
- Substitua o resolvidor.

38210, Falha na transmissão.**Descrição**

Falha na comunicação da Placa de Medição Serial SMS.

Status: *arg*

Módulo de Acionamento: *arg*

Link de medição: *arg*

Placa de medição: *arg*

Nó da placa: *arg*

Ações recomendadas

- Reinicie o sistema.
- Verifique o cabo e os conectores para a comunicação com a placa SMB.
- Substitua a Placa de Medição Serial.

38211, Erro de funcionalidade.**Descrição**

A Placa de Medição Serial não suporta 7 eixos.

Módulo de Acionamento: *arg*

Link de medição: *arg*

Placa de Medição: *arg*

Ações recomendadas

- Verifique as configurações do sétimo eixo.

Continua na página seguinte

6 Resolução de problemas por registro de eventos

6.4 3x xxx

Continuação

- Substitua a Placa de Medição Serial por uma placa com funcionalidade para 7 eixos.

38212, Dados não encontrados.

Descrição

Os dados de configuração para a Placa de Medição Serial não foram encontrados. O sistema utilizará os dados padrão.

Módulo de Acionamento: *arg*

Link de Medição: *arg*

Placa de medição: *arg*

Ações recomendadas

- Verifique a configuração.

38213, Carga da bateria baixa.

Descrição

A bateria na placa de medição serial estará vazia em breve. Substitua a bateria quando for possível.

Módulo de acionamento: *arg*

Link de medição: *arg*

Placa de medição: *arg*

Ações recomendadas

- Substitua a bateria da placa de medição serial.

38214, Falha na bateria.

Descrição

O desligamento para o transporte da bateria falhou. A bateria ainda estará em modo normal.

Módulo de Acionamento: *arg*

Link de medição: *arg*

Placa de medição: *arg*

Ações recomendadas

- Tente desligar novamente.

- Substitua a placa de medição serial.

38215, Falha na supervisão da bateria.

Descrição

Ocorreu uma falha durante o restabelecimento do circuito de supervisão da bateria na Placa de medição serial.

Módulo de acionamento: *arg*

Link de medição: *arg*

Placa de medição: *arg*

Ações recomendadas

- Repita atualização do contador de revoluções para junção conectada em SMB.

- Substitua a placa de medição serial.

38216, Erro de funcionalidade da SMB

Descrição

A placa de medição serial não suporta a funcionalidade necessária.

Módulo da unidade: *arg*

Link de medição: *arg*

Placa de medição: *arg*

Ações recomendadas

Substitua a placa de medição serial com uma placa com, ao menos, funcionalidade de uma DSQC633C.

38230, O cartão PMC não está conectado corretamente

Descrição

O cartão PMC configurado na configuração de movimento não está conectado ou não está funcionando corretamente.

Consequências

O aplicativo que precisa desse cartão não pode ser executado.

Causas prováveis

O cartão PMC não está conectado ou está quebrado.

Ações recomendadas

Verifique se o cartão PMC está conectado ao computador do eixo no módulo de acionamento *arg*.

38231, Não é possível iniciar o cartão PMC

Descrição

O cartão PMC na configuração de movimento não está configurado corretamente e não pode ser iniciado.

Consequências

O aplicativo que usa esse cartão não pode ser executado.

Causas prováveis

Este provavelmente seja um erro na configuração de movimento.

Ações recomendadas

Verifique os limites para os canais deste cartão na configuração de movimento.

38232, Máximo de canais PMC alcançado

Descrição

O cartão PMC na configuração de movimento não está configurado corretamente e não pode ser iniciado.

Continua na página seguinte

Consequências

O aplicativo que usa esse cartão não pode ser executado.

Causas prováveis

Este provavelmente seja um erro na configuração de movimento.

Ações recomendadas

Verifique os limites para os canais deste cartão na configuração de movimento.

38233, Erro do canal de segurança do sensor de força**Descrição**

O canal de segurança no cabo entre o sensor de força e a placa de medição está abaixo do nível de voltagem do canal de segurança configurado. O sensor de força está conectado no computador do eixo no módulo da unidade *arg*.

Consequências

O sistema passará para SYS HALT e o aplicativo que usa esse sensor não poderá ser executado até que o cabo seja conectado ou substituído. A supervisão do canal de segurança pode ser desconectada na configuração de movimento.

Causas prováveis

1. O cabo não está conectado corretamente.
2. O cabo danificou os conectores ou o próprio cabo.
3. O cabo do sensor não tem canal de segurança.

Ações recomendadas

Certifique-se de que o cabo esteja corretamente conectado e inspecione os conectores em ambas as extremidades do cabo e o próprio cabo. Substitua em caso de dano.

38234, Atingido torque ou força máximo**Descrição**

O torque ou força medida no sensor de força conectado no computador do eixo no módulo de acionamento *arg*, tem um valor mais elevado do que aquele que foi configurado.

Consequências

O sistema não parará devido a isso.

Causas prováveis

O torque ou força aplicado no sensor é maior que o configurado. Referência encomendada demasiado alta pode ser a causa. A configuração pode estar com falha.

Ações recomendadas

Verifique as referências de torque e força no programa, e se o ambiente aplicou demasiado torque ou força no sensor.

38235, Aviso de saturação da entrada do sensor de força**Descrição**

Os valores de entrada analógica da placa de medição conectada no sensor de força estão saturados, e o tempo na saturação atingiu o nível de aviso.

A placa de medição está conectada no computador de eixo no módulo da unidade *arg*

Ações recomendadas

Verifique se a carga foi aplicada no sensor da força/torque. Verifique se o cabo, sensor e placa de medição não está danificado.

Incremente o parâmetro do sistema: Tempo na saturação antes do aviso

38236, Erro de saturação da entrada do sensor de força**Descrição**

Os valores de entrada analógica da placa de medição conectada no sensor de força estão saturados e o tempo na saturação atingiu o nível de erro. A placa de medição está conectada no computador de eixos no módulo da unidade *arg*.

Consequências

O sistema irá parar.

Ações recomendadas

Verifique a carga que foi aplicada no sensor de força/torque. Verifique se o cabo, sensor e placa de medição não está danificado. Incremente o parâmetro do sistema: Tempo na saturação antes do erro

38237, Erro de configuração do painel de medição de força**Descrição**

Os valores de entrada de configuração do painel de medição de força, conectado ao detector de força, estão errados. O painel está conectado ao módulo de acionamento *arg*, ligação *arg*.

Consequências

O sistema vai para o estado de Falha do Sistema.

Ações recomendadas

Verifique a configuração.

6 Resolução de problemas por registro de eventos

6.4 3x xxx

Continuação

39401, Erro de Referência da Corrente do Torque

Descrição

A referência da corrente do torque está aumentando muito rapidamente para a junta *arg*, conectada ao Módulo de Acionamento *arg*.

Consequências

-

Causas prováveis

O feedback do resolvidor pode ser deficiente ou o ganho do loop de velocidade pode estar mal ajustado.

Ações recomendadas

- 1) Verifique o cabo do resolvidor e o aterramento do resolvidor para esta junta. Se esta junta for um eixo adicional, então verifique se os dados do motor no arquivo de configuração estão corretos. Veja detalhes sobre como consultar o arquivo de configuração no Manual de Solução de Problemas.
- 2) Reduza o ganho do giro de velocidade.

39402, Aviso de Referência do Ângulo do Motor

Descrição

A referência do ângulo do motor está aumentando muito rapidamente para a junta *arg*, conectada ao Módulo de Acionamento *arg*.

Consequências

-

Causas prováveis

O feedback do resolvidor pode ser deficiente ou o ganho do loop de velocidade pode estar mal ajustado.

Ações recomendadas

- 1) Verifique o cabo do resolvidor e o aterramento do resolvidor para esta junta. Se esta junta for um eixo adicional, então verifique se os dados do motor no arquivo de configuração estão corretos. Veja detalhes sobre como consultar o arquivo de configuração no Manual de Solução de Problemas.
- 2) Reduza o ganho do giro de velocidade.

39403, Baixa corrente no circuito de torque

Descrição

O controlador da corrente do torque detectou corrente muito baixa para a junta *arg*, conectada ao módulo de acionamento *arg*.

Consequências

-

Causas prováveis

Os dados do motor nos arquivos de configuração podem estar errados ou a voltagem do bus DC pode estar muito baixa.

Ações recomendadas

- 1) Verifique se os dados do motor no arquivo de configuração estão corretos para esta junta. Como verificar o arquivo de configuração está detalhado no Manual de Resolução de Problemas.
- 2) Verifique se não há erros no bus CD presentes no registro de eventos.
- 3) Verifique se a tensão de entrada da rede de energia elétrica está dentro das especificações.
- 4) Verifique se os cabos do motor não estão danificados ou mal conectados.

39404, Sobrecarga no circuito de torque

Descrição

O controlador da corrente de campo detectou corrente muito alta para a junta *arg*, conectada ao módulo de acionamento *arg*.

Consequências

-

Causas prováveis

Os dados do motor nos arquivos de configuração podem estar incorretos.

Ações recomendadas

- 1) Verifique se os dados do motor no arquivo de configuração estão corretos para esta junta. Como verificar o arquivo de configuração está detalhado no Manual de Resolução de Problemas.
- 2) Verifique se não há erros no bus CD presentes no registro de eventos.
- 3) Verifique se a tensão de entrada da rede de energia elétrica está dentro das especificações.
- 4) Verifique se os cabos do motor não estão danificados ou mal conectados.

39405, PWM Máxima Alcançada no Controlador de Torque

Descrição

O loop do controlador da corrente do torque está saturado para a junta *arg*, conectada ao Módulo de Acionamento *arg*.

Consequências

-

Continua na página seguinte

Causas prováveis

A voltagem da rede de energia elétrica pode estar muito baixa ou os rolamentos do motor ou os cabos do motor podem estar quebrados.

Ações recomendadas

- 1) Verifique se não há erros de bus DC presentes no registro de eventos.
- 2) Verifique se voltagem de entrada da rede de energia elétrica está dentro dos limites especificados.
- 3) Verifique os cabos e os rolamentos do motor quanto a circuitos abertos.

39406, Sobrecarga no circuito de campo

Descrição

O circuito de controle da corrente de campo detectou corrente muito alta para a junta *arg*, conectada ao módulo de acionamento *arg*.

Conseqüências

-

Causas prováveis

Os dados do motor nos arquivos de configuração podem estar incorretos.

Ações recomendadas

- 1) Verifique se não há erros de bus DC presentes no registro de eventos.
- 2) Verifique se a tensão de entrada da rede de energia elétrica está dentro dos limites especificados.
- 3) Verifique os cabos e rolamentos do motor.

39407, A unidade acionadora tem um código de tipo incorreto

Descrição

O código de tipo na unidade de acionamento para a junta *arg* no módulo de acionamento *arg* é diferente do especificado no arquivo de configuração. O tipo de unidade acionadora instalada é *arg*, e o tipo configurado é *arg*.

Conseqüências

Nenhuma operação será possível até que se corrija a falha. O sistema passará para o estado SYS HALT.

Causas prováveis

O arquivo de configuração pode conter valores incorretos, a principal configuração pode estar incorreta ou o hardware pode ser do tipo incorreto. Se a unidade de ativação foi recentemente substituída, uma unidade de ativação com o código de tipo

incorreto pode ter sido colocada, ou a chave não foi substituída pela correta para a combinação de hardware/software.

Ações recomendadas

- 1) Assegure-se de que os valores no arquivo de configuração coincidam com o hardware instalado.
- 2) Assegure-se de que a chave de configuração coincida com a combinação de hardware/software instalada. Como consultar o arquivo de configuração detalhado no Manual de Solução de Problemas.
- 3) Se a unidade de ativação foi recentemente substituída, certifique-se de que uma unidade do código do tipo correto seja usada.

39408, A Unidade Retificadora tem um código de tipo incorreto

Descrição

O código de tipo para a unidade retificadora *arg* no Módulo de Acionamento *arg* é diferente do especificado no arquivo de configuração. O tipo de unidade retificadora instalado é *arg*, e o tipo configurado é *arg*.

Conseqüências

Nenhuma operação será possível até que se corrija a falha. O sistema passará para o status SYS FAIL.

Causas prováveis

O arquivo de configuração pode conter valores incorretos, a principal configuração pode estar incorreta ou o hardware pode ser do tipo incorreto. Se a unidade retificadora foi substituída recentemente, uma unidade retificadora com o código de tipo incorreto pode ter sido colocada ou a chave não foi substituída pela correta para a combinação de hardware/software.

Ações recomendadas

- 1) Assegure-se de que os valores no arquivo de configuração coincidam com o hardware instalado.
- 2) Assegure-se de que a principal configuração coincida com a combinação de hardware/software instalada. Veja detalhes sobre como consultar o arquivo de configuração no Manual de solução de problemas.
- 3) Se a unidade retificadora foi substituída recentemente, certifique-se de que uma unidade com o código do tipo correto foi utilizada.

6 Resolução de problemas por registro de eventos

6.4 3x xxx

Continuação

39409, O Capacitador tem um código de tipo incorreto

Descrição

O código de tipo para o capacitador *arg* no Módulo de Acionamento *arg* é diferente do especificado no arquivo de configuração. O tipo de capacitador instalado é *arg*, e o tipo configurado é *arg*.

Consequências

Nenhuma operação será possível até que se corrija a falha. O sistema vai para o status SYS HALT.

Causas prováveis

O arquivo de configuração pode conter valores incorretos, a principal configuração pode estar incorreta ou o hardware pode ser do tipo incorreto. Se o capacitador foi recentemente substituído, um capacitador com o código de tipo incorreto pode ter sido colocado ou a chave não foi substituída pela correta para a combinação de hardware/software.

Ações recomendadas

- 1) Assegure-se de que os valores no arquivo de configuração coincidam com o hardware instalado.
- 2) Assegure-se de que a principal configuração coincida com a combinação de hardware/software instalada. Como verificar o arquivo de configuração está detalhado no Manual de Resolução de Problemas.
- 3) Se o capacitador foi substituído recentemente, assegure-se de que uma unidade do tipo de código correto seja usada.

39410, Advertência de comunicação com a unidade acionadora

Descrição

Muitos erros de comunicação têm sido detectados entre o computador do eixo e a unidade acionadora número *arg* no módulo de acionamento *arg*. (taxa de erro por unidade de tempo)

Consequências

Se o número de erros de comunicação aumentar posteriormente, existe o risco de que o controlador seja forçado a parar.

Causas prováveis

Ruídos externos podem interferir com os sinais de comunicação.

Ações recomendadas

- 1) Verifique se o cabo de ligação da comunicação entre o computador do eixo e a unidade acionadora principal está corretamente conectado.

- 2) Verifique se o módulo está aterrado adequadamente.
- 3) Verifique se há fontes de ruídos eletromagnéticos externos próximos ao módulo de acionamento.

39411, Muitos erros de comunicação

Descrição

Quatro ou mais pacotes consecutivos de comunicação foram perdidos entre o computador eixo e a unidade acionadora *arg* no módulo de acionamento *arg*.

Consequências

Nenhuma operação será possível até que se corrija a falha. O sistema passará para o status SYS HALT.

Causas prováveis

O cabo de ligação da comunicação pode ter se partido entre o computador do eixo e a unidade acionadora principal; o módulo de acionamento pode estar aterrado incorretamente ou ruídos excessivos podem interferir com os sinais de comunicação.

Ações recomendadas

- 1) Verifique se o cabo de ligação de comunicação entre o computador eixo e a unidade acionadora principal está corretamente conectado.
- 2) Verifique se o módulo está apropriadamente aterrado.
- 3) Verifique se há fontes de barulho eletromagnético perto do módulo acionador.

39412, Muitas Atualizações de Referência Faltando

Descrição

Muitos pacotes perdidos de comunicação foram detectados para a junta *arg*, no Módulo de Acionamento *arg*.

Consequências

Nenhuma operação será possível até que se corrija a falha. O sistema vai para o status SYS HALT.

Causas prováveis

Pode ter ocorrido uma quebra no cabo do link de comunicação entre o computador do eixo e a unidade acionadora principal; o Módulo de Acionamento pode estar aterrado incorretamente ou ruídos excessivos podem interferir com os sinais de comunicação.

Ações recomendadas

- 1) Verifique se o cabo do link de comunicação entre o computador do eixo e a unidade acionadora principal está corretamente conectado.
- 2) Verifique se o módulo está aterrado adequadamente.

Continua na página seguinte

3) Verifique se há fontes de ruídos eletromagnéticos externos próximos ao Módulo de Acionamento.

39413, O Software da Unidade Acionadora Não Está Sincronizado

Descrição

O software do computador do eixo no módulo de acionamento *arg* não está sincronizado ao software da unidade acionadora para a junta *arg*. Este é um estado instável do software.

Consequências

Nenhuma operação será possível até que se corrija a falha. O sistema vai para o status SYS HALT.

Causas prováveis

Pode haver problemas técnicos na temporização do sistema.

Ações recomendadas

- 1) Reinicie o controlador.
- 2) Se o problema persistir, entre em contato com o representante local da ABB.

39414, Código do Tipo de Capacitador Desconhecido

Descrição

O código do tipo para o capacitador *arg* no Módulo de Acionamento *arg* não é reconhecido pelo sistema.

Consequências

Nenhuma operação será possível até que se corrija a falha. O sistema vai para o status SYS HALT.

Causas prováveis

Um tipo errado de capacitador pode ter sido colocado ou a versão do condensador usada não é suportada pelo software.

Ações recomendadas

- 1) Verifique o tipo de capacitador colocado. Substitua se for do tipo errado.
- 2) Se o problema persistir, entre em contato com o representante local da ABB.

39415, A Comunicação com a Unidade Acionadora foi perdida

Descrição

A comunicação com a unidade acionadora número *arg* no módulo de acionamento *arg* foi perdida.

Consequências

Nenhuma operação será possível até que se corrija a falha. O sistema vai para o status SYS HALT.

Causas prováveis

Pode ter ocorrido uma quebra no cabo do link de comunicação entre o computador do eixo e a unidade acionadora principal; o Módulo de Acionamento pode estar aterrado incorretamente ou ruídos excessivos podem interferir com os sinais de comunicação.

Ações recomendadas

- 1) Verifique se o cabo do link de comunicação entre o computador do eixo e a unidade acionadora principal está corretamente conectado.
- 2) Verifique se o módulo está aterrado adequadamente.
- 3) Verifique se há fontes de ruídos eletromagnéticos externos próximos ao Módulo de Acionamento.

39416, A Unidade Acionadora Não Responde

Descrição

A unidade acionadora principal no Módulo de Acionamento *arg* não está respondendo.

Consequências

Nenhuma operação será possível até que se corrija a falha. O sistema vai para o status SYS HALT.

Causas prováveis

Pode haver uma quebra no cabo do link de comunicação entre o computador do eixo a unidade acionadora principal ou talvez o software possa ter travado.

Ações recomendadas

- 1) Verifique se o cabo do link de comunicação entre o computador do eixo e a unidade acionadora principal está corretamente conectado.
- 2) Reinicie o controlador.
- 3) Se o problema persistir, entre em contato com o seu representante local da ABB.

39417, Impossível encontrar Arquivo Versão do Soft. da Unidade Acionadora

Descrição

O sistema não pode localizar um arquivo da versão válida para a unidade acionadora no disco.

O arquivo pode ter sido apagado por engano. Sem este arquivo não é possível verificar se o software da unidade acionadora precisa ser atualizado.

Ações recomendadas

Entre em contato com o seu representante local da ABB.

6 Resolução de problemas por registro de eventos

6.4 3x xxx

Continuação

39418, Código de Tipo de Unidade Acionadora Desconhecido

Descrição

O código de tipo para a unidade acionadora *arg* no Módulo de Acionamento *arg* não é reconhecido pelo sistema. O tipo de unidade acionadora instalada é *arg*, e o tipo configurado é *arg*.

Consequências

Nenhuma operação será possível até que se corrija a falha. O sistema vai para o status SYS HALT.

Causas prováveis

A conexão com a unidade acionadora pode estar ruim ou o hardware pode estar com defeito.

Ações recomendadas

- 1) Assegure-se de que as conexões do cabo na unidade acionadora estão corretas.
- 2) Assegure-se de que a unidade acionadora é suportada por este controlador.
- 3) Se a unidade acionadora foi substituída recentemente, assegure-se de que uma unidade do código de tipo correto esteja sendo usada.

39419, Código de tipo da Unidade Retificadora Desconhecido

Descrição

O código do tipo para a unidade retificadora *arg* no Módulo de Acionamento *arg* não é reconhecido pelo sistema. O tipo de unidade retificadora instalado é *arg*, e o tipo configurado é *arg*.

Consequências

Nenhuma operação será possível até que se corrija a falha. O sistema vai para o status SYS HALT.

Causas prováveis

A conexão com a unidade acionadora pode estar ruim ou o hardware pode estar com defeito.

Ações recomendadas

- 1) Assegure-se de que as conexões do cabo na unidade retificadora estejam corretas.
- 2) Assegure-se de que a unidade retificadora é suportada por este controlador.
- 3) Se a unidade retificadora foi substituída recentemente, assegure-se de que uma unidade de tipo correto esteja sendo usada.

39420, Falha no teste na Unidade Acionadora embutida

Descrição

A unidade acionadora número *arg* no Módulo de Acionamento *arg* detectou uma falha interna de hardware.

Consequências

Nenhuma operação será possível até que se corrija a falha. O sistema vai para o status SYS HALT.

Causas prováveis

O software de teste não está funcionando corretamente ou o hardware físico está com defeito.

Ações recomendadas

- 1) Desligue e em seguida reinicie o sistema.
- 2) Se o problema persistir, isole a unidade acionadora com defeito e a substitua.

39421, Falha no teste de configuração da Unidade Acionadora

Descrição

A unidade acionadora número *arg* no Módulo de Acionamento *arg* detectou um erro interno.

Consequências

Nenhuma operação será possível até que se corrija a falha. O sistema vai para o status SYS HALT.

Causas prováveis

A conexão com a unidade acionadora pode estar ruim ou um hardware incorreto pode ter sido colocado.

Ações recomendadas

- 1) Desligue e em seguida reinicie o sistema.
- 2) Se o problema persistir, isole a unidade acionadora com defeito e a substitua.

39422, Tempo esgotado do watchdog da Unidade Acionadora

Descrição

O limite de tempo para o temporizador do watchdog para a unidade acionadora número *arg* no módulo de acionamento *arg* expirou.

Consequências

Nenhuma operação será possível até que se corrija a falha. O sistema vai para o status SYS HALT.

Continua na página seguinte

Causas prováveis

A conexão com a unidade acionadora pode estar ruim ou um hardware incorreto pode ter sido colocado. Isso também pode ser causado por um erro interno na unidade acionadora.

Ações recomendadas

- 1) Desligue e em seguida reinicie o sistema.
- 2) Se o problema persistir, isole a unidade acionadora com defeito e a substitua.

39423, Advertência Interna da Unidade Acionadora

Descrição

Advertência de medição interna para a unidade acionadora número *arg* no módulo de acionamento *arg*.

Consequências

Nenhuma operação será possível até que se corrija a falha. O sistema vai para o status SYS HALT.

Causas prováveis

Pode haver problemas com o cabo de controle, a conexão do link DC (barra bus ou cabo) ou hardware interno.

Ações recomendadas

- 1) Verifique se os cabos de controle e a conexão do link DC (barra bus ou cabo) estão corretamente encaixados para esta unidade.
- 2) Reinicie o sistema.

39424, Erro interno da unidade acionadora

Descrição

Advertência de medição interna para a unidade acionadora *arg* no Módulo de Acionamento *arg*.

Consequências

Nenhuma operação será possível até que se corrija a falha. O sistema vai para o status SYS HALT.

Causas prováveis

A conexão com a unidade acionadora pode estar ruim ou um hardware incorreto pode ter sido colocado. Pode haver problemas por defeito do cabo de controle, falha da conexão do link DC (barra bus ou cabo) ou do hardware interno.

Ações recomendadas

- 1) Assegure-se de que os cabos de controle e a conexão do link DC (barra bus ou cabo) estão corretamente conectados para esta unidade.
- 2) Execute um desligamento e em seguida reinicie o sistema.

- 3) Se o problema persistir, isole a unidade com defeito e a substitua.

39425, Falha na medição da Unidade Acionadora

Descrição

Um circuito de medição de corrente na unidade acionadora número *arg*, Módulo de Acionamento *arg*, anexo à junta *arg* falhou.

Consequências

Nenhuma operação será possível até que se corrija a falha. O sistema vai para o status SYS HALT.

Causas prováveis

Isso pode ser causado por uma falha ou falta de conexão do link DC entre a unidade retificadora e as unidades acionadoras.

Ações recomendadas

- 1) Assegure-se de que a conexão do link DC (barra do bus ou cabo) está corretamente conectada entre a unidade retificadora e a unidade acionadora.
- 2) Verifique os LEDS de indicação na unidade retificadora e nas unidades acionadoras. O significado dos LEDs está descrito no Manual de Resolução de Problemas.

39426, Falha interna da Unidade Retificadora

Descrição

A unidade retificadora no link de comunicação *arg* anexo ao Módulo de Acionamento *arg* detectou uma falha interna.

Consequências

Nenhuma operação será possível até que se corrija a falha. O sistema vai para o status SYS HALT.

Causas prováveis

Isso pode ser causado por uma falha ou falta de sinal de conexão entre a unidade retificadora e a unidade acionadora.

Ações recomendadas

- 1) Assegure-se de que o cabo de sinal esteja corretamente conectado entre a unidade retificadora e a unidade acionadora.
- 2) Verifique os LEDS de indicação na unidade retificadora e na unidade acionadora. O significado dos LEDs está descrito no Manual de Resolução de Problemas.

39427, Perda de comunicação com a unidade retificadora

Descrição

A comunicação com a unidade retificadora na ligação da comunicação *arg*, módulo de acionamento *arg* foi perdida.

6 Resolução de problemas por registro de eventos

6.4 3x xxx

Continuação

Consequências

Nenhuma operação será possível até que se corrija a falha. O sistema passará para o status SYS HALT.

Causas prováveis

Isso pode ser causado por uma falha ou falta de sinal de conexão entre a unidade retificadora e a unidade acionadora.

Ações recomendadas

- 1) Certifique-se de que o cabo do sinal esteja corretamente conectado entre a unidade retificadora e a unidade acionadora.
- 2) Execute o desligamento e, em seguida, reinicie o sistema.
- 3) Se o problema persistir, isole a unidade com defeito e a substitua.

39428, Erro de inicialização da unidade retificadora

Descrição

A unidade retificadora no link de comunicação da unidade acionadora *arg*, Módulo de Acionamento *arg* detectou um erro de inicialização.

Consequências

Nenhuma operação será possível até que se corrija a falha. O sistema vai para o status SYS HALT.

Causas prováveis

Isso também pode ser causado por um erro interno na unidade retificadora.

Ações recomendadas

- 1) Assegure-se de que o cabo do sinal esteja corretamente conectado entre a unidade retificadora e a unidade acionadora.
- 2) Execute o desligamento e em seguida reinicie o sistema.
- 3) Se o problema persistir, isole a unidade retificadora com defeito e a substitua.

39431, Atualização do Software da unidade acionadora em andamento

Descrição

O software da unidade acionadora no Módulo de Acionamento *arg* está sendo atualizado.

Por favor, espere até que a atualização seja completada. Isso levará aproximadamente 3 minutos e meio.

NOTA: Favor não desligar ou reiniciar a unidade controladora até que o download seja concluído.

Ações recomendadas

Por favor espere...

39432, Versão de boot incompatível na unidade acionadora

Descrição

A versão do boot no módulo de acionamento *arg* é a versão *arg*, que não é permitida. A última versão de boot permitida é *arg*.

Consequências

Nenhuma operação será possível até que se corrija a falha. O sistema vai para o status SYS HALT.

Causas prováveis

A versão de boot não é compatível com a versão do hardware.

Ações recomendadas

- 1) Substitua a unidade acionadora por um utilizando uma versão de boot igual ou superior à última versão permitida.

39434, Falha na Inicialização da unidade acionadora

Descrição

A unidade acionadora no módulo de acionamento *arg* falhou ao iniciar. Status do boot da unidade = *arg*. status do drive dsp1 = *arg*

Consequências

O robô não pode ser operado.

Causas prováveis

Vários erros podem causar isso.

Ações recomendadas

- 1) Desligue o interruptor principal do módulo e em seguida o religue. Note que uma inicialização normal NÃO será suficiente!
- 2) Se o problema persistir, substitua a unidade acionadora.

39435, Não puderam ser encontradas unidades acionadoras de eixo adicionais

Descrição

O sistema não pode detectar um acionador de eixo adicional para a junta *arg* no módulo acionador *arg*.

Consequências

O sistema entra em SYS_FAIL.

Causas prováveis

Isso pode ser devido a:

- 1) Ter um eixo adicional configurado mas não tendo uma unidade acionadora no módulo acionador.
- 2) Ter uma unidade acionadora externa mas não conectar o cabo na posição X do *arg* conector na unidade acionadora principal.

Continua na página seguinte

3) Cabos danificados entre os acionadores de eixo adicionais e a unidade acionadora principal.

Ações recomendadas

- 1) Verifique se o módulo acionador contém acionadores de eixo adicionais suficientes.
- 2) Verifique se a chave de configuração não define mais unidades acionadoras externas do que estão conectadas no módulo acionador
- 3) Verifique se o cabo entre a unidade acionadora de eixo adicional até a unidade acionadora principal esteja corretamente inserido na posição correta do conector.
- 4) Se o cabo existe e está corretamente inserido, então ele pode estar danificado e deve ser substituído.

39440, Circuito aberto no circuito da resistência do purgador

Descrição

A resistência do purgador conectada à unidade retificadora no link da unidade acionadora *arg*, Módulo de Acionamento *arg*, é um circuito aberto.

Consequências

Nenhuma operação será possível até que se corrija a falha. O sistema vai para o status SYS HALT.

Causas prováveis

Isso pode ser causado por um defeito no cabo da resistência do purgador ou na resistência do purgador.

Ações recomendadas

- 1) Assegure-se de que o cabo da resistência do purgador esteja corretamente conectado à unidade retificadora.
- 2) Assegure-se de que o cabo e a resistência estejam funcionando corretamente medindo suas respectivas resistências. Desconecte antes de fazer a medição.
- 3) Substitua qualquer componente com defeito.

39441, Curto-circuito no circuito da resistência do purgador

Descrição

A resistência do purgador conectada à unidade retificadora no link da unidade acionadora *arg*, Módulo de Acionamento *arg*, está em curto-circuito.

Consequências

Nenhuma operação será possível até que se corrija a falha. O sistema vai para o status SYS HALT.

Causas prováveis

Isso pode ser causado por um defeito no cabo da resistência do purgador ou na resistência do purgador.

Ações recomendadas

- 1) Assegure-se de que o cabo da resistência do purgador esteja corretamente conectado à unidade retificadora.
- 2) Assegure-se de que o cabo e a resistência estejam funcionando corretamente medindo suas respectivas resistências. Desconecte antes de fazer a medição.
- 3) Substitua qualquer componente com defeito.

39442, Resistência do Purgador Muito Baixa

Descrição

A resistência do purgador está muito baixa para a unidade retificadora no link de comunicação da unidade acionadora *arg*, Módulo de Acionamento *arg*.

Consequências

Nenhuma operação será possível até que se corrija a falha. O sistema vai para o status SYS HALT.

Causas prováveis

Os purgadores podem ter valor de resistência incorreto ou um dos purgadores pode ter apresentado defeito, causando um curto-circuito.

Ações recomendadas

- 1) Verifique as resistências do purgador para ver se elas estão com os valores corretos de resistência para esta configuração do Módulo de Acionamento.
- 2) Verifique se nenhuma das resistências está com defeito. Como verificar o arquivo de configuração está detalhado no Manual de Resolução de Problemas.

39443, Advertência de Sobrecarga na Resistência do Purgador

Descrição

A energia consumida pelas resistências do purgador está se aproximando da sobrecarga para a unidade retificadora no link de comunicação da unidade acionadora *arg*, Módulo de Acionamento *arg*.

Consequências

Nenhuma operação será possível até que se corrija a falha. O sistema passará para o status SYS HALT.

Causas prováveis

O programa do usuário pode conter muitas frenagens bruscas dos manipuladores, o que é mais do que provável se o sistema contém eixos adicionais.

Continua na página seguinte

6 Resolução de problemas por registro de eventos

6.4 3x xxx

Continuação

Ações recomendadas

1) Reescreva o programa do usuário para reduzir a quantidade de frenagens bruscas.

39444, Erro de sobrecarga do resistor-desviador

Descrição

As resistências do resistor-desviador foram sobrecarregadas para a unidade retificadora na ligação da comunicação da unidade acionadora *arg*, módulo de acionamento *arg*.

Consequências

Nenhuma operação será possível até que se corrija a falha. O sistema passará para o status SYS HALT.

Causas prováveis

O programa do usuário pode conter muitas interrupções difíceis ou uma carga útil muito alta dos manipuladores. Isto será provável se o sistema contiver eixos adicionais.

Ações recomendadas

1) Reescreva o programa do usuário para reduzir a quantidade de frenagens bruscas.

39450, Defeito na Fonte de Alimentação do Ventilador

Descrição

A fonte de alimentação para o ventilador no Módulo de Acionamento *arg* não está dentro dos limites de voltagem permitidos.

Consequências

-

Causas prováveis

A fonte de alimentação principal do ventilador pode estar com defeito ou o suprimento para esta fonte de alimentação pode não estar dentro dos limites de voltagem permitidos.

Ações recomendadas

1) Verifique se o cabo do ventilador está corretamente encaixado.
2) Verifique se todos os ventiladores estão funcionando. 3) Verifique a voltagem de entrada para fonte de alimentação principal do ventilador. Substitua qualquer unidade com defeito.

39451, Mau Funcionamento do Ventilador

Descrição

O ventilador no módulo de acionamento *arg* está com mau funcionamento.

Consequências

-

Causas prováveis

O ventilador pode estar com defeito, uma perda de energia ou o cabo de energia do ventilador pode não estar conectado corretamente.

Ações recomendadas

1) Assegure-se de que o cabo do ventilador esteja corretamente conectado.
2) Assegure-se de que todos os ventiladores estejam funcionando e que o fluxo de ar não esteja obstruído.
3) Meça a voltagem de saída da unidade acionadora que fornece energia ao ventilador. Substitua qualquer unidade com defeito.

39452, Mau funcionamento do ventilador de resfriamento do computador do eixo

Descrição

O ventilador de resfriamento do computador do eixo, no módulo de acionamento *arg*, tem funcionado incorretamente.

Ações recomendadas

1) Verifique se o cabo do ventilador está encaixado corretamente.
2) Substitua a unidade defeituosa.

39453, Mau funcionamento do ventilador de resfriamento do transformador

Descrição

O ventilador de resfriamento do transformador que supre o módulo de acionamento *arg* apresentou mau funcionamento.

Ações recomendadas

Verifique se o cabo do ventilador está encaixado corretamente.
2) Substitua a unidade defeituosa.

39460, Voltagem do Link DC Muito Alta

Descrição

A voltagem do link DC está muito baixa para a unidade retificadora no link de comunicação da unidade *arg*, módulo de acionamento *arg*.

Consequências

Nenhuma operação será possível até que se corrija a falha. O sistema vai para o status SYS HALT.

Continua na página seguinte

Causas prováveis

O bus do link DC pode estar incorretamente conectado ou a tensão trifásica da rede de energia elétrica pode ter sido interrompida enquanto o robô estava em estado Motores Ligados. Os contatos da rede de energia elétrica também podem ter sido abertos enquanto o robô estava em estado Motors ON (quebrando a cadeia de segurança). A tensão da fonte de alimentação principal também pode estar muito baixa.

Ações recomendadas

- 1) Assegure-se de que a barra do bus do link DC esteja corretamente conectada.
- 2) Assegure-se de que o suprimento da rede de energia elétrica não foi interrompido.
- 3) Assegure-se de que a corrente de segurança não tenha sido quebrada.
- 4) Assegure-se de que a voltagem de saída da Fonte de Alimentação do Módulo de Acionamento esteja dentro dos limites aceitáveis especificados no Manual do Produto.

39461, Voltagem do Link DC Muito Alta

Descrição

A voltagem do link DC está muito alta para a unidade retificadora no link de comunicação da unidade acionadora *arg*, módulo de acionamento *arg*.

Consequências

Nenhuma operação será possível até que se corrija a falha. O sistema passará para o status SYS HALT.

Causas prováveis

O programa do usuário pode conter muitas frenagens bruscas dos manipuladores, o que é mais do que provável se o sistema contém eixos adicionais. As resistências do freio também pode estar com defeito.

Ações recomendadas

- 1) Verifique os resistores purgadores para ver se eles tem o valor da resistência correto para essa configuração do módulo de acionamento.
- 2) Verifique se nenhum dos resistores teve alguma falha.
- 3) Se possível, reescreva o programa do usuário para reduzir a quantidade de aceleração brusca.

39462, Voltagem do Link DC em Estado Crítico

Descrição

A voltagem do link DC está criticamente alta para a unidade retificadora no link de comunicação da unidade acionadora *arg*, módulo de acionamento *arg*.

Consequências

Nenhuma operação será possível até que se corrija a falha. O sistema passará para o status SYS HALT.

Causas prováveis

O programa do usuário pode conter muitas frenagens bruscas dos manipuladores, o que é mais do que provável se o sistema contém eixos adicionais. As resistências do freio também pode estar com defeito.

Ações recomendadas

- 1) Verifique os resistores purgadores para ver se eles tem o valor da resistência correto para essa configuração do módulo de acionamento.
- 2) Verifique se nenhum dos resistores teve alguma falha.
- 3) Reescreva o programa do usuário para reduzir a quantidade de frenagens bruscas.

39463, Advertência de Curto-Circuito Na Fase do Motor

Descrição

Um breve curto-circuito foi detectado no cabo do motor/ motor para o motor anexado à junta *arg* no módulo de acionamento *arg*.

Consequências

-

Causas prováveis

Isso pode ser causado por poeira ou fragmentos de metal contaminando os contatos e os rolamentos do motor.

Ações recomendadas

Nenhuma ação é necessária se o problema não persistir.

39464, Curto-circuito no circuito da fase do Motor

Descrição

O motor ou o cabo do motor para a junta *arg* no módulo de acionamento *arg*, unidade de acionamento número *arg*, está em curto-circuito.

Consequências

Nenhuma operação será possível até que se corrija a falha. O sistema vai para o status SYS HALT.

Causas prováveis

Isso pode ser causado por um defeito no motor ou no cabo do motor. Isso também pode ser causado por contaminação nos contatos para os cabos ou por um defeito nos rolamentos do motor.

6 Resolução de problemas por registro de eventos

6.4 3x xxx

Continuação

Ações recomendadas

- 1) Assegure-se de que o cabo do motor esteja corretamente conectado à unidade acionadora.
- 2) Verifique o cabo e o motor medido suas resistências, respectivamente. Desconecte antes de fazer a medição.
- 3) Substitua qualquer componente com defeito.

39465, Advertência da corrente do motor

Descrição

A corrente do motor está mais alta do que a permitida para a junta *arg* no módulo de acionamento *arg*, unidade acionadora número *arg*.

Consequências

-

Causas prováveis

A carga do motor pode estar muito alta ou o motor pode ter parado (talvez devido a uma colisão).

Ações recomendadas

- 1) Verifique se o robô não colidiu com alguma coisa.
- 2) Se possível, reduza a velocidade do programa do usuário.
- 3) Se o eixo é um eixo adicional, verifique se a carga do motor não está muito alta para a unidade acionadora.

39466, Sobrecarga da Corrente do Motor

Descrição

A corrente do motor está muito alta para a junta *arg* no módulo de acionamento *arg*, unidade acionadora número *arg*.

Consequências

Nenhuma operação será possível até que se corrija a falha. O sistema passará para o status SYS HALT.

Causas prováveis

A carga do motor pode estar muito alta ou o motor pode ter parado (talvez devido a uma colisão).

Ações recomendadas

- 1) Verifique se o robô não colidiu.
- 2) Se possível, reduza a velocidade do programa do usuário.
- 3) Se o eixo é um eixo adicional, verifique se a carga do motor não está muito alta para a unidade acionadora.

39467, Advertência de Temperatura da Unidade Acionadora

Descrição

A temperatura aumentou acima do nível de advertência na unidade acionadora número *arg*, módulo de acionamento *arg*, que é o nível mais anormal mais baixo dos três.

Consequências

-

Causas prováveis

A temperatura ambiente pode estar muito alta, os ventiladores de resfriamento podem estar com defeito ou o programa do usuário consome mais corrente do que o sistema de acionamento pode suportar.

Ações recomendadas

- 1) Verifique se os ventiladores estão funcionando e que o fluxo de ar não esteja obstruído.
- 2) Verifique se a temperatura ambiente não excede a medida da temperatura da cabine.
- 3) Se o sistema contém eixos adicionais então verifique se os motores não são muito grandes para as unidades acionadoras.
- 4) Se possível, reescreva o programa do usuário para reduzir a quantidade de aceleração brusca.

39468, Alarme de Temperatura da Unidade Acionadora

Descrição

A temperatura aumentou acima do nível de alarme na unidade acionadora número *arg*, módulo de acionamento *arg*, que é o segundo nível mais anormal dos três.

Consequências

Nenhuma operação será possível até que se corrija a falha. O sistema passará para o status SYS HALT.

Causas prováveis

A temperatura ambiente pode estar muito alta, os ventiladores de resfriamento podem estar com defeito ou o programa do usuário consome mais corrente do que o sistema de acionamento pode suportar.

Ações recomendadas

- 1) Verifique se os ventiladores estão funcionando e que o fluxo de ar não esteja obstruído.
- 2) Verifique se a temperatura ambiente não excede a medida da temperatura da cabine.
- 3) Se o sistema contém eixos adicionais então verifique se os motores não são muito grandes para as unidades acionadoras.

Continua na página seguinte

4) Se possível, reescreva o programa do usuário para reduzir a quantidade de aceleração brusca.

39469, Temperatura Crítica da Unidade Acionadora

Descrição

A temperatura aumentou acima do nível crítico na unidade acionadora número *arg*, módulo de acionamento *arg*, que é o anormal mais alto dos três.

Consequências

Nenhuma operação será possível até que se corrija a falha. O sistema passará para o status SYS HALT.

Causas prováveis

A temperatura ambiente pode estar muito alta, os ventiladores de resfriamento podem estar com defeito ou o programa do usuário consome mais corrente do que o sistema de acionamento pode suportar.

Ações recomendadas

- 1) Verifique se os ventiladores estão funcionando e que o fluxo de ar não esteja obstruído.
- 2) Verifique se a temperatura ambiente não excede a medida da temperatura da cabine.
- 3) Se o sistema contém eixos adicionais então verifique se os motores não são muito grandes para as unidades acionadoras.
- 4) Se possível, reescreva o programa do usuário para reduzir a quantidade de aceleração brusca.

39470, Advertência de Semi-condutor de Energia

Descrição

O semicondutor de energia está aproximando da sobrecarga para a junta *arg* na unidade acionadora número *arg*, módulo de acionamento *arg*.

Consequências

-

Causas prováveis

A carga do motor pode estar muito alta, o motor pode ter parado (talvez devido à uma colisão), a cara do motor pode estar muito alta ou pode não haver resfriamento suficiente.

Ações recomendadas

- 1) Verifique se o robô não colidiu.
- 2) Verifique se os ventiladores estão funcionando e que o fluxo de ar não esteja obstruído.
- 3) Verifique se a temperatura ambiente não excede a medida da temperatura da cabine.

- 4) Se o sistema contém eixos adicionais então verifique se os motores não são muito grandes para as unidades acionadoras.
- 5) Se possível, reescreva o programa do usuário para reduzir a quantidade de aceleração brusca.

39471, Erro de Sobrecarga no Semicondutor de Energia

Descrição

O semicondutor de energia está sobrecarregado para a junta *arg*, na unidade acionadora número *arg*, módulo de acionamento *arg*.

Consequências

Nenhuma operação será possível até que se corrija a falha. O sistema passará para o status SYS HALT.

Causas prováveis

A carga do motor pode estar muito alta, o motor pode ter parado (talvez devido à uma colisão), a cara do motor pode estar muito alta ou pode não haver resfriamento suficiente.

Ações recomendadas

- 1) Verifique se o robô não colidiu.
- 2) Verifique se os ventiladores estão funcionando e que o fluxo de ar não esteja obstruído.
- 3) Verifique se a temperatura ambiente não excede a medida da temperatura da cabine.
- 4) Se o sistema contém eixos adicionais então verifique se os motores não são muito grandes para as unidades acionadoras.
- 5) Se possível, reescreva o programa do usuário para reduzir a quantidade de aceleração brusca.

39472, Fase de Entrada da Rede de Energia Perdida

Descrição

A unidade retificadora conectada à ligação de comunicação *arg* no módulo de acionamento *arg* detecta perda de energia em uma das fases.

Consequências

Nenhuma operação será possível até que se corrija a falha. O sistema passará para o status SYS HALT.

Causas prováveis

Isto pode ser causado por perdas reais de energia pela rede elétrica, algum defeito nos contadores de Motores Ligados ou no seu cabeamento ou em outra parte da cadeia trifásica dentro do gabinete. Em ocasiões raras, esta falha pode ocorrer em combinação com outras falhas, casos esses que podem ser encontrados no registro de erros.

Continua na página seguinte

6 Resolução de problemas por registro de eventos

6.4 3x xxx

Continuação

Ações recomendadas

- 1) Certifique-se de que o controle da rede elétrica esteja fechado e que existe tensão na rede elétrica. Se não houver tensão, o problema está no conector do cabo da rede elétrica ou na fonte de alimentação da fábrica.
- 2) Se a tensão estiver correta, desconecte o cabo de entrada na rede elétrica e meça a resistência das três fases em todos os componentes da cadeia de abastecimento trifásica. Comece desde o contator mais próximo à unidade retificadora e trabalhe em sentido contrário até o interruptor da rede de energia. É possível fechar os contatores manualmente, para realizar o teste. Consulte os desenhos elétricos do gabinete.
- 3) Verifique os LEDs de indicação na unidade retificadora. O significado destes LEDs estão descritos no Manual de Resolução de Problemas.
- 4) Se a voltagem é correta, verifique quaisquer outras mensagens do registro de erros que coincidam com dito momento para obter dicas.

39473, Todas as Fases de Entrada da Rede de Energia Perdidas

Descrição

A unidade retificadora conectada à ligação de comunicação *arg* no módulo de acionamento *arg* detecta perda de energia em uma das fases.

Consequências

Nenhuma operação será possível até que se corrija a falha. O sistema passará para o status SYS HALT.

Causas prováveis

Isto pode ser causado por perdas reais de energia pela rede elétrica, algum defeito nos contatores de Motores Ligados ou no seu cabeamento ou em outra parte da cadeia trifásica dentro do gabinete. Em ocasiões raras, esta falha pode ocorrer em combinação com outras falhas, casos esses que podem ser encontrados no registro de erros.

Ações recomendadas

- 1) Certifique-se de que o controle da rede elétrica esteja fechado e que existe tensão na rede elétrica. Se não houver tensão, o problema está no conector do cabo da rede elétrica ou na fonte de alimentação da fábrica.
- 2) Se a tensão estiver correta, desconecte o cabo de entrada na rede elétrica e meça a resistência das três fases em todos os componentes da cadeia de abastecimento trifásica. Comece desde o contator mais próximo à unidade retificadora e trabalhe em sentido contrário até o interruptor da rede de energia. É

possível fechar os contatores manualmente, para realizar o teste. Consulte os desenhos elétricos do gabinete.

3) Verifique os LEDs de indicação na unidade retificadora. O significado destes LEDs estão descritos no Manual de Resolução de Problemas.

4) Se a voltagem é correta, verifique quaisquer outras mensagens do registro de erros que coincidam com dito momento para obter dicas.

39474, Advertência da Corrente da Unidade Retificadora

Descrição

A unidade retificadora conectada ao link de comunicação da unidade acionadora *arg* no módulo de acionamento *arg* está se aproximando da sobrecarga.

Consequências

Nenhuma operação será possível até que se corrija a falha. O sistema vai para o status SYS HALT.

Causas prováveis

A corrente total do motor pode ser maior do que aquela que a unidade retificadora pode fornecer.

Ações recomendadas

- 1) Se possível, reescreva o programa do usuário para reduzir a quantidade de aceleração brusca.

39475, Erro na Corrente da Unidade Retificadora

Descrição

A unidade retificadora conectada ao link de comunicação da unidade acionadora *arg* no módulo de acionamento *arg* alcançou a sobrecarga.

Consequências

Nenhuma operação será possível até que se corrija a falha. O sistema vai para o status SYS HALT.

Causas prováveis

A corrente total do motor pode ser maior do que aquela que a unidade retificadora pode fornecer.

Ações recomendadas

- 1) Se possível, reescreva o programa do usuário para reduzir a quantidade de aceleração brusca.

Continua na página seguinte

39476, Advertência de Temperatura da Unidade Retificadora

Descrição

A temperatura na unidade retificadora conectada ao link de comunicação da unidade de acionamento *arg* no módulo de acionamento *arg* está se aproximando de um nível muito alto.

Consequências

Nenhuma operação será possível até que se corrija a falha. O sistema passará para o status SYS HALT.

Causas prováveis

Os ventiladores de resfriamento podem estar com defeito ou o fluxo de ar pode estar obstruído. A temperatura ambiente pode estar muito alta ou o sistema pode estar sendo executado com uma carga muito alta para períodos longos.

Ações recomendadas

- 1) Verifique se os ventiladores estão funcionando e que o fluxo de ar não esteja obstruído.
- 2) Verifique se a temperatura ambiente não excede a medida da temperatura da cabine.
- 3) Se o sistema contém eixos adicionais então verifique se os motores não são muito grandes para as unidades acionadoras.
- 4) Se possível, reescreva o programa do usuário para reduzir a quantidade de aceleração brusca.

39477, Erro na Temperatura da Unidade Retificadora

Descrição

A temperatura na unidade retificadora conectada ao link de comunicação da unidade de acionamento *arg* no módulo de acionamento *arg* alcançou um nível muito alto.

Consequências

Nenhuma operação será possível até que se corrija a falha. O sistema passará para o status SYS HALT.

Causas prováveis

Os ventiladores de resfriamento podem estar com defeito ou o fluxo de ar pode estar obstruído. A temperatura ambiente pode estar muito alta ou o sistema pode estar sendo executado com uma carga muito alta para períodos longos.

Ações recomendadas

- 1) Verifique se os ventiladores estão funcionando e que o fluxo de ar não esteja obstruído.
- 2) Verifique se a temperatura ambiente não excede a medida da temperatura da cabine.
- 3) Se o sistema contém eixos adicionais então verifique se os motores não são muito grandes para as unidades acionadoras.

- 4) Se possível, reescreva o programa do usuário para reduzir a quantidade de aceleração brusca.

39478, Erro de Temperatura no Motor PTC Interno

Descrição

A temperatura em um ou mais motores do robô conectados ao módulo de acionamento *arg* alcançou um nível muito alto.

Consequências

Nenhuma operação será possível até que se corrija a falha. O sistema passará para o status SYS HALT.

Causas prováveis

O motor pode estar parado (possivelmente devido a uma colisão), o motor pode estar sobrecarregado ou a temperatura ambiente pode estar mais alta do que o nível adequado para o robô.

Ações recomendadas

- 1) Verifique se o robô não colidiu.
- 2) Verifique se a temperatura ambiente não excede a medida da temperatura do robô.
- 3) Permita ao robô resfriar, e depois inicie o sistema novamente. Substitua qualquer motor danificado pelo calor excessivo.
- 4) Se possível, reescreva o programa do usuário para reduzir a quantidade de aceleração brusca.

39479, Erro de Temperatura no Motor PTC Externo

Descrição

Um ou mais motores adicionais do eixo conectados ao módulo de acionamento *arg* alcançou um nível muito alto.

Consequências

Nenhuma operação será possível até que se corrija a falha. O sistema passará para o status SYS HALT.

Causas prováveis

O motor pode estar parado (possivelmente devido a uma colisão), o motor pode estar sobrecarregado ou a temperatura ambiente pode estar mais alta do que o nível adequado para o robô.

Ações recomendadas

- 1) Verifique se o eixo adicional não colidiu.
- 2) Verifique se a temperatura ambiente não excede a medida.
- 3) Permita ao motor resfriar, e depois inicie o sistema novamente. Substitua qualquer motor danificado pelo calor excessivo.
- 4) Se possível, reescreva o programa de usuário para reduzir a quantidade de aceleração brusca.

Continua na página seguinte

6 Resolução de problemas por registro de eventos

6.4 3x xxx

Continuação

39482, Voltagem da Rede de energia elétrica Muito Alta

Descrição

A voltagem da rede de energia elétrica detectada no módulo de acionamento *arg* está muito alta.

Consequências

O robô não pode ser operado.

Causas prováveis

Os transformadores da rede de energia elétrica podem estar com fiação incorreta ou a voltagem de suprimento externa pode estar muito alta.

Ações recomendadas

- 1) Meça a voltagem de entrada da rede de energia elétrica no contator principal no módulo de acionamento. Assegure que esteja dentro do limite especificado para este módulo.
- 2) Verifique a fiação do transformador da rede de energia elétrica conforme detalhado no Manual do Produto do robô.

39483, Curto-Circuito no Link DC

Descrição

Um curto-circuito foi detectado no link DC do módulo de acionamento *arg*.

Consequências

O robô não pode ser operado.

Causas prováveis

A barra bus do DC pode estar mal conectada ou suas superfícies de contato podem estar contaminadas causando curto-circuito.

Ações recomendadas

- 1) Certifique-se de que todas as barras bus do link DC foram corretamente conectadas.
- 2) Verifique se todos os contatos estão livres de contaminação.

39484, Cadeia de execução aberta em estado de motor ligado

Descrição

A cadeia de execução *arg* se abre quando o sistema se encontra no estado motor ligado. O problema ocorreu no sistema de acionamento *arg*.

Consequências

O sistema entra em SYS_HALT.

Causas prováveis

- 1) Os cabos e conexões no Sistema de Segurança estão desconectados ou com defeito.

Continua na página seguinte

2) O contator desta cadeia de execução, no módulo de acionamento, pode se encontrar travado devido a problemas mecânicos do mesmo contator.

3) O contator de apoio sobre o contator pode sofrer um mau comportamento galvânico ou cabo com defeito ligado ao Sistema de Segurança.

Ações recomendadas

- 1) Verifique se um contator do motor está preso.
- 2) Substitua o contator do motor defeituoso.

39485, Cadeia de execução fechada em estado motor desligado (motor off)

Descrição

A cadeia de execução *arg* se abre quando o sistema se encontra no estado motor ligado (motor on). O problema ocorreu no sistema de acionamento *arg*.

Consequências

O sistema entra em SYS_HALT.

Causas prováveis

- 1) O contator desta cadeia de execução colocado no módulo de acionamento tem sido puxado para baixo manualmente.
- 2) O contator foi soldado na posição fechada.

Ações recomendadas

- 1) Se o contato não é liberado e fica na posição à qual foi puxado, desligue o sistema e substitua o contator.
- 2) Se o contator foi puxado para baixo manualmente, veja esta mensagem somente como uma advertência.

39486, DC Link não está conectado

Descrição

A conexão do DC Link no eixo de serviço da unidade *arg* no módulo da unidade *arg*, número da unidade de acionamento *arg* está faltando ou não está corretamente conectada.

Consequências

O sistema entra em SYS_HALT.

Causas prováveis

- 1) O Bussbar DC está faltando ou não está corretamente conectado.
- 2) Se o Bussbar estiver corretamente conectado. A unidade de acionamento que relata o erro pode ter uma falha.

Ações recomendadas

- 1) Verifique se o Bussbar DC está corretamente conectado em todas as unidades de acionamento

39500, Voltagem Lógica para Advertência da Unidade Acionadora**Descrição**

O fornecimento de 24V da Fonte de Alimentação do Módulo de Acionamento para a unidade acionadora principal no módulo de acionamento *arg* está fora do limite.

Consequências

-

Causas prováveis

O fornecimento de 24 V da Fonte de Alimentação do Módulo de Acionamento pode estar fora do limite.

Ações recomendadas

- 1) Assegure que o cabo de energia da Fonte de Alimentação do Módulo de Acionamento para a unidade acionadora principal está conectado corretamente.
- 2) Verifique se o LED da fonte de alimentação está vermelho. O significado completo de todos os indicadores LED é descrito no Manual de Resolução de Problemas, IRC5.

39501, Erro de Voltagem Lógica para a Unidade Acionadora**Descrição**

O suprimento de 24V para a unidade acionadora principal no módulo de acionamento *arg* está fora do limite.

Consequências

Nenhuma operação será possível até que se corrija a falha. O sistema vai para o status SYS HALT.

Causas prováveis

O fornecimento de 24 V da fonte de alimentação pode estar fora do limite.

Ações recomendadas

- 1) Assegure que o cabo de energia da fonte de alimentação para a unidade acionadora principal está conectado corretamente.
- 2) Verifique se o LED da fonte de alimentação está vermelho. O significado completo de todos os indicadores LED é descrito no Manual de Resolução de Problemas, IRC5.

39502, Erro da Voltagem Lógica para a Unidade Retificadora**Descrição**

O suprimento de 24V para a unidade retificadora no módulo de acionamento *arg* está fora do limite.

Consequências

-

Causas prováveis

O cabo entre a unidade acionadora e a unidade retificadora pode estar mal conectado ou a voltagem da fonte de alimentação para a unidade acionadora pode estar fora do limite.

Ações recomendadas

- 1) Verifique se o cabo da fonte de alimentação entre a fonte de alimentação e a unidade retificadora foi conectado corretamente.
- 2) Verifique a voltagem de 24 V no cabo de força para a unidade acionadora.

39503, Superaquecimento na Fonte de Alimentação**Descrição**

A temperatura na Fonte de Alimentação do Módulo de Acionamento do módulo de acionamento *arg* alcançou um nível crítico.

Consequências

Nenhuma operação será possível até que se corrija a falha. O sistema vai para o status SYS HALT.

Causas prováveis

O ventilador pode estar com defeito, o fluxo de ar de resfriamento pode estar obstruído ou a temperatura ambiente pode estar muito alta.

Ações recomendadas

- 1) **NOTA!** Não tente reiniciar o controlador por aproximadamente dez minutos para deixá-lo esfriar.
- 2) Assegure-se de que os ventiladores estão funcionando e que o fluxo de ar não esteja obstruído.
- 3) Assegure-se de que a temperatura ambiente não excede a indicada para o Módulo de Acionamento.
- 4) Assegure-se de que os conectores da fonte de alimentação estejam corretamente conectados ao computador do eixo.interruuo

39504, A Fonte de Alimentação dos Freios Sobrecarregou**Descrição**

O circuito de energia do freio no módulo de acionamento *arg* consome muita corrente.

Consequências

Nenhuma operação será possível até que se corrija a falha. O sistema passará para o status SYS HALT.

Continua na página seguinte

6 Resolução de problemas por registro de eventos

6.4 3x xxx

Continuação

Causas prováveis

O cabo de força do freio pode estar com defeito (curto-circuito) ou motores do eixo adicional com freios consumindo muita energia estão sendo usados. O defeito também pode ocorrer se o cabo da fonte de alimentação não estiver corretamente conectado ao módulo de acionamento.

Ações recomendadas

- 1) Certifique-se de que o cabo da fonte de energia está corretamente conectado ao módulo de acionamento.
- 2) Verifique os cabos do fornecimento dos freios por curto-circuitos.
- 3) Certifique-se de que a voltagem total consumida pelos eixos motores adicionais não excedam a especificação para o módulo de acionamento.
- 4) Certifique-se de que os conectores de fornecimento de energia estejam corretamente conectados ao computador eixo.
- 5) Certifique-se de que a voltagem de 24V de FREIO está dentro dos limites especificados. Consulte o Diagrama do Circuito no Manual do Produto, IRC5.

39505, Perda Voltagem da Rede de energia elétrica p/ Fonte de Alimentação

Descrição

Não há alimentação pela rede de energia elétrica para a fonte de alimentação no Módulo de Acionamento *arg*.

Consequências

Nenhuma operação será possível até que se corrija a falha. O sistema vai para o status SYS FAIL.

Causas prováveis

O interruptor principal no Módulo de Acionamento pode estar desligado. O cabo de energia da rede de energia elétrica pode estar com defeito (quebrado) ou o disjuntor para a fonte de alimentação pode ter caído. O defeito também pode ocorrer se o conector da fonte de alimentação não estiver corretamente conectado ao computador do eixo.

Ações recomendadas

- 1) Verifique se o interruptor principal de energia está ligado para o Módulo de Acionamento e reinicie o sistema.
- 2) Verifique se o conector da fonte de alimentação está corretamente conectado ao computador do eixo.
- 3) Meça a voltagem nos contatos da rede de energia elétrica para assegurar que a energia está presente.
- 4) Verifique se os fusíveis da fonte de alimentação/ os disjuntores no módulo de acionamento não foram ativados.

39520, Perda de comunicação com o Módulo de Acionamento

Descrição

O computador central perdeu contato com o módulo de acionamento *arg*.

Consequências

O sistema vai para o status SYS HALT e nenhuma operação será possível até que a falha tenha sido corrigida.

Causas prováveis

Isso pode ser devido a uma quebra do cabo, conector mal conectado ou níveis altos de interferência no cabo.

Ações recomendadas

- 1) Assegure que o cabo entre o Módulo de Controle e o Módulo de Acionamento não esteja danificado e que os dois conectores estejam corretamente conectados.
- 2) Assegure-se de que não sejam emitidos níveis extremos de interferência eletromagnética próximo aos cabos do robô.

39521, Advertência de Comunicação com o Módulo de Acionamento

Descrição

Há um grande número de erros sendo detectados no link ethernet ao módulo de acionamento *arg*.

Isso pode ser devido a fontes de ruído externas interferindo com o cabo.

Ações recomendadas

Verifique que não haja fontes de interferência eletromagnética próximas ao cabo ou à unidade acionadora ou aos módulos do computador.

39522, Computador do eixo não encontrado

Descrição

O computador do eixo no módulo de acionamento *arg* não está conectado ao computador principal.

Consequências

O sistema vai para o status SYS FAIL. Nenhuma operação será possível até que a falha tenha sido corrigida.

Causas prováveis

Isso pode ser devido a um cabo quebrado, conectores mal conectados ou perda da fonte de alimentação.

Ações recomendadas

- 1) Assegure-se de que o interruptor principal de energia no Módulo de Acionamento *arg* esteja na posição ON.

Continua na página seguinte

- 2) Assegure-se de que o cabo entre o Módulo de Controle e o Módulo de Acionamento não esteja danificado e que os dois conectores estejam corretamente conectados.
- 3) Assegure-se de que o cabo esteja conectado ao conector AXC correto do Cartão de Comunicação do Robô do Computador Principal ou no Cartão EtherNet (se a opção MultiMove estiver instalado).
- 4) Reinicie o sistema.
- 5) Assegure-se de que a Fonte de Alimentação no Módulo de Acionamento *arg* esteja funcionando corretamente.

39523, Computador do Eixo Não Utilizado Conectado

Descrição

O computador do eixo no módulo de acionamento *arg* está conectado ao computador principal mas não está em uso.

Causas prováveis

Isso pode ser devido a um problema de configuração.

Ações recomendadas

1. Desconecte o computador do eixo não utilizado ou configure o sistema para usar o computador do eixo.
2. Reinicie o sistema.

39524, Tempo esgotado do Comando do Módulo de Acionamento

Descrição

O Módulo de Acionamento *arg* não responde ao comando *arg*.
O sistema parou o programa por razões de segurança.

Ações recomendadas

1. Verifique se o módulo de acionamento está ligado.
2. Verifique o cabo entre o computador principal e o computador do eixo.
3. Reinicie o sistema.

39525, Erro de inicialização de módulo de acionamento

Descrição

O sistema falhou ao tentar completar a fase de inicialização da unidade acionadora *arg*.

Consequências

O sistema vai para o estado de Falha do Sistema.

Causas prováveis

O sistema falhou ao tentar completar a fase de inicialização da unidade acionadora.

Ações recomendadas

- 1) Tente novamente reiniciando o sistema utilizando o interruptor de energia da rede elétrica.
- 2) Verifique se existem outras mensagens no eventlog do hardware.

39530, Comunicação perdida do computador do eixo com o Sistema de Segurança

Descrição

A comunicação foi perdida entre o computador do eixo e o Sistema de Segurança no módulo de acionamento *arg*.

Consequências

O sistema passa para o status SYS FAIL.

Causas prováveis

Isto pode ser devido a um cabo ou conexão de comunicação com defeito entre o computador do eixo e o sistema de segurança. Isso também pode ser devido à interferência grave ou caso o Sistema de Segurança tenha perdido sua fonte de alimentação.

Ações recomendadas

- 1) Confira se o cabo entre o computador do eixo e o Sistema de Segurança está intacto e corretamente conectado.
- 2) Confira a alimentação elétrica conectada ao Sistema de Segurança.
- 3) Assegure-se que não são emitidos níveis extremos de interferência eletromagnética perto do cabeamento do robô.

39531, O teste de defeito da cadeia de execução não está funcionando

Descrição

O teste de defeito da cadeia de execução não foi realizado. O problema foi descoberto pelo Sistema de Segurança conectado ao computador do eixo em módulo de acionamento *arg*.

Consequências

O sistema passará para o status SYS HALT.

Causas prováveis

Isso pode ser devido a erros internos.

Ações recomendadas

Entre em contato com o escritório de suporte local da ABB.

6 Resolução de problemas por registro de eventos

6.5 4x xxx

6.5 4x xxx

40001, Erro de argumento

Descrição

O argumento opcional *arg* foi usado mais do que uma vez na mesma chamada de rotina.

Ações recomendadas

1) Assegure-se de que o parâmetro opcional não seja usado mais de uma vez na mesma chamada de rotina.

40002, Erro de argumento

Descrição

O argumento *arg* foi especificado para mais de um parâmetro.

Ações recomendadas

A lista de parâmetros de onde os parâmetros são selecionados contém parâmetros mutuamente excludentes.

1) Assegure-se de que o argumento seja usado somente para um parâmetro.

40003, Erro de argumento

Descrição

Um argumento para um parâmetro exigido *arg* era esperado, mas o argumento opcional *arg* foi encontrado.

Ações recomendadas

1) Assegure-se de que todos os argumentos sejam especificados na mesma ordem dos parâmetros para a rotina chamada.

40004, Erro de argumento

Descrição

O argumento para o parâmetro REF *arg* não é uma referência de dados.

Ações recomendadas

1) Assegure-se de que o argumento seja um dado ou uma referência de parâmetro.

40005, Erro de argumento

Descrição

O argumento para o parâmetro INOUT *arg* não é uma variável ou referência persistente, ou é somente leitura.

Ações recomendadas

1) Assegure-se de que o argumento seja uma variável ou um parâmetro variável persistente ou uma referência de parâmetro persistente e de que NÃO seja somente leitura.
2) Também assegure-se de que o argumento NÃO esteja escrito entre colchetes ().

40006, Erro de argumento

Descrição

O parâmetro *arg* não contém um valor de argumento opcional.

Ações recomendadas

Os únicos parâmetros que podem ser especificados por um nome são somente os parâmetros "de comutação". A todos os demais parâmetros deve ser atribuído um valor.

1) Assegure-se de que o parâmetro tenha um valor.

40007, Erro de argumento

Descrição

O argumento opcional *arg* não foi encontrado em sua posição correta na lista de argumentos.

Ações recomendadas

1) Assegure-se de que todos os argumentos sejam especificados na mesma ordem dos parâmetros para a rotina chamada.

40008, Erro de argumento

Descrição

A referência ao parâmetro opcional *arg* está faltando.

Ações recomendadas

Cada parâmetro opcional deve ter um argumento de referência, especificado com um caractere de barra invertida à esquerda (\).

1) Mude o argumento exigido para um argumento opcional.

40009, Erro de argumento

Descrição

Uma referência ao parâmetro exigido *arg* em um argumento condicional está faltando.

Ações recomendadas

Cada valor condicional para um parâmetro opcional deve se referir a um parâmetro opcional na chamada de rotina.

1) Altere o valor da condicional.

Continua na página seguinte

40010, Erro de argumento

Descrição

Uma referência ao parâmetro exigido *arg* em um argumento opcional está faltando.

Ações recomendadas

Cada parâmetro exigido deve ter um argumento de referência, especificado com um caractere de barra invertida (\) à esquerda.

- 1) Altere o argumento opcional para o argumento exigido.

40011, Erro de argumento

Descrição

O argumento exigido *arg* não foi encontrado em sua posição correta na lista de argumentos.

Ações recomendadas

Assegure-se de que todos os argumentos sejam especificados na mesma ordem dos parâmetros para a rotina chamada.

40012, Erro de argumento

Descrição

O argumento "de comutação" *arg* tem um valor.

Causas prováveis

A um argumento correspondendo a um parâmetro "de comutação" não pode ser atribuído um valor.

Ações recomendadas

- 1) Remova o valor.

40013, Erro de argumento

Descrição

A chamada da rotina *arg* tem muito poucos argumentos.

Ações recomendadas

Uma chamada de rotina deve fornecer valores para todos os parâmetros exigidos da rotina que está sendo chamada. O número de argumentos da lista de argumentos precisa ser idêntico ao número de parâmetros da lista de parâmetros.

- 1) Adicione mais argumentos para se igualar à lista de parâmetros.

40014, Erro de argumento

Descrição

A chamada da rotina *arg* tem muitos argumentos.

Ações recomendadas

Nenhum argumento, além daqueles definidos pela lista de parâmetros da rotina de chamada deve ser fornecido. O número

de argumentos da lista de argumentos precisa ser idêntico ao número de parâmetros da lista de parâmetros.

- 1) Remova o excesso de argumentos da lista de argumentos.

40015, Erro na declaração de dados

Descrição

O número das dimensões da matriz é *arg*, mas somente pode ser 1, 2 ou 3.

Ações recomendadas

- 1) Altere a expressão da dimensão.

40016, Erro na declaração de dados

Descrição

Muitas

dimensões na definição da matriz.

Ações recomendadas

Uma matriz pode ter no máximo 3 dimensões.

Reescreva o programa de modo que não sejam necessárias mais do que 3 dimensões.

40017, Erro de tipo

Descrição

Os dados indexados *arg*, *arg* não são do tipo matriz.

Ações recomendadas

Somente dados que tenham sido declarados como matrizes podem ser indexados.

- 1) Remova o índice ou índices.
- 2) Declare os dados como sendo uma matriz.

40018, Erro de tipo

Descrição

Os dados *arg*, *arg* não são do tipo registro.

Ações recomendadas

Os componentes somente são disponíveis para os dados do tipo registro.

- 1) Verifique o tipo e o nome dos dados consultados.

40019, Erro de limite

Descrição

Tarefa *arg*: Erro ao criar a variável persistente *arg*.

O erro ocorreu ao inserir a variável persistente na base de dados.

Ref. do Programa *arg*

Continua na página seguinte

6 Resolução de problemas por registro de eventos

6.5 4x xxx

Continuação

Consequências

A variável persistente criada não pode ser usada no programa RAPID:

Causas prováveis

A memória do programa está cheia ou fragmentada.

Ações recomendadas

Verifique se as estruturas de dados grandes podem ser divididas em blocos menores.

Usar módulos instalados pode salvar a memória do programa.

40020, Erro na declaração de dados

Descrição

A expressão *arg* não é uma expressão constante.

Ações recomendadas

Qualquer expressão dentro de uma declaração de dados deve ser uma expressão constante.

1) Assegure-se de que nenhuma expressão contenha variáveis ou referências persistentes, ou chamadas de função.

40021, Erro de instrução

Descrição

Expressão faltante na instrução RETORNAR.

Causas prováveis

Uma instrução RETORNAR dentro de uma função deve especificar um valor a ser retornado.

Ações recomendadas

1) Acrescente uma expressão de valor.

40022, Erro de tipo

Descrição

Combinação ilegal de tipos de operando *arg* e *arg* para o operador '**'.

Ações recomendadas

As combinações de tipos de operando permitidas são: "num""num", "num""pos", "pos""num", "pos""pos" e "orient""orient".

1) Verifique os tipos de operando.

40023, Erro de instrução

Descrição

Impossível transferir controle para outra lista de instrução.

Ações recomendadas

Não é possível saltar para uma instrução de fluxo do programa.

Continua na página seguinte

1) Assegure-se de que a etiqueta esteja localizada na mesma lista de instrução como instrução GOTO, no mesmo nível ou em um nível externo.

40024, Erro de tipo

Descrição

Tipo ilegal *arg* para o operando de operador binário '+' ou '-'.

Ações recomendadas

Os tipos de operando para o operador binário "+" são "num", "pos" e "string", e para o operador binário "-", "num" e "pos".

1) Verifique os tipos de operando.

40025, Erro de tipo

Descrição

Tipo ilegal *arg* para o operando de operador unário '+' ou '-'.

Ações recomendadas

Os tipos de operando permitidos para os operadores unários "+" e "-" são "num" e "pos".

1) Verifique os tipos de operando.

40026, Erro de tipo

Descrição

Tipo ilegal *arg* para o operando direito do operador binário '+' ou '-'.

Ações recomendadas

Os tipos de operando para o operador binário "+" são "num", "pos" e "string", e para o operador binário "-", "num" e "pos".

1) Verifique os tipos de operando.

40027, Erro de tipo

Descrição

Tipo ilegal *arg* para o operando esquerdo do operador '/', 'DIV' ou 'MOD'.

Ações recomendadas

O tipo de operando permitido para os operadores '/', 'DIV' ou 'MOD' é "num".

1) Verifique os tipos de operando.

40028, Erro de tipo

Descrição

Tipo ilegal *arg* para o operando direito do operador '/', 'DIV' ou 'MOD'.

Ações recomendadas

O tipo de operando permitido para os operadores "/", "DIV" ou "MOD" é "num".

1) Verifique os tipos de operando.

40029, Erro de tipo**Descrição**

Tipo ilegal *arg* para o operando esquerdo do operador '<', '<=', '>' ou '>='.

Ações recomendadas

O tipo de operando para os operadores "<", "<=", ">" ou ">=" é "num".

1) Verifique os tipos de operando.

40030, Erro de tipo**Descrição**

Tipo ilegal *arg* para o operando direito do operador '<', '<=', '>' ou '>='.

Ações recomendadas

O tipo de operando para os operadores "<", "<=", ">" ou ">=" é "num".

1) Verifique os tipos de operando.

40031, Erro de tipo**Descrição**

Tipo ilegal *arg* para o operando esquerdo do operador '**'.

Ações recomendadas

Os tipos de operando permitidos para o operador '**' são "num", "pos" ou "orient".

1) Verifique os tipos de operando.

40032, Erro de tipo**Descrição**

Tipo ilegal *arg* para o operando direito do operador '**'.

Ações recomendadas

Os tipos de operando permitidos para o operador '**' são "num", "pos" ou "orient".

1) Verifique os tipos de operando.

40033, Erro de tipo**Descrição**

Tipo ilegal *arg* para o operando do operador 'NOT'.

Ações recomendadas

O tipo de operando permitido para o operador "NOT" é "bool".

1) Verifique os tipos de operando.

40034, Erro de tipo**Descrição**

Tipo ilegal *arg* para o operando esquerdo do operador 'OR', 'XOR' ou 'AND'.

Ações recomendadas

O tipo de operando permitido para os operadores "OR", "XOR" ou "AND" é "bool".

1) Verifique os tipos de operando.

40035, Erro de tipo**Descrição**

Tipo ilegal *arg* para o operando direito do operador 'OR', 'XOR' ou 'AND'.

Ações recomendadas

O tipo de operando permitido para os operadores "OR", "XOR" ou "AND" é "bool".

1) Verifique os tipos de operando.

40036, Erro de tipo**Descrição**

Número incorreto de índices na lista de índices para a matriz *arg* com *arg* dimensão(ões).

Ações recomendadas

1) Assegure-se de que o número de índices na lista de índices corresponde ao número de dimensões da matriz de dados indexada.

40037, Erro na declaração de dados**Descrição**

LOCAL ilegal na declaração da constante da rotina

Ações recomendadas

Somente as declarações de dados do programa podem ter o atributo LOCAL. Remova o atributo LOCAL ou mova a declaração para fora da rotina.

40038, Erro na declaração de dados**Descrição**

LOCAL ilegal na declaração da variável da rotina

Ações recomendadas

Somente as declarações de dados do programa podem ter o atributo LOCAL. Remova o atributo LOCAL ou mova a declaração para fora da rotina.

Continua na página seguinte

6 Resolução de problemas por registro de eventos

6.5 4x xxx

Continuação

40039, Erro de nome

Descrição

Nome da constante *arg* ambíguo

Ações recomendadas

Os dados da rotina devem ter nomes que sejam únicos dentro da rotina. Os dados do programa devem ter nomes que sejam únicos dentro do módulo. Renomeie os dados ou altere o nome conflitante.

40040, Erro de nome

Descrição

Nome da constante Global *arg* ambíguo

Ações recomendadas

Os dados Globais devem ter nomes que sejam únicos dentre os tipos globais, dados, rotinas globais e módulos no programa inteiro. Renomeie os dados ou altere o nome conflitante.

40041, Erro de nome

Descrição

Nome da persistente Global *arg* ambíguo

Ações recomendadas

Os dados Globais devem ter nomes que sejam únicos dentre os tipos globais, dados, rotinas globais e módulos no programa inteiro. Renomeie os dados ou altere o nome conflitante.

40042, Erro de nome

Descrição

Nome da rotina Global *arg* ambíguo

Ações recomendadas

As rotinas globais devem ter nomes que sejam únicos dentre os tipos globais, dados, rotinas globais e módulos no programa inteiro. Renomeie a rotina ou altere o nome conflitante.

40043, Erro de nome

Descrição

Nome da variável global *arg* ambíguo

Ações recomendadas

Os dados globais devem ter nomes que sejam únicos dentre os tipos globais, dados, rotinas globais e módulos no programa inteiro. Renomeie os dados ou altere o nome conflitante.

40044, Erro de nome

Descrição

Nome do rótulo *arg* ambíguo

Ações recomendadas

Os rótulos devem ter nomes que sejam únicos dentro da rotina. Renomeie o rótulo ou altere o nome conflitante.

40045, Erro de nome

Descrição

Nome do módulo *arg* ambíguo

Ações recomendadas

Os módulos devem ter nomes que sejam únicos dentre os tipos globais, dados globais, rotinas globais e módulos no programa inteiro. Renomeie o módulo ou altere o nome conflitante.

40046, Erro de nome

Descrição

Nome do parâmetro *arg* ambíguo

Ações recomendadas

Os parâmetros devem ter nomes que sejam únicos dentro da rotina. Renomeie o parâmetro ou altere o nome conflitante.

40047, Erro de nome

Descrição

Nome persistente *arg* ambíguo

Ações recomendadas

Os dados do programa devem ter nomes que sejam únicos dentro do módulo. Renomeie os dados ou altere o nome conflitante.

40048, Erro de nome

Descrição

Nome da rotina *arg* ambíguo

Ações recomendadas

As rotinas devem ter nomes que sejam únicos dentro do módulo. Renomeie a rotina ou altere o nome conflitante.

40049, Erro de nome

Descrição

Nome da variável *arg* ambíguo

Ações recomendadas

Os dados da rotina devem ter nomes que sejam únicos dentro da rotina. Os dados do programa devem ter nomes que sejam

Continua na página seguinte

únicos dentro do módulo. Renomeie os dados ou altere o nome conflitante.

40050, Erro de tipo

Descrição

Os tipos de operando *arg* e *arg* para o operador binário '+' ou '-' não são iguais

Ações recomendadas

Os dois operandos dos operadores '+' e '-' devem ter tipos iguais. Verifique os tipos de operando.

40051, Erro de tipo

Descrição

Tipos de operando *arg* e *arg* para '=' ou '<>' operador não igual

Ações recomendadas

Os dois operandos de '=' e '<>' os operadores devem ter tipos iguais. Verifique os tipos de operando.

40052, Erro de instrução

Descrição

RETORNAR com expressão somente permitido na função

Ações recomendadas

Em um procedimento ou interrupção a instrução RETORNAR não deve especificar uma expressão de valor de retorno. Remova a expressão.

40054, Erro de tipo

Descrição

Dimensão diferente de tipo matriz (*arg* e agregado (*arg*))

Ações recomendadas

Assegure-se de que o número de expressões no agregado seja o mesmo que o da dimensão da matriz dos dados.

40055, Erro de tipo

Descrição

Tipo de alvo de atribuição *arg* não é do tipo não valor ou semi-valor

Ações recomendadas

O tipo dos dados a ser atribuído um valor, deve ser um tipo valor ou semi-valor. Os dados de tipos não-valor somente podem ser definidos por instruções ou funções predefinidas específicas de um tipo especial.

40056, Erro de tipo

Descrição

Tipo *arg* para o operando da esquerda do operador '=' ou '<>' tipo não valor ou semi-valor

Ações recomendadas

Os operadores '=' e '<>' só podem ser aplicados a expressões do tipo valor ou semi-valor. Se forem feitas comparações, serão necessárias funções predefinidas específicas de tipo especial.

40057, Erro de tipo

Descrição

Tipo *arg* para o operando da direita do operador '=' ou '<>' tipo não valor ou semi-valor

Ações recomendadas

Os operadores '=' e '<>' só podem ser aplicados a expressões do tipo valor ou semi-valor. Se forem feitas comparações, serão necessárias funções predefinidas específicas de tipo especial.

40058, Erro de tipo

Descrição

Tipo de Expressão TESTE *arg* tipo não valor ou semi-valor

Ações recomendadas

A instrução TESTE somente pode ser aplicada a uma expressão do tipo valor ou semi-valor. Se forem feitas comparações serão necessárias funções predefinidas específicas de tipo especial.

40059, Erro na declaração de dados

Descrição

Espaço reservado para a expressão de valor não permitido na definição da constante nomeada

Ações recomendadas

Complete a declaração de dados ou altere o nome dos dados para um espaço reservado.

40060, Erro na declaração de dados

Descrição

Espaço reservado para a dimensão da matriz não permitido na definição da constante ou variável nomeada

Ações recomendadas

Complete a declaração de dados ou altere o nome dos dados para um espaço reservado.

6 Resolução de problemas por registro de eventos

6.5 4x xxx

Continuação

40061, Erro na declaração da rotina

Descrição

Espaço reservado para as dimensões da matriz do parâmetro não permitido na definição da rotina nomeada

Ações recomendadas

Complete a declaração do parâmetro ou altere o nome da rotina para um place holder.

40062, Erro de nome

Descrição

Espaço reservado para o nome do parâmetro não permitido na definição da rotina nomeada

Ações recomendadas

Complete a declaração da rotina ou altere o nome da rotina para um place holder.

40063, Erro na declaração de dados

Descrição

Espaço reservado para a expressão do valor inicial não permitido na definição da persistente nomeada

Ações recomendadas

Complete a declaração de dados ou altere o nome dos dados para um espaço reservado.

40064, Erro na declaração da rotina

Descrição

Espaço reservado para parâmetro não permitido na definição da rotina nomeada

Ações recomendadas

Complete a declaração do parâmetro, remova o espaço reservado ou altere o nome da rotina para um espaço reservado.

40065, Erro de referência

Descrição

Espaço reservado para tipo não permitido na definição dos dados nomeados, componente do registro ou rotina

Ações recomendadas

Complete os dados ou a declaração da rotina ou altere os dados ou o nome da rotina para um espaço reservado.

40066, Erro na declaração de dados

Descrição

Espaço reservado para expressão do valor inicial não permitido na definição da variável nomeada

Ações recomendadas

Complete a declaração de dados ou altere o nome dos dados para um espaço reservado.

40067, Erro de tipo

Descrição

Muito poucos componentes no registro agregado do tipo *arg*

Ações recomendadas

Assegure-se de que o número de expressões no agregado seja o mesmo que o número de componentes no tipo registro.

40068, Erro de tipo

Descrição

Muitos componentes no registro agregado do tipo *arg*

Ações recomendadas

Assegure-se de que o número de expressões no agregado seja o mesmo que o número de componentes no tipo registro.

40069, Erro de referência

Descrição

A referência de dados *arg* é ambígua

Ações recomendadas

Pelo menos um outro objeto compartilhando o mesmo nome dos dados enviados é visível a partir da posição do programa. Assegure-se de que todos os nomes dos objetos preencham as regras de nomenclatura em relação à singularidade.

40070, Erro de referência

Descrição

a referência da função *arg* está ambígua

Ações recomendadas

Pelo menos um outro objeto compartilhando o mesmo nome da função enviado é visível a partir da posição do programa. Assegure-se de que todos os nomes de objetivos preencham as regras de nomenclatura em relação à singularidade.

40071, Erro de referência

Descrição

A referência do rótulo *arg* é ambígua

Continua na página seguinte

Ações recomendadas

Pelo menos um outro objeto compartilhando o mesmo nome do rótulo enviado é visível a partir da posição do programa. Assegure-se de que todos os nomes dos objetos preencham as regras de nomenclatura em relação à singularidade.

40072, Erro de referência**Descrição**

A referência do procedimento *arg* é ambígua

Ações recomendadas

Pelo menos um outro objeto compartilhando o mesmo nome do procedimento enviado é visível a partir da posição do programa. Assegure-se de que todos os nomes dos objetos preencham as regras de nomenclatura em relação à singularidade.

40073, Erro de referência**Descrição**

A referência à interrupção

arg é ambígua

Ações recomendadas

Pelo menos um outro objeto compartilhando o mesmo nome da interrupção enviada é visível a partir da posição do programa. Assegure-se de que todos os nomes dos objetos preencham as regras de nomenclatura em relação à singularidade.

40074, Erro de referência**Descrição**

arg

não é referência de dados completos

Ações recomendadas

O nome especificado identifica um objeto que não é um dado. Verifique se os dados desejados estão ocultos por qualquer outro objeto com o mesmo nome.

40075, Erro de referência**Descrição**

arg

não é referência de função

Ações recomendadas

O nome especificado identifica um objeto que não é uma função. Verifique se as funções desejadas

estão ocultas por qualquer outro objeto com o mesmo nome.

40076, Erro de referência**Descrição**

arg

não é referência de rótulo

Ações recomendadas

O nome especificado identifica um objeto que não é um rótulo. Verifique se o rótulo desejado está oculto por qualquer outro objeto com o mesmo nome.

40077, Erro de referência**Descrição**

arg

não é uma referência de parâmetro opcional no valor do argumento da condicional

Ações recomendadas

O nome especificado identifica um objeto que não é um parâmetro opcional. Altere o nome para um parâmetro opcional.

40078, Erro de referência**Descrição**

arg

não é uma referência de parâmetro opcional

Ações recomendadas

O nome especificado identifica um objeto que não é um parâmetro opcional. Altere o nome para um parâmetro opcional.

40079, Erro de referência**Descrição**

Tarefa *arg*: *arg* não é uma referência de procedimento

Ações recomendadas

O nome especificado identifica um objeto que não é um procedimento. Verifique se os procedimentos desejados estão ocultos por qualquer outro objeto com o mesmo nome.

6 Resolução de problemas por registro de eventos

6.5 4x xxx

Continuação

40080, Erro de referência

Descrição

arg

não é a referência de parâmetro exigida

Ações recomendadas

O nome especificado identifica um objeto que não é um parâmetro exigido. Altere o nome para se referir a um parâmetro exigido.

40081, Erro de referência

Descrição

arg

não é referência de interrupção

Ações recomendadas

O nome especificado identifica um objeto que não é uma interrupção. Verifique se a interrupção desejada está oculta por qualquer outro objeto com o mesmo nome.

40082, Erro de referência

Descrição

arg

não é nome de tipo

Ações recomendadas

O nome especificado identifica um objeto que não é um tipo. Verifique se o tipo desejado está oculto por qualquer outro objeto com o mesmo nome.

40083, Erro de tipo

Descrição

arg

não é um tipo valor

Ações recomendadas

Somente variáveis que não possuem valor inicial, e parâmetros do modo 'VAR' podem ser do tipo semi-valor ou não valor.

40086, Erro de referência

Descrição

Referência a um

rótulo desconhecido *arg*

Ações recomendadas

A rotina não contém rótulo (ou outro objeto) com o nome especificado.

40087, Erro de referência

Descrição

Referência a um

parâmetro opcional desconhecido

arg

Ações recomendadas

A rotina de chamada não contém parâmetro opcional (ou outro objeto) com o nome especificado.

40089, Erro de referência

Descrição

Referência a um

componente do registro desconhecido

arg

Ações recomendadas

O tipo registro não contém nenhum componente do registro com o nome especificado.

40090, Erro de referência

Descrição

Referência a um

parâmetro exigido desconhecido

arg

Ações recomendadas

A rotina de chamada não contém nenhum parâmetro exigido (ou outro objeto) com o nome especificado.

40092, Erro de referência

Descrição

Nome de tipo desconhecido

arg

Ações recomendadas

Nenhum tipo de dados (ou outro objeto) com o nome especificado está visível a partir desta posição do programa.

Continua na página seguinte

40093, Erro de instrução

Descrição

O alvo de atribuição
é somente leitura

Ações recomendadas

Os dados para os quais atribuir um valor não podem
ser uma constante, variável de somente leitura ou
persistente de somente leitura.

40094, Erro na declaração de dados

Descrição

Declaração de
persistente não permitida na rotina

Ações recomendadas

Os persistentes somente podem ser declarados no
nível de módulo. Mova a declaração
persistente da rotina.

40095, Erro de instrução

Descrição

LEVANTAR sem
expressão é permitida somente no manipulador de erros

Ações recomendadas

Acrescente uma expressão de número de erro à
instrução LEVANTAR.

40096, Erro de instrução

Descrição

NOVA TENTATIVA somente
permitida no manipulador de erros

Ações recomendadas

A instrução NOVA TENTATIVA somente pode ser usada
em manipuladores de erro. Remova a mesma.

40097, Erro de instrução

Descrição

TENTAR PRÓXIMA somente
permitida no manipulador de erros

Ações recomendadas

A instrução TENTAR PRÓXIMA somente pode ser usada
em manipuladores de erro. Remova a mesma.

40098, Erro de parâmetro

Descrição

O parâmetro 'de comutação'
deve ter o módulo de transferência IN

Ações recomendadas

Remova o especificador de modo de transferência
de parâmetro. Se o modo de transferência IN não for
suficiente, altere o tipo de dados do
parâmetro.

40099, Erro de parâmetro

Descrição

o parâmetro 'de comutação'
não pode ser dimensionado

Ações recomendadas

Remova a especificação da dimensão da matriz
, ou altere o tipo de dados
do parâmetro.

40100, Erro de parâmetro

Descrição

'de comutação' somente
permitido para o parâmetro opcional

Ações recomendadas

Altere o parâmetro para um parâmetro opcional
, ou altere o tipo de dados do
parâmetro. Se o objeto não for um
parâmetro, altere o tipo de dados.

40101, Erro de tipo

Descrição

Disparidade de tipo entre o
tipo esperado *arg* e o
tipo encontrado *arg*

Ações recomendadas

A expressão não é a do tipo de dados
esperado.

40102, Erro de tipo

Descrição

Disparidade entre o tipo
agregado, tipo esperado
arg

6 Resolução de problemas por registro de eventos

6.5 4x xxx

Continuação

Ações recomendadas

O agregado não coincide com o tipo de dados esperado.

corretamente definida. Se estiver, o programa é muito complexo. Tente reescrever as declarações.

40103, Erro de tipo

Descrição

O tipo

arg, *arg* persistente em discordância

Ações recomendadas

Já existe um dado persistente com o mesmo nome, mas com outro tipo de dados. Renomeie o persistente ou altere seu tipo de dados.

40107, Erro na declaração de dados

Descrição

Impossível determinar

o tipo de valor variável (referências circulares da constante ?)

Ações recomendadas

Certifique-se de que nenhuma constante consultada esteja corretamente definida. Se estiver, o programa é muito complexo. Tente reescrever as declarações.

40104, Erro na declaração de dados

Descrição

Impossível determinar as dimensões da matriz (referências circulares da constante ?)

Ações recomendadas

Certifique-se de que nenhuma constante enviada esteja corretamente definida. Se estiver, o programa é muito complexo. Tente reescrever as declarações.

40108, Erro de tipo

Descrição

Tipo agregado desconhecido

Ações recomendadas

Um agregado não poderá ser usado nessa posição uma vez que não há nenhum tipo de dados esperado. Declare os dados com o tipo de dados desejado e valor agregado. Use o nome do dados ao invés do agregado.

40105, Erro na declaração de dados

Descrição

Impossível determinar o tipo de valor constante (referências circulares da constante ?)

Ações recomendadas

Certifique-se de que nenhuma constante enviada esteja corretamente definida. Se estiver, o programa é muito complexo. Tente reescrever as declarações.

40109, Erro de definição de tipo

Descrição

Impossível determinar o tipo do componente do registro *arg* (definições circulares de tipo?)

Ações recomendadas

Assegure-se de que o tipo do componente esteja corretamente definido. Se estiver, ele poderá ser uma definição circular, o tipo de um componente não poderá se referir ao seu próprio tipo registro.

40106, Erro na declaração de dados

Descrição

Impossível avaliar a expressão constante do valor (referências circulares da constante ?)

Ações recomendadas

Certifique-se de que nenhuma constante consultada esteja

40110, Erro de referência

Descrição

O nome do registro *arg* é ambíguo

Continua na página seguinte

Ações recomendadas

Pelo menos um outro objeto compartilhando o mesmo nome do nome do registro enviado é visível a partir da posição do programa. Assegure-se de que todos os nomes dos objetos preencham as regras de nomenclatura em relação à singularidade.

40111, Erro de nome**Descrição**

Nome do registro
global *arg* ambíguo

Ações recomendadas

Os tipos globais devem ter nomes que sejam únicos dentre os tipos globais, dados, rotinas globais e módulos no programa inteiro. Renomeie o registro ou altere o nome conflitante.

40112, Erro de referência**Descrição**

O nome do alias
arg é ambíguo

Ações recomendadas

Pelo menos um outro objeto compartilhando o mesmo nome do nome do alias enviado é visível a partir desta posição do programa. Assegure-se de que todos os nomes dos objetos preencham as regras de nomenclatura em relação à singularidade.

40113, Erro de nome**Descrição**

Nome do alias
global *arg* ambíguo

Ações recomendadas

Os tipos globais devem ter nomes que sejam únicos dentre os tipos globais, dados, rotinas globais e módulos no programa inteiro. Renomeie o alias ou altere o nome conflitante.

40114, Erro de definição de tipo**Descrição**

A referência do tipo
do nome do alias *arg*
é um tipo alias

Ações recomendadas

Assegure-se de que o tipo do componente esteja corretamente definido. Se estiver, poderá ser uma definição circular. O tipo de um componente não pode se referir ao seu próprio tipo registro.

40115, Erro de definição de tipo**Descrição**

Impossível determinar
o tipo de alias *arg*
(definições circulares de tipo?)

Ações recomendadas

Assegure-se de que o tipo do componente esteja corretamente definido. Se estiver, ele pode ser uma definição circular, o tipo de um alias não pode se referir a um registro que usa este alias como um componente.

40116, Erro de referência**Descrição**

O nome do componente do registro
arg é ambíguo

Ações recomendadas

Pelo menos um outro objeto compartilhando o mesmo nome do componente enviado é visível a partir desta posição do programa. Assegure-se de que todos os nomes dos objetos preencham as regras de nomenclatura em relação à singularidade.

40117, Erro de definição de tipo**Descrição**

Espaço reservado para o
componente do registro não permitido na
definição do registro nomeado

Ações recomendadas

Complete a definição ou altere
o nome dos dados para um espaço reservado.

40119, Erro de referência**Descrição**

Não é possível usar o tipo semi-valor
arg para os componentes do registro

6 Resolução de problemas por registro de eventos

6.5 4x xxx

Continuação

Ações recomendadas

40120, Erro de referência

Descrição

Referência ilegal
ao objeto de tarefa instalado
arg a partir do objeto compartilhado

Ações recomendadas

Instale o objeto enviado compartilhado ou
instale o objeto Real de consulta/
arquivo ou módulo do RAPID em cada tarefa
(não compartilhada).

40121, Erro de referência

Descrição

Não é possível usar tipo semi-valor para as matrizes

Ações recomendadas

40122, Erro de referência

Descrição

arg não é uma referência de procedimento

Ações recomendadas

O nome especificado identifica um objeto que não é um
procedimento.
Verifique se o procedimento desejado não está oculto por
qualquer outro objeto com o mesmo nome.

40123, Erro de argumento

Descrição

O argumento para o parâmetro 'PERS' *arg* não é uma referência
persistente ou é somente leitura

Ações recomendadas

Assegure-se de que o argumento seja apenas uma referência
de parâmetro persistente ou um persistente e que seja passível
de escrita.
Não use () ao redor do argumento.

40124, Erro de argumento

Descrição

O argumento para o parâmetro 'VAR' *arg* não é uma referência
variável ou é somente leitura

Ações recomendadas

Assegure-se de que o argumento seja apenas uma referência
de parâmetro variável ou uma variável e que seja passível de
escrita.

Não use () ao redor do argumento.

40125, Erro de instrução

Descrição

O número de interrupção não é uma referência variável estática,
ou é compartilhado, ou é somente leitura

Ações recomendadas

Assegure-se de que o número de interrupção seja apenas uma
referência de parâmetro variável ou uma variável. A variável
deve ser estática e não compartilhada. A variável não
pode ser somente leitura.

40126, Erro de valor

Descrição

O valor Inteiro *arg* é muito grande

Ações recomendadas

O valor da expressão deve ser um valor inteiro. O valor atual
está fora do intervalo de números inteiros.

40127, Erro de valor

Descrição

arg não é um valor inteiro

Ações recomendadas

O valor da expressão deve ser um valor inteiro exato. O valor
atual tem uma parte de fração.

40128, Erro de referência

Descrição

Referência a dados completos desconhecida *arg*

Ações recomendadas

Nenhum dado (ou outro objeto) com o nome especificado está
visível a partir desta
posição do programa.

40129, Erro de referência

Descrição

Referência a uma função desconhecida *arg*

Ações recomendadas

Nenhuma função (ou outro objeto) com o nome especificado
está visível a partir desta posição do programa.

Continua na página seguinte

40130, Erro de referência

Descrição

Referência a um procedimento desconhecido *arg*

Ações recomendadas

Nenhum procedimento (ou outro objeto) com o nome especificado está visível a partir desta posição do programa.

40131, Erro de referência

Descrição

Referência a uma interrupção desconhecida *arg*

Ações recomendadas

Nenhuma interrupção (ou outro objeto) com o nome especificado está visível a partir desta posição do programa.

40135, Erro de sintaxe.

Descrição

Esperado *arg*

Ações recomendadas

40136, Erro de sintaxe

Descrição

Inesperado *arg*

Ações recomendadas

40137, Erro de sintaxe

Descrição

Esperado *arg* mas encontrado *arg*

Ações recomendadas

40138, Erro de sintaxe

Descrição

Erro de sintaxe, pilha em backup

Ações recomendadas

40139, Erro de sintaxe

Descrição

Erro de sintaxe, análise encerrada

Ações recomendadas

40140, Valor numérico para símbolo está fora do limite.

Descrição

Valor numérico para símbolo *arg* está fora do limite.

Ações recomendadas

Torne o valor menor

40141, String muito longa

Descrição

A string *arg* é muito longa.

Ações recomendadas

Torne a string mais curta.

40142, Txld está fora do limite

Descrição

O identificador do texto *arg* está fora do limite.

Ações recomendadas

40143, O agregado está fora do limite

Descrição

O agregado *arg* está fora do limite.

Ações recomendadas

Torne o agregado menor

40144, O inteiro está fora do limite

Descrição

O inteiro *arg* está fora do limite.

Ações recomendadas

Torne o inteiro menor.

40145, A pilha do analisador está cheia

Descrição

A pilha do analisador está cheia.

Ações recomendadas

Reduza a complexidade do programa

40146, Não há espaço suficiente.

Descrição

Não há espaço suficiente para realizar a ação.

6 Resolução de problemas por registro de eventos

6.5 4x xxx

Continuação

Ações recomendadas

Reescreva seu programa

40147, O identificador é uma palavra reservada no idioma atual

Descrição

O identificador *arg* é uma palavra reservada no idioma atual.

Ações recomendadas

Altere o nome do identificador

40148, Identificador muito longo

Descrição

O nome do identificador *arg* é muito longo.

Ações recomendadas

Renomeie o identificador com um nome menor.

40149, O placeholder é muito longo

Descrição

O placeholder *arg* é muito longo.

Ações recomendadas

Renomeie o placeholder com um nome menor.

40150, Token desconhecido inesperado

Descrição

Token desconhecido inesperado.

Ações recomendadas

Remova o token desconhecido.

40151, Valor inicial de PERS não atualizado.

Descrição

O valor inicial de PERS: *arg* não será atualizado.

Um PERS com o mesmo nome em outra tarefa já tem um valor inicial de PERS.

Ações recomendadas

Verifique o valor na janela Dados do Programa para ver se o PERS tem o valor correto.

Se necessário, descarregue os módulos com aquele PERS de todas as tarefas e recarregue com o novo valor inicial.

O PERS é do tipo: *arg*.

40152, Erro de declaração de dados

Descrição

TAREFA ilegal na declaração da rotina

Continua na página seguinte

Ações recomendadas

Somente as declarações de dados do programa podem ter o atributo TAREFA. Remova o atributo TAREFA ou mova a declaração para fora da rotina.

40155, Erro de argumento

Descrição

Tarefa *arg*: O parâmetro para o argumento 'PERS' *arg* não é uma referência persistente ou é somente leitura

Ações recomendadas

Assegure-se de que o argumento seja apenas uma referência de parâmetro persistente ou um persistente e que seja gravável. Não use () ao redor do argumento.

40156, Erro de argumento

Descrição

Tarefa *arg*: O argumento para o parâmetro 'VAR' *arg* não é uma referência variável ou é somente leitura

Ações recomendadas

Assegure-se de que o argumento seja apenas uma variável ou uma referência de parâmetro variável e que seja gravável. Não use () ao redor do argumento.

40157, Erro de instrução

Descrição

Tarefa *arg*: O número da interrupção não é uma variável estática, é compartilhado ou é somente leitura.

Ações recomendadas

Assegure-se de que o número de interrupção seja apenas uma referência de parâmetro variável ou uma variável. A variável deve ser estática e não compartilhada. A variável não pode ser somente leitura.

40158, Erro de valor

Descrição

Tarefa *arg*: O valor inteiro *arg* é muito grande

Ações recomendadas

O valor da expressão deve ser um

valor inteiro. O valor atual está fora do intervalo de inteiros.

40159, Erro de valor

Descrição

A tarefa *arg*: *arg* não é um valor inteiro

Ações recomendadas

O valor da expressão deve ser um valor inteiro exato. O valor atual tem uma parte de fração.

40160, Erros no programa RAPID.

Descrição

Tarefa *arg*: Há erros no programa RAPID.

Ações recomendadas

Confira erros RAPID utilizando o programa de Verificação no editor do Programa e corrija o programa

40161, A opção está faltando.

Descrição

A instrução *arg* exige a opção *arg*.

Consequências

O programa não será executado adequadamente.

Causas prováveis

A imagem do sistema não inclui a opção exigida.

Ações recomendadas

Atualize a imagem do sistema com a opção exigida.

40162, Erros no programa RAPID.

Descrição

Tarefa *arg*: Há erros no programa RAPID.

Ações recomendadas

Efetue as ações a seguir para depurar o programa:

- 1 Altere o tipo de tarefa para NORMAL.
- 2 Reinicie o controlador.
- 3 Verifique os erros do RAPID e corrija o programa.

40165, Erro de referência

Descrição

Tarefa *arg*: Referência a dados completos desconhecida *arg*

Ações recomendadas

Nenhum dado (ou outro objeto) com o nome especificado é visível a partir desta posição do programa.

40166, Erro de referência

Descrição

Tarefa *arg*: Referência a uma função desconhecida *arg*

Ações recomendadas

Nenhuma função (ou outro objeto) com o nome especificado é visível a partir desta posição do programa.

40168, Erro de referência

Descrição

Tarefa *arg*: Referência a um procedimento desconhecido *arg*

Ações recomendadas

Nenhum procedimento (ou outro objeto) com o nome especificado é visível a partir da posição do programa. Para evitar erros em tempo de execução como este, acrescente o código na rotina de tratamento de erro para lidar com este. ERRNO será definido como "ERR_REFUNKPRC".

40170, Erro de referência

Descrição

Tarefa *arg*: Referência a uma interrupção desconhecida *arg*

Ações recomendadas

Nenhuma interrupção (ou outro objeto) com o nome especificado é visível a partir desta posição do programa.

40171, Erro de referência

Descrição

Tarefa *arg*:

Referência a um dado desconhecido (ou outro objeto) encontrada durante a execução do módulo *arg*.

Ações recomendadas

Verifique o programa quanto a referências não solucionadas.

40172, Erro de referência

Descrição

Tarefa *arg*:

Referência a um módulo desconhecido *arg*.

6 Resolução de problemas por registro de eventos

6.5 4x xxx

Continuação

Ações recomendadas

Nenhum módulo (ou outro objeto) com o nome especificado está visível a partir desta posição do programa. Verifique o programa quanto à referência incorreta de módulo ou se o módulo está faltando.

40173, Erro de referência

Descrição

Tarefa *arg*:

Referência a um objeto *arg* que não é um módulo.

Ações recomendadas

O nome especificado identifica um objeto que não é um módulo. Verifique o programa quanto a referência incorreta de módulo.

40174, Erro de referência

Descrição

Tarefa *arg*:

A referência ao módulo *arg* é ambígua.

Ações recomendadas

Pelo menos um outro objeto compartilhando o mesmo nome do módulo enviado é visível a partir da posição do programa. Assegure-se de que todos os nomes de objetivos preencham as regras de nomenclatura em relação à singularidade.

40175, Erro de referência

Descrição

Tarefa *arg*:

A referência ao procedimento *arg* é ambígua.

Ações recomendadas

Pelo menos um outro objeto compartilhando o mesmo nome do procedimento enviado é visível a partir da posição do programa. Assegure-se de que todos os nomes de objetivos preencham as regras de nomenclatura em relação à singularidade.

40191, Erro de instrução

Descrição

Tarefa *arg*: A variável e a rotina de interrupção já conectadas

Ações recomendadas

Não é correto conectar uma variável específica com uma rotina de interrupção mais do que uma vez.

40192, Erro de argumento

Descrição

Tarefa *arg*: *arg*

é o segundo argumento condicional presente para excluir parâmetros

Ações recomendadas

Os argumentos poderão não estar presentes para mais de um parâmetro de uma lista de parâmetros que se excluem mutuamente.

40193, Erro de execução

Descrição

Tarefa *arg*: Ligação tardia

erro no procedimento de chamada *arg*

Ações recomendadas

Há um erro na instrução de procedimento de chamada. Consulte a mensagem anterior quanto a um caso real.

40194, Erro de valor

Descrição

Tarefa *arg*: Divisão por zero

Ações recomendadas

Impossível dividir por 0. Reescreva o programa de modo que a operação de divisão não seja executada quando o divisor for 0.

40195, Erro de limite

Descrição

Tarefa *arg*:

O número máximo configurado de NOVAS TENTATIVAS (*arg* novas tentativas) foi excedido.

Ações recomendadas

A correção do erro executada antes da instrução de NOVA TENTATIVA ser executada, provavelmente não é suficiente para sanar o erro. Verifique o manipulador de erros.

40196, Erro de instrução

Descrição

Tarefa *arg*: Tentativa de executar o espaço reservado

Continua na página seguinte

Ações recomendadas

Remova o espaço reservado ou a instrução contendo o mesmo, ou execute a instrução completa. Em seguida continue a execução.

40197, Erro de execução**Descrição**

Tarefa *arg*: A função não retorna nenhum valor

Ações recomendadas

O final da função foi alcançado sem a instrução RETORNAR ter sido executada. Acrescente a instrução RETORNAR especificando um valor de retorno da função.

40198, Erro de valor**Descrição**

Tarefa *arg*: Valor de orientação ilegal
arg

Ações recomendadas

Tentativa de usar valor de orientação ilegal (quaternion)

40199, Erro de valor**Descrição**

Tarefa *arg*: Número de erro ilegal *arg* em *arg*.

Ações recomendadas

Use os números de erro no intervalo 1-90 ou os números de erro assinalados com a instrução BookErrNo.

40200, Erro de limite**Descrição**

Tarefa *arg*: Não há mais números de interrupção disponíveis

Ações recomendadas

Há um número limitado de números de interrupção disponíveis. Reescreva o programa para usar menos números de interrupção. Esta mensagem também pode ocorrer como uma consequência de um Erro de sistema.

40202, Erro de tipo**Descrição**

Tarefa *arg*: As dimensões *arg* e *arg* do número da dimensão da matriz conformativa *arg* são incompatíveis

Ações recomendadas

A matriz não é do tamanho esperado.
A atribuição da matriz somente pode ser executada em matrizes de tamanho idêntico.

40203, Erro de referência**Descrição**

Tarefa *arg*: Parâmetro opcional *arg* não presente

Ações recomendadas

O valor de um parâmetro opcional não presente não pode ser consultado. Use a função 'Presente' predefinida para verificar a presença do parâmetro antes de usar seu valor.

40204, Erro de valor**Descrição**

Tarefa *arg*: Índice da matriz *arg* para o número da dimensão *arg* fora dos limites (1- *arg*)

Ações recomendadas

O valor do índice da matriz é não-positivo ou viola o tamanho declarado da matriz.

40205, Erro de valor**Descrição**

Tarefa *arg*: String do RAPID *arg* muito longa

Ações recomendadas

O valor da string excede o comprimento máximo permitido. Reescreva o programa para usar strings de comprimento menor.

40206, Fila de interrupção cheia**Descrição**

A execução de todas as tarefas normais foi interrompida. Ocorreram muitas interrupções no *arg* enquanto executava uma rotina de captura.

6 Resolução de problemas por registro de eventos

6.5 4x xxx

Continuação

Consequências

O sistema vai para o estado de bloqueado e não poderá ser reiniciado antes de mover o ponteiro do programa para uma posição arbitrária.

Causas prováveis

Ocorreram muitas interrupções durante a execução da rotina de interrupção. Isso pode ser causado por carga pesada da CPU.

Ações recomendadas

1) Minimizar o tempo de execução na rotina de captura. 2) Ativar/Desativar as interrupções durante a execução de uma rotina de captura usando os comandos `Isleep` ou `Iwatch`.

40207, Erro de valor

Descrição

Tarefa *arg*: Número de erro ilegal *arg* em *arg*.

Ações recomendadas

Os números de erro usados no manipulador de ERROS devem ser positivos.

40208, A fila do evento de Erro está cheia

Descrição

Tarefa *arg*: O programa já estava executando um evento de erro quando um novo evento ocorreu.

Ações recomendadas

Descubra a causa do evento de erro e reinicie o programa.

40209, O contexto do erro já está consumido

Descrição

Ocorreu um evento de erro em tarefa *arg*. O contexto da instrução do RAPID que gerou este evento, entretanto, já está consumido. Nenhuma manipulação de erro é, portanto, possível de ser executada.

Ações recomendadas

Descubra a causa do evento de erro e reinicie o programa.

40210, Interrupção removida da fila

Descrição

Todas as interrupções foram excluídas da fila na tarefa *arg*.

Consequências

Nenhuma rotina de interrupção, conectada à interrupção, poderá ser executada.

Causas prováveis

- O programa foi interrompido
- Uma rotina de serviço ou de eventos pode estar sendo executada.
- O programa é executado no modo de passos.

Ações recomendadas

-

40221, Erro de execução

Descrição

Tarefa *arg*: Execução abortada

Ações recomendadas

A execução foi abortada devido a um erro fatal.

40222, Erro de limite

Descrição

Tarefa *arg*: Estouro da pilha de execução

Ações recomendadas

O programa é muito complexo para ser executado. Provavelmente o programa contém rotinas recursivas.

40223, Erro de execução

Descrição

A execução da tarefa *arg* foi interrompida por um erro de tempo de execução.

Consequências

A execução do programa é imediatamente detida.

Causas prováveis

O Erro do programa é considerado NÃO RECUPERÁVEL de modo que nenhuma tentativa de recuperação do erro por uma rotina do manipulador de erros (se usada) foi permitida. As causas reais do erro podem ser várias e provavelmente será especificada em uma mensagem do registro de eventos registrada simultaneamente como esta uma.

Ações recomendadas

1) Verifique outras mensagens do registro de eventos registradas simultaneamente para determinar a causa real.

40224, Erro de execução

Descrição

Tarefa *arg*: Código de retorno

Continua na página seguinte

ilegal *arg* a partir da rotina ReaL

Isto é sempre causado por um erro interno na rotina ReaL.

Ações recomendadas

40225, Erro de execução

Descrição

Tarefa *arg*: A execução não pôde ser reiniciada

A execução do programa não pôde continuar após a falha de energia.

Ações recomendadas

Reinicie o programa.

40226, Erro de nome

Descrição

Tarefa *arg*: O nome do procedimento *arg*

não é um identificador do RAPID excluindo palavras reservadas

Ações recomendadas

O nome do procedimento deve ser um identificador do RAPID legal diferente de qualquer das palavras reservadas da linguagem do RAPID. Altere a expressão do nome.

40227, Erro de limite

Descrição

Tarefa *arg*: Estouro da pilha de tempo de execução

O programa é muito complexo de ser executado.

Provavelmente o programa contém rotinas recursivas.

Ações recomendadas

40228, Erro de execução

Descrição

A execução da tarefa *arg* foi interrompida por um erro de tempo de execução *arg*.

Consequências

A execução do programa é imediatamente detida.

Causas prováveis

O Erro do programa é considerado RECUPERÁVEL mas o erro não foi recuperado. As causas reais do erro podem ser várias e provavelmente será especificada em uma mensagem do registro de eventos registrada simultaneamente como esta uma.

Ações recomendadas

1) Verifique outras mensagens do registro de eventos registradas simultaneamente para determinar a causa real.

40229, Erro de execução

Descrição

Tarefa *arg*: Erro não tratado

Ações recomendadas

Ocorreu um erro na instrução chamada, mas não foi tratado por nenhuma cláusula de ERRO no programa.

Verifique o erro ou aviso anterior no registro (log) comum para a causa.

40230, Erro de execução

Descrição

Tarefa *arg*: Erro de tempo de execução não fatal não manipulado

Ações recomendadas

Ocorreu um erro de tempo de execução não fatal mas não foi manipulado por nenhuma cláusula de ERRO.

40241, Erro de valor

Descrição

Tarefa *arg*: Número da dimensão da matriz *arg* fora do limite (1- *arg*)

Ações recomendadas

O valor do parâmetro 'DimNo' da função 'Dim' deve ser um valor inteiro no intervalo especificado.

40242, Erro de tipo

Descrição

Tarefa *arg*: Os dados não são uma matriz

Ações recomendadas

O parâmetro 'DatObj' da função 'Dim' deve ser uma matriz.

6 Resolução de problemas por registro de eventos

6.5 4x xxx

Continuação

40243, Erro de valor

Descrição

Tarefa *arg*: Número de interrupção desconhecido

Ações recomendadas

Verifique se a variável de interrupção especificada foi inicializada pelo CONNEC, e que a interrupção foi definida usando o ISignalDI ou outra definição de interrupção.

40244, Erro de valor

Descrição

Tarefa *arg*:

Objeto *arg* é do tipo não-valor

Ações recomendadas

Use a expressão ou objeto de dados do tipo valor ou semi-valor.

40245, Erro de parâmetro

Descrição

Os parâmetros em *arg* e *arg* não coincidem (vinculação tardia)

Ações recomendadas

Assegure-se de que todos os procedimentos que são chamados a partir do mesmo nó de vinculação tardia tenham parâmetros coincidentes. Isto é, eles devem ser coincidentes em relação ao tipo base, modo e parâmetros opcionais /exigidos.

40246, Não é Possível Desativar a Interrupção de Segurança

Descrição

Tarefa: *arg*

Não é possível desativar uma interrupção de Segurança com a instrução Isleep.

Ref. Programa *arg*

Ações recomendadas

Recuperação: *arg*

40251, Erro de nome

Descrição

Tarefa *arg*: Nome do símbolo ambíguo *arg*

Continua na página seguinte

Ações recomendadas

Os objetos instalados devem ter nomes que sejam únicos. Renomeie o objeto ou altere o nome conflitante.

40252, Erro de limite

Descrição

Tarefa *arg*: Erro *arg* ao criar a entrada sdb para *arg*

Ações recomendadas

Ocorreu um erro ao inserir o persistente na base de dados compartilhada. Provavelmente a base de dados está cheia.

40253, Erro de definição de tipo

Descrição

Tarefa *arg*: Alias *arg* do alias *arg* não permitido

Ações recomendadas

Não é possível definir um tipo alias igual a outro tipo alias. Ao invés disso, defina dois tipos de alias iguais ao mesmo atômico ou tipo registro.

40254, Erro de definição do símbolo

Descrição

Tarefa *arg*: O parâmetro 'ANYTYPE#' *arg* não pode ser dimensionado

Ações recomendadas

Remova a especificação da dimensão. 'ANYTYPE#' inclui tipos matriz.

40255, Erro de definição do símbolo

Descrição

Tarefa *arg*: 'ANYTYPE#' somente permitido para parâmetro (não para *arg*)

Ações recomendadas

Use outro tipo.

40256, Erro de parâmetro**Descrição**

Tarefa *arg*: 'alt' não deve ser configurado para o primeiro parâmetro opcional *arg* na lista de alternativas

Ações recomendadas

Assegure-se de que somente o segundo e o subsequente em cada lista de exclusão de parâmetros opcionais sejam marcados como alternativos.

40257, Erro de parâmetro**Descrição**

Tarefa *arg*: O parâmetro de modo REF *arg* não pode ser dimensionado

Ações recomendadas

Remova a especificação da dimensão da matriz , ou altere o modo do parâmetro.

40258, Erro de parâmetro**Descrição**

Tarefa *arg*: O parâmetro 'de comutação *arg* não pode ser dimensionado

Ações recomendadas

Remova a especificação da dimensão da matriz , ou altere o tipo de dados do parâmetro.

40259, Erro de parâmetro**Descrição**

Tarefa *arg*: o parâmetro 'de comutação *arg* deve ter modo de transferência IN (valor especificado *arg*)

Ações recomendadas

Remova o especificador de modo de transferência de parâmetro. Se o modo de transferência IN não for suficiente, altere o tipo de dados do parâmetro.

40260, Erro de definição do símbolo**Descrição**

Tarefa *arg*: 'de comutação' somente permitido para o parâmetro opcional (não para *arg*)

Ações recomendadas

Altere o parâmetro para um parâmetro opcional , ou altere o tipo de dados do parâmetro. Se o objeto não for um parâmetro, altere o tipo de dados.

40261, Erro de definição de tipo**Descrição**

Tarefa *arg*: A classe do tipo valor para *arg* deve ser um dos REAL_SYMVALTYP_VAL, _SEMIVAL, _NONVAL ou _NONE (valor especificado *arg*)

Ações recomendadas

Altere a classe do tipo de valor.

40262, Erro na declaração de dados**Descrição**

Tarefa *arg*: Muitas dimensões de matriz para *arg* (valor especificado *arg*)

Ações recomendadas

Uma matriz pode ter no máximo 3 dimensões.

40263, Erro de nome**Descrição**

Tarefa *arg*: O nome do símbolo *arg* não é um identificador do RAPID excluindo palavras reservadas

Ações recomendadas

Os nomes dos objetos instalados, incluindo parâmetros e componentes, devem ser identificadores legais do RAPID não iguais a qualquer das palavras reservadas da linguagem RAPID. Altere o nome.

40264, Erro de definição do símbolo**Descrição**

Tarefa *arg*: Função C

6 Resolução de problemas por registro de eventos

6.5 4x xxx

Continuação

faltando para *arg*

Ações recomendadas

A função C que executa a função Real que está sendo definida, deve ser especificada.

40265, Erro de definição do símbolo

Descrição

Tarefa *arg*: Função de inicialização do valor faltando para *arg*

Ações recomendadas

Uma função de inicialização do valor deve ser especificada.

40266, Erro de referência

Descrição

Tarefa *arg*: *arg*
não é um nome de tipo de dados (objeto *arg*)
O nome especificado identifica um objeto que não é um tipo.

Ações recomendadas

40267, Erro de referência

Descrição

Tarefa *arg*: *arg*
não é um tipo de dados de valor (objeto *arg*)
Somente componentes do registro, tipos alias, variáveis e parâmetros de modo 'VAR' podem ser tipo semi-valor ou não-valor.

Ações recomendadas

40268, Erro de definição do símbolo

Descrição

Tarefa *arg*: Função de conversão do valor faltando para *arg*

Ações recomendadas

Uma função de conversão do valor deve ser especificada para um tipo semi-valor.

Continua na página seguinte

40269, Erro de definição do símbolo

Descrição

Tarefa *arg*: Memória insuficiente para o valor dos dados *arg*

Ações recomendadas

É necessário mais memória.

40270, Erro de definição do tipo

Descrição

Tarefa *arg*: O tipo privado *arg* somente pode ser tipo semi-valor ou não-valor (valor especificado *arg*)

Ações recomendadas

Altere a classe do tipo de valor.

40271, Erro de definição do tipo

Descrição

Tarefa *arg*: O tamanho do tipo privado *arg* deve ser múltiplo de 4 (valor especificado *arg*)

Ações recomendadas

Todos os tipos do RAPID devem ser de um tamanho que seja um múltiplo de quatro. Altere o tamanho do tipo especificado.

40272, Erro de tipo

Descrição

Tarefa *arg*: Tipo persistente em discordância para *arg*

Ações recomendadas

Já existe um dado persistente com o mesmo nome, mas com outro tipo de dados. Renomeie o persistente ou altere seu tipo de dados.

40273, Erro de referência

Descrição

Tarefa *arg*: Nome do tipo de dados desconhecido *arg* for *arg*

Ações recomendadas

Não há tipo de dados (ou outro

objeto) com o nome especificado.

40274, Erro de parâmetro

Descrição

Tarefa *arg*: Modo de transferência do parâmetro desconhecido *arg* for *arg*

Ações recomendadas

O modo de transferência do parâmetro especificado não é nenhum dos IN, 'VAR', 'PERS', 'INOUT' ou REF. Use o REAL_SYMPARMOD_x correspondente.

40275, Erro de definição do símbolo

Descrição

Tarefa *arg*: Tipo de definição do símbolo desconhecido *arg*

A tag do tipo de definição do símbolo não especifica um dos tipos de símbolo permitidos (REAL_SYMDEF_x).

Ações recomendadas

40277, Desfazer abortado

Descrição

Tarefa *arg*

A execução do programa foi interrompida enquanto processava os enunciados DESFAZER.

DESFAZER não foi completamente executado.

A rotina *arg* estava sendo executada quando DESFAZER parou.

Ações recomendadas

Se o processamento de DESFAZER demorar muito, tente remover as instruções de consumo de tempo, como TPWrite da cláusula DESFAZER.

Se o processamento de desfazer parecer nunca terminar, assegure-se de que não haja nenhum loop nos enunciados de desfazer.

40278, Desfazer abortado

Descrição

Tarefa *arg*

O processamento de DESFAZER foi abortado devido a uma declaração SAIR na rotina *arg*.

DESFAZER não foi totalmente executado.

Ações recomendadas

40279, Desfazer abortado

Descrição

Tarefa *arg*

O processamento de DESFAZER foi abortado devido a um erro de tempo esgotado na rotina *arg*.

DESFAZER não foi totalmente executado.

Ações recomendadas

Investigue a causa do erro.

40280, Desfazer abortado

Descrição

Tarefa *arg*

As instruções INTERROMPER, LEVANTAR, RETORNAR e PARAR não são permitidas em uma cláusula desfazer ou em qualquer rotina que seja chamada a partir da cláusula desfazer.

A instrução *arg* foi encontrada no contexto DESFAZER ao executar a rotina *arg*.

Ações recomendadas

Evite executar a instrução quando em contexto desfazer.

40281, Desfazer abortado

Descrição

Tarefa *arg*

A execução do programa das declarações DESFAZER foi abortada devido a uma operação de edição.

40301, Erro de acesso ao arquivo

Descrição

A tarefa *arg* está tentando acessar o arquivo *arg*, mas falhou.

Consequências

Nenhum dado do arquivo pode ser acessado.

Causas prováveis

O arquivo pode estar protegido contra gravação.

Ações recomendadas

1) Verifique se o arquivo está protegido contra gravação e, nesse caso, altere a configuração.

40302, Erro de acesso ao arquivo

Descrição

A tarefa *arg* está tentando acessar o arquivo *arg*, mas não encontra o arquivo ou o diretório.

Continua na página seguinte

6 Resolução de problemas por registro de eventos

6.5 4x xxx

Continuação

Consequências

Se o arquivo que falta for um módulo, não será possível realizar o carregamento automático para uma tarefa.

Causas prováveis

- Talvez o arquivo não tenha sido copiado corretamente para o diretório de destino.
- O arquivo ou diretório pode ter um nome incorreto.

Ações recomendadas

1) Certifique-se de que os nomes do arquivo e diretório estejam corretos.

40303, Erro de acesso ao arquivo

Descrição

A tarefa *arg* está tentando acessar o arquivo *arg*, mas falhou.

Consequências

Nenhum dado do arquivo pode ser acessado.

Causas prováveis

Não há espaço disponível no dispositivo.

Ações recomendadas

1) Certifique-se de que existe espaço suficiente para armazenamento.

40304, Erro de acesso ao arquivo

Descrição

A tarefa *arg* está tentando acessar o arquivo *arg*, mas falhou.

Consequências

Nenhum dado do arquivo pode ser acessado.

Causas prováveis

- O arquivo pode estar protegido contra gravação.
- O arquivo ou diretório pode ter um nome incorreto.
- Não há espaço para armazenamento disponível no dispositivo.

Ações recomendadas

- 1) Verifique se o arquivo está protegido contra gravação e, nesse caso, altere a configuração.
- 2) Certifique-se de que os nomes do arquivo e diretório estejam corretos.
- 3) Certifique-se de que o espaço para armazenamento seja suficiente.

40322, Erro de carregamento

Descrição

Tarefa *arg*: Erro(s) de sintaxe RAPID no arquivo *arg*

Continua na página seguinte

Ações recomendadas

O arquivo de origem a ser carregado contém erros de sintaxe RAPID. Corrija o arquivo de origem. Os erros de sintaxe são carregados em um arquivo separado.

40323, Erro de carregamento

Descrição

Tarefa *arg*: Erro(s) de sintaxe no cabeçalho no arquivo *arg*

Ações recomendadas

O arquivo de origem a ser carregado contém erros de sintaxe no cabeçalho do arquivo. Corrija o arquivo de origem. Os erros de sintaxe são carregados em um arquivo separado.

40324, Erro de carregamento

Descrição

Tarefa *arg*: Palavras-chave não definidas na linguagem especificada (arquivo *arg*)

Ações recomendadas

Impossível carregar o código de origem RAPID na linguagem nacional especificada no cabeçalho do arquivo.

40325, Erro de carregamento

Descrição

Tarefa *arg*: Nenhum bloco de memória do programa livre suficiente está disponível. A operação ordenada não pôde ser completada.

Causas prováveis

A memória do programa está cheia ou fragmentada.

Ações recomendadas

Verifique se as estruturas de dados grandes podem ser divididas em blocos menores. O uso dos módulos instalados pode salvar a memória do programa.

40326, Erro de carregamento

Descrição

Tarefa *arg*: Pilha do analisador cheia (arquivo

arg)**Ações recomendadas**

O programa é muito complexo para ser carregado.

40327, Erro de carregamento**Descrição**

Tarefa *arg*: Nenhum arquivo da versão RAPID da atual (*arg*)

Ações recomendadas

Impossível carregar o código fonte do RAPID da versão específica no cabeçalho do arquivo.

40328, Erro de carregamento**Descrição**

Tarefa: *arg*
A memória do programa está cheia.
arg

Ações recomendadas

O módulo *arg* não pôde ser carregado porque a memória do programa está cheia.
Recuperação: *arg*

40329, Falha na instalação do módulo**Descrição**

Tarefa: *arg* Não é possível instalar um módulo a partir do arquivo *arg*.

Consequências

O módulo não será instalado.

Causas prováveis

O módulo RAPID pode conter erros RAPID.

Ações recomendadas

1) Corrija os erros RAPID e faça um P-start.

40330, Erros RAPID em módulo instalado**Descrição**

Tarefa: *arg*. Módulo (linha/coluna): *arg*
Há um erro com o símbolo: *arg*.

Consequências

O módulo não será instalado.

40331, Erro de tipo**Descrição**

Os tipos de operando *arg* e *arg* para os operadores '/', 'DIV' ou 'MOD' não são iguais

Ações recomendadas

Os dois operandos dos operadores '/', 'DIV' ou 'MOD' devem ter tipo igual. Verifique os tipos de operando.

40332, Erro de tipo**Descrição**

Os tipos de operando *arg* e *arg* para os operadores '<', '<=', '>' ou '>=' não são iguais

Ações recomendadas

Os dois operandos dos operadores '<', '<=', '>' ou '>=' devem ter tipo igual. Verifique os tipos de operando.

40351, Erro de alocação de memória**Descrição**

Tarefa *arg*: Falha em alocar a tabela de verificação, use a lista linear

Ações recomendadas**40352, Erro de alocação de memória****Descrição**

Tarefa *arg*: Falha em atualizar a expressão persistente, mantenha a anterior

Ações recomendadas**40353, Unidade Mecânica Faltando!****Descrição**

O componente da unidade mecânica do objeto de trabalho *arg* está defeituoso.

Causas prováveis

- Nenhuma unidade mecânica está definida.
- A unidade mecânica definida não pode ser encontrada.
- O robô não pode mover o objeto de trabalho por conta própria.

Ações recomendadas

Verifique o componente da unidade mecânica do objeto de trabalho.

6 Resolução de problemas por registro de eventos

6.5 4x xxx

Continuação

40354, Cópia de um módulo dinâmico carregado foi salva.

Descrição

Tarefa: *arg*

Um módulo dinâmico carregado *arg* foi alterado.

O módulo é perdido quando PP é definido como principal.

Uma cópia do módulo alterado é salva em *arg*

Causas prováveis

- Um módulo dinâmico carregado foi alterado.
- PP está definido como principal.
- O módulo dinâmico carregado é removido.
- Uma cópia do módulo alterado é salva.

Ações recomendadas

Se for preciso salvar as alterações, substitua o arquivo original pela cópia.

40355, Uma rotina de evento Stop/QStop foi interrompida.

Descrição

Tarefa: *arg*

Uma *arg* rotina de evento foi interrompida por um comando de parada externo. Qualquer rotina de evento Stop/QStop em execução será interrompida após *arg* ms quando o controlador receber um segundo comando de parada.

Ações recomendadas

Mantenha eventroutine breve e livre de instruções RAPID do tipo WaitTime, WatiDI, etc.

40357, Faltando Manipulador de Erro

Descrição

Não há manipulador de erro que lida com o erro de processamento para a tarefa *arg*.

Consequências

O programa não será capaz de executar a próxima instrução de movimento que já passou.

Causas prováveis

O manipulador de erro está faltando.

Ações recomendadas

Acrescentar manipulador de manipulador. O manipulador de erro deve incluir a instrução StartMove (StartMoveRetry).

40358, Mensagem RMQ descartada

Descrição

Uma mensagem RMQ foi descartada na tarefa *arg*. *arg* recebeu uma mensagem RMQ que não pôde ser processada.

Consequências

A mensagem RMQ foi descartada sem nenhuma notificação para o remetente.

Causas prováveis

Podem existir várias razões diferentes.

1. Nenhuma interrupção está conectada no tipo de mensagem recebida.
2. Nenhuma interrupção pôde ser criada porque a fila de interrupção estava completa.
3. A mensagem recebida estava corrompida.

Ações recomendadas

Assegure-se de que a tarefa conectou uma interrupção em todos os tipos de mensagens que é possível receber. Leia sobre o IRMQMessage no manual de referência do RAPID.

40502, Interrupção da entrada digital

Descrição

Tarefa: *arg*

Uma entrada digital interrompeu a execução.

Ref. do programa *arg*

Ações recomendadas

Recuperação: *arg*

40504, Erro de parâmetro

Descrição

Tarefas: *arg*

arg

arg

arg

Ações recomendadas

Recuperação: *arg*

40506, Erro ao Acessar o Sistema

Descrição

Tarefa: *arg*

arg

arg

arg

Ações recomendadas

Recuperação: *arg*

Continua na página seguinte

40507, Erro de limite

Descrição

Tarefa: *arg*

Não é possível avançar para trás no caminho *arg*.

Ref. do Programa. *arg*

Ações recomendadas

Recuperação: *arg*

O robô está muito longe do caminho para executar o StartMove do movimento interrompido.

Ref. do Programa. *arg*

Ações recomendadas

Posicione o robô na posição interrompida no programa.

Recuperação: *arg*

40508, Erro de Valor de Orientação

Descrição

Tarefa: *arg*

Valor de orientação errado em *arg*.

Ref. do Programa. *arg*

Ações recomendadas

Todas as orientações usadas devem ser normalizadas, isto é, a soma dos quadrados dos elementos do quaternion deve ser igual a 1.

40515, Erro de tipo

Descrição

Tarefa: *arg*

Tipo de dado ilegal do argumento para o parâmetro *arg*.

Ações recomendadas

Altere o parâmetro para um tipo legal. Assegure-se de que o tipo do valor seja valor ou semi-valor.

40511, Erro de parâmetro

Descrição

Tarefa: *arg*

O parâmetro *arg* em *arg* é especificado com um valor negativo.

Ref. do Programa. *arg*

Ações recomendadas

O parâmetro deve ser definido para um valor positivo.

40518, Erro de tipo

Descrição

Tarefa: *arg*

O tipo esperado difere do tipo lido em *arg*.

Ref. do Programa *arg*

Ações recomendadas

Verifique o tipo no argumento.

40512, Valor do Eixo Externo Faltando

Descrição

Alguns eixos externos ativos têm valor incorreto ou nenhum valor definido.

Ações recomendadas

Reprograme a posição.

40519, Final do Arquivo

Descrição

Tarefa: *arg*

O final do arquivo foi encontrado antes de todos os bytes terem sido lidos em *arg*.

Ref. do Programa *arg*

Ações recomendadas

Recuperação: *arg*

40513, Erro da Unidade Mecânica

Descrição

Tarefa: *arg*

Não é possível ativar ou desativar a unidade mecânica. A mensagem anterior pode conter mais informações.

Ref. Programa *arg*

Descrição

Tarefa: *arg*

Cronômetro excedido.

Ref. do Programa *arg*

Ações recomendadas

Recuperação: *arg*

40514, Erro de execução

Descrição

Tarefa: *arg*

40523, Conflito da Unidade Mecânica

Descrição

Não é possível desativar a unidade mecânica *arg* devido à configuração.

Continua na página seguinte

6 Resolução de problemas por registro de eventos

6.5 4x xxx

Continuação

Ações recomendadas

Verifique a configuração.

40524, Erro de Acesso ao Transportador

Descrição

Tarefa: *arg*

O transportador não está ativado.

Ref. do Programa. *arg*

Ações recomendadas

Recuperação: *arg*

40525, Erro de Acesso ao Transportador

Descrição

Tarefa: *arg*

Nenhum número único definido.

Ref. do Programa *arg*

40526, Erro de Acesso ao Transportador

Descrição

Tarefa: *arg*

A unidade mecânica *arg* não é única.

Ref. do Programa. *arg*

40527, Erro de acesso do arquivo

Descrição

Tarefa: *arg*

Não é possível abrir *arg*.

Ref. do programa *arg*

Causas prováveis

- A referência do dispositivo de E/S já está em uso.

Ações recomendadas

- Se a referência do dispositivo de E/S já está em uso, feche-a ou use outra.

Recuperação: *arg*

40528, Erro de acesso do arquivo

Descrição

Tarefa: *arg*

Canal serial ou arquivo não está aberto.

RefProgram *arg*

Causas prováveis

- A referência do dispositivo de E/S não está aberta, ou já foi fechada

Ações recomendadas

- Certifique-se de que o dispositivo esteja aberto

Recuperação: *arg*

40529, Erro de Acesso do Arquivo

Descrição

Tarefa: *arg*

Não foi possível acessar o arquivo *arg*.

Ref. do programa *arg*

Causas prováveis

- O caminho ou nome do arquivo está errado.

- A referência do dispositivo E/S já está em uso.

- O número máximo de arquivos abertos simultaneamente foi excedido.

Ações recomendadas

- Verifique o caminho ou o nome do arquivo.

- Se a referência do dispositivo de E/S já estiver em uso, feche-a e use outra.

Verifique o espaço em disco.

Recuperação: *arg*

40530, Erro de parâmetro

Descrição

Tarefa: *arg*

O número de caracteres, parâmetros *arg* em WriteBin, que você deseja escrever no canal serial é maior do que o tamanho da matriz contendo os caracteres a serem escritos.

Ref. do Programa *arg*

Ações recomendadas

Torne a matriz maior ou diminua o parâmetro.

40531, Erro de parâmetro

Descrição

Tarefa: *arg*

A matriz *arg* em WriteBin é menor do que 0 ou maior do que 255.

Ref. do Programa *arg*

Ações recomendadas

Altere o tamanho da matriz para ser 0 - 255.

40534, Tempo limite

Descrição

Tarefa: *arg*

O tempo limite interrompeu a execução.

Continua na página seguinte

Ref. do programa *arg*

Ações recomendadas

Recuperação: *arg*

40535, Erro de tipo

Descrição

Tarefa: *arg*

Os dados que você estava tentando ler no arquivo não são do tipo numérico.

Ref. do Programa *arg*

Ações recomendadas

Recuperação: *arg*

40536, Erro ao Acessar o Sistema

Descrição

Tarefa: *arg*

Muitas solicitações de leitura pendentes.

Ref. do Programa *arg*

40537, Erro de Acesso do Arquivo

Descrição

Tarefa: *arg*

O canal serial não está aberto ou você está tentando usar a instrução em um arquivo.

Ref. do Programa *arg*

Ações recomendadas

- Abra o canal serial.

- Certifique-se de que a instrução esteja sendo usada em um canal serial.

Recuperação: *arg*

40538, Tempo Máximo Expirado

Descrição

Tarefa: *arg*

O tempo de espera programado expirou.

Ref. do Programa *arg*

Ações recomendadas

Recuperação: *arg*

40539, Erro ao Acessar o Sistema

Descrição

Tarefa: *arg*

Opção não permitida nesta tarefa.

Ref. do Programa *arg*

40540, Erro de acesso do arquivo

Descrição

Tarefa: *arg*

arg não é um diretório.

Ref. do programa *arg*

Ações recomendadas

Assegure-se de que o caminho é o correto para o diretório que você deseja abrir.

Recuperação: *arg*

40541, Erro de Acesso do Arquivo

Descrição

Tarefa: *arg*

Diretório *arg* não está acessível.

Ref. do Programa *arg*

Ações recomendadas

Confirme o diretório que você está tentando abrir.

Recuperação: *arg*

40542, Erro de Acesso do Arquivo

Descrição

Tarefa: *arg*

Não foi possível acessar o sistema do arquivo *arg*.

Ref. do Programa *arg*

Ações recomendadas

- Verifique o caminho e o nome do arquivo.

Recuperação: *arg*

40543, Erro de acesso do arquivo

Descrição

Tarefa: *arg*

Impossível abrir *arg*.

Ref. do programa *arg*

Causas prováveis

Há muitos diretórios já abertos.

Ações recomendadas

Feche um dos diretórios já abertos.

Recuperação: *arg*

40544, Erro de Acesso do Arquivo

Descrição

Tarefa: *arg*

Não foi possível criar um diretório *arg*.

Continua na página seguinte

6 Resolução de problemas por registro de eventos

6.5 4x xxx

Continuação

Ref. do Programa *arg*

Ações recomendadas

- Verifique o caminho.
- Verifique a escrita e execute a permissão para o diretório sob o qual o novo diretório deverá ser criado.

Recuperação: *arg*

40545, Erro de Acesso do Arquivo

Descrição

Tarefa: *arg*

Não foi possível remover o diretório *arg*.

Ref. do Programa *arg*

Ações recomendadas

- Verifique o caminho.
- Verifique a escrita e execute a permissão para o diretório sob o qual o diretório que você deseja remover está localizado.

Recuperação: *arg*

40546, Erro de Acesso do Arquivo

Descrição

Tarefa: *arg*

Não foi possível remover o arquivo *arg*.

Ref. do Programa *arg*

Ações recomendadas

- Verifique o caminho.
- Verifique se você escreveu a permissão para o arquivo.
- Verifique a escrita e execute a permissão para o diretório sob o qual o arquivo que você deseja remover está localizado.

Recuperação: *arg*

40547, Erro de acesso do arquivo

Descrição

Tarefa: *arg*

Não foi possível renomear o arquivo *arg*.

Ref. do programa *arg*

Ações recomendadas

- Verifique o caminho.
- Verifique a permissão de escrita para o arquivo que você deseja renomear.
- Verifique a escrita e execute a permissão para o diretório sob o qual o arquivo que você deseja renomear está localizado.

Recuperação: *arg*

40548, Erro de acesso do arquivo

Descrição

Tarefa: *arg*

Impossível copiar o arquivo *arg*.

Ref. do programa *arg*

Ações recomendadas

- Verifique o caminho.
- Verifique a permissão de escrita para o diretório para onde deseja copiar o arquivo.
- Verifique o espaço disponível.

Recuperação: *arg*

40549, Erro de acesso ao sistema

Descrição

Tarefa: *arg*

Unidade mecânica desconhecida *arg*.

Os dados do tipo mecunit são desconhecidos para o sistema.

Ref. do Programa *arg*

Causas prováveis

Dados do tipo mecunit foram declarados no programa.

Ações recomendadas

Remova a declaração dos dados mecunit no programa e use um dos dados predefinidos do tipo mecunit (definidos automaticamente pelo sistema).

40555, Erro de E/S

Descrição

Tarefa: *arg*

Impossível ler o sinal E/S.

Ref. do Programa *arg*

40556, Erro de E/S

Descrição

Tarefa: *arg*

Impossível escrever o sinal E/S.

Ref. do Programa *arg*

40557, Erro de E/S

Descrição

Tarefa: *arg*

Erro de configuração para o sinal E/S.

Ref. do Programa *arg*

Ações recomendadas

Verifique a configuração do sinal E/S ou a definição alias.

Continua na página seguinte

40558, Erro de E/S

DescriçãoTarefa: *arg*Impossível ler o sinal E/S *arg* na unidade *arg*.Ref. do Programa *arg***Ações recomendadas**

Ative a unidade mecânica.

Recuperação: *arg*

40559, Erro de E/S

DescriçãoTarefa: *arg*Impossível escrever o sinal E/S *arg* na unidade *arg*.Ref. do Programa *arg***Ações recomendadas**

40560, Erro ao Acessar o Sistema

DescriçãoTarefa: *arg*Não é possível salvar o módulo do programa *arg*.Ref. do Programa *arg*

40561, Erro de acesso ao sistema

DescriçãoTarefa: *arg**arg* não é um nome de módulo válido.Ref. do programa *arg***Consequências**

Você não pode descarregar, salvar ou apagar este módulo.

Ações recomendadas

Verifique o nome do módulo.

40562, Erro de parâmetro

DescriçãoTarefa: *arg*Número de eixo desconhecido para a unidade mecânica *arg*.Ref. do Programa *arg***Ações recomendadas**

Verifique o valor para o argumento AxisNo.

Recuperação: *arg*

40563, Erro ao Acessar o Sistema

DescriçãoTarefa: *arg*Unidade mecânica *arg* não está ativa.Ref. do Programa *arg*

40564, Erro de argumento

DescriçãoTarefa: *arg*

Erro de definição da orientação.

A estrutura anexa Carga das Garrass na ferramenta ou no objeto de trabalho (usuário + objeto) não está normalizada.

Ref. do Programa *arg***Ações recomendadas**

Verifique a orientação. Todas as orientações usadas devem ser normalizadas, isto é, a soma dos quadrados dos elementos do quaternion deve ser igual a 1.

40565, Erro de parâmetro

DescriçãoTarefa: *arg*

Ambos argumentos devem ser > 0.

Ref. Programa *arg***Ações recomendadas**

Verifique o valor dos argumentos.

40566, Erro de parâmetro

DescriçãoTarefa: *arg*

Os dois argumentos devem ser > 0 e <= 100.

Ref. do Programa *arg***Ações recomendadas**

Verifique o valor dos argumentos.

40567, Erro de parâmetro

DescriçãoTarefa: *arg*

Erro de quaternion.

Ref. do Programa *arg***Ações recomendadas**

Verifique o componente aom dos dados de carregamento.

40568, Erro de parâmetro

DescriçãoTarefa: *arg*

O eixo não pode ter um valor menor do que 0.

Continua na página seguinte

6 Resolução de problemas por registro de eventos

6.5 4x xxx

Continuação

Ref. do Programa *arg*

Ações recomendadas

Altere para um valor positivo.

40569, Erro de argumento

Descrição

Tarefa: *arg*

O argumento AccMax deve definir se o argumento AccLim está configurado para VERDADEIRO.

Ref. do Programa *arg*

Ações recomendadas

Defina o valor do argumento AccMax.

40570, Erro de argumento

Descrição

Tarefa: *arg*

O argumento DecelMax deve definir se o argumento DecelLim está configurado para VERDADEIRO.

Ref. do Programa *arg*

Ações recomendadas

Defina o valor do argumento DecelMax.

40571, Erro de argumento

Descrição

Tarefa: *arg*

O valor do parâmetro AccMax é muito baixo.

Ref. do Programa *arg*

Ações recomendadas

Aumente o valor do parâmetro AccMax.

Recuperação: *arg*

40572, Erro de argumento

Descrição

Tarefa: *arg*

O valor do parâmetro DecelMax é muito baixo.

Ref. do Programa *arg*

Ações recomendadas

Aumente o valor do parâmetro DecelMax.

Recuperação: *arg*

40573, Erro de argumento

Descrição

Tarefa: *arg*

O valor do argumento On é muito baixo.

Continua na página seguinte

Ref. do Programa *arg*

Ações recomendadas

Aumente o valor do parâmetro On.

Recuperação: *arg*

40574, Advertência de Pesquisa

Descrição

Tarefa: *arg*

O número de resultados durante a pesquisa foi *arg*.

Antes de executar a próxima pesquisa, assegure-se de que o TCP esteja de volta à posição inicial do caminho da pesquisa.

Ref. do Programa *arg*

Consequências

Se nenhum reposicionamento for feito, antes de reiniciar uma pesquisa circular, poderá ocorrer um movimento que poderá causar danos.

Ações recomendadas

Recuperação: *arg*

40576, Erro de Parld

Descrição

Tarefa: *arg*

O tamanho da matriz do argumento AxValid não é igual ao número de eixos.

Ref. do Programa *arg*

Ações recomendadas

Verifique o tamanho da matriz.

40577, Erro de Parld

Descrição

Tarefa: *arg*

A função ParldRobValid precisa ser executada antes da função ParldPosValid.

Ref. do programa *arg*

Causas prováveis

A função ParldRobValid precisa ser executada antes da função ParldPosValid.

Ações recomendadas

Verifique se a função ParldRobValid foi executada antes de ParldPosValid.

40578, Erro de Parld

Descrição

Tarefa: *arg*

O argumento opcional Carga está faltando. Para a identificação da Carga o argumento precisa ser fornecido.

Ref. do Programa *arg*

Ações recomendadas

Forneça um valor ao argumento Carga.

40579, Erro de Parld

Descrição

Tarefa: *arg*

O argumento opcional Carga somente pode ser usado para a identificação da Carga.

Ref. do Programa *arg*

Ações recomendadas

Remova o argumento Carga.

40580, Erro de Parld

Descrição

Tarefa: *arg*

Estado defeituoso para Iniciar ID de Carga.

Ref. do Programa *arg*

Ações recomendadas

Verifique toda a sequência Parld.

40581, Erro de Parld

Descrição

Tarefa: *arg*

Estado defeituoso para ParldMoveSeq.

Ref. do Programa *arg*

Ações recomendadas

Verifique toda a sequência Parld.

40582, Erro de Parld

Descrição

Tarefa: *arg*

Estado defeituoso para Iniciar ID de Carga.

Ref. do Programa *arg*

Ações recomendadas

Verifique toda a sequência Parld.

40583, Erro de Parld

Descrição

Tarefa: *arg*

Execução para trás não permitida.

Ref. do Programa *arg*

40584, Erro de Parld

Descrição

Tarefa: *arg*

ParldMoveSeq / Parâmetro Próximo Movimento:

Tamanho da matriz incorreto.

Ref. do Programa *arg*

Ações recomendadas

Verifique o tamanho da matriz.

40585, Erro de Parld

Descrição

Tarefa: *arg*

Argumento faltante WObj em ID da Carga para Carga com TCP roomfix.

Ref. do Programa *arg*

Ações recomendadas

Acrescente o argumento WObj.

40586, Erro de Parld

Descrição

Tarefa: *arg*

Não permitido argumento WObj. O argumento somente é para ser usado para a Carga com TCP roomfix.

Ref. do Programa *arg*

Ações recomendadas

Remova o argumento WObj.

40587, Erro de Parld

Descrição

Tarefa: *arg*

ParldMoveSeq / Parâmetro Dados de Movimento:

Tamanho da matriz incorreto.

Ref. do Programa *arg*

Ações recomendadas

Verifique o tamanho da matriz.

40588, Erro de Parld

Descrição

Tarefa: *arg*

ParldMove / Parâmetro Índice de Início:

Índice de Início com Falha.

Ref. do Programa *arg*

6 Resolução de problemas por registro de eventos

6.5 4x xxx

Continuação

Ações recomendadas

Verifique o Índice de Início.

40589, Erro de Parld

Descrição

Tarefa: *arg*

ParldMove / Parâmetro StartIndex:

Aponte para o tipo de movimento negativo.

Ref. do programa *arg*

40590, Erro de Parld

Descrição

arg

arg

Ações recomendadas

arg

40591, Erro de argumento

Descrição

Tarefa: *arg*

Tipo de identificação de parâmetro desconhecido.

Ref. do Programa. *arg*

Ações recomendadas

Verifique o argumento Tipo de Parld.

40592, O programa parou durante a identificação da carga

Descrição

Tarefa: *arg*

Nenhum tipo de parada do programa durante a identificação da carga é permitido.

Ref. do Programa *arg*

Ações recomendadas

Inicie o procedimento de identificação desde o início novamente.

Recuperação: *arg*

40593, Falha de Energia Durante a Identificação da Carga

Descrição

Tarefa: *arg*

Uma falha de energia durante a identificação da carga resulta em um resultado de carga incorreto.

Ref. do Programa *arg*

Continua na página seguinte

Ações recomendadas

Reinicie a execução do programa novamente com o mesmo modo de execução (sem o movimento PP) para a identificação da carga desde o início.

Recuperação: *arg*

40594, Erro de usuário durante a identificação da carga

Descrição

Tarefa: *arg*

Erro resultando em salto do PP até o início do procedimento de identificação da carga.

Ref. do programa *arg*

Ações recomendadas

Inicie o procedimento de identificação desde o começo novamente.

Recuperação: *arg*

40595, Erro de argumento

Descrição

Tarefa: *arg*

Tipo de identificação de carga desconhecido.

Ref. do Programa *arg*

Ações recomendadas

Verifique o argumento LoadIdType.

40596, O Programa Parou Durante a Identificação da Carga.

Descrição

Tarefa: *arg*

Nenhum tipo de parada do programa durante a identificação da carga é permitido.

Ref. do Programa *arg*

Ações recomendadas

Reinicie a execução do programa novamente para a identificação da carga desde o início.

40597, Correção da Velocidade

Descrição

Tarefa: *arg*

A correção da velocidade não é 100 por cento.

Ref. do Programa *arg*

Ações recomendadas

- Altere a correção da velocidade para 100.

- Reinicie a execução do programa novamente para a identificação da carga desde o início.

40598, O Programa Parou Durante a Identificação da Carga.

Descrição

Nenhum tipo de parada do programa durante a identificação da carga é permitido.

Consequências

Não é possível completar a sequência de Identificação de Carga.

Note que alguns eixos para a unidade mecânica atual estão agora em modo independente.

Causas prováveis

Interrompa a sequência de Identificação da carga com a parada do programa ou libere o Enable Device.

Ações recomendadas

- 1) Reinicie o programa para que a rotina do serviço de Identificação da Carga comece desde o início.
- 2) Também é possível cancelar a Rotina de Serviço para pular completamente a Identificação da carga.

40603, Erro de argumento

Descrição

O argumento *arg* não pode ter um valor negativo.

Ações recomendadas

Configure o argumento *arg* para um valor positivo.

40607, Erro de execução

Descrição

Tarefa: *arg*

Não é permitido alterar o modo de execução de para frente para para trás ou vice-versa ao executar um movimento circular.

Ref. do Programa *arg*

Ações recomendadas

Se possível, selecione o modo de execução original e pressione iniciar para continuar com o movimento circular parado. Se não for possível, mova o robô e o apontador do programa para um novo início.

40608, Erro de argumento

Descrição

Tarefa: *arg*

Erro na definição da orientação em *arg*.

Ref. do Programa *arg*

Ações recomendadas

Todas as orientações usadas devem ser normalizadas, isto é, a soma dos quadrados dos elementos do quaternion deve ser igual a 1.

40609, Erro de argumento

Descrição

Tarefa: *arg*

O argumento \WObj especifica uma unidade mecânica com nome muito longo.

Ref. do Programa *arg*

Ações recomendadas

Use no máximo 16 caracteres para especificar o nome de uma unidade mecânica coordenada.

40611, Erro de execução

Descrição

Tarefa: *arg*

Não é permitido recuar com esta instrução de movimento.

Ref. do Programa *arg*

Consequências

Recuar para uma posição definida com outra ferramenta ou objeto de trabalho poderá resultar em um caminho errado.

Ações recomendadas

Verifique a ferramenta e o objeto de trabalho.

40612, Erro de argumento

Descrição

Tarefa: *arg*

Nenhum argumento programado para o nome do sinal de saída.

Ref. do Programa *arg*

Ações recomendadas

É possível definir uma posição de E/S fixa, como por exemplo, digital, grupo de digitais ou sinal de saída analógico durante o movimento do robô.

40613, Erro de argumento

Descrição

Tarefa: *arg*

O argumento opcional *arg* somente pode ser combinado com um argumento de sinal de saída *arg*.

Ref. do Programa *arg*

Continua na página seguinte

6 Resolução de problemas por registro de eventos

6.5 4x xxx

Continuação

Ações recomendadas

Verifique e altere os argumentos.

40614, Erro de argumento

Descrição

Tarefa: *arg*

Argumento *arg* não é 0 ou 1.

Ref. do Programa *arg*

Ações recomendadas

Os sinais digitais somente podem ser definidos ou verificados para 0 ou 1.

40615, Erro de argumento

Descrição

Tarefa: *arg*

O argumento *arg* não é um valor inteiro.

Ref. do Programa *arg*

Ações recomendadas

Grupo digital de sinais de entrada/saída, identidade do processo ou seletor do processo somente podem ter um valor inteiro.

40616, Erro de argumento

Descrição

Tarefa: *arg*

O argumento *arg* se encontra fora dos limites permitidos.

Ref. do programa. *arg*

Ações recomendadas

O grupo de sinais de entrada/saída digitais utilizado somente pode ser definido ou verificado dentro de 0 a *arg*, de acordo com a configuração nos parâmetros do sistema.

Recuperação: *arg*

40617, Erro de argumento

Descrição

Tarefa *arg*:

Um dos argumentos SetValue, SetDvalue, ScaleValue, CheckValue ou CheckDvalue se encontra fora dos limites permitidos.

Ref. do programa *arg*

Causas prováveis

O sinal analógico pode ser ajustado/verificado somente dentro do intervalo entre *arg* e *arg*, conforme a configuração de parâmetro do sistema de E/S.

Ações recomendadas

Verifique o programa RAPID ou a configuração de E/S.

Recuperação: *arg*

40620, Erro de argumento

Descrição

Tarefa: *arg*

O argumento *arg* possui valor negativo muito grande.

Ref. do Programa *arg*

Ações recomendadas

Defina o argumento *arg* para *arg* ou mais.

40622, Erro de argumento

Descrição

Tarefa: *arg*

O valor do argumento Tempo é muito baixo para as interrupções cíclicas.

Ref. do Programa *arg*

Ações recomendadas

Altere o valor para Tempo, para um valor maior ou igual a 0,1 s.

40623, Erro de argumento

Descrição

Tarefa: *arg*

O valor do argumento Tempo é muito baixo para uma única interrupção.

Ref. do Programa *arg*

Ações recomendadas

Altere o valor para Tempo, para um valor maior ou igual a 0,01 s.

40624, Erro de argumento

Descrição

Tarefa: *arg*

O argumento *arg* não está entre 0 e 2.

Ref. do Programa *arg*

Ações recomendadas

Especifique o flanco para gerar a interrupção.

0 = Flanco negativo (alto -> baixo).

1 = Flanco positivo (baixo -> alto).

2 = Flanco negativo e positivo.

Continua na página seguinte

40625, Erro de limite

DescriçãoTarefa: *arg*

O robô está fora dos seus limites.

Ref. do Programa *arg***Causas prováveis**

- Eixo fora da área de trabalho.
- Os limites foram excedidos para pelo menos uma junta acoplada.

Ações recomendadasRecuperação: *arg*

40631, Erro de Instrução

DescriçãoTarefa: *arg*

Muitas instruções de movimento em sequência simultâneas à execução do programa RAPID.

Ref. do programa *arg***Ações recomendadas**

Edite o programa para um máximo de 5 MoveX \Conc em sequência no nível de execução básica do programa.

Recuperação: *arg*

40632, Erro de instrução

DescriçãoTarefa: *arg*

Nenhuma instrução de movimento com a execução simultânea do programa RAPID é permitida dentro da parte

ArmazenarCaminhi-RestaurarCaminho do programa.

Ref. do Programa *arg***Ações recomendadas**

Edite o programa de modo que ele não contenha nenhuma instrução MoveX \Conc com a parte StorePath-RestoPath do programa.

40634, Erro de referência

DescriçãoTarefa: *arg*O sinal *arg* é desconhecido no sistema.Ref. do programa *arg***Causas prováveis**

Se o sinal está definido no programa RAPID, deve ser conectado ao sinal configurado com a instrução AliasIO.

Ações recomendadas

Todos os sinais (exceto os sinais AliasIO) devem ser definidos nos parâmetros do sistema e não podem ser definidos no programa RAPID.

40636, Erro de Sensor

DescriçãoTarefa: *arg*

Nenhuma medição a partir do sensor.

Ref. Do Programa. *arg***Ações recomendadas**

Os dados solicitados não estão disponíveis.

Recuperação: *arg*

40637, Erro de Sensor

DescriçãoTarefa: *arg*

Ainda não está pronto.

Ref. do Programa *arg***Ações recomendadas**

A função solicitada não está pronta ainda.

Recuperação: *arg*

40638, Erro de Sensor

DescriçãoTarefa: *arg*

Erro geral.

Ref. do Programa *arg***Ações recomendadas**

Ocorreu um erro geral que não é especificamente conectado à ação solicitada. Leia o bloco "Registro de erro" se a função estiver disponível.

Recuperação: *arg*

40639, Erro de Sensor

DescriçãoTarefa: *arg*

Sensor ocupado, tente mais tarde.

Ref. Do Programa. *arg***Ações recomendadas**

O sensor está ocupado com outra função.

Recuperação: *arg*

6 Resolução de problemas por registro de eventos

6.5 4x xxx

Continuação

40640, Erro de Sensor

Descrição

Tarefa: *arg*

Comando desconhecido.

Ref. do Programa *arg*

Ações recomendadas

A função solicitada a partir do sensor é desconhecida.

Recuperação: *arg*

40641, Erro de Sensor

Descrição

Tarefa: *arg*

Número do bloco ou variável ilegal.

Ref. do Programa. *arg*

Ações recomendadas

A variável ou bloco solicitado não está definido no sensor.

Recuperação: *arg*

40642, Erro de Sensor

Descrição

Tarefa: *arg*

Alarme externo.

Ref. do Programa *arg*

Ações recomendadas

Alarme de um equipamento externo.

Recuperação: *arg*

40643, Erro de Sensor

Descrição

Tarefa: *arg*

Alarme da câmera.

Ref. do Programa *arg*

Ações recomendadas

Algum erro foi detectado na câmera. Execute Camcheck para testar se a

"câmera está funcionando corretamente.

Recuperação: *arg*

40644, Erro de Sensor

Descrição

Tarefa: *arg*

Alarme de temperatura.

Ref. do Programa *arg*

Ações recomendadas

A câmera está superaquecida e precisa de mais ar ou água de resfriamento.

Recuperação: *arg*

40645, Erro de Sensor

Descrição

Tarefa: *arg*

Valor fora do limite.

Ref. do Programa *arg*

Ações recomendadas

O valor dos dados enviados ao sensor está fora do limite.

Recuperação: *arg*

40646, Erro de Sensor

Descrição

Tarefa: *arg*

Falha na verificação da câmera.

Ref. do Programa *arg*

Ações recomendadas

A função VERIFICARCAM falhou. A câmera está quebrada.

Envie-a para reparo.

Recuperação: *arg*

40647, Erro de Sensor

Descrição

Tarefa: *arg*

Tempo esgotado de comunicação.

Ref. do Programa *arg*

Ações recomendadas

Aumente o tempo para tempo esgotado e verifique as conexões do sensor.

Recuperação: *arg*

40648, Search Error

Descrição

Tarefa: *arg*

Não permitido para efetuar StorePath enquanto o Search.

Ref. do Programa *arg*

Consequências

O programa parou.

Causas prováveis

Execução da instrução StorePath enquanto o Search está ativo.

Continua na página seguinte

Ações recomendadas

Não possível para usar StorePath em rotinas TRAP, de evento ou serviço enquanto Search está ativo.

Caso exista interrupções no programa para execução de TRAPs, essa interrupção precisa ser desativada durante todos os Searches.

Exemplo: ISleep - SearchL - IWatch

40649, Limitação do Caminho

Descrição

Tarefa: *arg*

arg já foi feito. Instrução *arg* precisa primeiro ser executado, antes de um novo *arg* poder ser feito.

Ref. do Programa *arg*

Ações recomendadas

Verifique o programa RAPID.

40650, Combinação Errada dos Parâmetros

Descrição

Tarefa: *arg*

Parâmetros opcionais e comutadores não são usados na combinação correta.

Ref. do Programa *arg*

Ações recomendadas

- Nenhum parâmetro opcional e nenhum comutador mantém o sistema de coordenadas antigo.
- O Comutador Antigo tem a mesma função.
- RefPos ou RefNum tem que ser definidos com Short, Fwd or Bwd.

40651, Use entrada numérica

Descrição

Tarefa: *arg*

Use entrada numérica para a posição ao invés de um robtarget.

Ref. do programa *arg*

Ações recomendadas

A posição não pode ser definida com um robtarget para eixos do robô.

Use o parâmetro opcional para entrada numérica da posição.

40652, O Eixo Está Se Movendo

Descrição

Tarefa: *arg*

Um eixo do Robô, um eixo externo ou um eixo independente está se movendo.

Ref. do Programa *arg*

Ações recomendadas

Todos os eixos do Robô, os eixos externos e os eixos independentes têm uma parada padrão.

Use MoveL com o argumento Fine para os eixos externos do robô.

Use IndRMove para os eixos independentes.

Recuperação: *arg*

40654, Eixo não ativo

Descrição

Tarefa: *arg*

A posição de destino do eixo para onde se mover é indefinido (9E9) ou

o eixo para mover não está ativo atualmente.

Ref. do programa *arg*

Causas prováveis

- 1) A posição à será movido foi programada sem a unidade mecânica ativa.
- 2) A posição à qual será movido foi modificada com a unidade mecânica desativada.
- 3) A unidade mecânica não está ativa no momento.

Ações recomendadas

A unidade mecânica deve ser ativada antes de modificar ou mover a posição de destino.

Recuperação: *arg*

40655, O Eixo Não É Independente

Descrição

Tarefa: *arg*

O eixo não é independente.

Ref. do Programa *arg*

Consequências

Só é possível obter o status de um eixo no modo independente.

Ações recomendadas

Defina o eixo como independente.

Recuperação: *arg*

40658, Erro de parâmetro

Descrição

Tarefa: *arg*

Parâmetro *arg* somente pode ser usado, se o parâmetro *arg* for maior do que zero.

Ref. do Programa *arg*

Continua na página seguinte

6 Resolução de problemas por registro de eventos

6.5 4x xxx

Continuação

Ações recomendadas

O parâmetro *arg* somente tem efeito na primeira instrução TriggX, em uma seqüência de diversas TriggX, que controlam a velocidade proporcional do sinal AO.

40661, Erro de pesquisa

Descrição

Tarefa: *arg*

O sinal *arg* para a instrução SearchX já está definido no valor especificado (alto ou baixo) no início da pesquisa ou a unidade de E/S para o sinal não está ativada e funcionando na ocasião. Antes de executar nova pesquisa, assegure-se de que o TCP seja retornado à posição inicial do caminho da pesquisa.

Ref. do programa *arg*

Consequências

Se nenhum reposicionamento for feito, antes de reiniciar uma pesquisa circular, poderá ocorrer um movimento que poderá causar danos.

Ações recomendadas

Recuperação: *arg*

40662, Tipo de ZonaGlobal inválido

Descrição

Tarefa: *arg*

O comutador \arg deve ser associado a uma *arg* zonaglobal.

Ref. do Programa *arg*

Ações recomendadas

Se fizer uso de comutação \Temp, o tipo de dado deve ser wztemporary na ZonaGlobal.

Se fizer uso de comutação \Stat, o tipo de dados deve ser wzstationary no ZonaGlobal.

40663, Zona Global Não Está em Uso

Descrição

Tarefa: *arg*

O argumento *arg* da instrução *arg* refere-se a uma zonaglobal não usada.

Ref. do Programa *arg*

Ações recomendadas

A zonaglobal deve ser definida e ativada por uma instrução WZLimSup ou WZDOSet.

40664, Zona Global Já Está Em Uso

Descrição

Tarefa: *arg*

O '*arg*' zonaglobal já foi definida e ativada.

Uma zona global somente pode ser definida uma vez.

Ref. do Programa *arg*

Ações recomendadas

Use uma zonaglobal com outro nome.

40665, Muitas Zonas Globais

Descrição

Tarefa: *arg*

Não é possível acrescentar uma zona global *arg*. A tabela da zona global está cheia.

Ref. do Programa *arg*

Ações recomendadas

Verifique o programa RAPID para ver se alguma zona global pode ser removida.

40666, Zonas Globais Ilegais

Descrição

Tarefa: *arg*

ZonaGlobal '*arg*' está definido na rotina atual.

Ref. do Programa *arg*

Ações recomendadas

Defina uma zona global como global ou local no módulo.

40667, Zonas Globais Ilegais

Descrição

Tarefa: *arg*

ZonaGlobal *arg* não é uma referência de dados completos.

Ref. do Programa *arg*

Ações recomendadas

Verifique o valor do argumento ZonaGlobal.

40668, Shapedata Não Está Em Uso

Descrição

Tarefa: *arg*

O '*arg*' argumento da instrução *arg* deve se referir a um shapedata definido.

Ref. do Programa *arg*

Ações recomendadas

Um shapedata é usado para armazenar uma definição de volume. Ele precisa ter sido definido

Continua na página seguinte

por WZBoxDef, WZSphDef ou WZCylDef antes de poder ser usado por WZLimSup ou WZDOSet.

40669, Zona Global Muito Pequeno

Descrição

Tarefa: *arg*

Pelo menos um lado ou rádio é menor do que o mínimo permitido na instrução *arg*.

Program Ref. *arg*

Ações recomendadas

Verifique a instrução da definição de volume anterior.

40670, Zona Global Inválida

Descrição

Tarefa: *arg*

O índice do argumento da zona global *arg* em *arg* não é um índice válido definido por WZLimSup ou WZDOSet.

Ref. do Programa *arg*

Ações recomendadas

Verifique o programa RAPID.

40671, Uso Ilegal da Zona Global

Descrição

Tarefa: *arg*

O argumento '*arg*' para *arg* deve ser uma zona global temporária.

Ref. do Programa *arg*

Ações recomendadas

Verifique o argumento.

40672, Zona Global Já Está Em Uso

Descrição

Tarefa: *arg*

Não é possível acrescentar uma zona global *arg*. Outra zona global com o mesmo nome já está definido no sistema.

Ref. do Programa *arg*

Ações recomendadas

Verifique o nome da zona global.

40673, Erro de Acesso E/S

Descrição

Tarefa: *arg*

O sinal dado no parâmetro *arg* é protegido contra gravação para o acesso do RAPID.

Ref. do Programa *arg*

Ações recomendadas

Selecione outro sinal ou altere o modo de acesso para o sinal.

40674, Erro de Acesso I/O

Descrição

Tarefa: *arg*

O sinal dado no parâmetro *arg* não está protegido contra gravação para o acesso do usuário na Unidade de Programação ou RAPID.

Ref. do programa *arg*

Ações recomendadas

Altere o modo de acesso ao tipo de sistema para o sinal na configuração de I/O.

40675, Erro de execução

Descrição

Não é permitido alterar o modo de execução de para frente, para para trás, ou vice-versa ao executar uma rotina de interrupção invisível.

Ações recomendadas

Se possível, selecione o modo de execução original e pressione iniciar para continuar.

40676, Erro de parâmetro

Descrição

Tarefa: *arg*

O ValJuntaDelta para o eixo do robô *arg* é ≤ 0 .

Ref. do Programa *arg*

Ações recomendadas

Verifique o valor para ValJuntaDelta. O ValJuntaDelta para todos os eixos a supervisionar deve ser > 0 mm ou graus.

40677, Erro de parâmetro

Descrição

Tarefa: *arg*

O ValJuntaDelta para o eixo externo *arg* é ≤ 0 .

Ref. do Programa *arg*

Ações recomendadas

Verifique o valor para ValJuntaDelta. O ValJuntaDelta para todos os eixos a supervisionar deve ser > 0 mm ou graus.

6 Resolução de problemas por registro de eventos

6.5 4x xxx

Continuação

40678, Erro de parâmetro

Descrição

Tarefa: *arg*

LowJointVal é maior do que ou igual ao HighJointVal para o eixo do robô *arg*.

Ref. do Programa *arg*

Ações recomendadas

Verifique os valores para HighJointVal e LowJointVal. O HighJointVal deve ser maior do que LowJointVal para todos os eixos com limites alto ou/e baixo definidos.

40679, Erro de parâmetro

Descrição

Tarefa: *arg*

LowJointVal é maior ou igual ao HighJointVal para o eixo externo *arg*.

Ref. do Programa *arg*

Ações recomendadas

Verifique os valores para HighJointVal e LowJointVal. O HighJointVal deve ser maior do que LowJointVal para todos os eixos com limites alto ou/e baixo definidos.

40680, Erro de parâmetro

Descrição

Tarefa: *arg*

Erro no WZHomeJointDef. usado. Não é permitido especificar a supervisão de um eixo não ativo *arg*

Ref. do Programa *arg*

Ações recomendadas

Defina o argumento MiddleJointVal para 9E9 para o eixo real.

40681, Erro de parâmetro

Descrição

Tarefa: *arg*

Erro no WZLimJointDef. usado. Não é permitido especificar a limitação de um eixo não ativo *arg*.

Ref. do Programa *arg*

Ações recomendadas

Defina o argumento LowJointVal e HighJointVal para 9E9 para o eixo real.

40698, Erro de leitura

Descrição

A tarefa *arg* está tentando acessar o arquivo *arg*, mas não está conseguindo.

Consequências

Não foi possível ler/carregar *arg*.

Causas prováveis

Se tentar acessar o arquivo no disco montado FTP, certifique-se de que o tamanho do *arg* não seja maior que o tamanho máximo do arquivo configurado nas definições do protocolo de FTP.

40699, Memória do Programa Cheia

Descrição

Tarefa *arg*, possui somente *arg* bytes em sua memória do programa.

Consequências

Não foi possível carregar o módulo *arg*.

Ações recomendadas

1. Remova alguns outros módulos e tente novamente.
2. Verifique se as estruturas de dados grandes podem ser divididas em blocos menores
3. Usar os módulos instalados pode salvar a memória do programa.

40700, Erro de Sintaxe

Descrição

Tarefa: *arg*

Erro de Sintaxe.

arg

40701, Memória do Programa Cheia

Descrição

A tarefa *arg*, tem somente *arg* bytes livres em seu espaço do usuário.

Consequências

A operação não pôde ser completada.

Ações recomendadas

1. Remova alguns outros módulos e tente novamente.
2. Verifique se as estruturas de dados grandes podem ser divididas em blocos menores
3. Usar módulos instalados pode salvar a memória do programa.

Continua na página seguinte

40702, Arquivo Não Encontrado

Descrição

Tarefa: *arg*

O arquivo *arg* não foi encontrado.

Ref. do Programa *arg*

Ações recomendadas

- Verifique o caminho do arquivo e o nome do arquivo.
- Verifique se o arquivo existe.

Recuperação: *arg*

40703, Erro de Descarregamento

Descrição

Tarefa: *arg*

O módulo do programa não pôde ser descarregado.

A razão é que o módulo foi alterado, mas não salvo.

Ref. do Programa *arg*

Ações recomendadas

A instrução Descarregar:

Use o argumento de comutação opcional *ErrIfChanged*, sem recuperar desta situação, em um manipulador de Erro.

Recuperação: *arg*

40704, Erro de Descarregamento

Descrição

Tarefa: *arg*

arg

O módulo do programa não pôde ser descarregado.

Ref. do Programa *arg*

Causas prováveis

- Módulo não carregado com a instrução Carregar
- Não foi o mesmo caminho de arquivo usado para Carregar

Ações recomendadas

- Verifique se o módulo do programa foi carregado com a instrução Carregar.
- Verifique se o caminho do arquivo e o nome são os mesmos na instrução Descarregar e Carregar.

Recuperar: *arg*

40705, Erro de Sintaxe

Descrição

Tarefa: *arg*

Erro de Sintaxe.

arg

Ações recomendadas

Mais erros de sintaxe se seguirão a este.

40706, Erro de carregamento

Descrição

Tarefa: *arg*

O módulo do programa já está carregado.

Ref. do Programa. *arg*

Causas prováveis

O nome do módulo no cabeçalho do arquivo *arg* já existe na memória do programa.

Ações recomendadas

Recuperação: *arg*

40707, Nome da Unidade E/S Inválido

Descrição

Tarefa: *arg*

O nome da unidade *arg* não existe.

Ref. do Programa. *arg*

Ações recomendadas

- Verifique se o nome da unidade está escrito errado.
- Verifique se a unidade está definida.

Recuperação: *arg*

40708, A Unidade E/S Não Está Ativada

Descrição

Tarefa: *arg*

Unidade E/S *arg* não estava ativada.

Ref. do Programa *arg*

Causas prováveis

O período máximo de tempo de espera é muito pequeno.

Ações recomendadas

Aumente o tempo de espera ou faça uma nova tentativa.

Recuperação: *arg*

40709, A Unidade E/S Não Está Desativada

Descrição

Tarefa: *arg*

A unidade E/S *arg* não estava desativada.

Ref. do Programa *arg*

Causas prováveis

O período máximo de tempo de espera é muito pequeno.

6 Resolução de problemas por registro de eventos

6.5 4x xxx

Continuação

Ações recomendadas

Aumente o tempo de espera ou faça uma nova tentativa.

Recuperação: *arg*

40710, Erro de argumento

Descrição

Tarefa: *arg*

O argumento *arg* é um valor da expressão, não está presente ou é da comutação do tipo.

Ref. do Programa *arg*

Ações recomendadas

Altere o parâmetro *arg* para um parâmetro válido.

Recuperação: *arg*

40711, Erro de Tipo de Alias

Descrição

Tarefa: *arg*

Os tipos de dados para os argumentos FromSignal e ToSignal devem ser os mesmos e devem ser tipo signalxx.

Ref. do Programa *arg*

Ações recomendadas

Altere o tipo para um tipo válido (signalai/ao, signaldi/do, signalgi/go).

Recuperação: *arg*

40712, Erro da Rotina do Evento

Descrição

Tarefa: *arg*

Muitas rotinas de evento, a rotina *arg* não será executada.

Ações recomendadas

Inclua a rotina em uma das demais que são especificadas para o mesmo evento.

40713, Erro de Definição do Alias

Descrição

Tarefa: *arg*

O sinal em argumento FromSignal: *arg*, precisa ser definido na configuração de IO e o sinal no argumento ToSignal: *arg*, precisa ser declarado no programa RAPID e não definido na configuração de IO.

Ref. de programa *arg*

Ações recomendadas

Verifique a configuração de IO e o programa RAPID.

Recuperação: *arg*

Continua na página seguinte

40714, Erro de argumento

Descrição

Tarefa: *arg*

Erro na definição da orientação em *arg*.

Ref. do Programa

Ações recomendadas

Esta provavelmente é uma posição "fantasma" gerada off-line (orientação indefinida), que precisa ser modificada com modpos.

40720, Instalação E/S do Alias

Descrição

O sistema não pôde renovar todos os sinais E/S como símbolos RAPID.

Consequências

Nenhum sinal de E/S pode ser usado no programa RAPID.

Causas prováveis

- Configuração de E/S Incorreta
- Configuração da tarefa incorreta

Ações recomendadas

Reinicie o controlador.

40721, Instalação de E/S

Descrição

Tarefa *arg*:

O sistema não pôde renovar todos os sinais de E/S como símbolos RAPID.

Consequências

Nenhum sinal de E/S pode ser usado no programa RAPID.

Causas prováveis

- Configuração de E/S Incorreta
- Configuração da tarefa incorreta

Ações recomendadas

Reinicie o controlador.

40722, Unidades mecânicas

Descrição

O sistema não pôde renovar todos as unidades mecânicas como símbolos RAPID.

Consequências

Nenhuma unidade mecânica pode ser usado no programa RAPID.

Causas prováveis

- Configuração do movimento incorreta
- Configuração da tarefa incorreta

Ações recomendadas

Reinicie o controlador.

40723, Instalação da câmera**Descrição**

Tarefa *arg*:

O sistema não pôde atualizar todas as unidades de câmera como símbolos RAPID.

Consequências

Nenhuma unidade da câmera pode ser usada no programa RAPID.

Causas prováveis

- Configuração incorreta da câmera
- Configuração incorreta da tarefa

Ações recomendadas

Reinicie o controlador.

40724, Erro ao Salvar ou Apagar**Descrição**

Tarefa: *arg*

O módulo do programa *arg* não pôde ser salvo ou não pôde ser apagado.

Ref. do Programa *arg*

Ações recomendadas

- Verifique a grafia do nome do módulo
- Verifique se o módulo está carregado.

Recuperação: *arg*

40726, Erro de referência**Descrição**

Tarefa: *arg*

A referência à sessão de carregamento não é válida.

Ref. do Programa *arg*

Ações recomendadas

Verifique se a referência especificada é a mesma que em StartLoad

Recuperação: *arg*

40727, Erro ao Salvar**Descrição**

Tarefa: *arg*

Faltando origem do arquivo *arg*.

Ref. do Programa *arg*

Ações recomendadas

Use o argumento FilePath para especificar o destino do arquivo.

Recuperação: *arg*

40728, Erro de Frame**Descrição**

Tarefa: *arg*

Incapaz de calcular um novo frame.

Ref. do Programa *arg*

Causas prováveis

As posições não possuem as relações exigidas ou não estão especificadas com precisão suficiente.

Ações recomendadas

Verifique se as posições estão muito próximas ou não estão especificadas com precisão suficiente.

Recuperação: *arg*

40731, Erro de valor**Descrição**

Tarefa: *arg*

O valor do argumento *arg* para o sinal *arg* está acima do seu valor lógico máximo.

Ref. do Programa *arg*

Ações recomendadas

Altere o argumento ou mude o parâmetro de valor lógico máximo

para o sinal.

Recuperação: *arg*

40732, Erro de valor**Descrição**

Tarefa: *arg*

O valor do argumento *arg* para o sinal *arg* está abaixo do seu valor lógico mínimo.

Ref. do Programa *arg*

Ações recomendadas

Altere o argumento ou mude o parâmetro do valor lógico mínimo para o sinal.

Recuperação: *arg*

6 Resolução de problemas por registro de eventos

6.5 4x xxx

Continuação

40733, Erro de valor

Descrição

Tarefa: *arg*

O valor do argumento *arg* para sinal *arg* está abaixo do valor para argumento *arg*.

Ref. do Programa *arg*

Ações recomendadas

Altere os valores dos argumentos.

40734, Erro de Definição do Símbolo

Descrição

Tarefa: *arg*

A string na tabela do texto *arg* no índice *arg* é muito longa.

Ref. do Programa *arg*

Ações recomendadas

Altere o arquivo para a tabela do texto e execute um início frio.

40735, Erro de argumento

Descrição

O eixo não está definido.

Ações recomendadas

O eixo tem que ser definido antes que esta instrução seja executada.

40736, Erro da Unidade Mecânica

Descrição

Tarefa: *arg*

Não é possível definir uma área de carga útil no robô com esta instrução.

Ref. do Programa *arg*

Ações recomendadas

Use a instrução Carga das Garras em vez de MechUnitLoad.

40737, Erro de Definição do Símbolo

Descrição

Tarefa: *arg*

O texto solicitado ou o pacote de texto não existe. Tabela de texto *arg*, Índice *arg*.

Ref. do Programa *arg*

Ações recomendadas

Verifique os argumentos.

Recuperação: *arg*

40738, Erro de E/S

Descrição

Não é possível acessar o sinal de E/S *arg* na unidade *arg*.

Não é possível reiniciar.

Causas prováveis

A conexão com o módulo de E/S está interrompida.

Ações recomendadas

Reestabeleça a conexão com a unidade de E/S. Para tornar possível

reiniciar o programa, mova o PP para uma posição de reinicialização segura.

40739, Erro de parâmetro

Descrição

Tarefa: *arg*

Nenhuma das opções de argumentos DO1, GO1, GO2, GO3 ou GO4 estão especificadas.

Ref. do Programa *arg*

Ações recomendadas

Especifique pelo menos um dos argumentos.

40740, Erro de execução

Descrição

A variável PERS especificada na instrução TriggStopProc não pode ser atualizada porque ela não mais existe.

Causas prováveis

O módulo do programa com a variável PERS foi provavelmente removido da memória do programa.

Ações recomendadas

Verifique se o módulo com a variável PERS foi removido. Se positivo, coloque-o de volta.

40741, Erro de Contexto

Descrição

Tarefa: *arg*

A instrução *arg* somente pode ser usada em uma rotina de evento.

Ref. do Programa *arg*

Ações recomendadas

Remova a instrução.

Continua na página seguinte

40742, Erro de parâmetro

Descrição

Tarefa: *arg*

O parâmetro de timing *DipLag* é maior do que o tempo de programação do Evento do parâmetro do sistema.

Ref. do Programa *arg*

Ações recomendadas

Aumente o tempo de programação do Evento do parâmetro do sistema ou verifique a compensação de retardamento do equipamento.

Recuperação: *arg*

40743, Erro de parâmetro

Descrição

Tarefa: *arg*

Não é um subtipo válido no argumento *arg*.

Ref. do Programa *arg*

Ações recomendadas

Verifique o argumento.

40744, Erro de parâmetro

Descrição

Tarefa: *arg*

Valor inválido em *arg* no argumento *arg*.

Ref. do Programa *arg*

Ações recomendadas

Verifique o argumento.

40745, Erro de parâmetro

Descrição

Tarefa: *arg*

arg é menor do que *arg* no argumento *arg*.

Ref. do Programa *arg*

Ações recomendadas

Verifique o argumento.

40746, Erro de parâmetro

Descrição

Tarefa: *arg*

arg VERDADEIRO em parâmetro *arg* em combinação com a coordenação do transportador.

Ref. do Programa *arg*

Ações recomendadas

Não se pode usar pontos finos ao deixar os transportadores após os pontos de parada coordenados.

Use a zona.

40747, Erro de acesso

Descrição

Tarefa: *arg*

Não é possível ler ou escrever no parâmetro de sistema *arg*. O parâmetro é interno e protegido contra leitura e gravação.

Ref. do programa *arg*

Ações recomendadas

Recuperação: *arg*

40748, Erro de valor

Descrição

Tarefa: *arg*

Os dados a serem gravados do parâmetro *CfgData* no parâmetro do sistema estão fora dos limites válidos.

Ref. do Programa *arg*

Ações recomendadas

Recuperação: *arg*

40749, Erro de execução

Descrição

Tarefa: *arg*

Não é possível executar *StartMove* quando o robô está em movimento.

Ref. do Programa *arg*

Ações recomendadas

Recuperação: *arg*

40752, Erro de argumento

Descrição

Tarefa: *arg*

Alguma sessão de carregamento com *StartLoad* - *WaitLoad* não foi completada.

Ref. do Programa *arg*

Ações recomendadas

Termine a sessão de carregamento com *WaitLoad*, cancele-a com *CancelLoad* ou defina PP para principal.

Recuperação: *arg*

6 Resolução de problemas por registro de eventos

6.5 4x xxx

Continuação

40753, Falha na Memória

Descrição

Tarefa: *arg*

Porque houve falha de energia ao executar Load ou StartLoad ... A instrução WaitLoad, a memória do programa RAPID está inconsistente.

*** PARA REPARAR FAÇA P-START ***

arg

Ações recomendadas

É importante fazer P-start, porque a memória do programa RAPID está destruída:

- Valor inicial incorreto das variáveis PERS
- Redução do tamanho da memória do programa disponível.

40754, Erro de argumento

Descrição

Tarefa: *arg*

Não há argumentos fornecidos.

Ref. do Programa *arg*

Ações recomendadas

Se você quiser uma limitação defina o argumento opcional On com um valor, do contrário defina como Off.

40755, Erro de Contexto

Descrição

Tarefa: *arg*

A instrução *arg* somente pode ser usada em uma rotina de interrupção.

Ref. do Programa *arg*

Ações recomendadas

Remova a instrução.

40756, Erro de Contexto

Descrição

Tarefa: *arg*

A instrução *arg* somente pode ser usada em uma rotina de interrupção ordenada através da instrução.

Ref. do Programa *arg*

Ref. do Programa *arg*

Ações recomendadas

Verifique se INTNO tem o número da interrupção usado por *arg*.

40757, Erro de argumento

Descrição

Tarefa: *arg*

A sessão de carregamento que você está tentando cancelar não está em uso.

Ref. do Programa *arg*

Ações recomendadas

Recuperação: *arg*

40758, Erro de E/S

Descrição

Incapaz de acessar a unidade do sinal de *arg* E/S *arg*.

Causas prováveis

A conexão com o módulo de E/S está interrompida.

Ações recomendadas

Reestabeleça a conexão com a unidade de E/S.

40759, Erro de parâmetro

Descrição

Tarefa: *arg*

Os Dados do argumento em *arg* têm tipos de dados inadequados.

Ref. do Programa *arg*

Ações recomendadas

Verifique se os tipos de dados Não Valor e Semi-valor não podem ser usados.

40761, Erro de parâmetro

Descrição

Tarefa: *arg*

O argumento *arg* tem um valor negativo.

Ref. do Programa *arg*

Ações recomendadas

Defina o valor como positivo ou como zero.

40762, Erro de valor

Descrição

Tarefa: *arg*

O valor do argumento *arg* força o robô para fora da área de trabalho.

Ref. do Programa *arg*

Ações recomendadas

Diminua o valor.

Continua na página seguinte

40763, Erro de execução

DescriçãoTarefa: *arg*

A instrução *arg* não pode ser executada enquanto o sistema estiver em estado de parada.

Ref. do programa *arg*

40764, Erro de Argumento de Comutação

DescriçãoTarefa: *arg*

A instrução *arg* deve ser usada com um argumento de comutação.

Ref. do Programa *arg***Ações recomendadas**

Use um dos argumentos de comutação Total ou Livre.

40765, Erro de argumento

DescriçãoTarefa: *arg*

Na instrução *arg* o argumento *arg* não é um diretório aberto.

Ref. do Programa. *arg***Ações recomendadas**

Abra o diretório antes de tentar lê-lo.

Recuperação: *arg*

40766, Erro de parâmetro

DescriçãoTarefa: *arg*

Na instrução *arg* o argumento *arg* não pode ser usado sem o argumento *arg*.

Ref. do Programa *arg***Ações recomendadas**

Verifique o programa RAPID.

40767, Erro de pesquisa

DescriçãoTarefa: *arg*

O objeto do tipo *arg* não pôde ser pesquisado.

Ref. do Programa *arg***Ações recomendadas**

Verifique o programa RAPID.

40768, Erro de Acesso ao Símbolo

DescriçãoTarefa: *arg*

Nenhum símbolo do sistema *arg* é acessável no sistema.

Ref. do Programa. *arg***Ações recomendadas**Recuperação: *arg*

40769, Erro de Acesso à Leitura do Símbolo

DescriçãoTarefa: *arg*

O símbolo *arg* não é um objeto legível.

Ref. do Programa. *arg***Ações recomendadas**Recuperação: *arg*

40770, Erro de Tipo do Símbolo

DescriçãoTarefa: *arg*

O símbolo *arg* é do tipo *arg* e não o tipo esperado *arg*.

Ref. do Programa *arg***Ações recomendadas**

Verifique o programa RAPID.

40771, Erro de Acesso ao Símbolo

DescriçãoTarefa: *arg*

O símbolo *arg* não é acessável neste escopo.

Ref. do Programa. *arg***Ações recomendadas**Recuperação: *arg*

40772, Erro de E/S

DescriçãoTarefa: *arg*

A *arg* instrução perdeu contato com o transportador.

Ref. do Programa *arg*

40773, Instrução Interrompida

DescriçãoTarefa: *arg*

A instrução *arg* foi interrompida, a razão é desconhecida.

Ref. do Programa *arg*

6 Resolução de problemas por registro de eventos

6.5 4x xxx

Continuação

40774, Objeto Descartado

Descrição

Tarefa: *arg*

O objeto que a instrução *arg* estava esperando foi descartado.

Ref. do Programa *arg*

Causas prováveis

A janela Iniciar passou ou o Ponto de Verificação não satisfeito.

Ações recomendadas

Se o Ponto de Verificação não for usado, a Distância do Ponto de Verificação e o Comprimento da Janela do Ponto de Verificação devem ser definidos como zero.

Execute novamente a instrução

Recuperação: *arg*

40775, Erro de Transportador

Descrição

Tarefa: *arg*

Outra *arg* instrução está esperando por uma distância até o objeto.

Ref. do Programa *arg*

40776, Erro de Transportador

Descrição

Tarefa: *arg*

Outra *arg* instrução está esperando pelo objeto.

Ref. do Programa *arg*

40777, Erro de Transportador

Descrição

Tarefa: *arg*

A *arg* instrução Já está conectada.

Ref. do Programa. *arg*

Ações recomendadas

Recuperação: *arg*

40778, Erro de valor

Descrição

Tarefa: *arg*

A marcação do novo número de erro *arg* falhou. O valor inicial deve ser -1 ou o número mais antigo.

Ref. do Programa *arg*

Ações recomendadas

Verifique o valor inicial da nova variável *errnum*.

40779, Erro de Local do Número

Descrição

Tarefa: *arg*

O número de Erro de usuário do RAPID *arg* não deve ser declarado como local na rotina.

Ref. do Programa *arg*

Ações recomendadas

Verifique a declaração *errnum*.

40780, Erro no Objeto de Dados

Descrição

Tarefa: *arg*

Não há objeto de dado válido para o argumento *arg* da instrução *arg*.

Ref. do Programa *arg*

Ações recomendadas

Verifique se há um objeto de dados correto.

40781, Erro de Arquivo

Descrição

Tarefa: *arg*

O parâmetro *arg* não corresponde a nenhum arquivo de texto carregado.

Ref. do Programa *arg*

Ações recomendadas

Verifique se o arquivo de texto está (corretamente) instalado.

40782, Erro de Modo

Descrição

Tarefa: *arg*

O arquivo ou o canal serial não está aberto para gravação.

Ref. do Programa *arg*

Ações recomendadas

Verifique como o arquivo ou o canal serial foi aberto.

40783, Erro de Modo

Descrição

Tarefa: *arg*

O arquivo ou o canal serial não está aberto em um modo baseado em caractere.

Ref. do Programa *arg*

Ações recomendadas

Verifique como o arquivo ou o canal serial foi aberto.

Continua na página seguinte

40784, Erro de Modo

DescriçãoTarefa: *arg*

O arquivo ou o canal serial não está aberto em um modo binário.

Ref. do Programa *arg***Ações recomendadas**

Verifique como o arquivo ou o canal serial foi aberto.

40785, Erro de Modo

DescriçãoTarefa: *arg*

O arquivo ou o canal serial não está aberto para leitura.

Ref. do Programa *arg***Ações recomendadas**

Verifique como o arquivo ou o canal serial foi aberto.

40786, Erro de leitura

DescriçãoTarefa: *arg*

Um ou mais bytes não foram lidos corretamente. O valor dos dados de leitura pode ser inconsistente.

Ref. do programa *arg***Consequências**

Porque a soma de verificação (checksum) para a mensagem recebida não é a mesma da calculada no envio, os dados da mensagem não podem ser usados.

Causas prováveis

A razão pode ser:

- Problema de comunicações
- WriteAnyBin diferente - Versão do software ReadAnyBin entre o envio de WriteAnyBin e a recepção de ReadAnyBin

Ações recomendadas

Recuperação de erro para problema de comunicação: *arg*

40787, Erro de Frame do Usuário

DescriçãoTarefa: *arg*

Não é possível obter um frame do usuário coordenado.

Ref. do Programa. *arg*

40788, Erro de Eixo

DescriçãoTarefa: *arg*

O eixo único não foi iniciado corretamente.

Ref. do Programa. *arg*

40789, Erro de Limitador

DescriçãoTarefa: *arg*

O comprimento da string do argumento para o caminho do arquivo é muito longo.

Ref. do Programa *arg***Causas prováveis**

O comprimento máximo da string permitido para o caminho do arquivo do sistema cheio é *arg*

Ações recomendadas

Encurte o comprimento do caminho.

40790, Erro de valor

DescriçãoTarefa: *arg*

A string do RAPID é muito longa.

Ref. do Programa. *arg***Causas prováveis**

O valor da string excede o comprimento máximo permitido.

Ações recomendadas

Reescreva o programa para usar strings de comprimento menor.

Recuperação: *arg*

40791, Erro de E/S

DescriçãoTarefa: *arg*

Não há espaço no dispositivo (nome do arquivo *arg*).

Ref. do Programa *arg***Ações recomendadas**Recuperação: *arg*

40792, Erro de E/S

DescriçãoTarefa: *arg*

Erro ao abrir / acessar o arquivo para o caminho *arg*.

Ref. do Programa *arg***Ações recomendadas**

- Verifique a permissão, o arquivo está protegido contra gravação?

- Verifique se o arquivo ou diretório existe.

Continua na página seguinte

6 Resolução de problemas por registro de eventos

6.5 4x xxx

Continuação

- Verifique se há espaço no dispositivo.

Recuperação: *arg*

40793, Erro ao Instalar a Tabela de Texto

Descrição

Tarefa: *arg*

Nenhum nome de fonte do texto ou número do índice ou nome de fonte do texto ou número do índice incorreto no arquivo de texto.

Ref. do Programa *arg*

Consequências

O conteúdo de algumas das tabelas de texto pode ter sido destruído.

Ações recomendadas

Corrija o erro, reinicie o sistema e tente novamente.

40794, Erro ao Instalar a Tabela de Texto

Descrição

Tarefa: *arg*

O índice especificado dentro do recurso do texto já existe no sistema

Program Ref. *arg*

Causas prováveis

- Erro na numeração do índice.
- O arquivo foi instalado duas vezes.

Ações recomendadas

Se houver erro no índice, corrija o erro, reinicie o sistema e tente novamente.

40795, Erro ao Instalar a Tabela de Texto

Descrição

Tarefa: *arg*

A memória do sistema para as tabelas de texto está cheia.

Ref. do Programa *arg*

Ações recomendadas

Reduza a quantidade de string de texto definida pelo usuário instalada a partir do RAPID. Execute um início frio e tente novamente.

40796, Erro de sobrecarga

Descrição

Tarefa: *arg*

O sistema está sobrecarregado. Por isso, a ordem atual não pode ficar pronta em tempo hábil.

Continua na página seguinte

Ref. do programa *arg*

Ações recomendadas

Reduza a carga do computador principal, por exemplo:

- Adicione WaitTime nos ciclos RAPID
- Incremente o tempo do filtro para sinais de E/S
- Evite interrupções cíclicas

40797, Erro de E/S

Descrição

Não foi possível acessar o sinal de E/S *arg* na unidade *arg*.

Causas prováveis

A conexão com o módulo de E/S está interrompida.

Ações recomendadas

Reestabeleça a conexão com a unidade de E/S.

40798, Erro ao Acessar o Sistema

Descrição

arg

40799, Erro de execução

Descrição

Tarefa: *arg*

TestSignRead está usando um canal sem um sinal definido.

Ref. do Programa *arg*

Ações recomendadas

Use TestSignDefine para definir um sinal para o canal.

40800, Erro de Ferramenta

Descrição

Tarefa: *arg*

O componente robhold na ferramenta não está com o valor correto.

Ref. do Programa *arg*

Ações recomendadas

Altere o valor do robhold.

Se o robô estiver segurando a ferramenta o valor deverá ser VERDADEIRO. Se o robô não estiver segurando uma ferramenta, isto é, trata-se de uma ferramenta estacionária, o valor deverá ser FALSO.

40801, Erro de cálculo

Descrição

Tarefa: *arg*

Impossível calcular a estrutura da ferramenta.

Ref. do programa *arg*

Causas prováveis

Não é possível calcular o quadro de ferramentas com os pontos de aproximação selecionados.

Ações recomendadas

Selecione novos pontos de aproximação o mais preciso possível.

40802, Erro de execução

Descrição

Tarefa: *arg*

Não é possível subscrever.

Ref. do Programa *arg*

Causas prováveis

Não há memória suficiente para fazer outra subscrição nesta variável.

Ações recomendadas

Para continuar, o PP deve ser movimentado para o principal!

40803, Mensagem de erro muito longa

Descrição

O comprimento da seguinte mensagem de erro é muito longo e precisa ser reduzido.

Isso significa que você não será capaz de ler a mensagem completa.

40804, Erro de argumento

Descrição

Tarefa: *arg*

O argumento "tipo" em stoppointdata não pode ser followtime nas instruções MoveJ, MoveAbsJ e MoveExtJ.

Ref. do Programa *arg*

Ações recomendadas

Altere o "tipo" para inpos ou stoptime.

40805, Erro de movimento

Descrição

Tarefa: *arg*

Erro de MocGenInstr.

Consulte a mensagem anterior para a razão.

Ref. do Programa *arg*

40806, Erro de IOF

Descrição

Tarefa: *arg*

Erro de IofGenInstr.

Consulte a mensagem anterior para a razão.

Ref. do Programa *arg*

40807, Erro de Arquivo

Descrição

Tarefa: *arg*

O arquivo *arg* já existe.

Ref. do Programa *arg*

Ações recomendadas

Para ser capaz de renomear ou copiar:

Altere o nome ou remova o arquivo existente.

Recuperação: *arg*

40811, Sem Contato Com a Unidade

Descrição

Tarefa: *arg*

Não há contato com a unidade.

Ref. do Programa: *arg*

Causas prováveis

- A unidade pode ter sido desativada (IODisable "UNIT1", 1;)

- Não há energia na unidade.

40812, Erro de execução

Descrição

Tarefa: *arg*

Não é permitido executar este programa em non_motion_execution_mode.

Ref. do Programa *arg*

Ações recomendadas

Altere o modo.

40813, Erro de execução

Descrição

Tarefa: *arg*

A tarefa não tem permissão para executar a instrução *arg*.

Ref. do Programa *arg*

Causas prováveis

A tarefa não está configurada para controlar unidades mecânicas.

Continua na página seguinte

6 Resolução de problemas por registro de eventos

6.5 4x xxx

Continuação

Ações recomendadas

Altere a configuração ou remova a instrução.

40814, Erro de execução

Descrição

Tarefa: *arg*

StartMove não pôde obter a distância recuperada.

Ref. do Programa *arg*

Causas prováveis

Erro de aplicação.

Ações recomendadas

Favor reiniciar o caminho.

Recuperação: *arg*

40815, Número de eixo não existente

Descrição

Tarefa: *arg*

Número de eixo desconhecido para a unidade mecânica *arg*

Ref.do programa *arg*

Ações recomendadas

Verifique o valor para o argumento Axis.

40816, Erro RolGenInstr

Descrição

Tarefa: *arg*

Erro da instrução RolGenInstr.

Ref. ao usuário anterior ou mensagem de erro interno por motivo.

Ref. do Programa *arg*

Recuperação: *arg*

41000, A origem do item existe

Descrição

A origem do item *arg* já existe. Duas origens do item não podem ter o mesmo nome.

41001, Não é um nome válido

Descrição

Escolha *arg* ou *arg*

41002, O tamanho do buffer foi excedido

Descrição

Erro interno fatal para a origem do item *arg*. Tente um início morno ou um início frio. Favor relatar este erro.

Continua na página seguinte

41003, Origem do item não definida

Descrição

O objeto de origem do item não foi definido.

41004, Erro interno Itmsrc

Descrição

Erro interno para a origem do item *arg*.

Tipo de erro: *arg*.

41005, Purgue a origem do item primeiro

Descrição

A origem do item *arg* deve ser purgada antes dele ser usado.

41006, Reconheça o alvo do item primeiro

Descrição

O alvo do item deve ser reconhecido antes de executar a instrução GetltnTgt(s) novamente.

Erro ocorrido para a origem do item *arg*.

41007, Buffer do alvo do item cheio

Descrição

O buffer do alvo do item está cheio para a origem do item *arg*

41008, Erro de inicialização De E/S do Transportador

Descrição

Erro na inicialização do sinal de E/S para a origem do item *arg*, para o transportador *arg*. Nome do sinal de E/S *arg*.

41009, O transportador não existe

Descrição

Erro para a origem do item *arg*. O transportador *arg* não existe.

41010, Não foi dado nome ao transportador

Descrição

Erro para a origem do item *arg*. Nenhum nome do transportador especificado.

41011, Erro nos limites do transportador

Descrição

Erro para a origem do item *arg*, transportador *arg*. Os limites estão incorretamente especificados.

41012, Os dados do transportador são definidos mais tarde

Descrição

Erro para a origem do item *arg*, transportador *arg*. A instrução *ltnSrcCnvDat* deve ser chamada antes da instrução *ltnSrcFlush*.

41050, Perfil não ativado

Descrição

O registro do perfil não está pronto

Conseqüências

Dados do perfil não ativados

Causas prováveis

Tentativa de ativar o perfil registrado muito cedo

Ações recomendadas

A Instrução *RecordProfile* deve ser chamada antes de *ActivateProfile*

41051, Perfil registrado não armazenado

Descrição

Os dados do perfil não são válidos para armazenar

Conseqüências

Nada foi armazenado

Causas prováveis

Tentativa de armazenar um perfil registrado não existente ou não ativado.

Ações recomendadas

A instrução *ActivateProfile* deve ser chamada antes de *StoreProfile*

41052, Não é possível usar este arquivo de dados do perfil

Descrição

Arquivo não encontrado ou o dado não é válido

Conseqüências

Perfil não usado

Causas prováveis

Arquivo não encontrado ou o dado não é válido.

Ações recomendadas

Verifique o diretório do arquivo, o nome e os dados do perfil.

41100, Muitas Correções

Descrição

Tarefa: *arg*

É permitida a conexão de no máximo 5 descritores de correção.

Ref. do Programa. *arg*

Ações recomendadas

Verifique o número de descritores conectados.

Recuperação: *arg*

41101, Correção não conectada

Descrição

Tarefa: *arg*

Não é possível escrever para o descritor de correção.

Ref. do programa *arg*

Ações recomendadas

Verifique se o descritor de correção atual está conectado.

Recuperação: *arg*

41102, Nenhuma Correção Conectada

Descrição

Tarefa: *arg*

A correção não pode ser lida.

Ref. do Programa *arg*

Causas prováveis

Nenhuma correção conectada ao descritor.

Ações recomendadas

Verifique se há algum gerador de correção conectado.

Recuperação: *arg*

41200, Erro de Aberta da Ferramenta Servo.

Descrição

Tarefa: *arg*

Não é possível abrir a pistola servo em motores desligados.

Ref. do Programa *arg*

Ações recomendadas

Tente novamente após ligar o motor.

Recuperação: *arg*

41201, Erro de Fechamento da Ferramenta Servo.

Descrição

Tarefa: *arg*

Continua na página seguinte

6 Resolução de problemas por registro de eventos

6.5 4x xxx

Continuação

Não é possível fechar a pistola servo em motores desligados.

Ref. do Programa *arg*

Ações recomendadas

Tente novamente após ligar o motor.

Recuperação: *arg*

41202, Erro de Calibragem da Ferramenta Servo.

Descrição

Tarefa: *arg*

Não é possível calibrar a pistola servo em motores desligados.

Ref. do Programa *arg*

Ações recomendadas

Tente novamente após ligar o motor.

Recuperação: *arg*

41203, Erro da Ferramenta Servo.

Descrição

Tarefa: *arg*

A ferramenta servo *arg* não existe.

Ref. do Programa. *arg*

Ações recomendadas

Verifique o nome da unidade mecânica.

Recuperação: *arg*

41204, Erro da Ferramenta Servo.

Descrição

Tarefa: *arg*

Parada de emergência ao executar a instrução na tarefa de fundo.

Ref. do Programa *arg*

Ações recomendadas

Tente novamente após reinicializar a parada de emergência.

Recuperação: *arg*

41205, Erro da Ferramenta Servo.

Descrição

Task: *arg*

Não é possível fechar a pistola servo. A pistola não está aberta.

Ref. do Programa *arg*

Ações recomendadas

Tente novamente após abrir a pistola.

Recuperação: *arg*

Continua na página seguinte

41206, Erro de Parâmetro da Ferramenta Servo.

Descrição

Tarefa: *arg*

O parâmetro PrePos deve ser um valor positivo.

Ref. do Programa *arg*

Ações recomendadas

Altere o valor do parâmetro.

Recuperação: *arg*

41207, Erro de Inicialização da Ferramenta Servo.

Descrição

Tarefa: *arg*

A posição da ferramenta servo *arg* não está inicializada.

Ref. do Programa *arg*

Ações recomendadas

Altere o valor do parâmetro ou execute a calibragem de alteração da ponta.

Recuperação: *arg*

41208, Erro de Sincronização da Ferramenta Servo.

Descrição

Tarefa: *arg*

As pontas da ferramenta servo *arg* não estão sincronizadas.

Ref. do Programa *arg*

Ações recomendadas

Sincronize através da ManServiceCalib ou execute uma calibragem de alteração da ferramenta.

Recuperação: *arg*

41209, Erro de Ativação da Ferramenta Servo.

Descrição

Tarefa: *arg*

A ferramenta servo *arg* não está ativada.

Ref. do Programa. *arg*

Ações recomendadas

Use ActUnit para ativar.

Recuperação: *arg*

41210, Erro da Ferramenta Servo.

Descrição

Tarefa: *arg*

Não é possível executar a instrução em motores desligados para a ferramenta servo *arg*.

Ref. do Programa *arg*

Ações recomendadas

Tente novamente após ligar o motor.

Recuperação: *arg*

41211, Erro da Ferramenta Servo.

Descrição

Tarefa: *arg*

Não é possível executar uma recalibragem da pistola *arg*.

Ref. do Programa *arg*

Ações recomendadas

Tente novamente após verificar os valores.

Recuperação: *arg*

41212, Erro da servo pinça.

Descrição

Tarefa: *arg*

Impossível alterar a força. A pinça não está fechada.

Ref. do programa *arg*

Ações recomendadas

Tente novamente após fechar a pinça.

Recuperação: *arg*

41300, Erro de argumento

Descrição

O argumento Junta deve estar entre 1 e *arg*.

Ações recomendadas

Verifique e altere o valor.

41301, Erro de argumento

Descrição

O argumento Tipo não corresponde a um valor de serviço.

41302, Erro de argumento

Descrição

O argumento Tipo não corresponde a um valor de serviço.

41303, Erro de argumento

Descrição

O argumento Robô deve estar entre 1 e *arg*.

Ações recomendadas

Verifique e altere o valor.

41304, Erro de argumento

Descrição

O argumento Nível não corresponde a um nível de serviço.

41400, Erro de parâmetro

Descrição

Tarefa: *arg*

AxisNo Incorreto.

Ref. do Programa *arg*

Ações recomendadas

Verifique e altere o valor.

Pressione Iniciar para continuar.

41401, Erro de E/S

Descrição

Incapaz de acessar o sinal de E/S.

Sinal e unidade desconhecidos.

Causas prováveis

A conexão com o módulo de E/S está interrompida.

Ações recomendadas

Reestabeleça a conexão com a unidade de E/S.

41402, Erro de valor

Descrição

Tarefa: *arg*

Valor ilegal do argumento para o parâmetro Eixo ou Força.

Ref. do Programa *arg*

Ações recomendadas

Verifique e altere o valor.

41403, Erro de valor

Descrição

Tarefa: *arg*

Valor ilegal do argumento para o parâmetro Tipo de Prioridade de Velocidade.

Ref. do Programa *arg*

41404, Erro de parâmetro

Descrição

Tarefa: *arg*

Argumento Ligado ou Desligado faltando.

Ref. do Programa *arg*

Continua na página seguinte

6 Resolução de problemas por registro de eventos

6.5 4x xxx

Continuação

Ações recomendadas

Verifique o programa RAPID. Um dos interruptores Ligado ou Desligado precisa ser informado.

41405, Erro de parâmetro

Descrição

Tarefa: *arg*

O argumento Valor do Ajuste não é permitido junto com o argumento Desligado.

Ref. do Programa *arg*

Ações recomendadas

Verifique o programa RAPID.

41406, Erro de parâmetro

Descrição

Tarefa: *arg*

Este Tipo de Ajuste somente é válido para a opção Ajuste de Formato Avançado.

Ref. do Programa *arg*

Ações recomendadas

Altere o Tipo de Ajuste ou a opção de instalação.

41407, Erro de parâmetro

Descrição

Tarefa: *arg*

Símbolo *arg* é somente leitura.

Ref. do Programa *arg*

Ações recomendadas

Recuperação: *arg*

41408, Erro de parâmetro

Descrição

Tarefa: *arg*

O símbolo *arg* não foi encontrado.

Ref. do Programa *arg*

Ações recomendadas

Recuperação: *arg*

41409, Erro de parâmetro

Descrição

Tarefa: *arg*

Símbolo ambíguo *arg*.

Ref. do Programa *arg*

Ações recomendadas

Verifique e altere o programa RAPID.

41410, Erro de parâmetro

Descrição

Tarefa: *arg*

Erro de pesquisa para símbolo *arg*.

Ref. do Programa *arg*

Ações recomendadas

Recuperação: *arg*

41411, Erro de parâmetro

Descrição

Tarefa: *arg*

Nome do módulo desconhecido *arg*.

Ref. do Programa *arg*

Causas prováveis

O módulo não existe.

Ações recomendadas

Verifique e altere o programa RAPID.

41412, Erro de parâmetro

Descrição

Tarefa: *arg*

Módulo ambíguo *arg*.

Ref. do Programa *arg*

Ações recomendadas

Verifique e altere o programa RAPID.

41413, Erro de parâmetro

Descrição

Tarefa: *arg*

Nome da rotina ambíguo *arg*.

Ref. do Programa *arg*

Ações recomendadas

Verifique e altere o programa RAPID.

41414, Erro de parâmetro

Descrição

Tarefa: *arg*

Nome da rotina desconhecido *arg*.

Ref. do Programa *arg*

Continua na página seguinte

Causas prováveis

A rotina não existe.

Ações recomendadas

Verifique e altere o programa RAPID.

41415, Erro de parâmetro**Descrição**

Tarefa: *arg*

O nome do modulo *arg* não existe.

Ref. do programa *arg*

Ações recomendadas

Verifique e altere o programa RAPID.

Recuperação: *arg*

41416, Erro de parâmetro**Descrição**

Tarefa: *arg*

O símbolo *arg* não é um módulo.

Ref. do programa *arg*

Ações recomendadas

Verifique e altere o programa RAPID.

Recuperação: *arg*

41417, Erro de acesso ao sistema**Descrição**

Tarefa: *arg*

Não é possível converter dada.

Ref. do programa *arg*

Ações recomendadas

Reinicie a quente e tente novamente.

41419, Erro de parâmetro**Descrição**

Tarefa: *arg*

arg deve ser num, bool ou string.

Program Ref. *arg*

Ações recomendadas

Verifique e altere o programa RAPID.

41420, Erro de parâmetro**Descrição**

Tarefa: *arg*

O tipo do argumento do *arg* não é compatível com o tipo cfg.

Esperado *arg*.

Ref. do Programa *arg*

Ações recomendadas

Recuperação: *arg*

41421, Erro de parâmetro**Descrição**

Tarefa: *arg*

Domínio cfg desconhecido no argumento *arg*.

Ref. do Programa *arg*

Ações recomendadas

Verifique e altere o programa RAPID.

Recuperação: *arg*

41422, Erro de parâmetro**Descrição**

Tarefa: *arg*

Tipo cfg desconhecido no argumento *arg*.

Ref. do Programa *arg*

Ações recomendadas

Verifique e altere o programa RAPID.

Recuperação: *arg*

41423, Erro de parâmetro**Descrição**

Tarefa: *arg*

Tipo cfg desconhecido no argumento *arg*.

Ref. do Programa *arg*

Ações recomendadas

Verifique e altere o programa RAPID.

Recuperação: *arg*

41424, Erro de parâmetro**Descrição**

Tarefa: *arg*

Atributo cfg desconhecido no argumento *arg*.

Ref. do Programa *arg*

Ações recomendadas

Verifique e altere o programa RAPID.

Recuperação: *arg*

41425, Erro de Parâmetro**Descrição**

Tarefa: *arg*

O caminho '*arg*' no argumento *arg* é incorreto.

Continua na página seguinte

6 Resolução de problemas por registro de eventos

6.5 4x xxx

Continuação

Ref do Programa *arg*

Ações recomendadas

Verifique e altere o caminho.

Recuperação: *arg*

41426, Erro de E/S

Descrição

Impossível acessar o sinal de E/S. Sinal e unidade desconhecidos.

Consequências

Impossível reinicializar.

Causas prováveis

A conexão com o módulo de E/S está interrompida.

Ações recomendadas

Reestabeleça a conexão com a unidade de E/S. Para tornar possível reiniciar o programa, mova o PP para uma posição de reinicialização segura.

41427, Erro de argumento

Descrição

Tarefa: *arg* :

O tempo de atraso tem que ser positivo.

Ref. do Programa. *arg*

Ações recomendadas

Altere o valor do tempo de atraso.

41428, Erro de Eixo

Descrição

Tarefa: *arg*

O eixo único não foi iniciado corretamente. O sensor não está ativado.

Ref. do Programa *arg*

41429, Erro de Eixo

Descrição

Tarefa: *arg*

O eixo único não está iniciado corretamente.

O processo do sensor não está iniciado corretamente.

Ref. do Programa *arg*

41430, Erro de argumento

Descrição

Tarefa: *arg*

Erro na definição da orientação em *arg*.

Continua na página seguinte

Ref. do Programa

Ações recomendadas

Verifique a orientação. .

Todas as orientações usadas devem ser normalizadas, isto é, a soma dos quadrados dos elementos do quaternion deve ser igual a 1.

41431, Erro ao Acessar o Sistema

Descrição

Tarefa: *arg*

Instância LOGSRV desconhecida.

Ref. do Programa *arg*

Ações recomendadas

Execute o início morno e tente novamente.

41432, Erro de acesso ao sistema

Descrição

Tarefa: *arg*

Não é possível definir sinais de teste.

Ref. do programa *arg*

Ações recomendadas

Reinicie a quente e tente novamente.

41433, Erro de parâmetro

Descrição

Tarefa: *arg*

Unidade mecânica desconhecida.

Ref. do Programa *arg*

Ações recomendadas

Verifique se a unidade mecânica existe no sistema.

Recuperação: *arg*

41434, Erro de parâmetro

Descrição

Tarefa: *arg*

O argumento Eixo está fora do limite.

Ref. do Programa *arg*

Ações recomendadas

Verifique e altere o valor do argumento eixo.

Recuperação: *arg*

41435, Erro de parâmetro

Descrição

Tarefa: *arg*

O argumento Canal está fora do limite.

Ref. do Programa *arg*

Ações recomendadas

Verifique e altere o valor do argumento Canal.

41437, Erro de acesso ao sistema

Descrição

Tarefa: *arg*

Não é possível redefinir sinais de teste.

Ref. do programa *arg*

Ações recomendadas

Reinicie a quente e tente novamente.

41438, Carga Indefinida

Descrição

Tarefa: *arg*

ADVERTÊNCIA!

Argumento *arg* tem carga indefinida (massa=0).

Ref. do Programa *arg*

Consequências

É IMPORTANTE DEFINIR A CARGA CORRETA para evitar danos mecânicos ao robô.

Ações recomendadas

Defina a carga real para a ferramenta ou a carga das garras antes do movimento do programa ou do movimento rápido.

Um bom desempenho de movimento requer uma carga definida corretamente.

41439, Carga indefinida

Descrição

Tarefa: *arg*

ADVERTÊNCIA!

Argumento *arg* tem centro de gravidade da carga indefinido.

Ref. do programa *arg*

Consequências

É IMPORTANTE DEFINIR A CARGA CORRETA para evitar danos mecânicos ao robô.

Ações recomendadas

Defina o centro de gravidade real para a carga da ferramenta ou a carga do produto antes do movimento do programa ou de movimento manual (cog.x, cog.y e cog.z não podem ser 0 mm ao mesmo tempo). A identificação da carga pode ser feita usando a rotina do serviço LoadIdentify.

41440, O argumento está faltando

Descrição

Tarefa: *arg*

Um parâmetro de opção precisa ser definido.

Ref. do programa *arg*

Consequências

A rotina RAPID chamada não pôde ser executada.

Ações recomendadas

Um argumento de comutação do tipo de dado deve ser especificado.

41441, Erro de descarregamento

Descrição

Tarefa: *arg*

O módulo carregado com o caminho *arg* está ativo e assim não pode ser eliminado.

Ref. do programa *arg*

Causas prováveis

A instrução UnLoad ou WaitLoad é executada no mesmo módulo que está sendo removido.

A instrução UnLoad ou WaitLoad está em uma interrupção executada antes do esperado.

Se houver um CONNECT para uma rotina de interrupção no módulo, será preciso realizar um IDelete na interrupção antes de descarregar o módulo.

Ações recomendadas

Verifique se o módulo não contém rotinas ou dados que ainda estejam ativos, por exemplo, CONNECT.

Recuperação: *arg*

41442, Erro de referência

Descrição

Tarefa: *arg*

A referência no argumento *arg* não é uma variável inteiramente persistente.

Ref. do Programa *arg*

Ações recomendadas

Não é possível usar um componente do registro ou elemento da matriz no argumento. *arg*.

Somente é possível usar variáveis inteiramente persistentes para Ferramenta, WObj ou Carga em qualquer instrução de movimento.

6 Resolução de problemas por registro de eventos

6.5 4x xxx

Continuação

41443, Erro de argumento

Descrição

Tarefa: *arg*

O argumento Ferramenta tem uma carga negativa da ferramenta.

Ref. do Programa *arg*

Ações recomendadas

Defina a carga correta da ferramenta antes de usar a ferramenta para movimento rápido ou movimento do programa. A identificação da carga da ferramenta não pode ser feita sem a rotina do serviço LoadIdentify.

41444, Erro de argumento

Descrição

Tarefa: *arg*

O argumento Ferramenta tem pelo menos um componente de dados de inércia com um valor negativo.

Ref. do Programa *arg*

Ações recomendadas

Defina todos os componentes dos dados de inércia (ix, iy ou iz) para valores positivos reais.

41445, Erro de argumento

Descrição

Tarefa: *arg*

Nenhum \WObj especificado para o movimento com TCP estacionário.

Ref. do Programa *arg*

Ações recomendadas

Acrescente o argumento \WObj para o objeto de trabalho real. Se não houver movimento com a TCP estacionária, altere o componente "robhold" no argumento Ferramenta para VERDADEIRO (o robô segura a ferramenta).

41446, Erro de argumento

Descrição

Tarefa: *arg*

Indefinido se o robô segura a ferramenta ou o objeto de trabalho.

Ref. do programa *arg*

Consequências

A execução do programa é imediatamente interrompida.

Causas prováveis

Incompatibilidade do componente robhold na ferramenta e no objeto de trabalho.

Ações recomendadas

Verifique a discordância no componente robhold entre o argumento Tool e o argumento \WObj.

41447, Erro de argumento

Descrição

Tarefa: *arg*

O argumento *arg* tem pelo menos um componente de dados com valor negativo.

Ref. do Programa *arg*

Ações recomendadas

Defina todos os componentes de dados em argumentos *arg* para valores positivos.

41448, Erro de argumento

Descrição

Tarefa: *arg*

O argumento *arg* não pode ter valor negativo.

Ref. do Programa *arg*

Ações recomendadas

Configure o argumento *arg* para um valor positivo.

41449, Erro de valor

Descrição

Tarefa: *arg*

Valor igual no argumento *arg*.

Ref. do Programa *arg*

Ações recomendadas

Verifique o programa RAPID.

41450, Erro de argumento

Descrição

Tarefa: *arg*

O argumento \WObj especifica o nome de uma unidade mecânica, que não está ativada ou é desconhecida no sistema.

Ref. do Programa *arg*

Ações recomendadas

O nome da unidade mecânica definida em \WObj deve corresponder ao um nome anteriormente definido nos parâmetros do sistema e deve ser ativado.

Continua na página seguinte

41451, Erro de argumento**Descrição**Tarefa: *arg*O argumento *arg* contém um número de interrupção ilegal.Ref. do Programa *arg***Causas prováveis**

O número de interrupção de entrega é ilegal porque não foi alocado pela instrução CONECTAR.

Ações recomendadas

Use a instrução CONECTAR para alocar e conectar um número de interrupção a uma rotina de interrupção.

41452, Erro de argumento**Descrição**Tarefa: *arg*O argumento *arg* contém um número de interrupção, que já está em uso para outros propósitos.Ref. do Programa *arg***Ações recomendadas**

Antes de reutilizar uma variável de interrupção no programa, ela precisa ter sido cancelada com a instrução IDelete.

41453, Erro de tipo**Descrição**Tarefa: *arg*Tipo de dado ilegal do argumento *arg*.Ref. do Programa *arg***Ações recomendadas**

Verifique o programa RAPID.

41454, Erro de referência**Descrição**Tarefa: *arg*Número do parâmetro de gatilho *arg*, referência a um tipo de dado de gatilho indefinido.Ref. do Programa *arg***Ações recomendadas**

Defina os dados do gatilho executando a instrução TriggIO, TriggInt, TriggEquip, TriggSpeed ou TriggCheckIO antes de executar a instrução TriggL, TriggC, TriggJ, CapL ou CapC.

41455, Erro ao Acessar o Sistema**Descrição**Tarefa: *arg*

O sistema operacional teve uma falha de tempo.

Ref. do Programa *arg***Ações recomendadas**

Início morno e tente novamente.

41456, Erro de argumento**Descrição**Tarefa: *arg*O argumento *arg* não está dentro do limite.Ref. do Programa *arg***Ações recomendadas**O valor deve estar dentro do limite *arg*

41457, Erro de argumento**Descrição**Tarefa: *arg*

Argumento opcional faltando.

Ref. do Programa *arg***Ações recomendadas**Adicione um dos argumentos opcionais *arg* ou *arg*.

41458, Erro de argumento**Descrição**Tarefa: *arg*O argumento *arg* ou *arg* não está dentro do limite.Ref. do Programa *arg***Ações recomendadas**

Verifique e altere o valor do argumento.

41459, Erro de argumento**Descrição**Tarefa: *arg*O argumento *arg* não está dentro do limite.Ref. do Programa *arg***Ações recomendadas**

Verifique e altere o valor do argumento.

41460, Erro de argumento**Descrição**Tarefa: *arg*O argumento *arg* ou *arg* ou *arg* não está dentro do limite.Ref. do Programa *arg*

6 Resolução de problemas por registro de eventos

6.5 4x xxx

Continuação

Ações recomendadas

Verifique e altere o argumento.

41461, Erro de valor

Descrição

Tarefa: *arg*

Valor ilegal do argumento *arg*.

Ref. do Programa *arg*

Ações recomendadas

O índice deve ser um número inteiro e dentro do limite entre 1 a 1024.

41462, Erro de valor

Descrição

Tarefa: *arg*

Valor ilegal do argumento para parâmetro *arg*.

Ref. do Programa *arg*

Ações recomendadas

O valor deve ser um número inteiro e dentro do intervalo correto.

41463, O Argumento de Comutação Está Faltando

Descrição

Tarefa: *arg*

Há um argumento faltando.

Ref. do Programa *arg*

Ações recomendadas

Um dos parâmetros de comutação \Hex1, \Long4, \Float4 ou \ASCII tem que ser definido.

41464, Índice Muito Alto.

Descrição

Tarefa: *arg*

Valor ilegal no argumento *arg*.

Ref. do Programa *arg*

Ações recomendadas

Verifique o programa RAPID.

41465, A String Está Vazia.

Descrição

Tarefa: *arg*

Valor ilegal no argumento *arg*.

Ref. do Programa *arg*

Continua na página seguinte

Ações recomendadas

Verifique o argumento e use uma string não vazia.

41466, As Variáveis São Iguais.

Descrição

Tarefa: *arg*

O argumento FromRawData e ToRawData são iguais.

Ref. do Programa *arg*

Ações recomendadas

Verifique o programa RAPID.

41467, Erro de valor

Descrição

Tarefa: *arg*

Valor ilegal no argumento *arg*.

Ref. do Programa *arg*

Ações recomendadas

Verifique e altere o valor. Ele deve ser um número inteiro e dentro do intervalo entre 1 a 255.

41468, Erro de valor

Descrição

Tarefa: *arg*

Valor ilegal no argumento *arg*.

Ref. do Programa *arg*

Ações recomendadas

Verifique e altere o valor. NoOfBytes deve ser um número inteiro e no intervalo entre 1 e 1024 e não maior do que o comprimento do RawData.

41469, Erro de valor

Descrição

Tarefa: *arg*

Valor ilegal no argumento *arg*.

Ref. do Programa *arg*

Ações recomendadas

Verifique o valor. NoOfBytes não deve ser maior do que o comprimento do RawData.

41470, Erro de argumento

Descrição

Tarefa: *arg*

O argumento *arg* ou *arg* não está dentro do limite.

Ref. do Programa *arg*

Ações recomendadas

Verifique e altere o valor do argumento.

41471, Erro de instrução**Descrição**

Tarefa: *arg*

Você não pode desativar a unidade *arg*.

Ref. do Programa *arg*

Ações recomendadas

Recuperação: *arg*

41472, Erro de instrução**Descrição**

Tarefa: *arg*

Não há cliente, por ex.: uma Unidade de Programação atendendo a instrução.

Ref. do programa *arg*

Ações recomendadas

Recuperação: *arg*

41473, Erro ao Acessar o Sistema**Descrição**

Não foi possível enviar os dados usando SCWrite a um computador externo.

Falha ao enviar uma variável *arg*

41474, Erro de valor**Descrição**

Tarefa: *arg*

Valor ilegal no argumento *arg*.

Ref. do Programa *arg*

Ações recomendadas

Verifique o valor: *arg*

arg deve ser um número inteiro positivo.

41475, Tamanho incorreto da lista de tarefas**Descrição**

Tarefa: *arg*

A lista de tarefas tem número incorreto de elementos. Ela não pode ter menos do que 1 ou mais do que *arg*.

Ref. do programa *arg*

Ações recomendadas

Verifique e altere o número de argumentos na lista de tarefas.

41476, Lista de tarefas inconsistentes**Descrição**

Tarefa: *arg*

arg na lista de tarefas não é uma das tarefas que estão configuradas no sistema (no máx. *arg* tarefas podem ser configuradas).

Ref. do programa *arg*

Ações recomendadas

Acrescente a tarefa ao sistema (em Configuração do controlador) ou remova a tarefa da lista.

41477, Tempo Esgotado**Descrição**

Tarefa: *arg*

O tempo definido no argumento *arg* na instrução WaitSyncTask expirou.

Ref. do Programa *arg*

Ações recomendadas

Recuperação: *arg*

41483, Erro de argumento**Descrição**

Tarefa: *arg*

O valor do ID é negativo ou não é um número inteiro.

Ref. do Programa *arg*

Ações recomendadas

Verifique o valor do argumento opcional ID. O valor deve ser um inteiro não negativo.

41484, Tempo Esgotado**Descrição**

Tarefa: *arg*

O tempo definido no argumento *arg* na instrução SyncMoveOn expirou.

Ref. do Programa *arg*

Ações recomendadas

Recuperação: *arg*

41486, Erro de instrução**Descrição**

Tarefa: *arg*

A instrução *arg* somente está disponível se houver um TCP-robot definido na tarefa do programa.

Ref. do Programa *arg*

Continua na página seguinte

6 Resolução de problemas por registro de eventos

6.5 4x xxx

Continuação

Ações recomendadas

- Verifique a configuração.
- A instrução deve ser removida, se a tarefa não tiver que ter um TCP-robot.

41487, Erro de instrução

Descrição

Tarefa: *arg*

A instrução *arg* somente funciona se o TCP-robot estiver ativo.

Ref. do Programa *arg*

Ações recomendadas

Ative o TCP-robot na tarefa.

41488, Erro de valor

Descrição

Tarefa: *arg*

Não há nenhum TCP-robot definido na tarefa do programa.

Uma ou diversas entradas dos valores do eixo não é igual a 9E9.

Ref. do Programa *arg*

Ações recomendadas

Altere o valor do eixo do robô para 9E9.

41489, Erro de valor

Descrição

Tarefa: *arg*

O eixo do robô *arg* não é movimentável e assim não deve ser supervisionado.

Ref. do Programa *arg*

Ações recomendadas

Altere o valor do eixo *arg* para 9E9.

41490, Tempo Esgotado

Descrição

Tarefa: *arg*

O tempo definido no argumento *arg* na instrução SyncMoveOff expirou.

Ref. do Programa *arg*

Ações recomendadas

Recuperação: *arg*

41491, Erro de instrução

Descrição

Tarefa: *arg*

Continua na página seguinte

A instrução *arg* não está disponível se houver um TCP-robot definido na tarefa do programa.

Ref. do Programa *arg*

Ações recomendadas

- Verifique a configuração.
- A instrução deve ser removida, se a tarefa tiver que ter um TCP-robot.

41492, Erro de instrução

Descrição

Tarefa: *arg*

A instrução *arg* somente funciona se a unidade mecânica estiver ativa.

Ref. do Programa *arg*

Ações recomendadas

Ative a unidade mecânica na tarefa.

41493, Erro de execução

Descrição

Tarefa: *arg*

Não há nenhum TCP-robot definido na tarefa.

Ref. do Programa *arg*

Ações recomendadas

Para ser possível executar a instrução um TCP-robot deve estar disponível na tarefa.

41494, Erro de instrução

Descrição

Tarefa: *arg*

A tarefa não controla a unidade mecânica: *arg*.

Ref. do Programa *arg*

Ações recomendadas

Verifique a configuração.

41495, Erro ao Movimentar PP

Descrição

Tarefa: *arg*

Não está pronto para mudar do modo independente para o modo sincronizado.

Ref. do Programa *arg*

Consequências

O reinício da instrução atual está bloqueado.

O sistema pode estar no modo de movimento sincronizado ou ainda no modo de movimento independente.

Causas prováveis

Pare o programa quando tiver uma instrução ativa. Então ocorreu um movimento PP no programa.

Ações recomendadas

Mova PP para iniciar o programa novamente. PP deve ser movido em todas as tarefas do programa. Para obter um estado bem definido do sistema é preciso mover PP para principal.

41496, Erro ao Movimentar PP

Descrição

Tarefa: *arg*

Não está pronto para mudar do modo independente para o modo sincronizado.

Ref. do Programa *arg*

Conseqüências

O reinício da instrução atual está bloqueado.

O sistema pode estar no modo de movimento sincronizado ou ainda no modo de movimento independente.

Causas prováveis

Pare o programa quando tiver uma instrução ativa. Então ocorreu um movimento PP no programa.

Ações recomendadas

Mova PP para iniciar o programa novamente. PP deve ser movido em todas as tarefas do programa. Para obter um estado bem definido do sistema é preciso mover PP para principal.

41497, Notificação de movimento PP

Descrição

Tarefa: *arg*

A instrução *arg* estava ativa nesta tarefa. Movimentar PP dentro do programa pode ser perigoso em alguns casos.

Ref. do Programa *arg*

Conseqüências

Movimentar PP no programa RAPID pode resultar em tarefas RAPID não sincronizadas e/ou em colisão entre os robôs.

Causas prováveis

Movimente PP no programa RAPID quando houver uma instrução ativa *arg*.

Ações recomendadas

Movimente PP para uma posição adequada nesta tarefa do programa.

41498, Quadro do Usuário Não Definido Na Unidade Mecânica !

Descrição

O objeto de trabalho *arg* contém uma unidade mecânica coordenada que não tem frame do usuário definido.

Ações recomendadas

Verifique o componente da unidade mecânica do objeto de trabalho.

41499, Modo Sincronizado

Descrição

Tarefa: *arg*

O sistema está em modo sincronizado. A instrução deve ter um.

Ref. do Programa *arg*

Ações recomendadas

Acrescente um \ID de comutação com um número de identificação para a instrução.

41500, Modo Independente

Descrição

Tarefa: *arg*

O sistema está em modo independente. A instrução deve ter um ID.

Ref. do Programa *arg*

Ações recomendadas

Remova o \ID de comutação da instrução.

41501, ID ilegal

Descrição

Tarefa: *arg*

O ErrorId tem valor incorreto. Ele deve ser um número inteiro no intervalo *arg* - *arg*.

Ref. do Programa *arg*

Ações recomendadas

Altere o valor.

41502, Domínio ilegal.

Descrição

Tarefa: *arg*

O domínio *arg* não pode ser usado.

Ref. do programa *arg*

Ações recomendadas

Escolha outro domínio Elog.

Continua na página seguinte

6 Resolução de problemas por registro de eventos

6.5 4x xxx

Continuação

41503, Tipo de erro ilegal

Descrição

Tarefa: *arg*

O tipo de erro TYPE_ALL não pode ser usado.

Ref. do programa *arg*

Ações recomendadas

Use outro tipo de Erro.

41504, Nenhuma Unidade Mecânica Definida

Descrição

Tarefa: *arg*

Nenhum TCP no sistema e nenhuma Unidade Mecânica acrescentada à instrução.

Ref. do Programa *arg*

Ações recomendadas

Acrescente uma Unidade Mecânica, que exista na tarefa, à instrução.

41505, Unidade Mecânica Não Está na Tarefa

Descrição

Tarefa: *arg*

A Unidade Mecânica definida não existe na tarefa.

Ref. do Programa *arg*

Ações recomendadas

Acrescente outra Unidade Mecânica à instrução.

41506, A Tarefa Não Lê um TCP-robot

Descrição

Tarefa: *arg*

A tarefa lida não lê um TCP-robot.

Ref. do Programa *arg*

Ações recomendadas

Altere a configuração ou acrescente uma Unidade Mecânica, que exista na tarefa, à instrução.

41507, A Tarefa Lê Outro Unidade Mecânica

Descrição

Tarefa: *arg*

A tarefa lê uma Unidade Mecânica diferente da definida na instrução.

Ref. do Programa *arg*

Ações recomendadas

Altere a Unidade Mecânica na instrução.

Continua na página seguinte

41508, Erro de ID de Carga

Descrição

Tarefa: *arg*

A Identificação da Carga não está disponível para este tipo de robô.

Ref. do programa *arg*

Ações recomendadas

Verifique a mensagem seguinte do Registro de Eventos, para a ação seguinte de usuário efetuar.

41509, Erro de ID de Carga

Descrição

Tarefa: *arg*

A posição para Identificação da Carga não é válida.

Ref. do Programa *arg*

Ações recomendadas

Altere a posição para o robô.

Verifique a mensagem seguinte do Registro de Eventos, para a ação seguinte de usuário efetuar.

41510, Erro na Identificação de Carga

Descrição

Tarefa: *arg*

Não permitido identificar (ou usar) tool0.

Ref. do programa *arg*

Ações recomendadas

Defina a ferramenta que deve ser identificada, ativando-a na janela de movimentação.

Verifique a mensagem seguinte do Registro de Eventos, para a ação seguinte de usuário efetuar.

41511, Erro na Identificação de Carga

Descrição

Tarefa: *arg*

Não é possível identificar load0.

Ref.do programa *arg*

Ações recomendadas

Use outra carga para identificação.

Verifique a mensagem seguinte do Registro de Eventos, para a ação seguinte de usuário efetuar.

41512, Erro interno

Descrição

Tarefa: *arg*

Eixos de medição > 2 ao mesmo tempo.

Ref. do programa *arg*

Ações recomendadas

Verifique a mensagem seguinte do Registro de Eventos, para a ação seguinte de usuário efetuar.

41513, Erro na Identificação de Carga

Descrição

Tarefa: *arg*

Seleção de carga fora dos limites.

Ref. do programa *arg*

Ações recomendadas

Selecione uma carga no sistema.

Pressione Iniciar para continuar.

41514, Erro de identificação de carga

Descrição

Tarefa: *arg*

wobj0 não pode ser ativado para o TCP estacionário.

Ref. do programa *arg*

Ações recomendadas

Selecione outro objeto de trabalho.

Verifique a mensagem seguinte do registro de eventos, para verificar a próxima ação a efetuar.

41515, Erro na Identificação de Carga

Descrição

Tarefa: *arg*

Seleção do método fora dos limites.

Ref. do programa *arg*

Ações recomendadas

Selecione um dos métodos de identificação disponível.

Pressione Iniciar para continuar.

41516, Erro na Identificação de Carga

Descrição

Tarefa: *arg*

O ângulo de configuração não é adequado.

Ref. do programa *arg*

Consequências

Não é possível executar a identificação.

Causas prováveis

O valor selecionado do ângulo de configuração é menor do que 30, ou tem outro valor que não é possível ser usado para identificação.

Ações recomendadas

Selecione um ângulo de configuração entre +/- 30 e +/- 90 graus.

Pressione Iniciar para continuar.

41517, Erro de ID de Carga

Descrição

Tarefa: *arg*

O PP foi movido para o início da rotina Identificação da carga e está agora preparado para uma nova reiniciação.

Ref. do programa *arg*

Causas prováveis

A rotina de serviço foi parada durante a medição, interrompida com cancelamento pelo usuário ou interrompida devido a outro erro.

Consulte a mensagem antiga do Registro de eventos para saber a razão.

Ações recomendadas

1) Reinicie a rotina de serviço novamente

2) Use Depurar - Cancelar rotina de chamada, para encerrar a rotina.

NOTA: Cancelar a Rotina de chamada resultará em um Indicador do Programa perdido.

Use Depurar - PP para Principal para obter um novo Indicador do programa.

41518, Erro na Identificação de Carga

Descrição

Tarefa: *arg*

Seleção de MechUnit fora dos limites.

Ref. do programa *arg*

Ações recomendadas

Selecione uma das Unidades mecânicas apresentadas.

Pressione Iniciar para continuar.

41519, Erro na Identificação de Carga

Descrição

Tarefa: *arg*

A massa precisa ser > 0 kg.

Ref. do programa *arg*

Ações recomendadas

Especifique a massa para algo maior que 0.

Continua na página seguinte

6 Resolução de problemas por registro de eventos

6.5 4x xxx

Continuação

Pressione Iniciar para continuar.

41520, A constante de recuperação de erro não foi reservada

Descrição

Tarefa: *arg*

A constante de recuperação de erro *arg* não está reservada.

Ref. do programa *arg*

Ações recomendadas

Use a instrução *BookErrNo* para reservar a constante ou use uma constante de recuperação de erro reservada pelo sistema (não pode ser usada com *ErrRaise*).

41521, Erro de Status da Tarefa

Descrição

Tarefa: *arg*

Nenhuma das tarefas na lista de tarefas é uma tarefa ativa NORMAL, tarefa ativada.

Ref. do Programa *arg*

Ações recomendadas

Verifique no Painel de Seleção de Tarefas se pelo menos uma das tarefas na lista de tarefas está selecionada = ativada.

Verifique no arquivo.cfg se pelo menos uma das tarefas selecionadas é NORMAL.

41522, Constante de recuperação de erro errada usada.

Descrição

Tarefa: *arg*

A constante de recuperação de erro *arg* foi reservada pelo sistema. A constante não pode ser usada com a instrução *ErrRaise*.

Ref. do programa *arg*

Ações recomendadas

Reserve uma nova constante de recuperação de erro com a instrução *BookErrNo*.

41523, Erro de argumento

Descrição

Tarefa: *arg*

O argumento *arg* não é um inteiro ou é negativo.

Ref. do programa *arg*

Ações recomendadas

Altere o valor do argumento para um inteiro não negativo.

Continua na página seguinte

41524, Erro de instrução

Descrição

Tarefa: *arg*

O programa está executando em um manipulador DESFAZER. Não é permitido executar a instrução *arg* em um manipulador DESFAZER.

Ref. do Programa *arg*

Ações recomendadas

Remova a instrução.

41525, Erro de instrução

Descrição

Tarefa: *arg*

O programa está executando em uma rotina EVENTO. Não é permitido executar a instrução *arg* em uma rotina EVENTO.

Ref. do Programa *arg*

Ações recomendadas

Remova a instrução.

41526, Erro de instrução

Descrição

Tarefa: *arg*

A instrução *arg* somente pode ser usada em um manipulador de ERRO.

Ref. do Programa *arg*

Ações recomendadas

Remova a instrução ou mova a mesma para um manipulador de ERRO.

41527, O Argumento de Comutação Está Faltando

Descrição

Tarefa: *arg*

Há um argumento faltando.

Ref. do Programa *arg*

Ações recomendadas

Um dos parâmetros de comutação \Continuar ou \Interromper em *arg* tem que ser definido.

41528, Erro de instrução

Descrição

Tarefa: *arg*

Instrução *arg* somente pode ser usada em uma rotina não stepin.

Ações recomendadas

Remova a instrução ou mova a mesma para a rotina stepin.

41529, Erro de instrução**Descrição**

Tarefa: *arg*

O parâmetro de comutação \Inpos somente é permitido quando a tarefa está sob controle de uma unidade mecânica.

Ref. do Programa *arg*

Ações recomendadas

Remova o parâmetro de comutação \Inpos da instrução.

41530, Erro na instrução**Descrição**

Tarefa: *arg*

Não é possível executar a instrução *arg*, enquanto o objeto de trabalho coordenado tiver uma referência à unidade mecânica *arg*, localizada em outra tarefa.

Ref. do Programa *arg*

Ações recomendadas

Altere para um objeto de trabalho com referência a uma unidade mecânica localizada na mesma tarefa do TCP do robô.

A função CalcJointT pode ser usada, mesmo quando o objeto de trabalho coordenado está localizado em outra tarefa se:

- Switch \UseCurWObjPos for usado
- O objeto de trabalho coordenado ainda permanece imóvel.

41531, Tarefa Não Está Na Lista de Tarefas**Descrição**

Tarefa: *arg*

arg não é uma das tarefas na lista de tarefas, ou há uma discordância entre as listas de tarefas nas diferentes tarefas.

Ref. do Programa *arg*

Ações recomendadas

- Adicionar a tarefa atual à TaskList.
 - Verifique se as listas de tarefas nas diferentes tarefas são similares.
- Quando usar variáveis PERS, talvez seja necessário descarregar os módulos contendo as listas de tarefas e, então, recarregá-los.

41532, Discordância da lista de tarefas**Descrição**

Tarefa: *arg*

Falha ao sincronizar devido a:

1) A lista de tarefas *arg*, não coincide com as listas de tarefas com o mesmo SyncID em outras tarefas ou o nome da tarefa é usado diversas vezes na lista de tarefas.

2) As tarefas que estão ativas no painel de seleção de tarefas na primeira instrução executada não são as mesmas das instruções seguintes.

Ref. do Programa *arg*

Consequências

A execução do programa é imediatamente detida.

Causas prováveis

A razão para este erro é uma das seguintes:

- 1) As listas de tarefas não tem o mesmo conteúdo para o mesmo SyncID ou um nome de tarefa é usado diversas vezes.
- 2) Uma ou diversas tarefas foram ativadas/desativadas no painel de seleção de tarefas após a primeira instrução ter sido executada.

Ações recomendadas

- 1) Verifique e modifique as listas de tarefas e os IDs de sincronização ou o mesmo erro ocorrerá novamente.
- 2) Inicie novamente. As instruções serão executadas com o status atual do painel de seleção de tarefas.

41533, Discordância de SyncID**Descrição**

Tarefa: *arg*

SyncID *arg*, não coincide com o SyncID em outras tarefas.

Ref. do programa *arg*

Causas prováveis

O uso de listas de tarefas não globais pode provocar este erro.

Ações recomendadas

Altere o SyncID e verifique as listas de tarefas.
PP deve ser movido para o principal em todas as tarefas antes de você poder continuar.

41534, Dados de Sincronização Inconsistentes**Descrição**

Tarefa: *arg*

Dados de sincronização inconsistentes na Lista de Tarefas *arg*.

Ref. do Programa *arg*

Ações recomendadas

Altere o conteúdo da Lista de Tarefas.
PP deve ser movido para o centro em todas as tarefas antes de você poder continuar.

Continua na página seguinte

6 Resolução de problemas por registro de eventos

6.5 4x xxx

Continuação

41535, SyncMoveOn Inesperado

Descrição

Tarefa: *arg*

SyncMoveOn inesperado (SyncID *arg*). O sistema já está em modo sincronizado.

Ref. do programa *arg*

Causas prováveis

A tarefa do programa já está no modo sincronizado uma vez que o SyncMoveOn já foi executado.

Usar listas de tarefas que não são globais pode causar este tipo de erro.

Ações recomendadas

O PP precisa ser movido para a Main em todas as tarefas antes de você continuar a execução do programa.

Remova a instrução SyncMoveOn. Cada um dos SyncMoveOn deve ser seguido por uma instrução SyncMoveOff.

Verifique suas listas de tarefas.

41536, SyncMoveOn Inesperado

Descrição

Tarefa: *arg*

SyncMoveOn Inesperado (ID de Sinc *arg*). O sistema está esperando por um SyncMoveOff.

Ref. do Programa *arg*

Ações recomendadas

Remova a instrução SyncMoveOn. Cada um dos SyncMoveOn deve ser seguido por uma instrução SyncMoveOff.

41537, SyncMoveOff Inesperado

Descrição

Tarefa: *arg*

SyncMoveOff Inesperado (ID de Sinc *arg*). O sistema está esperando por um SyncMoveOn.

Ref. do Programa *arg*

Ações recomendadas

Remova a instrução SyncMoveOff. Cada um dos SyncMoveOn deve ser seguido por uma instrução SyncMoveOff.

41538, Lista de tarefas incorreta

Descrição

Tarefa: *arg*

A tarefa, *arg*, na lista de tarefas (TaskList) é uma tarefa pronta e não pode ser sincronizada.

Ref. do programa *arg*

Continua na página seguinte

Ações recomendadas

Altere a lista de tarefas (TaskList) ou a configuração.

41539, Velocidade muito alta

Descrição

Tarefa: *arg*

A velocidade está acima de *arg* mm/s. Isso é muito rápido quando a parada brusca (interruptor \Stop) é usada.

Ref. do programa *arg*

Consequências

A execução do programa é imediatamente interrompida.

Ações recomendadas

Altere a velocidade ou o tipo de parada.

41540, Unidade Mecânica Incorreta

Descrição

Tarefa: *arg*

A tarefa lê a tarefa de controle, *arg*, a qual não controla a unidade mecânica *arg*.

Ref. do Programa *arg*

Ações recomendadas

Altere a Unidade Mecânica ou a configuração.

41541, Não Permitido a Partir de Uma Tarefa Pronta

Descrição

Tarefa: *arg*

A instrução não é permitida para executar em uma tarefa pronta

Ref. do Programa *arg*

Ações recomendadas

Remova a instrução.

41542, Parada do Programa

Descrição

Tarefa: *arg*

Não é possível recuperar o caminho devido à parada do programa no sistema.

Ref. do Programa *arg*

Ações recomendadas

Recuperação: *arg*

41543, Erro de argumento

Descrição

Tarefa: *arg*

Um dado de carga (loaddata) foi definido, mas não está mais disponível no sistema.

Ref. do programa *arg*

Causas prováveis

A razão desse erro é uma das seguintes:

- 1) A instrução GripLoad foi executada em um módulo que não está mais disponível no sistema.
- 2) Uma instrução de movimento com um argumento opcional Tload deve ter sido executada em um módulo que não está mais disponível no sistema.

Ações recomendadas

Assegure-se de executar GripLoad load0, para remover os dados de carga.

Se estiver usando argumento opcional Tload nas instruções de movimento, execute SetSysData load0 para remover os dados de carga.

41544, Instrução Obsoleta

Descrição

Tarefa: *arg*

O procedimento *arg* está obsoleto e não apresentará o comportamento esperado.

PFIOResto não fará nada.

PFGDOVal e PFGGOVal atuarão como as funções DOutput e Goutput, respectivamente.

Ref. do Programa *arg*

41545, Erro de argumento

Descrição

Tarefa: *arg*

O argumento *arg* não é do tipo PERS LOCAL.

Ref. do Programa *arg*

Ações recomendadas

Remova a diretiva LOCAL da declaração dos dados.

41546, Erro de argumento

Descrição

Tarefa: *arg*

O objeto *arg* não existe no sistema ou é do tipo PERS LOCAL.

Ref. do Programa *arg*

Ações recomendadas

- Declare o objeto
- Remova a diretiva LOCAL da declaração dos dados

41547, Erro de argumento

Descrição

Tarefa: *arg*

O parâmetro opcional \Corr não pode ser usado sem o opcional "Path Offset".

Ref. do programa *arg*

Ações recomendadas

Remova o argumento ou instale a opção.

41548, Erro de módulo

Descrição

Tarefa: *arg*

O modulo que você está tentando eliminar, *arg*, está ativo e não pode ser removido.

Ref. do programa *arg*

Ações recomendadas

Verifique se o módulo que você deseja eliminar não está ativo.

41549, SyncMoveOn ou SyncMoveOff inesperados

Descrição

Tarefa: *arg*

Nível de caminho incorreto. Não é possível usar SyncMoveOn ou SyncMoveOff no nível StorePath.

Usado *arg*: *arg*

Ref. do programa *arg*

Ações recomendadas

Verifique o programa RAPID.

41550, Erro de PathRecorder Start/Stop

Descrição

Tarefa: *arg*

Incapaz de executar *arg*

Ref. do Programa *arg*

Ações recomendadas

Assegure-se de que o movimento para trás não foi iniciado com PathRecMoveBwd sem ter sido encerrado com PathRecMoveFwd.

41551, Erro de movimento PathRecorder

Descrição

Tarefa: *arg*

Impossível executar *arg*. O identificador fornecido não pode ser alcançado.

Continua na página seguinte

6 Resolução de problemas por registro de eventos

6.5 4x xxx

Continuação

Ref. do programa *arg*

Ações recomendadas

Certifique-se de que o PathRecorder foi iniciado.

Certifique-se de que o ponteiro do programa não foi movido manualmente.

Certifique-se de que o limite de *arg* instruções de movimento gravadas não foi excedido.

41552, Erro de nível do caminho PathRecorder

Descrição

Tarefa: *arg*

Impossível executar *arg* no nível de caminho atual.

Ref. do programa *arg*

Ações recomendadas

- Altere para o nível de interrupção.
- Execute StorePath para alterar o nível do caminho.

41553, Dados Destruidos

Descrição

Os dados do sistema *arg* em uma das tarefas foi alterado. NÃO é permitido alterar esses dados.

Ações recomendadas

O sistema restaurou os dados ao ser iniciado, mas o programa tem que ser verificado. Remova quando *arg* tiver atribuído um valor.

41554, Modo Sincronizado

Descrição

Tarefa: *arg*

Não é possível usar o parâmetro opcional \Conc quando o sistema está em modo sincronizado.

Ref. do Programa *arg*

Ações recomendadas

Remova o parâmetro opcional \Conc de qualquer instrução de movimento usada no modo sincronizado.

41555, Nenhum Contato Com a Unidade

Descrição

Tarefa: *arg*

Não há contato com a unidade *arg*.

Ref. do Programa *arg*

Causas prováveis

A unidade pode ter sido desativada (IODisable "UNIT1", 1;)

Não há energia na unidade.

Continua na página seguinte

Ações recomendadas

Recuperação: *arg*

41556, Nenhum Contato Com a Unidade

Descrição

Tarefa: *arg*

Não há contato com a unidade.

Ref. do Programa *arg*

Causas prováveis

A unidade pode ter sido desativada (IODisable "UNIT1", 1;)

Não há energia na unidade.

Ações recomendadas

Recuperação: *arg*

41557, A Unidade Unidade que não pára

Descrição

Tarefa: *arg*

Não é permitido alterar o modo de execução se nem todas as tarefas de Movimento estão paradas.

Ref. do Programa *arg*

Ações recomendadas

Execute parar o programa e tente novamente.

41558, O Argumento de Comutação Está Faltando

Descrição

Tarefa: *arg*

Um argumento está faltando para a instrução *arg*.

Ref. do Programa *arg*

Ações recomendadas

Acrescente o parâmetro de comutação SyncOrgMoveInst ou SyncLastMoveInst à instrução.

41559, Nenhuma variável PERS

Descrição

Tarefa: *arg*

A lista de tarefas, *arg*, é LOCAL ou TAREFA persistente. Isso não é permitido. Ela tem que ser global.

Ref. do Programa *arg*

Ações recomendadas

Altere a lista de tarefas para PERS.

41560, Nenhum Início de Movimento

Descrição

Tarefa: *arg*

Não foi possível iniciar o movimento.

Ref. Programa *arg*

Causas prováveis

1. Houve uma parada de emergência.
2. Houve outro erro no sistema.

Ações recomendadas

1. Reinicialize a parada de emergência, se tiver ocorrido uma.
2. Verifique as mensagens de erro anteriores para a razão.

Recuperação: *arg*

41561, Nenhum Texto na Chave de Função

Descrição

Tarefa: *arg*

A instrução TPReadFK não tem texto em nenhuma das chaves de função.

Ref. do Programa *arg*

Consequências

Quando a instrução está sendo executada não haverá botão disponível para pressionar.

Ações recomendadas

Coloque um texto em pelo menos uma das chaves de função TPFK1 .. TPFK5

41562, Risco de movimento circular incorreto

Descrição

Tarefa: *arg*

Risco de movimento circular incorreto devido a:

- 1) Um erro no processo asynchron ocorreu e não foi manipulado em nenhum dos manipuladores de erro
- 2) O Apontador do Programa na instrução circular em combinação com o MODPOS feito de qualquer instrução de movimento anterior

Ref. do Programa *arg*

Consequências

O Programa não será iniciado a partir da posição atual porque há um risco de que o robô possa executar um movimento inesperado.

Causas prováveis

Um dos seguintes:

- 1) O programa RAPID está com falta de um manipulador de erro ou o manipulador de erro não lida com este erro específico
- 2) Operação MODPOS feita quando não sendo executado em modo step ou em modo move step

Ações recomendadas

Um dos seguintes:

- 1) Edite o programa
- 2) Mova o apontador do programa para ser capaz de iniciar o programa.

41563, Erro de argumento

Descrição

Tarefa: *arg*

A Unidade Mecânica *arg* especificada em WObj para a instrução MOVE

é a mesma Unidade Mecânica *arg* do robô para esta tarefa do programa.

Ref. do Programa *arg*

Consequências

Não é possível que o robô mova o objeto de trabalho por conta própria.

Ações recomendadas

Edite os dados do objeto usado.

41564, Não é permitido executar a partir de uma Tarefa de Movimento

Descrição

Tarefa: *arg*

As instruções StopMove, SartaMove e StopMoveReset com o parâmetro de opção \AllMotionTasks não podem ser executadas a partir de uma tarefa de movimento.

Ref. do programa: *arg*

Causas prováveis

Somente é permitido fazer uma parada e reiniciar todos os movimentos no sistema a partir de uma tarefa de supervisão do programa sendo executada como uma tarefa pronta do programa (ou de fundo).

Ações recomendadas

Remova a instrução.

41565, Valor não permitido

Descrição

Tarefa: *arg*

Valor ilegal no argumento *arg*.

Ref. do programa *arg*

Ações recomendadas

Verifique e altere o valor. Ele deve ser um número inteiro entre *arg* e *arg*.

Continua na página seguinte

6 Resolução de problemas por registro de eventos

6.5 4x xxx

Continuação

41566, O sinal excede o número máximo de bits permitidos

Descrição

Tarefa: *arg*

O sinal *arg* é muito grande.

Ref. Programa *arg*

Ações recomendadas

Sinais de grupo que consistem de 23 bits ou menos podem ser representados pelo datatype num e sinais de grupo de 32 bits ou menos podem ser representados pelo datatype dnum, se eles forem utilizados em um programa RAPID

41567, Interrupção da saída digital

Descrição

Tarefa: *arg*

Uma saída digital interrompeu a execução.

Ref. do programa *arg*

Ações recomendadas

Recuperação: *arg*

41568, Nome especificado não é um barramento

Descrição

Tarefa: *arg*

O nome do barramento *arg* não existe.

Ref. do programa *arg*

Causas prováveis

O nome da unidade está incorreto ou não está definido.

Ações recomendadas

Recuperação: *arg*

41569, Erro de soquete

Descrição

Tarefa: *arg*

O soquete já está conectado e não pode ser usado para atender conexões de entrada.

Ref. do programa *arg*

Ações recomendadas

Use outro soquete para atender as conexões de entrada.

41570, Erro de soquete

Descrição

Tarefa: *arg*

O soquete não pode aceitar solicitações de conexão de entrada por não estar definido para o estado de atendimento.

Continua na página seguinte

Ref. do programa *arg*

Causas prováveis

SocketAccept foi usado antes de SocketListen.

Ações recomendadas

Defina o soquete para atender conexões de entrada antes de tentar aceitar.

41571, Erro de soquete

Descrição

Tarefa: *arg*

O endereço e porta já está em uso e não pode ser usado por este soquete.

Ref. do programa *arg*

Ações recomendadas

Recuperação: *arg*

41572, Erro de soquete

Descrição

Tarefa: *arg*

Erro inesperado ao criar soquete.

Verifique o registro para outras mensagens de possíveis causas.

Ref. do Programa *arg*

Ações recomendadas

Mova o ponteiro do programa para principal e reinicie o programa.

41573, Erro de soquete

Descrição

Tarefa: *arg*

Não é possível criar mais soquetes. O número máximo de soquetes concorrentes é 32.

Ref. do Programa *arg*

Ações recomendadas

Feche um ou mais soquetes para permitir a criação de um novo.

41574, Erro de soquete

Descrição

Tarefa: *arg*

O soquete deve ser criado antes de poder ser usado em alguma instrução de soquete.

Ref. do Programa *arg*

Causas prováveis

O motivo para este erro é um dos seguintes:

- 1) Soquete não foi criado.
- 2) PP se movimentou.
- 3) Início do programa após falha de energia.
- 4) O soquete foi fechado depois de SocketCreate.

Ações recomendadas

Insira uma instrução SocketCreate em local adequado no programa antes de usar o soquete.

Recuperação: *arg*

41575, Erro de soquete

Descrição

Tarefa: *arg*

O endereço especificado é inválido. O único endereço válido é o endereço LAN do controlador ou o endereço da porta de serviço, 192.168.125.1.

Ref. do Programa *arg*

Ações recomendadas

Especifique o endereço LAN ou o endereço da porta de serviço.

41576, Erro de soquete

Descrição

Tarefa: *arg*

A porta especificada é inválida.

Ref. do Programa *arg*

Ações recomendadas

Recomenda-se um número de porta entre 1025-4999.

41577, Erro de soquete

Descrição

Tarefa: *arg*

O tempo limite especificado na instrução é muito baixo. O tempo limite está especificado em segundos e não deve ser zero.

Ref. do Programa *arg*

Ações recomendadas

Use um tempo limite maior que zero.

41578, Erro de soquete

Descrição

Tarefa: *arg*

Erro inesperado ao conectar soquete.

Verifique o registro de eventos para outras mensagens quanto às possíveis causas.

Ref. do Programa *arg*

Ações recomendadas

Mova o ponteiro do programa para principal e reinicie o programa.

41579, Erro de soquete

Descrição

Tarefa: *arg*

A conexão foi recusada pelo host remoto.

Ref. do Programa *arg*

41580, Erro de soquete

Descrição

Tarefa: *arg*

O soquete já está conectado e não pode ser conectado novamente.

Ref. do programa *arg*

Causas prováveis

SocketConnect já foi executado para o soquete especificado.

Ações recomendadas

Feche o soquete e o crie novamente antes de conectá-lo.

41581, Erro de soquete

Descrição

Tarefa: *arg*

A instrução não foi concluída no período de tempo limite.

Ref. do Programa *arg*

Ações recomendadas

Use um valor de tempo limite mais alto ou uma rotina de tratamento de erro para tentar a instrução novamente.

Recuperação: *arg*

41582, Erro de soquete

Descrição

Tarefa: *arg*

Dados vazios foram especificados para serem enviados ou recebidos.

Ref. do Programa *arg*

Ações recomendadas

Use uma string, byte bruto ou vetor byte maior que zero.

41583, Erro de soquete

Descrição

Tarefa: *arg*

Os dados especificados são muito grandes.

Continua na página seguinte

6 Resolução de problemas por registro de eventos

6.5 4x xxx

Continuação

Ref. do Programa *arg*

Ações recomendadas

Em uma instrução, um soquete pode tratar 1024 bytes no máximo.

41584, Erro de soquete

Descrição

Tarefa: *arg*

A string ou dados especificados a serem enviados estão vazios.

Ref. do Programa *arg*

Ações recomendadas

Verifique se os dados estão corretos.

41585, Erro de soquete

Descrição

Tarefa: *arg*

O número de bytes a ser enviado deve ser um valor maior que zero.

Ref. do Programa *arg*

Ações recomendadas

Altere o valor do parâmetro opcional *NoOfBytes* para um valor maior que zero.

41586, Erro de soquete

Descrição

Tarefa: *arg*

O número de bytes especificado a ser enviado é mais longo do que o comprimento dos dados reais.

Ref. do Programa *arg*

Ações recomendadas

Altere o valor do parâmetro opcional *NoOfBytes* para ficar menor ou igual aos dados reais.

Se for preciso enviar todos os dados, remova o parâmetro opcional.

41587, Erro de soquete

Descrição

Tarefa: *arg*

Ocorreu um erro inesperado ao enviar dados.

Verifique o registro de eventos para outras mensagens quanto às possíveis causas.

Ref. do programa *arg*

Ações recomendadas

Mova o ponteiro do programa para principal e reinicie o programa.

41590, Erro de soquete

Descrição

Tarefa: *arg*

O vetor byte é inválido. Um vetor byte pode conter apenas números inteiros entre 0 e 255.

Ref. do Programa *arg*

Ações recomendadas

Altere o vetor byte para poder conter dados válidos ou use bytes brutos para enviar dados complexos.

41591, Erro de soquete

Descrição

Tarefa: *arg*

Erro inesperado ao tentar obter o estado do soquete.

Ref. do programa *arg*

Ações recomendadas

Mova o ponteiro do programa para principal e reinicie o programa.

41592, Erro de soquete

Descrição

Tarefa: *arg*

Nenhum dado foi recebido.

Ref. do programa *arg*

Causas prováveis

Talvez a conexão tenha sido fechada pelo host remoto.

Ações recomendadas

Mova o ponteiro do programa para principal e reinicie o programa.

41593, Erro de soquete

Descrição

Tarefa: *arg*

Os dados recebidos são muito longos para serem armazenados em uma string. O comprimento máximo de dados para armazenar em uma string é de 80 caracteres.

Ref. do Programa *arg*

Ações recomendadas

Use um vetor byte ou bytes brutos para receber dados mais longos do que 80 bytes.

Continua na página seguinte

41594, Erro de soquete

Descrição

Tarefa: *arg*

O soquete não está conectado.

Ref. do Programa *arg*

Causas prováveis

Para o cliente, use SocketConnect antes de receber/enviar dados.

Para o servidor, use SocketAccept antes de receber/enviar dados.

Ações recomendadas

Use SocketConnect ou SocketAccept para conectar o soquete antes de tentar a recepção/envio.

41595, Erro de soquete

Descrição

Tarefa: *arg*

A conexão foi fechada pelo host remoto.

Ref. do Programa *arg*

Ações recomendadas

Use a rotina de tratamento de erro para restabelecer conexão antes de tentar novamente a recepção/envio.

Recuperação: *arg*

41596, Erro de soquete

Descrição

Tarefa: *arg*

Erro inesperado ao vincular soquete.

Ref. do programa *arg*

Ações recomendadas

Mova o ponteiro do programa para principal e reinicie o programa.

41597, Erro de soquete

Descrição

Tarefa: *arg*

O soquete já foi vinculado a um endereço e não pode ser vinculado novamente.

Ref. do programa *arg*

Ações recomendadas

Feche o soquete e o crie novamente antes de tentar vinculá-lo a um novo endereço.

41598, Erro de soquete

Descrição

Tarefa: *arg*

Erro inesperado ao tentar atender conexões.

Ref. do programa *arg*

Ações recomendadas

Mova o ponteiro do programa para principal e reinicie o programa.

41599, Erro de soquete

Descrição

Tarefa: *arg*

O soquete não foi vinculado a um endereço.

Ref. do Programa *arg*

Ações recomendadas

Use SocketBind para especificar o endereço ao qual vincular as conexões de entrada.

41600, Erro de soquete

Descrição

Tarefa: *arg*

O soquete cliente especificado já está em uso. O soquete cliente não deve ser criado antes de chamar SocketAccept.

Ref. do Programa *arg*

Causas prováveis

SocketAccept já foi executado para o soquete especificado.

Ações recomendadas

Feche o soquete cliente antes de usá-lo para chamar SocketAccept ou remover vários SocketAccept com o mesmo soquete cliente.

41601, Erro de soquete

Descrição

Tarefa: *arg*

Erro inesperado ao aceitar conexão.

Ref. do programa *arg*

Ações recomendadas

Mova o ponteiro do programa para principal e reinicie o programa.

41602, Erro de soquete

Descrição

Tarefa: *arg*

Erro inesperado ao receber dados.

Continua na página seguinte

6 Resolução de problemas por registro de eventos

6.5 4x xxx

Continuação

Ref. do programa *arg*

Ações recomendadas

Mova o ponteiro do programa para principal e reinicie o programa.

41603, Erro de soquete

Descrição

Tarefa: *arg*

O soquete já foi criado.

Um soquete pode ser criado apenas uma vez e deve ser fechado antes de ser criado novamente.

Ref. do Programa *arg*

Ações recomendadas

Use outro soquete ou feche-o antes da criação.

41604, Erro de soquete

Descrição

Tarefa: *arg*

O soquete já atende conexões de entrada.

O soquete pode ser usado apenas uma vez para atender conexões de entrada.

Ref. do Programa *arg*

Causas prováveis

Múltiplo uso do SocketListen com o mesmo soquete.

Ações recomendadas

Use outro soquete ou feche-o antes de usá-lo novamente.

41605, Erro de soquete

Descrição

Tarefa: *arg*

O soquete já não é válido.

Ref. do programa *arg*

Consequências

A execução do programa é imediatamente interrompida.

Causas prováveis

O soquete usado não é válido.

O *arg* provavelmente foi copiado com a instrução *arg*. Portanto o *arg* original foi fechado com *arg*. Se você estiver usando o *arg* copiado, terá este problema.

Ações recomendadas

Use as instruções do soquete ao manipular tipos de dados do *arg*.

41611, UIMsgBox - Não há ação de usuário ou programa definida

Descrição

Tarefa: *arg*

A instrução UIMsgBox ou a função UIMessageBox não possui ação de usuário ou de programa definida.

Nenhum dos argumentos de ação \Buttons, \BtnArray, \MaxTime, \DIBreak ou \DOBreak é usado.

Ref. do programa *arg*

Consequências

O programa RAPID será executado sempre.

Ações recomendadas

Use um ou vários argumentos \Buttons, \BtnArray, \MaxTime, \DIBreak ou \DObreak.

Recuperação: *arg*

41612, MinValue maior do que MaxValue

Descrição

Tarefa: *arg*

Na função *arg*, o argumento \MinValue é maior do que \MaxValue.

Ref. do programa. *arg*

Consequências

Não é possível continuar executando o programa.

Ações recomendadas

Altere o programa RAPID para que o argumento \MaxValue seja maior do que o \MinValue.

Recuperação: *arg*

41613, InitValue não está dentro do intervalo de valores especificado

Descrição

Tarefa: *arg*

Na função *arg*, o argumento \InitValue não está especificado dentro do intervalo \MaxValue ... \MinValue.

Ref. do programa *arg*

Consequências

Não é possível continuar executando o programa.

Ações recomendadas

Altere o argumento \InitValue para que entre no intervalo de valores.

Recuperação: *arg*

Continua na página seguinte

41614, InitValue não é um número inteiro

Descrição

Tarefa: *arg*

Na função *arg*, o argumento \InitValue não é um valor inteiro conforme especificado no argumento \AsInteger.

Ref. do programa *arg*

Consequências

Não é possível continuar a execução do programa.

Ações recomendadas

Altere o argumento \InitValue para um número inteiro.

Recuperação: *arg*

41615, Erro de referência

Descrição

Tarefa: *arg*

A posição dos dados *arg* está indefinida.

Ref. do programa *arg*

Ações recomendadas

Todas as posições dos dados são recuperadas com a função GetNextSym.

41616, Erro de referência

Descrição

Tarefa: *arg*

O ID da tarefa *arg* é desconhecido no sistema.

Ref. do programa. *arg*

Ações recomendadas

As tarefas do programa devem ser definidas no parâmetro do sistema e não no programa RAPID. (O ID da tarefa pode ser usado como parâmetro quando se declara uma rotina).

41617, Frequência muito intensa das Instruções de gravação

Descrição

Uma frequência de uso alta das instruções de gravação da interface do usuário, como TPWrite, forçou a diminuição da execução do programa.

Ações recomendadas

Diminua a frequência de uso das instruções de gravação da interface do usuário. Adicione instruções de espera, como WaitTime, quando houver muitas instruções de gravação sendo usadas em conjunto.

41618, Erro de argumento buttodata

Descrição

Tarefa: *arg*

O argumento Botões do tipo buttodata não permitiu o valor. Permitiu apenas o uso de dados predefinidos do tipo buttodata.

Ref. do programa *arg*

Causas prováveis

Buttodata deve ser:

- um número inteiro
- ter valor dentro do intervalo predefinido

Ações recomendadas

Editar o programa.

41619, Erro de argumento icondata

Descrição

Tarefa: *arg*

O argumento Ícone do tipo icondata não permitiu o valor.

Permitiu apenas o uso de dados predefinidos do tipo icondata.

Ref. do programa *arg*

Causas prováveis

Icondata deve ser:

- um número inteiro
- ter valor dentro do intervalo predefinido.

Ações recomendadas

Editar o programa.

41620, Erro de soquete

Descrição

Tarefa: *arg*

O subsistema Mensagem do Soquete está sobrecarregado.

Ref. do Programa *arg*

Causas prováveis

Isso pode ocorrer se os soquetes forem criados e fechados com frequência e muito rapidamente.

Ações recomendadas

Tente regravar o programa de modo que os soquetes sejam reutilizados em vez de serem fechados e, depois, recriados.

41621, Erro StorePath

Descrição

Tarefa: *arg*

A instrução *arg* é usada com a chave *arg* em uma ou mais tarefas junto com *arg* sem a chave *arg*.

Continua na página seguinte

6 Resolução de problemas por registro de eventos

6.5 4x xxx

Continuação

Ref. do Programa *arg*

Consequências

A execução do programa é imediatamente detida.

Causas prováveis

Erro no programa RAPID.

Ações recomendadas

Verifique para que não se use a mistura de StorePath e StorePath \KeepSync.

Altere o programa.

PP deve ser movido em todas as tarefas antes de continuar.

41622, Instrução inesperada

Descrição

Tarefa: *arg*

A instrução *arg* pode ser usada apenas entre a instrução *arg* e a instrução *arg* (no nível do caminho de armazenamento).

Ref. do Programa *arg*

Consequências

A execução do programa é imediatamente detida.

Causas prováveis

Erro no programa RAPID.

Ações recomendadas

Verifique e altere o programa RAPID.

PP deve ser movido em todas as tarefas antes de continuar.

41623, Falha no uso de

Descrição

Tarefa: *arg*

A instrução *arg* é usada várias vezes ou é usada quando já estiver no modo de movimento sincronizado.

arg suspende movimentos coordenados sincronizados.

arg retoma os movimentos coordenados sincronizados.

Ref. do Programa *arg*

Consequências

A execução do programa é imediatamente detida.

Causas prováveis

Erro no programa RAPID.

Ações recomendadas

Verifique e altere o programa RAPID.

PP deve ser movido em todas as tarefas antes de continuar.

41625, Inesperado

Descrição

Tarefa: *arg*

A instrução *arg* é usada diretamente após a instrução *arg*, ou o sistema não está no modo de movimento sincronizado.

Uma alteração para o modo de movimento independente não pode ser efetuada.

Ref. do programa *arg*

Consequências

A execução do programa é imediatamente interrompida.

Causas prováveis

Erro no programa RAPID.

Ações recomendadas

Verifique e altere o programa RAPID.

PP deve ser movido em todas as tarefas antes de continuar.

41626, Inesperado

Descrição

Tarefa: *arg*

A instrução *arg arg* é usada no modo de movimento independente.

Ref. do Programa *arg*

Consequências

A execução do programa é imediatamente detida.

Causas prováveis

Erro no programa RAPID.

Ações recomendadas

Verifique e altere o programa RAPID.

PP deve ser movido em todas as tarefas antes de continuar.

41627, Falha no uso de

Descrição

Tarefa: *arg*

arg é usado no nível do caminho de armazenamento e o sistema não estava no modo de movimento sincronizado antes de *arg*.

Ref. do Programa *arg*

Consequências

A execução do programa é imediatamente detida.

Causas prováveis

Erro no programa RAPID.

Ações recomendadas

Verifique e altere o programa RAPID.

PP deve ser movido em todas as tarefas antes de continuar.

Continua na página seguinte

41630, Sincronização insegura**Descrição**

Tarefa: *arg*

Para atingir a funcionalidade de sincronização segura, a variável *arg* deve ser usada somente uma vez, não em vários *arg* ou instruções *arg*.

Ref. do programa *arg*

Conseqüências

Talvez nem sempre as tarefas/movimentos do programa estejam sincronizados.

Causas prováveis

Uso de *arg* várias vezes no mesmo programa.

Ações recomendadas

Verifique e altere o programa RAPID.

41631, Erro de instrução**Descrição**

Tarefa: *arg*

O programa está executando em uma rotina EVENT. Não é permitido executar a instrução atual em uma rotina EVENT com *arg*.

Ref. do programa *arg*

Ações recomendadas

Remova a instrução

41632, O argumento não existe!**Descrição**

Tarefa: *arg*

A funcionalidade quando do uso dos argumentos

TP_SCREENVIEWER e TP_PROGRAM na instrução TPShow foi removida.

Ref. do programa *arg*

Conseqüências

Quando a instrução com esses argumentos estiver sendo executada, nada ocorrerá.

Ações recomendadas

Remova a instrução.

41633, Somente pode ser usado em um DESFAZER**Descrição**

Tarefa: *arg*

A instrução *arg* somente pode ser usada em um manipulador DESFAZER.

Ref. do Programa. *arg*

Conseqüências

A execução do programa será interrompida.

Ações recomendadas

Use outra instrução e/ou mova esta instrução para o manipulador DESFAZER.

41634, Nome da Tarefa desconhecido**Descrição**

Tarefa: *arg*

O nome da tarefa *arg* é desconhecido no sistema.

Ref. do programa. *arg*

Conseqüências

Não é possível executar esta instrução com um nome de tarefa que não foi encontrado no sistema.

Causas prováveis

1. A tarefa do programa não está definida nos parâmetros do sistema.
2. O nome da tarefa está escrito errado.

Ações recomendadas

Recuperação: *arg*

41635, SyncMoveOff Inesperado**Descrição**

Tarefa: *arg*

SyncMoveOff Inesperado (SynID *arg*). O sistema já está em modo não sincronizado.

Ref. do programa *arg*

Causas prováveis

O uso de listas de tarefas não globais pode provocar este erro.

Ações recomendadas

Remova a instrução SyncMoveOff. Cada um dos SyncMoveOn deve ser seguido por uma instrução SyncMoveOff. Verifique suas listas de tarefas.

41636, SyncMoveOff inesperado**Descrição**

Tarefa: *arg*

SyncMoveOff Inesperado (SynID *arg*) de uma tarefa não incluída no grupo sincronizado.

Ref. do programa *arg*

Causas prováveis

O uso de listas de tarefas não globais pode provocar este erro.

Continua na página seguinte

6 Resolução de problemas por registro de eventos

6.5 4x xxx

Continuação

Ações recomendadas

Remova a instrução SyncMoveOff. Cada um dos SyncMoveOn deve ser seguido por uma instrução SyncMoveOff.

Verifique suas listas de tarefas.

41637, Tarefa não está mais ativa no painel de seleção de tarefas

Descrição

Tarefa: *arg*

A tarefa *arg* não está mais ativa no painel de seleção de tarefas.

A tarefa *arg* estava ativa no painel de seleção de tarefas no início a partir do principal.

Por isso, não é possível passar a instrução *arg*.

Ref. do programa *arg*

Consequências

A execução do programa é imediatamente interrompida.

Causas prováveis

A tarefa *arg* foi desativada no painel de seleção de tarefas.

Ações recomendadas

1) Ative tarefa *arg* no painel de seleção de tarefas.

2) Para pular permanentemente a tarefa *arg* até o resto deste ciclo, execute a rotina de serviço SkipTaskExec.

Depois disso, reinicie a instrução *arg*.

41638, Não permitida a ativação da tarefa

Descrição

Tarefa: *arg*

A tarefa *arg* está ativa no painel de seleção de tarefas. Esta tarefa não estava ativa no painel de seleção de tarefas quando o início a partir da Main foi efetuado. Não é permitido adicionar tarefas no painel de seleção de tarefas após o início a partir da Main.

Ref. do programa *arg*

Consequências

A execução do programa é imediatamente interrompida.

Causas prováveis

1) A tarefa *arg* não estava ativa quando o início a partir do principal foi efetuado.

2) Desativação da tarefa *arg* com a rotina de serviço *arg*, mas não desativando a tarefa no painel de seleção de tarefas.

3) Ativação da tarefa *arg* que foi anteriormente desativada no painel de seleção de tarefas e desativada com a rotina de serviço *arg*.

Ações recomendadas

Mova PP para Main (Principal) para redefinir as tarefas usadas no início a partir do Main. Então, use o painel de seleção de tarefas para selecionar as tarefas que você deseja executar.

41640, Advertência ao Mover PP

Descrição

Tarefa: *arg*

Mover o ponteiro do programa quando o caminho for armazenado pode causar problemas se movido para um local após a restauração do caminho.

Consequências

O caminho pode permanecer não intencionalmente em estado armazenado.

Causas prováveis

Parada do programa quando houver um caminho armazenado.

Então ocorreu um movimento do PP no programa.

Ações recomendadas

Assegure-se de que o caminho não seja omitido ao mover o PP para uma instrução RestoPath, se necessário.

41641, Advertência ao Mover PP

Descrição

A tarefa: *arg*

Mover o indicador do programa quando Parar Movimento estiver ativo pode causar problemas se for movido para um local após a desativação de Parar Movimento.

Consequências

O reinício do movimento pode estar bloqueado.

A execução do programa pode estar esperando nas instruções do movimento.

Causas prováveis

Parada do programa quando Parar Movimento estiver ativado.

Então ocorreu um movimento do PP no programa.

Ações recomendadas

Assegure-se de que a desativação de Parar Movimento não esteja omitida.

41642, Erro de argumento

Descrição

Tarefa: *arg*

O argumento *arg* não está dentro do limite.

Ref. do Programa *arg*

Continua na página seguinte

Ações recomendadas

arg deve ser > 0 quando *arg* = 0.

41643, Erro de argumento**Descrição**

Tarefa: *arg*

O argumento *arg* não está dentro do limite.

Ref. do Programa *arg*

Ações recomendadas

arg deve ser um número inteiro quando *arg* < 0

41644, Erro de argumento**Descrição**

Tarefa: *arg*

O argumento *arg* não está dentro do limite.

Ref. do Programa *arg*

Ações recomendadas

arg deve ser maior ou igual a 0.

41645, Programa parou no RAPID**Descrição**

Tarefa: *arg*

O programa e o movimento estão parados com Parada do Sistema em RAPID.

Ref. do Programa *arg*

Consequências

Devido à Parada do Sistema programada no RAPID, a execução do programa e os movimentos estão parados. O problema que causou a parada foi preferencialmente apresentado em outro registro.

Ações recomendadas

Descubra por que o programa foi interrompido (talvez em outros registros), corrija o problema e reinicie o programa.

41646, Programa bloqueado no RAPID**Descrição**

Tarefa: *arg*

O programa e o movimento estão parados e bloqueados com a Parada do Sistema, Bloqueio do RAPID em RAPID.

Ref. do Programa. *arg*

Consequências

Devido à Parada do Sistema programada e ao bloqueio do RAPID no RAPID, a execução do programa e os movimentos

estão parados. O problema que causou a parada foi preferencialmente apresentado em outro registro.

Se o robô estiver executando um movimento circular, ele tem que ser movido para o início do movimento circular antes de reiniciar o programa.

Ações recomendadas

Descubra por que o programa foi bloqueado (talvez em outros registros), corrija o problema e mova o indicador do programa em todas as tarefas de movimento antes de reiniciar o programa.

41647, Programa detido no RAPID**Descrição**

Tarefa: *arg*

O programa e o movimento estão detidos com System Halt no RAPID.

Ref. do Programa *arg*

Consequências

Devido a uma detenção do sistema programada no RAPID, a execução do programa e os movimentos estão parados. O problema que causou a parada foi preferencialmente apresentado em outro registro.

Ações recomendadas

Descubra por que o programa foi detido (talvez em outros registros), corrija o problema e ligue os motores antes de reiniciar o programa.

41648, Erro de execução**Descrição**

Tarefa: *arg*

Não é permitido alterar o modo de execução de avançar para recuar, de contínuo para ciclo ou vice-versa.

Ref. do Programa. *arg*

Ações recomendadas

Selecione o modo de execução original e continue a execução do programa.

41649, Mensagem de erro incorreta**Descrição**

Tarefa: *arg*

Pelo menos um dos argumentos na instrução *arg* excede as limitações descritas no manual.

Ref. do Programa *arg*

6 Resolução de problemas por registro de eventos

6.5 4x xxx

Continuação

Causas prováveis

Os argumentos para a instrução *arg* contêm limitações tanto em cada uma das strings como na quantidade total de caracteres usados na instruções. Isso é descrito no manual.

Ações recomendadas

Consulte o manual e corrija os argumentos.

41650, A tarefa já foi interrompida por outra tarefa

Descrição

A tarefa de não movimento *arg* foi executada na instrução StopMove. Nenhuma ação de não parada foi entretanto tomada, uma vez que a tarefa de movimento *arg* já foi interrompida pela tarefa *arg*.

Ref. do programa *arg*

Consequências

A tarefa de movimento deve ser iniciada com a instrução StartMove, a partir da tarefa que a interrompeu ou a chave \AllMotionTasks tem que ser usada em StartMove nesta tarefa.

41651, As ações StartMove foram ignoradas para esta tarefa

Descrição

A tarefa de não movimento *arg* foi executada na instrução StartMove. A tarefa de movimento *arg* não foi, entretanto, iniciada.

Ref. do Programa *arg*

Consequências

Nenhum movimento pode ser executado se a tarefa de movimento tiver sido interrompida por outra tarefa de não movimento.

Causas prováveis

1. A tarefa de movimento não foi interrompida.
2. A tarefa de movimento foi interrompida por outra tarefa de não movimento *arg*.

Desta vez, a causa foi *arg*.

Ações recomendadas

Use a chave \AllMotionTasks in StartMove se esta instrução tiver que iniciar um movimento que está interrompido por outra tarefa de não movimento.

41652, Ação StartMove forçada

Descrição

A tarefa de não movimento *arg* foi executada na instrução StartMove. A instrução descobriu que a tarefa de movimento *arg* foi interrompida por esta tarefa. A tarefa de movimento será

Continua na página seguinte

iniciada para evitar movimentos interrompidos inexplicavelmente.

Ref. do Programa *arg*

Causas prováveis

1. A tarefa de movimento foi interrompida com a chave \AllMotionTasks ativa na instrução StopMove, mas não na instrução StartMove.
2. A instrução StopMove foi executada no modo sincronizado e StartMove no modo independente.

41653, Erro do Argumento CalcJointT

Descrição

Tarefa: *arg*

Não é possível executar a função CalcJointT com o argumento \UseCurWObjPos, se o objeto de trabalho coordenado movimentado por alguma unidade mecânica estiver localizado na mesma tarefa do TCP do robô, ou se o objeto de trabalho não for movimentado por nenhuma unidade mecânica.

Ref. do Programa *arg*

Ações recomendadas

Remova o argumento \UseCurWObjPos, de modo que a função CalcJointT seja executada e que o cálculo possa ser feito somente com os dados a partir do programa RAPID.

41654, Erro de execução CalcJointT

Descrição

Tarefa: *arg*

Não foi possível executar a função CalcJointT com o argumento \UseCurWObjPos, uma vez que a unidade mecânica *arg* estava em movimento no momento da execução do CalcJointT.

Ref. do Programa *arg*

Ações recomendadas

A função CalcJointT com o argumento \UseCurWObjPos somente pode ser executada sem erro, se o objeto de trabalho coordenado movimentado por outra tarefa estiver parado.
Recuperação: *arg*

41655, O argumento não é uma tarefa de movimento

Descrição

Tarefa: *arg*

A função/instrução *arg* foi usada com um argumento que refere-se a uma tarefa, *arg*. A tarefa não é uma tarefa de movimento (unidades de controle mecânico) e não pode ser usada.

Ref. do programa *arg*

Causas prováveis

arg com argumento \TaskRef ou \TaskName somente podem ser usados sem erros se a tarefa a qual os argumentos se referem for uma tarefa de movimento.

Ações recomendadas

Troque o argumento \TaskRef ou \TaskName ou remova-o e reinicie a execução do programa.

Recuperação: *arg*

41656, Valor não permitido

Descrição

Tarefa: *arg*

Valor ilegal no argumento *arg*.

Ref. do programa *arg*

Ações recomendadas

Verifique e altere o valor. Ele deve estar entre *arg* e *arg*.

41657, Erro de Acesso do Arquivo

Descrição

Tarefa: *arg*

Não foi possível acessar o arquivo/dispositivo *arg*.

Ref. do programa *arg*

Causas prováveis

- O caminho ou nome do arquivo está errado.
- O número máximo de arquivos abertos simultaneamente foi excedido.
- O disco está cheio.
- A função não suporta a verificação do dispositivo selecionado.

Ações recomendadas

- Verifique o caminho ou o nome do arquivo.
- Verifique o espaço em disco.

Recuperação: *arg*

41658, A tarefa do programa está em estado StopMove

Descrição

Tarefa: *arg*

Nenhum movimento será executado nesta tarefa de movimento, uma vez que a tarefa está atualmente definida em estado StopMove ordenada por alguma tarefa de não movimento.

Consequências

Não é possível iniciar qualquer movimento.

Causas prováveis

Alguma tarefa de não movimento conectada a esta tarefa de movimento definiu a tarefa em estado StopMove.

Ações recomendadas

Para executar movimentos nesta tarefa de movimento, o estado StopMove deve ser restaurado pela tarefa de não movimento responsável com um das seguintes ações:

- 1) Executar StartMove
- 2) Iniciar a tarefa de não movimento a partir do principal
 - a) Desligar/ligar se tarefa de não movimento semi-estática
 - b) Executar o início da instalação se tarefa de não movimento estática
 - c) Definir PP para principal se tarefa de não movimento normal

41660, Não foi deixado espaço para a nova visualização

Descrição

Tarefa: *arg*

O máximo número de visualizações foi excedido.

Não existe espaço no FlexPendant para a nova visualização.

Ref. do programa *arg*

Consequências

A exibição não será iniciada.

Causas prováveis

Muitas exibições abertas.

Ações recomendadas

Feche uma visualização e tente novamente.

Recuperação: *arg*

41661, A montagem não pôde ser encontrada

Descrição

Tarefa: *arg*

- 1) A montagem não foi encontrada ou não existe.
- 2) O opcional FlexPendant Interface está faltando.

Status *arg*.

Ref. do programa *arg*

Consequências

A exibição não será iniciada.

Causas prováveis

- 1) A montagem *arg* não foi encontrada.
- 2) A imagem do sistema não inclui o opcional Flex Pendant Interface requerido.

6 Resolução de problemas por registro de eventos

6.5 4x xxx

Continuação

Ações recomendadas

- 1) Verifique os parâmetros. Certifique-se de que os módulos tenham sido carregados corretamente no controlador do robô.
- 2) Verifique que o opcional FlexPendant Interface está funcionando.

Recuperação: *arg*

41662, A montagem não pôde ser carregada

Descrição

Tarefa: *arg*

A montagem foi encontrada mas não pôde ser carregada.

Status *arg*.

Ref. do programa *arg*

Consequências

A exibição não será iniciada.

Ações recomendadas

Assegure-se de que os módulos carregados sejam arquivos executáveis para o FlexPendant.

Recuperação: *arg*

41663, A instância não pôde ser criada

Descrição

Tarefa: *arg*

A montagem existe, mas nenhuma nova instância pôde ser criada.

Status *arg*.

Ref. do programa *arg*

Consequências

A exibição não será iniciada.

Ações recomendadas

Assegure-se de que os módulos carregados sejam arquivos executáveis para o FlexPendant.

Recuperação: *arg*

41664, O nome do tipo é inválido para esta montagem

Descrição

Tarefa: *arg*

O parâmetro *arg* é inválido. O nome do tipo não coincide com a montagem.

Status *arg*.

Ref. do programa *arg*

Consequências

A exibição não será iniciada.

Continua na página seguinte

Ações recomendadas

Verifique os parâmetros.

Recuperação: *arg*

41665, não coincide com a montagem a carregar

Descrição

Tarefa: *arg*

O tipo ou nome da montagem não coincide com o usado *arg*.

Status *arg*.

Ref. do programa *arg*

Consequências

A exibição não será iniciada.

Causas prováveis

Uso do *arg* sem defini-lo para 0 primeiro.

Ações recomendadas

Defina *arg* para 0 antes de usá-lo.

Recuperação: *arg*

41666, Erro UIShow fatal

Descrição

Tarefa: *arg*

Código de erro desconhecido *arg* recebido.

Ref. do Programa *arg*

Consequências

A execução do programa é imediatamente interrompida.

Ações recomendadas

Informe isso à ABB Robotics.

41667, Erro fatal de UI

Descrição

Tarefa: *arg*

Instrução ou função utilizada com a chave *arg* e sem argumento opcional *arg*.

Ref. do programa *arg*

Consequências

A execução do programa é imediatamente interrompida.

Causas prováveis

Uma combinação ilegal de chaves e argumentos opcionais foi utilizada.

Ações recomendadas

Corrija o programa RAPID.

41670, A matriz inteira não é permitida como argumento**Descrição**Tarefa: *arg*

O argumento *arg* são dados de qualquer tipo e por essa razão somente é verificado durante o tempo de execução.

Uma matriz inteira não pode ser usada como argumento mesmo se a matriz tiver o tipo de dados correto.

Ref. do programa *arg***Conseqüências**

A execução do programa é imediatamente interrompida.

Ações recomendadas

Substitua a matriz por um argumento válido.

41671, Alta taxa de consulta**Descrição**Tarefa: *arg*

A taxa de consulta especificada é muito alta para o sistema do robô.

Ref. do Programa *arg***Conseqüências**

O sistema pode estar sobrecarregado.

Ações recomendadas

Troque a instrução WaitUntil, o argumento \PollRate para um valor maior ou igual a 0,01 s.

41672, Combinação inválida**Descrição**Tarefa: *arg*

Combinação inválida de parâmetros em Trigg

Ref. do programa: *arg***Ações recomendadas**

Execute Trigg sem argumento opcional \Time, ou use TriggRampAO com argumento opcional \Time para especificar que RampLength é segundos ao invés da distância.

41673, Índice fora dos limites**Descrição**Tarefa: *arg*

Índice para instância de cfg fora dos limites

Ref. do programa: *arg***Ações recomendadas**

Verifique e altere o programa RAPID.

Recuperação: *arg*

41674, Valor fora dos limites**Descrição**Tarefa: *arg*

O parâmetro *arg* não está entre 0 e 100.

Ref. do programa: *arg***Ações recomendadas**

Verifique e altere o programa RAPID.

Recuperação: *arg*

41675, Não inteiro**Descrição**Tarefa: *arg*

O parâmetro *arg* não é um inteiro.

Ref. do programa: *arg***Ações recomendadas**

Verifique o programa RAPID, ou use a rotina de tratamento de ERRO

Recuperação: *arg*

41676, Erro no acesso ao dispositivo**Descrição**Tarefa: *arg*

Impossível abrir canal serial ou arquivo, '*arg*' não existe.

Ref. do programa: *arg***Ações recomendadas**

Verifique nome do canal serial ou arquivo.

Recuperação: *arg*

41677, Erro no acesso ao dispositivo**Descrição**Tarefa: *arg*

Impossível escrever no arquivo: *arg*, o disco está cheio.

Ref. do programa: *arg***Ações recomendadas**

Certifique-se de que existe espaço livre suficiente no disco.

Recuperação: *arg*

41678, Erro no acesso ao dispositivo**Descrição**Tarefa: *arg*

Impossível escrever no arquivo: *arg*. O arquivo está protegido contra gravação.

Continua na página seguinte

6 Resolução de problemas por registro de eventos

6.5 4x xxx

Continuação

Ref. do programa: *arg*

Ações recomendadas

Remova a proteção contra gravação do arquivo ou selecione um nome de arquivo diferente.

Recuperação: *arg*

41679, Erro no acesso ao dispositivo

Descrição

Tarefa: *arg*

O número máximo de arquivos abertos simultaneamente está excedido.

Ref. do programa: *arg*

Ações recomendadas

Feche um ou mais dispositivo de E/S e tente novamente

Recuperação: *arg*

41680, String muito longa

Descrição

Tarefa: *arg*

A string *arg* excede o número máximo de caracteres permitidos para um módulo.

Ref. do programa: *arg*

Ações recomendadas

Altere a string do nome do módulo.

Recuperação: *arg*

41682, Demasiadas subscrições de E/S

Descrição

Tarefa: *arg*

O número de subscrições simultâneas nos eventos de sinal foi excedido.

Ref. do programa: *arg*

Ações recomendadas

Remova algumas subscrições de sinais ou altere a hora para o evento.

(ou seja, qualquer ISignalXX ou TriggIO)

41683, Erro de argumento

Descrição

Tarefa: *arg*

O argumento *arg* deve ser atribuído quando da procura um parâmetro não nomeado.

Ref. do programa: *arg*

Ações recomendadas

Adicione o parâmetro *arg* na instrução.

41684, Erro de valor

Descrição

Tarefa: *arg*

O argumento *arg* está fora do intervalo do tipo de valor não assinado longo.

Ref. do programa: *arg*

Causas prováveis

O valor é demasiado grande.

Ações recomendadas

Use um valor menor para *arg*

41685, Valor inválido

Descrição

Tarefa: *arg*

Uma combinação errada de chave e valor é utilizada.

O sinal pode ter valores entre:

Min: *arg*

Máx: *arg*

Chave e valor usado: *arg*

Ref. do programa *arg*

Consequências

A execução do programa é imediatamente interrompida.

Causas prováveis

Valor incorreto ou chave errada. utilizados.

Ações recomendadas

Altere o valor usado ou altere o argumento da chave.

41687, Erro ao abrir arquivo

Descrição

Tarefa: *arg*

Impossível abrir *arg*

Ref. do programa: *arg*

Ocorreu um erro desconhecido ao abrir arquivo.

Causas prováveis

- Se o arquivo estava localizado em um disco USB, verifique se o disco não foi removido, ou se tem muitos arquivos na pasta raiz.

- Verifique se o arquivo selecionado não foi um diretório

Ações recomendadas

Verifique as causas prováveis.

Recuperação: *arg*

Continua na página seguinte

41688, Argumento inválido

Descrição

Tarefa: *arg*

Parâmetro *arg* declarado como PERS.

Ref. do programa: *arg*

Consequências

A execução do programa é imediatamente interrompida.

Causas prováveis

Usando PERS no argumento *arg* para instrução *arg*.

Ações recomendadas

Substitua o PERS por um argumento válido.

Causas prováveis

- 1) O *arg* não foi inicializado.
- 2) O slot de destino não é mais válido. Isso pode acontecer de um cliente remoto for desconectado do controlador.
- 3) A instrução RMQSendWait foi reiniciada após uma falha de energia. Quando a instrução é reiniciada, *arg* é definido para 0.

Ações recomendadas

Recuperação: *arg*

41690, Erro de parâmetro

Descrição

Tarefa: *arg*

O argumento *arg* é do tipo *arg* e não é válido para usar.

Ref. do programa *arg*

Consequências

A execução do programa é imediatamente interrompida.

Ações recomendadas

Verifique o tipo de dados. Não podem ser usados os tipos de dados sem valor, semi-valor ou motsetdata.

Descrição

Tarefa: *arg*

O tamanho dos dados em *arg* excede o tamanho máximo.

Ref. do programa *arg*

Consequências

A mensagem não será enviada.

Causas prováveis

Tentando enviar mensagens maiores que *arg*. Devido a limitações em RMQ, essas mensagens grandes não podem ser enviadas.

Ações recomendadas

Enviar mensagens menores.

Recuperação: *arg*

41691, Erro RMQ - Nome do cliente não é válido

Descrição

Tarefa: *arg*

O nome *arg* não pode ser encontrado. Não é um nome de cliente RMQ válido.

Ref. do programa *arg*

Causas prováveis

Foi usado um nome não válido.

Ações recomendadas

Altere o nome para pesquisar.

Recuperação: *arg*

41694, Erro RMQ - Tipos de dados não iguais

Descrição

Tarefa: Tarefa: *arg*

O tipo de dados em *rmqmessage* é do tipo *arg* e o tipo de dados no argumento Data são do tipo *arg*.

Ref. do programa *arg*.

Consequências

Nenhum dado pode ser recuperado.

Causas prováveis

- 1) O tipo de dados em *rmqmessage* é *arg* e o tipo de dados usados no argumento Data é do tipo *arg*.
- 2) Se os tipos de dados tiverem nomes iguais, a estrutura dos dados pode ser diferente.

Ações recomendadas

- 1) Use tipo de dados *arg* no argumento Data.
- 2) Verifique se os tipos de dados são iguais definidos no código do emissor e do receptor.

Recuperação: *arg*

41692, Erro de RMQ - Slot não válido

Descrição

Tarefa: *arg*

O *arg* usado não é válido.

Ref. do programa *arg*

Consequências

Comunicação com o cliente com o *arg* atual não é mais possível.

Continua na página seguinte

6 Resolução de problemas por registro de eventos

6.5 4x xxx

Continuação

41695, Erro RMQ - Dimensões não iguais nos dados

Descrição

Tarefa: *arg*

Os tipos de dados são iguais, mas as dimensões diferem entre os dados na mensagem e o parâmetro usado no argumento *arg*

Ref. do programa *arg*

Consequências

Não foi possível copiar os dados.

Ações recomendadas

Use um parâmetro no argumento *arg* com dimensões iguais tal como os dados na mensagem.

Recuperação: *arg*

41696, Erro RMQ - Uso de instrução não válido

Descrição

Tarefa: *arg*

A instrução *arg* somente é suportada no nível TRAP.

Ref. do programa *arg*

Consequências

A execução do programa é imediatamente interrompida.

Causas prováveis

A instrução *arg* é usada no nível de execução do usuário ou no nível de execução normal.

Ações recomendadas

Remova a instrução ou mova a mesma para a rotina TRAP.

41697, Erro RMQ - Nenhum RMQ configurado

Descrição

Tarefa: *arg*

Nenhum RMQ configurado para tarefa *arg*.

Ref. do programa *arg*

Consequências

A execução do programa é imediatamente interrompida.

Causas prováveis

Nenhuma configuração foi adicionada para a fila de mensagens RAPID.

Ações recomendadas

Adicione configuração para a fila de mensagens RAPID.

41698, Erro RMQ - Uso de instrução falhado

Descrição

Tarefa: *arg*

Instrução *arg* somente pode ser usada no nível normal, não em uma rotina TRAP ou rotina de serviço.

Ref. do programa *arg*

Consequências

A execução do programa é imediatamente interrompida.

Causas prováveis

Instrução *arg* usada no nível errado.

Ações recomendadas

Use a instrução no nível normal.

41699, Erro RMQ - Tamanho máximo para mensagem excedido

Descrição

Tarefa: *arg*

O tamanho dos dados em *arg* excede o tamanho máximo.

Ref. do Programa *arg*

Consequências

A mensagem não será enviada.

Causas prováveis

Tentando enviar mensagens maiores que o permitido. O cliente de recepção não está configurado para receber o tamanho da mensagem enviada.

Ações recomendadas

Altere o tamanho de RMQ para o receptor, ou envie mensagens menores.

Recuperação: *arg*

41700, Erro RMQ - Configuração de interrupção falhou

Descrição

Tarefa: *arg*

Duas identidades de interrupção diferentes não podem ser usadas para o mesmo tipo de dados na instrução *arg*. Cada tipo de dados precisa de uma identidade de interrupção única e uma rotina TRAP única.

Ref. Programa *arg*

Consequências

A execução do programa é imediatamente interrompida.

Causas prováveis

O mesmo tipo de dado é usado em duas *arg* instruções com duas identidades de interrupção diferentes.

Continua na página seguinte

Ações recomendadas

Uma identidade de interrupção única é necessária para cada tipo de dado quando existem pedidos de interrupção por ordem e ativação para um tipo de dado específico.

41701, Erro RMQ - Nenhuma mensagem para coletar

Descrição

Tarefa: *arg*

Instrução *arg* falhou. Não existia nenhuma mensagem para coletar.

Ref. do programa *arg*

Consequências

Não foi coletar nenhuma mensagem.

Causas prováveis

- 1) Isso pode acontecer se ocorrer uma falha de força entre a interrupção ordenada e a instrução *arg* executada.
- 2) Se usar múltiplos *arg* em uma rotina TRAP.
- 3) Se usar *arg* em uma rotina TRAP que execute sem nenhuma mensagem em RMQ.

Ações recomendadas

Recuperação: *arg*

41702, Erro RMQ - não é válido

Descrição

Tarefa: *arg*

Uso de dados não válidos no argumento *arg*.

Ref. do programa *arg*

Consequências

A execução do programa é imediatamente interrompida.

Causas prováveis

Uso de uma variável *arg* que não contém nenhum dado válido. A variável somente foi inicializada, não foi copiado nenhum dado para a variável.

Ações recomendadas

Verifique o programa RAPID.

41703, Erro RMQ - Os dados não foram copiados

Descrição

Tarefa: *arg*

O tipo de dados *arg* excede o tamanho máximo suportado para o RMQ configurado para a tarefa *arg*.

Ref. do programa *arg*

Consequências

Nenhuma mensagem foi recebida.

Causas prováveis

O RMQ da tarefa de recepção não está configurado para o tamanho dos dados enviados. O cliente de envio mandou dados que são maiores do que o tamanho que a RMQ para a tarefa *arg* pode receber.

Ações recomendadas

Aumente o tamanho de RMQ para a tarefa *arg*.

Ou envie menos dados.

Recuperação: *arg*

41704, Erro de RMQ - Fila cheia

Descrição

Tarefa: *arg*

O cliente nomeado *arg* não pode receber mais mensagens.

Ref. do programa *arg*

Consequências

A mensagem enviada será jogada fora.

Causas prováveis

O cliente não recebe com o mesmo ritmo com que o emissor envia mensagens. Se usar a instrução *arg*, talvez você precise de um tempo de espera entre cada instrução *arg*.

Ações recomendadas

O cliente deve receber mensagens para ter espaço para novas mensagens.

Ou o emissor deve limitar o número de mensagens enviadas.

Recuperação: *arg*

41705, Erro RMQ - Tempo Máximo Expirado

Descrição

Tarefa: *arg*

O tempo de espera programado expirou.

Ref. do Programa *arg*

Consequências

Não existe nenhuma garantia de que a mensagem chegou no cliente.

Causas prováveis

1) O cliente que deveria receber a mensagem não está interessado em receber dados do tipo de dados especificados. A mensagem foi descartada.

2) O cliente recebeu a mensagem, e na resposta enviada um tipo de dados não corresponde ao tipo de dados especificado usado em *arg* da instrução *arg*.

6 Resolução de problemas por registro de eventos

6.5 4x xxx

Continuação

3) O cliente recebeu a mensagem. A resposta está atrasada porque a instrução *arg* expirou.

Ações recomendadas

- 1) Verifique o programa cliente.
 - 2) Incremente o tempo de espera para a instrução *arg*.
- Recuperação: *arg*

41706, Erro RMQ - Tempo Máximo Expirado

Descrição

Tarefa: *arg*
O tempo de espera programado expirou.
Ref. do Programa *arg*

Consequências

Nenhuma mensagem foi recebida.

Causas prováveis

O tempo limite para a instrução *arg* expirou.

Ações recomendadas

Aumente o tempo de espera para a instrução *arg*.
Recuperação: *arg*

41707, Erro RMQ – Instrução inválida no modo atual

Descrição

Tarefa: *arg*
arg é somente permitido quando o RMQ está configurado no modo *arg*.
Ref. do programa: *arg*

Consequências

A execução do programa é imediatamente interrompida.

Causas prováveis

O RMQ é configurado no modo *arg*

Ações recomendadas

Mude a configuração do RAPID Message Queue no *arg* para o modo *arg*, ou use uma instrução que é permitida no modo atual.

41708, Erro RMQ – Mensagem inválida

Descrição

Tarefa: *arg*
A mensagem RMQ recebida foi inválida.
Ref. do Programa: *arg*

Consequências

A mensagem RMQ recebida foi descartada.

Causas prováveis

Uma mensagem RMQ recebida tinha um cabeçalho ou parte dos dados corrompidos.

Ações recomendadas

Recuperação: *arg*

41711, Valor não é porcentagem

Descrição

Tarefa: *arg*
O valor do argumento *arg* não é uma porcentagem válida.
Ref. do programa: *arg*

Ações recomendadas

Verifique se o valor está no intervalo 0 a 100.

41712, Erro de argumento

Descrição

Tarefa: *arg*
Dados de ferramenta *arg* foram definidos, mas não estão disponíveis no sistema.
Ref. do programa: *arg*

Causas prováveis

Os dados da ferramenta foram definidos em um módulo que não está disponível no sistema.

41713, Erro de argumento

Descrição

Tarefa: *arg*
Wobjdata *arg* foi definido, mas não está disponível no sistema.
Ref. do programa: *arg*

Consequências

O Wobjdata foi definido em um módulo que não está disponível no sistema.

41714, Muitos erros de eventos

Descrição

A execução da tarefa *arg* foi interrompida. Existem muitos erros não tratados na fila. O sistema só pode tratar um evento de erro por vez.

Consequências

O sistema vai para o estado de bloqueado e não poderá ser reiniciado antes de mover o ponteiro do programa para uma posição arbitrária.

Continua na página seguinte

Causas prováveis

Uma reinicialização de falha de energia (partida quente) ocorreu enquanto se tratava um erro de processo.

Ações recomendadas

Nunca faça um "restart" enquanto se trata um erro de processo. Se é preciso reiniciar o controlador, primeiro mova o PP para Principal em todas as tarefas para restabelecer o erro de processo.

41715, Direção inválida**Descrição**

Tarefa: *arg*

O argumento *arg* deve ser CSS_X, CSS_Y, CSS_Z, CSS_XY, CSS_XZ, CSS_YZ, CSS_XYZ, CSS_XYZRZ

Ref. do programa: *arg*

Ações recomendadas

Confira o valor de *arg*

41716, Direção Inválida de Deslocamento**Descrição**

Tarefa: *arg*

O argumento *arg* deve ser CSS_POSX, CSS_NEGX, CSS_POSY, CSS_NEGY, CSS_POSZ, CSS_NEGZ

Ref. do Programa: *arg*

Ações recomendadas

Confira o valor de *arg*

41717, Valor Baixo Demais**Descrição**

Tarefa: *arg*

O valor do argumento *arg* é muito baixo.

Ref. do Programa: *arg*

Ações recomendadas

Aumente o valor de *arg*

41718, Dimensões Inválidas**Descrição**

Tarefa: *arg*

Dimensão *arg* no símbolo procurado é incompatível com a dimensão *arg* no argumento.

Ref. do Programa: *arg*.

Uma dimensão de '{0}' significa que o símbolo dado é do tipo não matriz.

Ações recomendadas

Recuperação: *arg*

41719, Parâmetro ilegal**Descrição**

Tarefa: *arg*

O símbolo no argumento *arg* é uma matriz a partir de um parâmetro. As matrizes a partir dos parâmetros são ilegais para serem usadas em SetDataVal/GetDataVal.

Ref. do programa: *arg*

41720, Caminho não está no Ponto de Parada**Descrição**

Tarefa: *arg*

O caminho não finalizou para a(s) seguinte(s) tarefa(s): *arg* certifique-se que a tarefa está em execução.

Ref. do Programa: *arg*

Causas prováveis

A tarefa não está sendo executada ou o movimento foi interrompido.

Ações recomendadas

Recuperação: *arg*

41721, Argumento Inválido**Descrição**

Tarefa: *arg*

O tipo *arg* no argumento *arg* é inválido.

Ref. do Programa: *arg*

Ações recomendadas

Modifique o tipo para um tipo válido (*arg*).

41722, Valor Alto Demais**Descrição**

Tarefa: *arg*

O valor do argumento *arg* é alto demais. O valor deve estar entre *arg* e *arg*.

Ref. do Programa: *arg*

41723, O barramento encontra-se em estado de erro**Descrição**

Tarefa: *arg*

A unidade de E/S *arg* não pode ser ativada. O barramento *arg* está no estado de erro.

Continua na página seguinte

6 Resolução de problemas por registro de eventos

6.5 4x xxx

Continuação

Ref. do programa: *arg*

Consequências

A unidade *arg* não pôde ser ativada.

Causas prováveis

O barramento encontra-se em estado de erro

Ações recomendadas

Recuperação: *arg*

41724, O objeto de trabalho atual é inválido

Descrição

Tarefa: *arg*

A ativação do Soft Servo cartesiano não é permitida com um objeto de trabalho em movimento. Somente é permitida uma estrutura de usuário programada.

Ref. do programa: *arg*

41725, Ajustes Inválidos de Configuração

Descrição

Tarefa: *arg*

Os parâmetros de configuração do Cartesian Soft Servo são inválidos.

A combinação atual pode levar a um comportamento instável.

Ref. do Programa *arg*

Ações recomendadas

Mude a configuração do Cartesian Soft Servo

41726, Ações StopMoveReset ignoradas para esta tarefa

Descrição

Tarefa: *arg*

A instrução StopMoveReset não teve impacto no sistema

Ref. do programa: *arg*

Consequências

O StopMove não foi restabelecido.

Causas prováveis

1. A tarefa de movimento não foi interrompida.
2. A tarefa de movimento foi interrompida por outra tarefa de não movimento: *arg*.

Desta vez a causa foi *arg*.

Ações recomendadas

Utilize o comutador \AllMotionTasks em StopMoveReset se esta instrução deve restabelecer um StopMove desde outra tarefa de não movimento.

41727, O tamanho não pode ser representado em um num

Descrição

Tarefa: *arg*

Quando utilizando a instrução *arg* para ler o tamanho do sistema de arquivos, foi detectado que o valor é muito grande para ser ajustado em um num.

Ref. do Programa: *arg*

Consequências

O tamanho não pode ser lido.

Causas prováveis

O valor não pode ser representado em um num.

Ações recomendadas

Use um interruptor para especificar outra unidade onde possa mostrar o tamanho.

Recuperação: *arg*

41730, O sinal excede o número máximo de bits permitidos

Descrição

Tarefa: *arg*

O sinal *arg* é grande demais. No caso de utilizar sinais acima de 23 bits, use o tipo de dado triggiosdnum, que aceita sinais de até 32 bits.

Ref. do programa *arg*

Ações recomendadas

Sinais em grupo podem ter 23 bits ou menos se usarem o tipo de dado triggios na instrução *arg*.

41731, Nome do sinal sem definição

Descrição

Tarefa: *arg*

O Sinal *arg* é desconhecido no sistema.

Ref. do programa *arg*

Consequências

A execução do programa é imediatamente interrompida.

Causas prováveis

O sinal deve estar definido nos parâmetros do sistema.

Ações recomendadas

Defina o sinal nos parâmetros do sistema.

Continua na página seguinte

41732, Muitos trigs utilizados

Descrição

Tarefa: *arg*

Muitos trigs têm sido configurados para a instrução *arg*. O limite é *arg*.

Ref do Programa. *arg*

Consequências

A execução do programa é imediatamente interrompida.

Ações recomendadas

Remova algumas ações de trig na instrução *arg*.

41737, Erro da ordem da instrução

Descrição

Tarefa: *arg*

A instrução *arg* precisa ser executada antes da instrução *arg*.

Ref. do programa *arg*.

Causas prováveis

A instrução *arg* foi executada antes da instrução *arg*.

Ações recomendadas

Execute as instruções na ordem correta.

Recuperação: *arg*

41738, Opção Wrist Interpolation necessária

Descrição

Tarefa: *arg*

A instrução *arg* é utilizada com um interruptor que necessita a opção Wrist Interpolation.

Ref. do programa *arg*

Consequências

A execução do programa é imediatamente interrompida.

Causas prováveis

Opção de Robotware faltando.

Ações recomendadas

Não use nenhum dos interruptores a seguir: *arg*.

41739, StorePath necessário

Descrição

Tarefa: *arg*

A instrução *arg* está sendo executada em um gerenciador de erro ou rotina de captura. Use *arg* antes de usar uma instrução de movimento em outro nível que não a base.

Ref. do programa *arg*

Consequências

A execução do programa é imediatamente interrompida.

Causas prováveis

Uma instrução de movimento foi executada sem ter o caminho armazenado.

Ações recomendadas

Execute *arg* antes de usar a instrução de movimento *arg*.

Leia exemplos de tipo de Programação no manual RAPID para ver como utilizar instruções de movimento em rotinas TRAP e gerenciadores de erro.

41740, Falha na identificação de carga

Descrição

Tarefa: *arg*

ADVERTÊNCIA!

Não foi possível identificar a massa de *arg* devido a um peso pequeno demais para a identificação automática de carga.

Ref. do programa *arg*

Ações recomendadas

Faça manualmente uma estimativa da carga real e edite manualmente o programa RAPID.

41741, Estouro no Cálculo

Descrição

Tarefa: *arg*

O resultado do cálculo não se encontra dentro da variação 0 - 4294967295.

Ref. do Programa *arg*

Consequências

O cálculo devolverá um erro.

Causas prováveis

Os valores na operação são provavelmente grandes demais.

Ações recomendadas

Recuperação: *arg*

41742, Subtração negativa

Descrição

Tarefa: *arg*

O resultado da subtração é negativo.

Ref. do Programa. *arg*

Consequências

O cálculo retornará um erro.

Causas prováveis

O primeiro valor na subtração é menor que o segundo valor.

Continua na página seguinte

6 Resolução de problemas por registro de eventos

6.5 4x xxx

Continuação

Ações recomendadas

Certifique-se de que o primeiro valor é maior que o segundo valor na subtração.

Recuperação: *arg*

41743, Divisão com zero

Descrição

Tarefa: *arg*

Divisão com zero

Ref. do Programa *arg*

Conseqüências

O cálculo devolverá um erro.

Causas prováveis

Divisão com zero

Ações recomendadas

Recuperação: *arg*

41744, Erro de instrução

Descrição

Tarefa: *arg*

O programa está executando em um manipulador ERROR. Não é permitido executar a instrução *arg* em um manipulador ERROR.

Ref. do Programa *arg*

Ações recomendadas

Remova a instrução

41745, Erro de instrução

Descrição

Tarefa: *arg*

O programa está executando em um manipulador BACKWARD. Não é permitido executar a instrução *arg* em um manipulador BACKWARD.

Ref. do Programa *arg*

Ações recomendadas

Remova a instrução

41746, Erro de Instrução

Descrição

Tarefa: *arg*

O programa está executando em nível de USUÁRIO, i.e. em uma rotina de evento ou de serviço. Não é permitido executar a instrução *arg* no nível de USUÁRIO.

Ref. do Programa *arg*

Continua na página seguinte

Ações recomendadas

Remova a instrução

41747, Sinal de processamento desligado

Descrição

Tarefa: *arg*

O sinal de processamento *arg* está ajustado para desligado (0).

Ref. do programa *arg*

Conseqüências

Um erro recuperável ERR_PROCSIGNAL_OFF é exibido.

Causas prováveis

O argumento opcional \ProcSignal foi utilizado para a instrução ProcerrRecovery. O sinal dá a possibilidade do usuário ligar/desligar a instrução ProcerrRecovery.

Ações recomendadas

Adicione um manipulador de erro para o erro

ERR_PROCSIGNAL_OFF ou remova o argumento opcional \ProcSignal da chamada da instrução.

41748, Erro de valor

Descrição

Tarefa: *arg*

Valor ilegal no argumento *arg*.

Ref. do Programa *arg*

Ações recomendadas

Verifique o programa RAPID.

Recuperação: *arg*

41749, Erro de valor

Descrição

Tarefa: *arg*

O valor para o parâmetro *arg* está fora do limite.

Ref. do Programa: *arg*

Causas prováveis

O valor é muito alto.

Ações recomendadas

Use um valor menor para *arg*.

Recuperação: *arg*

41750, Valor não permitido

Descrição

Tarefa: *arg*

Valor ilegal no argumento *arg*.

Ref. do Programa *arg*

Causas prováveis

- 1) O sistema interpretou a expressão como um tipo de dados num, e o valor está acima do valor inteiro máximo para num (valor 8388608).
- 2) O sistema interpretou a expressão como um tipo de dados dnum, e o valor está acima do valor inteiro máximo para um dnum (valor 4503599627370496).

Ações recomendadas

Verifique e modifique o valor.

O nome do parâmetro *arg* pode lhe dar informações sobre como o sistema interpretou o indata.

41751, Erro no tamanho da estrutura de dados (Array)

Descrição

Tarefa: *arg*

A estrutura *arg* não é grande o suficiente para comportar *arg* números de elementos.

Ref. do Programa *arg*

Consequências

A execução do programa é imediatamente interrompida.

Ações recomendadas

Mude o tamanho da estrutura para comportar todos elementos.

41752, Erro de Limite Num

Descrição

Tarefa: *arg*

O valor para o parâmetro *arg* está fora do limite.

Ref. do Programa *arg*

Ações recomendadas

Recuperação: *arg*

41753, Nível de percurso inválido

Descrição

Tarefa: *arg*

Ref. do Programa *arg*

arg necessita que o robô percorra pelo nível do primeiro percurso.

Consequências

A execução do programa é imediatamente interrompida.

Causas prováveis

Executando *arg* no nível de percurso errado.

Ações recomendadas

Verifique o programa RAPID.

41754, Gravador de Percurso apagado

Descrição

Tarefa: *arg*

AVISO!

O gravador de Percurso foi apagado. O percurso armazenado é apagado antes de realizar identificação de fricção.

Ref. do Programa *arg*

41755, Tempo do percurso muito longo

Descrição

Tarefa: *arg*

Tempo de execução é muito longo para ajustes de fricção. *arg* > *arg*, que é o tempo máximo em segundos.

Ref. do Programa *arg*

Consequências

A execução do programa é imediatamente interrompida.

Ações recomendadas

Aumente a velocidade ou diminua o comprimento do percurso.

41756, Faltando FricIdInit

Descrição

Tarefa: *arg*

arg deve ser executado antes *arg*.

Ref. do Programa *arg*

Consequências

A execução do programa é imediatamente interrompida.

41757, Unidade mecânica não encontrada

Descrição

Tarefa: *arg*

Unidade mecânica *arg* não encontrada.

Ref. do Programa *arg*

Consequências

A execução do programa é imediatamente interrompida.

Ações recomendadas

Especifique outra unidade mecânica.

41758, Estrutura (Array) muito pequena

Descrição

Tarefa: *arg*

A estrutura usada é muito pequena.

Continua na página seguinte

6 Resolução de problemas por registro de eventos

6.5 4x xxx

Continuação

O tamanho da estrutura (array) *arg* deve ser igual a *arg*, o número de eixos do robô.

Ref. do Programa *arg*

Consequências

A execução do programa é imediatamente interrompida.

Ações recomendadas

Aumente o tamanho da estrutura (array) *arg*.

41759, O sinal excede o número máximo de bits permitidos

Descrição

Tarefa: *arg*

O sinal *arg* é muito grande.

Ref. Programa *arg*

Ações recomendadas

Os sinais de grupo consistindo de 23 bits ou menos podem ser usados em declarações IF e atribuídas ao tipo de dados num.

Os sinais de grupo consistindo de 24 - 32 bits não podem ser usados em declarações IF. Ao invés, use as funções *arg* ou *arg*.

41760, quando estiver em modo sincronizado

Descrição

Tarefa: *arg*

arg não pode ser utilizado junto com movimento sincronizado.

Ref. do Programa: *arg*

Consequências

A execução do programa é imediatamente interrompida.

Ações recomendadas

Remova qualquer SyncMoveOn entre *arg* e *arg*

41761, Valor fora do intervalo

Descrição

Tarefa: *arg*

O valor inteiro *arg* não pode ser copiado para um tipo de dados *arg*. O valor está fora do limite para o tipo de dados *arg*.

Ref. do programa: *arg*

Consequências

A execução do programa é imediatamente interrompida.

Ações recomendadas

Use uma variável do tipo *arg* ao invés de uma variável do tipo *arg*.

41762, O valor de string do argumento é inválido

Descrição

Tarefa: *arg*

O string do argumento *arg* é inválido e não pode ser convertido.

Ref. do programa: *arg*

Consequências

A execução do programa é imediatamente interrompida.

Causas prováveis

1) O único caractere-letra válido é a-f e A-F e apenas para HexToDec.

2) Os caracteres ".", - "+" não são válidos para o HexToDec.

3) O caractere "-" não é válido para o DecToHex.

4) O valor não é um número inteiro válido.

Ações recomendadas

Edite o string de valor do argumento para que seja válido e possa ser convertido.

41763, O valor de string do argumento é muito alto.

Descrição

Tarefa: *arg*

O valor *arg* do string do argumento excede o valor mais alto suportado pelo sistema.

Ref. do programa: *arg*

Consequências

O string de valor do argumento é convertido, mas é definido para o valor suportado mais alto (9223372036854775807).

Causas prováveis

O valor de string do argumento excede o valor suportado mais alto.

Ações recomendadas

Edite o string de valor do argumento para que ele não exceda o valor suportado mais alto.

41764, Combinação errada em

Descrição

Tarefa: *arg*

Ao usar instruções *arg*, você não pode adicionar uma variável/persistente dnum a uma variável/persistente num.

Ref. do programa: *arg*

Causas prováveis

O valor a ser adicionado é do tipo dnum, enquanto a variável/persistente que deve ser mudada é um num.

Continua na página seguinte

Ações recomendadas

Leia sobre *arg* no manual de referências RAPID

41765, O valor do argumento é muito alto

Descrição

Tarefa: *arg*

Valor muito alto no argumento *arg*.

Ref. do Programa *arg*

Causas prováveis

O valor do argumento excede o valor suportado mais alto. (*arg*)

Ações recomendadas

Diminua o valor por argumento *arg*.

Recuperação: *arg*

41766, A precisão será perdida

Descrição

Tarefa: *arg*

O argumento opcional *arg* é utilizado e o sinal de grupo tem *arg* bits. Isto pode causar a perda da precisão na variável utilizada no argumento opcional *arg*.

Ref. do programa *arg*

Consequências

A execução do programa é imediatamente interrompida.

Causas prováveis

O argumento *arg* é utilizado e é um risco que a precisão do valor se perca.

Sinais de grupo consistindo de 23 bits ou menos podem ser representados pelo tipo de dados num, enquanto sinais de grupo de 32 bits ou menos podem ser representados pelo tipo de dados dnum, caso sejam utilizados em um programa RAPID

Ações recomendadas

Para evitar a perda de precisão na variável utilizada em *arg*, utilize um argumento opcional *arg* no lugar.

41767, Erro de Instrução

Descrição

Tarefa: *arg*

A instrução *arg* é utilizada a partir de uma tarefa de movimento, e a tarefa de movimento à qual a tarefa *arg* está conectada não controla um robô TCP.

Ref. do programa *arg*

Consequências

A execução do programa é imediatamente interrompida.

Causas prováveis

arg é utilizado em uma tarefa que não é de movimento, conectado a uma tarefa de movimento que não controla um robô TCP.

Ações recomendadas

- Verifique a configuração.

- A instrução deve ser removida. A tarefa de não movimento *arg* é conectada a uma tarefa de movimento que não controla um robô TCP.

41768, Chave faltante

Descrição

Tarefa: *arg*

A chave *arg* é requerida ao executar a instrução/função.

Ref. do programa *arg*

Consequências

A execução do programa é imediatamente interrompida.

Ações recomendadas

Adicione a chave quando utilizar a instrução/função.

41769, Dados de serviço não encontrados

Descrição

Tarefa: *arg*

Os dados de serviço para a unidade mecânica *arg* não puderam ser encontrados.

Ref. do programa *arg*

Consequências

Nenhum dado de serviço é lido.

Causas prováveis

Não há tais dados de serviço presentes para esta unidade mecânica.

Ações recomendadas

Verifique se os dados de serviço especificados são definidos para a unidade mecânica.

41770, Erro de acesso ao sistema

Descrição

Tarefa: *arg*

Unidade de câmera desconhecida *arg*.

Os dados do tipo cameradev são desconhecidos para o sistema.

Ref. do programa *arg*

Causas prováveis

Dados do tipo cameradev foram declarados no programa.

Continua na página seguinte

6 Resolução de problemas por registro de eventos

6.5 4x xxx

Continuação

Ações recomendadas

Remova a declaração dos dados cameradev no programa e use um dos dados predefinidos do tipo cameradev (definidos automaticamente pelo sistema).

41771, Cancelar carga do trabalho

Descrição

A carga em andamento do trabalho *arg* para a câmera *arg* foi cancelado.

Consequências

O trabalho pode, ou não, ter sido carregado com sucesso para a câmera.

Causas prováveis

Ocorreu um movimento do ponteiro no programa RAPID antes do trabalho ter sido carregado corretamente para a câmera. Um trabalho não foi carregado completamente para a câmera antes da instrução *arg* ter sido executada.

Ações recomendadas

Carregue um trabalho novo para a câmera nomeado *arg*.

41772, Erro de parâmetro

Descrição

Tarefa: *arg*

Nenhum dos argumentos opcionais listados abaixo está especificado na instrução.

Ref. do programa: *arg*

Falta um destes argumentos opcionais:

arg

arg

arg

Consequências

A execução do programa é imediatamente interrompida.

Ações recomendadas

Especifique pelo menos um dos argumentos.

41773, Estouro do tempo limite

Descrição

Tarefa: *arg*

Um tempo limite interrompeu a execução da instrução usando a câmera *arg*.

Ref. do programa *arg*

Ações recomendadas

Use um valor de tempo limite mais alto ou uma rotina de tratamento de erro para tentar a instrução novamente.

Continua na página seguinte

Recuperação: *arg*

41774, Erro de tipo

Descrição

Tarefa: *arg*

Não é possível definir o valor *arg* em uma variável do tipo atual (*arg*). Verifique o argumento opcional utilizado, e use um argumento com o tipo adequado.

Ref. do programa: *arg*

Consequências

A execução do programa é imediatamente interrompida.

Causas prováveis

Usado tipo de argumento incorreto em *arg*.

Ações recomendadas

Verifique o programa RAPID e use outro tipo de variável onde armazenar os dados.

41775, Pedido em andamento em direção à câmera

Descrição

Tarefa: *arg*

Não é permitido ter vários pedidos paralelos em direção à câmera.

Ref. do programa *arg*

Consequências

O pedido não foi realizado.

Causas prováveis

Há mais de um pedido em direção à câmera nomeada *arg*.

Ações recomendadas

Aguarde um pouco e, depois, tente novamente.

Se tentar acessar a mesma câmera a partir de tarefas diferentes, a instrução WaitTestAndSet pode ser usada para evitar o acesso da câmera ao mesmo tempo.

Recuperação: *arg*

41776, Nenhum outro dado disponível

Descrição

Tarefa: *arg*

Nenhum outro dado disponível para a câmera *arg*.

Ref. do programa *arg*

Consequências

Não foi possível ler nenhum dado.

Causas prováveis

As razões são:

- 1) Não estão disponíveis mais dados
- 2) Não existe nenhum resultado correspondente ao *arg* usado.

Ações recomendadas

- 1) Verifique se a câmera solicitou uma imagem.
- 2) Verifique se o mapa do resultado configurado a partir de "saída para RAPID" está completo.

Se for usado um *arg*, verifique que é usada a variável correta.

Recuperação: *arg*

41777, A câmera não está conectada

Descrição

Tarefa: *arg*

A câmera *arg* não está conectada.

Ref. do programa *arg*

Consequências

A execução do programa é imediatamente interrompida.

Causas prováveis

As razões para este erro podem ser:

- 1) A câmera não está conectada no controlador.
- 2) Não existe energia para a câmera.
- 3) O endereço de IP da câmera não é válido.
- 4) A câmera não tem um nome.
- 5) A câmera não está conectada na interface de rede correta.

Normalmente somente é suportada a porta de serviço.

Ações recomendadas

- 1) Verifique o cabeamento entre o controlador do robô e a câmera.
- 2) Verifique se os indicadores de energia de LED e de link na câmera estão ativos.
- 3) Use o RobotStudio para verificar que o endereço de IP foi configurado corretamente.
- 4) Defina um nome válido para a câmera.

41778, Falha ao carregar o trabalho

Descrição

Tarefa: *arg*

Falha ao carregar o trabalho nomeado *arg* para a câmera *arg*.

Ref. do programa *arg*

Consequências

A execução do programa é imediatamente interrompida.

Causas prováveis

- 1) O trabalho *arg* está incorreto ou indisponível.
- 2) A câmera *arg* não tem memória.

Ações recomendadas

Verifique se o trabalho nomeado *arg* existe na câmera.

41779, Câmera sem memória

Descrição

Tarefa: *arg*

A operação falhou porque a câmera *arg* ficou sem memória.

Ref. do programa: *arg*

Consequências

A execução do programa é imediatamente interrompida.

41780, A câmera está no modo de programa

Descrição

Tarefa: *arg*

A operação falhou porque a câmera *arg* está no modo de programa.

Ref. do programa *arg*

Causas prováveis

A função ou instrução pode ser usada somente a câmera estiver no modo de execução.

Ações recomendadas

Para alterar o modo de execução, use a instrução *arg*.

Recuperação: *arg*

41781, A câmera está no modo de execução

Descrição

Tarefa: *arg*

A operação falhou porque a câmera *arg* está no modo de execução.

Ref. do programa *arg*

Causas prováveis

A função ou instrução pode ser usada somente quando a câmera estiver no modo de programa.

Ações recomendadas

Para alterar o modo de programa, use a instrução *arg*.

Recuperação: *arg*

41782, A câmera não suporta esta ação

Descrição

Tarefa: *arg*

A operação falhou porque a câmera não suporta a ação atual (interruptor usado *arg*).

Ref. do programa *arg*

6 Resolução de problemas por registro de eventos

6.5 4x xxx

Continuação

Consequências

A execução do programa é imediatamente interrompida.

Causas prováveis

Usar uma funcionalidade não suportada por este tipo de câmera.

Ações recomendadas

Verifique qual a funcionalidade que a câmera suporta.

41783, Tempo limite de comunicação

Descrição

Tarefa: *arg*

A comunicação com a câmera *arg* teve seu tempo esgotado.

Ref. do programa *arg*

Consequências

A execução do programa é parado imediatamente.

A câmera está em um estado indefinido. A ordem para a câmera pode, ou não, ter sido efetuada.

Causas prováveis

A câmera não está respondendo.

Ações recomendadas

Verifique a conexão entre a câmera e o controlador.

Reinicie a câmera e tente novamente.

41784, Erro de comunicação

Descrição

Tarefa: *arg*

Erro de comunicação com a câmera *arg*. A câmera provavelmente está desconectada.

Ref. do programa: *arg*

Consequências

A execução do programa é imediatamente interrompida.

41785, O parâmetro não pode ser modificado

Descrição

Tarefa: *arg*

O parâmetro *arg* não pode ser reconhecido, modificado, ou tentativa de definir um valor de tipo errado.

Ref. do programa *arg*

Consequências

A execução do programa é imediatamente interrompida.

Causas prováveis

A célula não pode ser modificada. As razões podem ser:

- 1) Uma célula com o nome especificado não existe.
- 2) A célula precisa ser do tipo *EditInt*, *EditFloat* ou *EditString*.

Continua na página seguinte

3) Tentativa de definir um tipo errado na célula, por exemplo definindo um valor de string como flutuante.

Ações recomendadas

Verifique os parâmetros usados e as configurações da célula.

41786, Parâmetro fora do intervalo

Descrição

Tarefa: *arg*

O valor usado para o parâmetro *arg* da câmera *arg* está fora do intervalo.

Ref. do programa: *arg*

Consequências

A execução do programa é imediatamente interrompida.

Causas prováveis

O valor do parâmetro não pode ser definido.

Ações recomendadas

Verifique o valor usado.

41787, O parâmetro não pode ser lido

Descrição

Tarefa: *arg*

O parâmetro *arg* não pode ser lido ou reconhecido.

Ref. do programa *arg*

Consequências

A execução do programa é imediatamente interrompida.

Causas prováveis

A célula não pode ser modificada. As razões podem ser:

- 1) Uma célula com o nome especificado não existe.
- 2) A célula não é do tipo *EditInt*, *EditFloat* ou *EditString*.

Ações recomendadas

Verifique o tipo de célula.

41788, Nenhuma carga em andamento de tarefa de câmera

Descrição

Tarefa: *arg*

Não existe nenhuma carga em andamento de tarefa para a câmera *arg*.

Ref. do programa *arg*

Consequências

A execução do programa é imediatamente interrompida.

Causas prováveis

Nenhuma ordem de carga foi solicitada para a câmera *arg*.

Ações recomendadas

Verifique se *arg* foi usado antes da instrução atual.

41789, Nenhum outro dado disponível**Descrição**

Tarefa: *arg*

Não há mais dados disponíveis para a câmera *arg*.

Ref. do programa *arg*

Conseqüências

Não foi possível ler nenhum dado.

Causas prováveis

Não existe nenhum resultado correspondente ao *arg* usado.

Ações recomendadas

Recuperação: *arg*

41791, SoftMove não é permitido com massa zero.**Descrição**

Tarefa: *arg*

Os dados de carga atuais utilizados quando o CSSA é chamado têm uma massa de *arg* Kg. SoftMove precisa ter uma definição de carga exata. Isto é normalmente definido pela definição de carga configurada que é parte da definição da ferramenta.

Ref. do programa: *arg*

Conseqüências

Quando SoftMove detectar uma massa menor ou igual a 0,001 Kg, permitirá a ativação.

Portanto, não será possível executar a instrução CSSAct com tool0.

Causas prováveis

A ferramenta atual quando a instrução CSSAct for executada é tool0 ou outra ferramenta com massa muito pequena. A ferramenta atual é definida por uma instrução de movimento ou manobrando antes da instrução do CSSAct.

Ações recomendadas

Utilize uma definição de ferramenta o mais exata possível.

Utilize uma definição de carga.

Se testes simples do SoftMove são realizados com apenas o flange de montagem como ferramenta, então uma definição de ferramenta similar ao tool0 precisa ser criada, mas com uma massa maior que 0,002 Kg.

41792, Instrução não permitida.**Descrição**

Tarefa: *arg*

A instrução *arg* pode ser executada apenas em nível normal em uma tarefa de movimento.

Conseqüências

A execução do programa irá parar.

Causas prováveis

A instrução *arg* é utilizada a partir de um TRAP ou de uma tarefa de segundo plano.

41793, Erro de parada do TriggInt**Descrição**

Não é possível armazenar demais ações de reinicialização do acionamento podem ser armazenadas.

As instruções que podem causar este problema são:

arg

Conseqüências

A execução do programa é imediatamente interrompida.

Causas prováveis

Quando utilizar as instruções de movimento que usam interrupções em uma posição especificada da trajetória de movimento do robô e os eventos recebidos após a parada forem mais do que o sistema pode gerenciar, este erro irá interromper a execução.

Ações recomendadas

Tentar aumentar a extensão dos movimentos ou reduzir a velocidade dos mesmos pode ser uma solução para este problema.

Reporte este problema à ABB Robotics, caso isto ocorra.

41794, Erro de pesquisa**Descrição**

Tarefa: *arg*

A instrução da pesquisa *arg* detectou que o caminho e o objeto da pesquisa foram removidos.

Ref. do programa: *arg*

Conseqüências

A posição não pode ser lida pela instrução *arg*. A execução do programa é imediatamente interrompida.

Causas prováveis

1) Um DESVIO executa uma instrução *arg* antes da alteração do sinal.

6 Resolução de problemas por registro de eventos

6.5 4x xxx

Continuação

2) Um DESVIO executa uma instrução *arg* e quando a instrução *arg* está pronta (não ocorreu detecção de sinal), *arg* detecta que o objeto da pesquisa foi removido.

Ações recomendadas

Use manipulação de erro com salto longo no DESVIO para frear a instrução *arg* ou reescreva o programa RAPID. Consulte a documentação da instrução *arg* como implementar a manipulação de erro com salto longo.

41795, Modo de carga útil errado

Descrição

Tarefa: *arg*

Modo de carga útil errado.

Ref. do programa: *arg*

Consequências

A execução do programa é imediatamente interrompida.

Causas prováveis

- 1) Se estiver usando o argumento opcional \TLoad em uma instrução de movimento, o parâmetro de configuração ModalPayloadMode deve ser definido em 0.
- 2) Se estiver usando a instrução GripLoad, o parâmetro de configuração ModalPayloadMode deve ser definido em 1.
- 3) Se estiver usando a instrução LoadId e o parâmetro de configuração ModalPayloadMode estiver definido em 0, a identificação da carga útil não será possível.

Ações recomendadas

Verifique o valor do parâmetro ModalPayLoadMode no domínio SYS, tipo SYS_MISC.

41796, Erro de argumento

Descrição

Tarefa: *arg*

A massa é negativa nos dados de carga (loaddata) usados.

Ref. do programa *arg*

Ações recomendadas

Defina a carga correta antes de usá-la para manobra ou movimento do programa. A identificação da carga pode ser feita com a rotina do serviço LoadIdentify.

41797, Sinal não acessível

Descrição

Tarefa: *arg*

O sinal *arg* não é acessível.

Ref. do programa *arg*

Continua na página seguinte

Causas prováveis

O motivo deste erro é um destes:

- * A unidade não está funcionando
- * Erro na configuração do sinal

Ações recomendadas

Recuperação: *arg*

41798, Não foi encontrado nenhum TCP-robot

Descrição

Tarefa: *arg*

Esta tarefa não controla uma unidade mecânica que seja um robô com TCP.

Ref. do programa *arg*

Consequências

A execução do programa é imediatamente interrompida.

Causas prováveis

Não foi encontrado nenhum robô com TCP para esta tarefa.

Ações recomendadas

Verifique o programa RAPID. A instrução *arg* só pode ser utilizada em uma tarefa RAPID que controle um robô com TCP.

41799, Valor da velocidade muito baixo

Descrição

Tarefa: *arg*

O valor da velocidade (*arg*) usado no argumento *arg* é muito baixo.

Ref. do programa *arg*

Consequências

Não é possível usar o valor da velocidade atual.

Causas prováveis

Foi utilizado um valor abaixo do valor mínimo para a velocidade.

Ações recomendadas

Aumente o valor da velocidade no argumento *arg*.

Recuperação: *arg*

41800, É necessária uma ação manual

Descrição

Tarefa: *arg*

O início dos movimentos do robô foi solicitado a partir da tarefa *arg*.

É necessária a reativação do dispositivo de habilitação quando em modo manual de velocidade reduzida ou modo manual de velocidade total.

Causas prováveis

Foi executada uma ordem para ativar os movimentos do robô no modo manual de velocidade reduzida ou modo manual de velocidade total.

Ações recomendadas

Libere e reative o dispositivo de habilitação. Inicie a execução do programa RAPID novamente.

NOTA: Se estiver utilizando um sistema MultiMove, todos os robôs e eixos externos iniciarão os movimentos após o próximo início do programa.

41801, No modo sincronizado**Descrição**

Tarefa: *arg*

Não é possível executar *arg* no modo sincronizado.

Ref. do programa *arg*

Consequências

A execução do programa é imediatamente interrompida.

Causas prováveis

O sistema está no modo sincronizado em trajetória de nível base ou em trajetória de nível armazenado.

Ações recomendadas

Remova a sincronização antes de executar a instrução atual.

41804, Comando não permitido**Descrição**

Tarefa: *arg*

Não permitido alterar par execução sem movimento no modo de velocidade manual de velocidade máxima.

Ref. do programa *arg*

Consequências

O sistema permanece no mesmo estado e a ação solicitada não será executada.

Ações recomendadas

Certifique-se de que a alteração da definição de execução sem movimento não é efetuada no modo manual de velocidade máxima.

41805, Dimensão ilegal**Descrição**

Tarefa: *arg*

A dimensão *arg* usada para o argumento *arg* não é válida.

Dimensão requerida: *arg*

Ref. do programa *arg*

Causas prováveis

São usadas dimensões erradas ou valores errados nos argumentos opcionais.

Ações recomendadas

Verifique e altere o programa RAPID.

Recuperação: ERR_ARRAY_SIZE

41806, A matriz A é única**Descrição**

Tarefa: *arg*

A matriz usada no argumento A é única, e o sistema da equação linear não pode ser resolvido.

Ref. do programa *arg*

Ações recomendadas

Modifique a matriz A.

Recuperação: *arg*

41807, Memória insuficiente**Descrição**

Tarefa: *arg*

A memória atribuída não é suficiente para completar o cálculo atual.

Ref. do programa *arg*

Consequências

A execução do programa é imediatamente interrompida.

Causas prováveis

A memória atribuída no arranque é demasiado pequena para efetuar o cálculo.

Ações recomendadas

Use tamanhos menores da matriz usada nas instruções.

Se isso não for possível, relate o problema à ABB Robotics.

6 Resolução de problemas por registro de eventos

6.6 5x xxx

6.6 5x xxx

50021, Erro na posição da junta

Descrição

A posição real da junta *arg* está muito afastada da posição solicitada.

Ações recomendadas

Verifique os parâmetros de ajuste, as forças externas ou o hardware.

50022, Tensão muito baixa do barramento CC

Descrição

As unidades acionadoras não podem detectar a tensão do barramento CC ou a tensão está baixa demais.

Isso poderá ocorrer se a barra coletora de barramento CC não foi inserida corretamente ou se os contadores da rede elétrica não se fecham adequadamente.

Ações recomendadas

Verifique se a barra coletora CC foi inserida corretamente entre a unidade acionadora e o retificador.

Verifique se os motores nos contadores estão fechados e se há tensão no lado conectado ao retificador.

50024, Falha na trajetória com ângulo

Descrição

Tarefa: *arg*

Trajatória com ângulo executada como ponto de parada por algum dos motivos a seguir:

- Retardo de tempo.
- Pontos com programação muito próxima.
- Sistema exige alta carga de CPU.

Ref. do Programa *arg*

Ações recomendadas

- Reduza a quantidade de instruções entre as instruções de movimentos consecutivos.
- Reduza a velocidade, use pontos com espaços mais amplos, use a opção /CONC.
- Aumente *ipol_prefetch_time*.

50025, Interrupção no reinício

Descrição

A posição da corrente está muito afastada da trajetória.

Ações recomendadas

Realize um novo reinício com recuperação.

Continua na página seguinte

50026, Próximo à singularidade

Descrição

Tarefa: *arg*

Robô muito próximo da singularidade.

Ref. do programa *arg*
(Código interno: *arg*)

Ações recomendadas

Afastar a trajetória da singularidade ou passe para a interpolação tipo junta.

50027, Junta fora da faixa

Descrição

A posição para a *arg* junta *arg* está fora da faixa de trabalho.

Ações recomendadas

Use o joystick para mover a junta até a faixa de trabalho.

50028, Manobra na direção errada

Descrição

A posição para a *arg* junta *arg* está fora da faixa de trabalho.

Ações recomendadas

Use o joystick para mover a junta na direção oposta.

50031, Comando não permitido

Descrição

Os parâmetros do sistema não podem ser alterados no estado Motores ligados.

Ações recomendadas

Passe para Motores desligados.

50032, Comando não permitido

Descrição

Tentativa de calibrar no estado Motores ligados.

Ações recomendadas

Passe para Motores desligados.

50033, Comando não permitido

Descrição

Tentativa de mudar no estado Motores ligados.

Ações recomendadas

Passe para Motores desligados.

50035, Comando não permitido

Descrição

Tentativa de sincronizar no estado Motores ligados.

Ações recomendadas

Passe para Motores desligados.

50036, Não é possível a recuperação correta

Descrição

Ocorreu uma parada com excesso de pontos próximos contendo áreas angulares. Na nova partida, o robô moverá até um ponto bem à frente no programa.

Ações recomendadas

Reduza a quantidade de pontos próximos, aumente a distância entre eles ou reduza a velocidade.

50037, Pedido para Motores ligados é ignorado

Descrição

O pedido para Motores ligados foi ignorado porque a parada anterior ainda não foi confirmada.

Ações recomendadas

Faça novamente o pedido para Motores ligados.

50041, Robô em singularidade

Descrição

O robô está muito próximo de uma singularidade.

Ações recomendadas

Durante a execução do programa, use a instrução SingArea ou a interpolação tipo junta.

Durante a manobra, use eixo por eixo.

50042, Não foi possível criar trajetória

Descrição

Não foi possível criar trajetória.

Ações recomendadas

- Aumente a distância entre os pontos próximos.
- Diminua a velocidade.
- Altere a aceleração.

50050, Posição fora de alcance

Descrição

A posição para a *arg* junta *arg* está fora da área de trabalho.

Junta 1-6 : Número do eixo que causa o erro.

Junta 23: A combinação de eixos 2 e 3 causa o erro.

Causas prováveis

Isso pode ser devido ao uso de Confl_Off e a um movimento muito grande, mais de 90 graus para um eixo.

Ações recomendadas

- Verifique o objeto de trabalho ou a faixa de trabalho.
- Mova a junta nas coordenadas de junta.
- Verifique os parâmetros de configuração do movimento.
- Insira os pontos intermediários em movimentos extensos.

50052, Erro de velocidade da junta

Descrição

A velocidade da junta *arg* está incorreta em relação à velocidade solicitada devido a um erro no sistema ou à uma colisão.

Ações recomendadas

- Verifique os parâmetros de ajuste, as forças externas na junta e o hardware.
- Reduza a velocidade programada.

50053, Diferença muito grande no contador de rotações

Descrição

Diferença do contador de voltas demasiado grande para o eixo *arg*. O sistema detectou uma diferença muito grande entre o valor real do contador de rotações na placa de medição serial e o valor previsto pelo sistema.

Consequências

O robô não está calibrado e pode ser manobrado manualmente, mas não é possível realizar nenhuma operação automática.

Causas prováveis

A posição do braço do robô pode ter sido alterada manualmente enquanto a alimentação esteve desligada. A placa de medição serial, o resolver ou os cabos podem também estar com defeito.

Ações recomendadas

- 1) Atualize o contador de rotações.
- 2) Verifique o resolver e cabos.
- 3) Verifique se há defeito na placa de medição serial. Substitua a unidade, se estiver defeituosa.

50055, Excesso de carga na junta

Descrição

Excesso de torque efetivo na junta *arg*. Pode ter sido causado por dados de carga incorretos, excesso de aceleração, altas forças externas do processo, baixa temperatura ou erro de hardware.

6 Resolução de problemas por registro de eventos

6.6 5x xxx

Continuação

Ações recomendadas

- Verifique os dados de carga.
- Reduza a aceleração ou velocidade.
- Verifique o hardware.

50056, Colisão de junta

Descrição

O torque efetivo na junta *arg* é superior ao solicitado enquanto estiver em velocidade baixa ou nula. Pode ter sido causado por erro de obstrução (o braço ficou preso) ou erro de hardware.

Ações recomendadas

Verifique que o braço não está preso.
Verificar hardware.
Conferir outros eventlogs do hardware.

50057, Falta de sincronia na junta

Descrição

A posição da junta *arg* após a queda/falha de energia está muito distante da posição anterior ao problema.

Ações recomendadas

Atualize novamente o contador de rotações.

50058, Erro no sistema de coordenadas de ferramentas

Descrição

A direção z do sistema de coordenadas de ferramentas está quase paralela à direção da trajetória.

Ações recomendadas

Altere o sistema de coordenadas de ferramentas para atingir pelo menos 3 graus de desvio entre a direção z e a direção da trajetória.

50060, Ferramenta incorreta

Descrição

A definição de ferramenta fixa não é válida.

Ações recomendadas

Verifique a ferramenta e os dados do objeto.

50063, Círculo incerto

Descrição

Tarefa: *arg*

Os pontos estão mal posicionados; motivo *arg*

- 1 O ponto final está muito próximo do ponto inicial.
- 2 O ponto no círculo está muito próximo do inicial.

Continua na página seguinte

3 O ponto do círculo está muito próximo do final.

4 Reorientação incerta.

5 Círculo grande demais > 240 graus.

Ref. do programa *arg*

Ações recomendadas

Confira antes os pontos do círculo e o ponto final da instrução de movimento. Os pontos do círculo podem ser verificados passo a passo através do círculo em modo manual.

50065, Erro de cinemática

Descrição

O destino do movimento está fora de alcance do robô ou muito próximo de uma singularidade. Robô *arg*.

Ações recomendadas

Altere a posição de destino.

50066, Robô desativado

Descrição

Tente coordenar o movimento ou calcule a posição do robô desativado *arg*.

Ações recomendadas

Ative o robô através da chave Unidade de Movimento, depois a janela Manobra ou o programa. Verifique o objeto de trabalho e o programa.

50067, Unidade desativada

Descrição

Tente coordenar o movimento ou calcule a posição da única unidade desativada *arg*.

Ações recomendadas

Ative a unidade através da chave Unidade de Movimento, depois a janela Manobra ou o programa. Verifique o objeto de trabalho e o programa.

50076, Orientação incorreta

Descrição

A orientação está definida incorretamente.

Ações recomendadas

Regularize precisamente os elementos de quaternião.

50078, Excesso de posições próximas

Descrição

Excesso de posições com espaços consecutivos muito próximos.

Ações recomendadas

Aumente a distância entre as posições consecutivas próximas.

50079, Não é possível usar a combinação do pulso**Descrição**

Não é possível realizar a combinação do pulso.

Ações recomendadas

Use uma amplitude menor de combinação ou um TCP maior.

50080, Posição incompatível**Descrição**

Não é possível alcançar a posição desejada com a configuração indicada do robô. Robô *arg*.

Ações recomendadas

Modifique a posição do robô no programa.

50082, Limite de desaceleração**Descrição**

O cálculo da trajetória das unidades mecânicas executando no planejador de movimentos *arg* excede o limite interno. A tarefa de movimentos não se executou dentro do seu limite de tempo.

Causas prováveis

A carga da cpu é alta demais. Poderia ser causada por exemplo, por comunicação EIO frequente demais.

Ações recomendadas

1. Configure o parâmetro do sistema em Prioridade Alta de Interpolação para o Planejador de Movimentos afetado.
2. Tente reduzir a carga da cpu em uma ou mais das seguintes ações:

- Reduzir a velocidade
- Mudar o AccSet
- Evitar a singularidade (SingArea\Wrist).
- Aumentar a Resolução da Trajetória do Planejador de Movimentos afetado, utilizando o parâmetro do sistema ou a instrução RAPID PathResol para movimentos críticos.

50083, Velocidade reduzida pelo sistema.**Descrição**

A velocidade foi reduzida pelo sistema devido às limitações dinâmicas.

Ações recomendadas

Diminua a velocidade e/ou não use posições próximas em alta velocidade e/ou aumente a aceleração (se estiver inferior a 100%).

50085, Excesso de quadros do usuário.**Descrição**

arg Mais de um quadro de usuário foi definido para a unidade mecânica.

Ações recomendadas

Retire um quadro ou defina mais uma unidade mecânica.

50086, Problema de singularidade**Descrição**

Proximidade muito grande à singularidade do pulso com relação à resolução numérica para a junta 4 de *arg*.

Ações recomendadas

Altere a posição de destino em poucos incrementos.

50087, Problema de singularidade**Descrição**

Proximidade muito grande à singularidade do pulso com relação à resolução numérica para a junta 6 de *arg*.

Ações recomendadas

Altere a posição de destino em poucos incrementos.

50088, Impossível nova partida**Descrição**

Não é possível reiniciar a trajetória devido a um erro anterior.

Ações recomendadas

Mova o ponteiro do programa para limpar a trajetória e inicie um novo movimento.

50089, Combinação alterada**Descrição**

Tarefa: *arg*

A combinação solicitada não foi alcançada porque:

- alta frequência de combinação
- mudança não permitida para o método de combinação ou
- SingArea/Wrist é usado com a combinação do pulso.

Ref. do Programa *arg*

Ações recomendadas

Aumente a extensão ou período da combinação.

Não alterne entre a combinação de braço e pulso.

Continua na página seguinte

6 Resolução de problemas por registro de eventos

6.6 5x xxx

Continuação

Use SingArea/Off com a combinação de pulso.

50091, Impossível nova partida.

Descrição

Não é mais possível uma nova partida. A alteração no estado da unidade não permitiu o reinício do programa.

Ações recomendadas

Mova o ponteiro do programa e inicie um novo movimento.

50092, Resposta do computador de eixos

Descrição

Resposta incorreta do computador de eixos.

Ações recomendadas

Verifique os parâmetros de configuração do movimento.
Verifique o hardware do computador de eixos.

50094, TuneServo não é possível

Descrição

Não se executou o ajuste para a junta especificada.

Ações recomendadas

Verifique se um parâmetro e/ou junta que pode ser usado com o TuneServo foi selecionado.

50096, Não se permite TuneServo

Descrição

Não se permitiu o ajuste para a junta especificada.

Ações recomendadas

Verifique se um parâmetro e/ou junta que pode ser usado com o TuneServo foi selecionado.

50132, Falha de comutação

Descrição

Falha de comutação para a junta *arg*.

Ações recomendadas

- Realize uma nova comutação.
- Reinicie o sistema.

50133, Erro no sinal de teste.

Descrição

Não existem sinais de teste disponíveis para o robô *arg*.

Ações recomendadas

Verifique se estão definidos os sinais de teste corretos.

Continua na página seguinte

50134, Aviso do vetor de correção

Descrição

Falha nos cálculos do vetor de correção do sensor devido a um erro anterior.

Ações recomendadas

50135, Impossível SoftAct.

Descrição

Não é possível ativar o servo do soft.

Ações recomendadas

Verifique se a junta que pode ser usada com o SoftAct foi selecionada.

50138, Ponto de verificação do braço.

Descrição

O robô *arg* atingiu o limite para o ponto de verificação do braço.

Ações recomendadas

Use o joystick para mover novamente a junta envolvida até a faixa de trabalho.

50139, Ponto de verificação do braço.

Descrição

A manobra foi realizada na direção errada quando o ponto de verificação do braço estava fora da faixa de trabalho do robô *arg*.

Ações recomendadas

Use o joystick para mover a junta na direção oposta.

50140, Carga útil muito grande

Descrição

Uma carga útil pesada fez com que o limite de torque estático fosse excedido na junta *arg*.

Ações recomendadas

Verifique e reduza a carga útil para o braço e/ou pulso. Reduza a faixa de trabalho da junta para diminuir o torque estático devido à gravidade.

50141, Erro de Manobra ou Velocidade

Descrição

Ocorreu um dos seguintes problemas:

- Erro de manobra
- Erro de alta velocidade
- Robô muito próximo da singularidade

Ações recomendadas

- Faça a manobra com movimentos de incremento
- Reduza a velocidade programada

50142, Configuração do movimento

Descrição

Falha na configuração do manipulador.

arg

arg

Ações recomendadas

Verifique os valores do parâmetro, em Parâmetros do sistema: Motion. Se não houver uma correspondência entre os parâmetros INT e EXT, ou seja, foi carregado o MOC.cfg incorreto.

Inicialize o sistema (I-Start) padrão com os parâmetros corretos.

50143, Configuração dos eixos do robô

Descrição

A configuração atual não é a mesma que a solicitada e/ou o movimento de algum eixo do robô é superior a 90°. Robô *arg*, eixo *arg*.

Ações recomendadas

Utilize SingArea_Wrist, Confl_Off, modifique a posição ou insira um ponto intermediário.

Não será possível proceder em modo Automático sem corrigir a configuração. Para poder mover a posição de qualquer jeito, mude para o modo Manual e repita a partida.

50144, Quadro de deslocamento incerto

Descrição

A calibração do quadro de deslocamento é incerta para o robô *arg* devido a:

- TCP incorreto.
- Pontos de referência incorretos.
- Pontos de referência mal espaçados.

Ações recomendadas

Se o erro estimado for inaceitável:

- Verifique se o TCP usado é o correto.
- Tente mais de 3 pontos de referência.
- Tenha cuidado ao posicionar o robô em relação aos pontos de referência.

50145, Limitação cinemática

Descrição

Limitação cinemática para o robô *arg*, nenhuma solução encontrada.

- Segmento longo.
- Posição próxima à singularidade.
- Junta 1, 2 ou 3 fora da faixa.
- Posição fora de alcance.

Ações recomendadas

- Insira um ponto intermediário para reduzir a extensão do segmento.
- Use MoveAbsJ.
- Verifique a faixa de trabalho.

50147, Falha na nova partida após falha de energia

Descrição

Falha na recriação da trajetória.

Ações recomendadas

Mova o ponteiro do programa e inicie um novo movimento.

50153, Comando não permitido

Descrição

Tarefa: *arg*

A instrução indicada, ou o comando, não era permitida porque o programa do robô estava sendo executado em estado de retenção.

(Código interno: *argarg*)

Ref. do Programa *arg*

Ações recomendadas

Modifique o programa ou pare a sua execução antes de emitir o comando.

50156, Não é uma junta independente

Descrição

A junta *arg* não está configurada como junta independente.

Ações recomendadas

Modifique o programa ou configure a junta como sendo independente.

50157, Aviso do vetor de correção

Descrição

Falha nos cálculos do vetor X de correção do sensor devido a um erro anterior.

Continua na página seguinte

6 Resolução de problemas por registro de eventos

6.6 5x xxx

Continuação

Ações recomendadas

- Trabalhe em AUTO.

50158, Falta processo do sensor

Descrição

Falta processo do sensor na inicialização. Não foi possível localizar nem inicializar o processo do sensor *arg*.

Ações recomendadas

Verifique o nome do processo nos arquivos de configuração de movimento e processo.

50164, Não é possível desativar

Descrição

Pode ser que a desativação da unidade mecânica não ocorra enquanto estiver no modo independente.

Ações recomendadas

Certifique-se de que o modo independente não é usado e tente desativar novamente.

50159, Não há processo externo

Descrição

Tente coordenar o movimento ou calcule a posição de um único *arg* sem um processo externo.

Ações recomendadas

Verifique o nome do processo nos arquivos de configuração de movimento e processo.

50167, Aviso: nova sincronização

Descrição

Aviso: chegou um novo sinal de sincronização de objeto enquanto o transportador estava ativo e o programa funcionava.

Ações recomendadas

50160, Não é possível alcançar a posição

Descrição

A posição programada da junta independente *arg* está fora da faixa de trabalho e, por isso, não pode ser alcançada.

Ações recomendadas

- Altere a posição.
- Verifique os limites da área de trabalho da junta.
- Verifique o objeto de trabalho usado.

50168, Nova sincronização em

Descrição

Chegou uma nova sincronização de objeto enquanto o transportador controlava o objeto anterior. Não é possível controlar dois objetos simultaneamente.

Ações recomendadas

Reduza a velocidade do transportador. Aumente a velocidade programada.

50162, Erro de posição interna

Descrição

Erro causado por limitação numérica interna.

Ações recomendadas

- Redefina a junta independente.
- Reduza a área de trabalho, se estiver ampliada.
- Remova ou separe os pontos próximos.

50171, Velocidade muito baixa

Descrição

Problema numérico durante a interpolação de segmentos longos com baixa velocidade e eixos adicionais pesados ou quando a interpolação estava próxima da singularidade.

Ações recomendadas

Divida os segmentos com um tempo de interpolação longo (*path_resolution* * 4 minutos), passe para a interpolação de junta ou afaste a posição da singularidade.

50163, Ajuste de posição

Descrição

Ajuste de posição externa muito grande. O excesso de velocidade do TCP, de orientação ou de posição externa permitiu o funcionamento do robô.

Ações recomendadas

- Reduza a velocidade programada de TCP e orientação.
- Modifique a trajetória.
- WaitWObj mais próximo do sincronismo.

50172, Não se permite MoveJ

Descrição

Não se permite MoveJ com o objeto de trabalho coordenado com a unidade mecânica de posição externa.

Ações recomendadas

Altere o modo de interpolação ou o objeto de trabalho.

Continua na página seguinte

50173, É necessário um ponto fino

Descrição

Use o ponto fino quando mudar uma ferramenta ou uma coordenada de objeto de trabalho quando o objeto estiver coordenado com a unidade mecânica de posição externa.

Ações recomendadas

Crie um ponto fino e depois mude a ferramenta.

50174, WObj não está conectado

Descrição

O WObj não está conectado ao transportador *arg*. O TCP do robô não pode estar coordenado com o objeto de trabalho. O objeto pode cair devido à falha de sincronização de tempo no nó do transportador.

Ações recomendadas

Verifique se falta WaitWObj.

Verifique a ocorrência do DropWObj antes de terminar a coordenação.

Verifique se há falha na sincronização de tempo; consulte o status no nó do transportador.

50175, Movimento do transportador

Descrição

O transportador *arg* se movimenta enquanto tenta coordenar o TCP do robô até o seu objeto de trabalho no modo proibido.

Ações recomendadas

Não é possível coordenar com o transportador enquanto ele estiver na Velocidade Manual Reduzida ou entre no modo Auto e o transportador começará a se mover.

50176, Transportador inativo

Descrição

O transportador *arg* não estava ativo quando tentou coordenar o TCP do robô com o seu objeto de trabalho.

Ações recomendadas

Certifique-se de que a unidade mecânica do transportador está ativa. Verifique se há ponto fino para o último movimento coordenado antes de DeactUnit.

50177, Não é possível reiniciar

Descrição

O transportador *arg* se move enquanto tenta a nova partida ou antes de pressionar Parar ou avançar no programa.

Ações recomendadas

Certifique-se de que o transportador esteja parado. Mova o ponteiro do programa e inicie um novo movimento.

50178, Movimento de má qualidade

Descrição

O torque exigido é muito alto. É preciso ajustar manualmente a aceleração ou velocidade.

Ações recomendadas

Reduza a aceleração (AccSet 50 100) neste movimento e depois a restaure (AccSet 100 100). Otimize o funcionamento, procurando uma aceleração máxima de 50-99. Alternativamente, reduza a velocidade.

50181, Fora da faixa acoplada

Descrição

As juntas *arg* e *arg* estão fora da faixa de trabalho acoplada.

Ações recomendadas

Use o joystick para mover as juntas até a faixa de trabalho acoplada.

50182, Manobra na direção errada

Descrição

As juntas *arg* e *arg* estão fora da faixa de trabalho acoplada.

Ações recomendadas

Use o joystick para mover as juntas até a faixa de trabalho acoplada.

50183, O robô está fora da área de trabalho.

Descrição

O robô atingiu a Zona Global *arg*, *arg*

Ações recomendadas

Verifique o motivo da Zona Global. Use o joystick para retirar o robô da Zona Global, se necessário.

50184, Aviso do vetor de correção

Descrição

Falha nos cálculos do vetor de correção do sensor devido a um erro anterior.

6 Resolução de problemas por registro de eventos

6.6 5x xxx

Continuação

Ações recomendadas

50185, Aviso do vetor de correção

Descrição

Falha nos cálculos do vetor de correção do sensor devido a um erro anterior.

Ações recomendadas

50188, Movimento de má qualidade

Descrição

O torque exigido é muito alto. É preciso ajustar manualmente a amplitude ou frequência de combinação.

Ações recomendadas

Reduza a frequência ou amplitude da combinação neste movimento. Alternativamente, reduza a velocidade.

50189, Não foi encontrado o sinal do relé

Descrição

O sinal *arg* para o relé *arg* não foi encontrado na configuração de E/S. A unidade mecânica que usa este relé é ignorada.

Ações recomendadas

Verifique as definições do sinal de E/S e a definição dos Parâmetros do sistema no tópico Movimento, Tipo: Relé.

50190, Erro permanente de bloqueio do interpolador

Descrição

A quantidade de juntas ativas examinada não é igual à quantidade esperada.

Ações recomendadas

Verifique a configuração da unidade que usa a cinemática geral.

50191, Excesso na velocidade do TCP

Descrição

A quantidade de velocidade de TCP em um segmento é muito grande. A quantidade máxima de velocidade do TCP é *arg*.

Ações recomendadas

Verifique se um segmento possui excesso de velocidade do TCP configurado ou se uma sequência de segmentos possui DipLag que aumenta.

50192, Erro de manobra

Descrição

A manobra começou muito rápido após a parada do programa.

Ações recomendadas

Tente manobrar o robô novamente.

50193, Falta de sincronia na junta

Descrição

A velocidade da junta *arg* antes da queda/falha de energia estava muito alta.

Ações recomendadas

Atualize novamente o contador de rotações.

50194, Erro de posição interna

Descrição

Erro causado por limitação numérica interna. Número da junta *arg*. Posição de referência calculada = *arg*.

Ações recomendadas

- Ajuste os parâmetros do sistema em Uncal ctrl mestre 0.
- Se TuneServo for usado, ajuste o parâmetro Tune_df.

50195, Não é possível mover independente

Descrição

Não é possível mover a junta *arg* no modo independente.

Ações recomendadas

Certifique-se para não usar o modo independente quanto tentar mover a junta.

50196, Falha na calibração

Descrição

Os pontos 0 e 1 estão muito próximos.

Ações recomendadas

Calibre novamente mantendo uma distância maior entre os pontos 0 e 1.

50197, Falha na calibração

Descrição

Os pontos 0, 1, 2 em uma linha ou o ponto 2 está muito próximo do ponto 0 ou 1.

Ações recomendadas

Calibre novamente com os pontos movidos de forma que 0, 1 e 2 não fiquem em uma linha ou usando uma distância maior entre o ponto 2 e os pontos 0 e 1.

Continua na página seguinte

50198, Falha na calibração

Descrição

Erro interno durante a calibração devido a uma chave de origem desconhecida.

Ações recomendadas

- Informe a ABB sobre o ocorrido.
- Realize uma nova calibração.

50200, Erro de torque

Descrição

Erro no cálculo de torque devido à alta velocidade para unidade mecânica *arg* Código interno de informação: *arg*

Ações recomendadas

- Verifique os dados da carga.
- Reduza a velocidade.

50201, Orientação fora de alcance

Descrição

O erro da orientação programada excede o limite de aceitação.

Ações recomendadas

- Ajuste a orientação de *robtarg*.
- Ajuste/verifique as orientações das estruturas usadas atualmente: estrutura de ferramentas, estrutura base, estrutura do usuário, estrutura do objeto.
- É possível (mas não recomendável) desligar a supervisão de orientação utilizando o parâmetro de sistema correspondente. Por favor, veja a documentação de parâmetros do sistema para detalhes (Tópico Movimento/Tipo de Robô)

50203, Nó de medição usado

Descrição

O nó de medição para a junta *arg* já foi usado.

Ações recomendadas

Selecione outro nó.

50204, Supervisão de movimento

Descrição

A supervisão do movimento foi acionada para o eixo *arg* na unidade mecânica *arg*.

Consequências

O movimento da unidade mecânica *arg* pára imediatamente. Depois retorna para uma posição na trajetória na qual se encontrava funcionando. Aí, permanecerá no status Motores LIGADOS, aguardando um pedido de partida.

Causas prováveis

O acionamento da supervisão do movimento pode ser provocado por uma colisão, definição de carga incorreta ou forças no processo externo.

Ações recomendadas

- 1) Se for possível, reconheça a falha, e reinicie a operação apertando o botão de "Start" na unidade de programação.
- 2) Assegure-se de que quaisquer cargas estão definidas e identificadas corretamente.
- 3) Se a unidade mecânica está exposta a forças procedentes dos processos externos, utilize o comando RAPID ou parâmetros do sistema para elevar o nível de supervisão.

50205, Erro no agente de log de dados

Descrição

arg

Ações recomendadas

Solução:

arg

50206, Aviso da pesquisa

Descrição

O buffer de pesquisa está cheio.

Ações recomendadas

50207, Adicione um ponto intermediário

Descrição

Se necessita um ponto intermediário não coordenado a uma unidade mecânica de posição externa para mudar o transportador.

Ações recomendadas

Crie um ponto intermediário e depois mude o transportador.

50208, Falta função

Descrição

A compensação de atrito não pode ser ativada para a junta *arg*.

Ações recomendadas

Instale a opção Ajuste de Forma Avançado.

50209, Limitação cinemática

Descrição

Não se encontrou uma solução aceitável. Residual: *arg* graus em orientação, *arg* mm em x, *arg* mm em y, *arg* mm em z.

Continua na página seguinte

6 Resolução de problemas por registro de eventos

6.6 5x xxx

Continuação

Ações recomendadas

Insira um ponto intermediário. Verifique a singularidade.
Aumente a posição e a tolerância da orientação. Use MoveAbsJ.
Verifique a faixa de trabalho.

50210, Falha na identificação de carga

Descrição

Não é possível realizar a identificação de carga porque o ângulo de configuração é muito pequeno.

Ações recomendadas

- Aumente o ângulo da configuração.

50214, Falha na configuração da área de trabalho

Descrição

Possivelmente a área de trabalho definida é maior do que a área máxima permitida para o robô *arg*.

Ações recomendadas

Ajuste os parâmetros da área nos parâmetros do sistema do robô e tente novamente.

50215, Falha na identificação de carga

Descrição

O eixo *arg* irá mover-se para fora da faixa de trabalho.

Ações recomendadas

Mova o eixo para uma posição além do limite da faixa de trabalho.

50218, Trajetória incompleta

Descrição

Tarefa: *arg*

A trajetória do movimento anterior não foi concluída antes de ter enviado o novo movimento.

Ref. do Programa *arg*

Ações recomendadas

Use StorePath nas rotinas de interrupção. Mova o ponteiro do programa e inicie um novo movimento.

50220, Não há sinal de entrada

Descrição

Não há sinal de entrada para o relé do contator da unidade mecânica *arg*

Ações recomendadas

Assegure-se de que existe um sinal de entrada conectado e configurado.

Continua na página seguinte

50221, Objeto fora de limite

Descrição

O objeto no transportador *arg* está fora dos limites de distância máxima ou mínima. Queda de objeto.

Ações recomendadas

Verifique os limites ou reduza a velocidade do transportador.

50222, Incompatibilidade de tipo - MechUnit

Descrição

Incompatibilidae entre o tipo de identificação selecionado e a unidade mecânica selecionada.

Ações recomendadas

Certifique-se de que o tipo selecionado corresponde à unidade mecânica selecionada e tente novamente.

50224, Não é possível definir a carga

Descrição

Não se permite definir uma carga no eixo *arg* para a unidade mecânica *arg* ou a interpolação não pára em um ponto fino.

Ações recomendadas

Altere o número do eixo, a unidade mecânica ou o movimento antes do ponto fino.

50225, Antiga área segura de reinicialização foi perdida

Descrição

Erro na área de memória segura de reinicialização.

- Área atualizada com novos dados.

- Sistema sem sincronização.

Ações recomendadas

Atualize todos os contadores de rotações.

50226, Erro na referência do motor

Descrição

O tempo de cálculo para as referências do motor excede os limites internos.

Ações recomendadas

- Reduza a carga no computador principal.

- Reinicie o controlador.

50227, Erro no sinal de teste

Descrição

Número de canal inválido *arg*.

Ações recomendadas

Os números de canais permitidos são 1 a 12 para os sinais de teste e 1 a 6 para os sinais de registros de dados.

50228, Erro no sinal de teste**Descrição**

Número de sinal de teste desconhecido *arg*.

Ações recomendadas

Certifique-se de que há um número de sinal de teste válido definido.

50229, Erro no sinal de teste**Descrição**

Unidade mecânica desconhecida *arg*.

Ações recomendadas

Verifique a ortografia ou configuração.

50230, Erro no sinal de teste**Descrição**

Número de eixo inválido *arg* para a unidade mecânica *arg*.

Ações recomendadas

Verifique a unidade mecânica e o número do eixo.

50231, Erro no sinal de teste**Descrição**

A unidade mecânica *arg* está inativa.

Ações recomendadas

Ative a unidade mecânica antes de definir os sinais de teste.

50234, Estouro durante o registro**Descrição**

Ocorreu um estouro ao registrar os sinais de teste ou os sinais de registro de dados.

Ações recomendadas

- Defina menos sinais.
- Reduza a carga no computador principal.
- Reduza a carga da rede.

50235, Nenhuma interrupção recebida**Descrição**

Nenhuma interrupção foi recebida do cartão de comunicação do robô dentro do tempo limite.

Conseqüências

O sistema passará para o status SYS FAIL.

Causas prováveis

O cartão de comunicação do robô pode estar com defeito.

Ações recomendadas

- 1) Reinicie o sistema para retomar a operação.
- 2) Substitua o cartão de comunicação do robô se estiver defeituoso.
- 3) Consulte outras mensagens de log de erros que coincidam com a hora desta para obter dicas.

50239, Alteração na Excelente Parada de Emergência**Descrição**

A Excelente Parada de Emergência mudou para o modo de Freio elétrico devido à limitação de aceleração.

Ações recomendadas

Limite a aceleração no programa.

50240, Alteração na Excelente Parada de Emergência**Descrição**

A Excelente Parada de Emergência mudou para o modo de Freio elétrico devido à limitação de torque.

Ações recomendadas

Verifique os dados da carga.

50241, Falta função**Descrição**

Precisão absoluta não adquirida.

Ações recomendadas

Mude o parâmetro de sistema do robô Use robot calibration para uncalib.

50242, Não sincronização devido aos dados CFG**Descrição**

- Incompatibilidade entre o controlador e os dados cfg para a junta *arg* (desvio ou posição de calibração) ou
- Sinalizadores válidos para desvio de calibração ou comutação não são verdadeiros em cfg.

Ações recomendadas

- Atualize o sistema de medição:
- Atualize o contador de rotações.
 - Calibre novamente a junta.

Continua na página seguinte

6 Resolução de problemas por registro de eventos

6.6 5x xxx

Continuação

- Altere os dados cfg.

50243, Sem limite de aceleração

Descrição

A limitação de aceleração não está implementada no robô *arg*.

50244, Falha na calibração AbsAcc

Descrição

Não foi possível executar uma calibração AbsAcc.

Ações recomendadas

- Reinicie o controlador.
- Verifique se o disco rígido não está cheio.
- Instale mais memória.

50245, Comando não permitido

Descrição

Não é possível definir o modo de execução sem movimento no estado Motores ligados.

Ações recomendadas

Passe para Motores desligados.

50246, Erro de motor articulado

Descrição

Grande desvio de posição entre o eixo do tambor de transmissão e o eixo principal.

Ações recomendadas

Inicie o programa de serviço do motor articulado. Manobre o eixo do tambor de transmissão para a mesma posição do eixo principal.

50247, Falha ao limpar a trajetória

Descrição

É preciso parar o movimento para limpar a trajetória.

Ações recomendadas

Use StopMove antes da instrução ClearPath. Mova o ponteiro do programa e inicie um novo movimento.

50248, Erro da ferramenta servo acionada

Descrição

Erro para a ferramenta *arg* no estado *arg*

arg

arg

arg

Continua na página seguinte

50249, Redução na força programada

Descrição

A força programada para a extremidade é muito alta para a ferramenta *arg*. Exigência para torque do motor (Nm)= *arg*. A força foi reduzida ao torque máximo do motor.

Ações recomendadas

- 1) Reduza a força programada para a ponta.
- 2) Verifique a força em relação à calibração do torque nos parâmetros do sistema.
- 3) Verifique o torque máximo do motor nos parâmetros do sistema.

50250, Redução na força da calibração

Descrição

A força necessária de calibração é muito alta para a ferramenta *arg*. Exigência para torque do motor (Nm)= *arg*. A força foi reduzida ao torque máximo do motor

Ações recomendadas

- 1) Reduza as forças de calibração nos parâmetros do sistema.
- 2) Verifique a força em relação à calibração do torque nos parâmetros do sistema.
- 3) Verifique o torque máximo do motor nos parâmetros do sistema.

50251, Falha na abertura da ferramenta

Descrição

Detectou-se um movimento solicitado do eixo da ferramenta de *arg* durante a abertura da ferramenta.

Ações recomendadas

Certifique-se de que a abertura da ferramenta esteja pronta antes de executar o próximo movimento de eixo da ferramenta. Diminua o parâmetro do sistema 'tempo de sincronização posterior'.

50252, Falha na abertura da ferramenta

Descrição

Detectou-se um movimento solicitado do eixo da ferramenta de *arg* durante a abertura da ferramenta na calibração.

Ações recomendadas

Certifique-se de que não haja solicitação de movimento do eixo da ferramenta durante a calibração.

50253, Não é possível desativar a unidade

Descrição

Talvez não seja possível desativar a unidade mecânica no modo de processo.

Ações recomendadas

Certifique-se de sair do modo de processo antes de desativar a unidade mecânica.

50254, Erro de motor articulado.

Descrição

Velocidade muito grande para o eixo do tambor de transmissão quando este está no modo de manobra.

Ações recomendadas

Inicie o programa de serviço do motor articulado. Redefina o modo de manobra.

50256, Aviso de posição de sincronização

Descrição

O movimento do sensor está fora dos limites. A posição de partida do sensor deve ser *arg* do que *arg* e encontrado *arg*.

Ações recomendadas

Verifique a posição programada do sensor no robtarget. Inicie antes a sincronização ou altere o robtarget.

50257, Aviso de velocidade da sincronização

Descrição

Velocidade programada fora dos limites. A velocidade deve ser *arg* do que *arg* e encontrada *arg*.

Ações recomendadas

- Verifique a velocidade programada do robô
- Verifique a posição de controle do sensor
- Verifique a velocidade nominal do sensor.

50258, Erro de direção do sensor

Descrição

Velocidade programada da posição do sensor *arg* e encontrou a velocidade do sensor *arg* na direção oposta.

Ações recomendadas

- Verifique as posições programadas do sensor no robtarget.
- Inicie antes a sincronização ou reduza a distância do waitsensor.

50259, Erro de distância máxima do sensor

Descrição

A distância entre a posição do sensor e a posição programada é muito grande. *arg*

Ações recomendadas

- Verifique as posições programadas do sensor no robtarget.
- Verifique a velocidade do sensor.
- Inicie antes a sincronização ou reduza a distância do waitsensor.

50260, Erro de distância de Verificação do sensor

Descrição

A distância da posição do sensor para a posição programada *arg* é muito grande *arg*.

Ações recomendadas

- Verifique as posições programados do sensor no robtarget.
- Verifique a velocidade do sensor
- Aumente o desvio máximo.

50261, WZone está fora da área de trabalho

Descrição

A definição de limite mínimo para a Zona Global *arg* está fora da área de trabalho para: *argargarg...*

Ações recomendadas

Altere a definição da Zona Global para que o limite fique dentro da área de trabalho ou insira 9E9 para remover um eixo do teste pela ZonaG.

50262, WZone está fora da área de trabalho

Descrição

A definição de limite máximo para a Zona Global *arg* está fora da área de trabalho para: *argargarg...*

Ações recomendadas

Altere a definição da Zona Global para que o limite fique dentro da área de trabalho ou insira 9E9 para remover um eixo do teste pela ZonaG.

50263, Aviso do ciclo de funcionamento

Descrição

O ciclo de funcionamento da caixa de engrenagens da junta *arg* do robô *arg* é muito alto. O funcionamento contínuo sem ajustes pode causar danos ao motor e à caixa de engrenagens. Entre em contato com o escritório de suporte local da ABB.

6 Resolução de problemas por registro de eventos

6.6 5x xxx

Continuação

Ações recomendadas

Reduza a velocidade ou aumente o tempo de espera.

50265, Espessura fora de alcance

Descrição

Ferramenta do servo: *arg* a espessura programada *arg* mm está fora de alcance

Ações recomendadas

- Ajuste a espessura programada
- Verifique a faixa de trabalho (trajetória mínima)

50266, Falha no pedido de aproximação

Descrição

Não se permite aproximar a ferramenta do servo: *arg* na direção inversa

Posição antes da aproximação: *arg* mm

Espessura programada: *arg* mm

Ações recomendadas

- Ajuste a posição antes da aproximação
- Ajuste a espessura programada

50267, Falha no pedido de abertura

Descrição

Não se permite abrir a ferramenta do servo: *arg* na direção inversa

Ações recomendadas

Verifique se as posições robtarget programadas da ferramenta do servo são maiores do que a espessura programada.

50268, Falha na calibração

Descrição

Não se permite calibrar a ferramenta do servo: *arg* em posição negativa

Ações recomendadas

Ajuste a posição da ferramenta do servo antes da calibração

50269, Valor de ajuste fora do limite

Descrição

O valor de ajuste da ferramenta do servo: *arg* está fora de limite.

Parâmetro: *arg*

Ações recomendadas

Regule o valor de ajuste

50271, Imprecisão do evento

Descrição

Tarefa: *arg*

O sistema está configurado com supervisão do evento de tempo e agora não foi possível ativar um evento com precisão.

Ref. do programa *arg*

Ações recomendadas

Diminua a velocidade programada ou aumente a distância entre as posições programadas. Para cancelar esta verificação, altere os parâmetros do sistema.

50272, Configuração do movimento

Descrição

Falha ao ler os dados *arg* para *arg* no arquivo de configuração.

Ações recomendadas

Verifique o arquivo de configuração.

Inicialize o sistema padrão (I-Start) com os parâmetros corretos.

Verifique os dados de configuração da instância atual e das instâncias abaixo na estrutura.

50273, Configuração do movimento

Descrição

Parâmetro de configuração incorreto *arg* para *arg*. O parâmetro de configuração pode ser, por exemplo, um tipo desconhecido ou um valor numérico que esteja fora do intervalo.

Ações recomendadas

Verifique o arquivo de configuração.

Inicialize o sistema padrão (I-Start) com os parâmetros corretos.

50274, Configuração do movimento

Descrição

Falha ao ler ou criar *arg* com o nome: *arg*. Se a instância atual existir, ela será lida, se não ela será criada. Ou seja, não seria possível ler nem criar a instância.

Ações recomendadas

Verifique o arquivo de configuração.

Inicialize o sistema padrão (I-Start) com os parâmetros corretos.

50275, Configuração do movimento

Descrição

Falha ao ler o nome do próximo *arg*; o nome anterior é *arg*. A instância prévia está correta, mas a instância seguinte não pode ser lida.

Continua na página seguinte

Verifique também o log de erros de configuração para conhecer mais detalhes.

Ações recomendadas

Verifique o arquivo de configuração.

Inicialize o sistema padrão (I-Start) com os parâmetros corretos.

50276, Configuração do movimento

Descrição

O tamanho padrão da fila do servomotor (*arg*) está fora do intervalo (mín=1, máx=*arg*).

Ações recomendadas

Verifique `std_servo_queue_length` no arquivo de configuração.

Inicialize o sistema padrão (I-Start) com os parâmetros corretos.

50277, Configuração do movimento

Descrição

Quantidade de juntas (*arg*) excedida no grupo dinâmico. A quantidade permitida é *arg*.

Ações recomendadas

Verifique o arquivo de configuração.

Inicialize o sistema padrão (I-Start) com os parâmetros corretos.

50278, Configuração do movimento

Descrição

Falha ao configurar a servo pinça (*arg*).

Ações recomendadas

Verifique os dados da servo pinça no arquivo de configuração.

Inicialize o sistema padrão (I-Start) com os parâmetros corretos.

50279, Configuração do movimento

Descrição

Para troca de ferramenta servo é preciso ter a opção Servo Tool Change.

Sem ela, não é possível instalar esta unidade mecânica.

Ações recomendadas

Verifique o arquivo de configuração.

Inicialize o sistema padrão (I-Start) com os parâmetros corretos.

50280, Configuração do sistema

Descrição

A unidade mecânica *arg* está definida em mais de um programa RAPID.

Ações recomendadas

Verifique o arquivo de configuração.

Inicialize o sistema padrão (I-Start) com os parâmetros corretos.

50281, Processo falhou

Descrição

Tarefa: *arg*

Um processo na tarefa *arg* falhou. Isso é causado por uma falha de um processo nesta tarefa, ou uma tarefa sincronizada se MultiMove for usado.

arg

Ações recomendadas

Consulte as outras mensagens com o mesmo horário para verificar o motivo.

Recuperação: *arg*

50282, O registro não está pronto

Descrição

O registro não está pronto para ser ativado

Ações recomendadas

Certifique-se de que o registro foi concluído antes de ativá-lo.

Verifique `sensor_start_signal`

50283, O nome do arquivo de registro é desconhecido

Descrição

O nome do arquivo de registro: *arg* é desconhecido.

Ações recomendadas

Verifique o nome do arquivo ou a sua existência no gerenciador de arquivos.

Registre um novo arquivo

50284, Não é possível ativar a Unidade mecânica

Descrição

Não é possível ativar a Unidade mecânica *arg* porque ela não está conectada a uma tarefa RAPID.

Ações recomendadas

Verifique se a conexão entre a Unidade mecânica e a tarefa RAPID está feita de maneira correta na configuração do Controlador.

50285, Não é possível DitherAct

Descrição

Não é possível ativar o pontilhamento.

Continua na página seguinte

6 Resolução de problemas por registro de eventos

6.6 5x xxx

Continuação

Ações recomendadas

Verifique se a junta que pode ser usada com o DitherAct foi selecionada.

50286, Mistura de quadros coordenados

Descrição

Tarefa: *arg*

Mais de uma unidade movimenta quadros; motivo *arg*:

- 1 Não é possível ter uma cadeia de quadros coordenados.
- 2 Não é possível trocar a unidade que controla o quadro em uma zona com ângulo.

Ref. do Programa *arg*

Ações recomendadas

- 1 Reorganize as unidades para que todas as unidades, que executam os movimentos coordenados, acompanhem a mesma unidade.
- 2 Insira um ponto fino ou um movimento não coordenado entre os dois movimentos coordenados.

50287, A unidade não parou em uma posição controlada

Descrição

Há uma semicoordenação do robô *arg* com a unidade *arg* de outra tarefa e a unidade foi movida ou a recuperação para o caminho falhou.

Consequências

O reinício ou a execução do programa serão interrompidos.

Ações recomendadas

Verifique se em todos os programas o movimento semicoordenado é separado com pontos finos e instruções WaitSyncTask antes e depois do movimento e que a unidade não seja movida entre eles. Observe que WaitSyncTask também é necessário após a semicoordenação antes de SyncMoveOn e SyncMoveResume.

Verifique se a unidade é movida para a posição desejada antes do movimento semicoordenado. Após SyncMoveOff, SyncMoveSuspend, ActUnit, DeactUnit ou ClearPath a unidade deve ser movida (com uma nova instrução de movimento) para uma posição para definir a estrutura do plano para que a outra tarefa possa ler. A posição pode ser uma nova posição ou a atual posição da unidade.

Verifique se o programa para a unidade está ativo no painel de seleção de tarefas.

50288, Incompatibilidade no ID de sincronização

Descrição

O número de ID especificado para a instrução de movimento deve ser igual para todas as tarefas do programa de cooperação.

Incompatibilidade do número de ID *arg*, *arg*.

Ações recomendadas

Verifique se os números de ID especificados são iguais e se todos PP estão sincronizados antes de iniciar o programa.

50289, Incompatibilidade de tipo de ponto na sincronização

Descrição

As instruções de movimento com syncld = *arg* possuem uma mistura de pontos finos e pontos de zona.

Ações recomendadas

Certifique-se de que a instrução de movimento em todas as tarefas do programa de cooperação especifica a mesma espécie de tipo de ponto, sejam pontos finos ou de zona.

50290, Serviço indisponível

Descrição

Não é possível obter a licença correta.

Ações recomendadas

Verifique as configurações da licença.

50294, Erro de transmissão de dados

Descrição

Falha na transmissão de dados entre o gabinete e a memória SMB.

Causas prováveis

Falha de cabo ou sistema eletrônico de transmissão. Alta interferência elétrica.

Ações recomendadas

- Reinicie e tente mais uma vez.
- Verifique os cabos.
- Verifique a placa SMB.
- Verifique o módulo acionador.

50295, Dados de movimento ausentes

Descrição

Faltam dados na memória SMB e do gabinete para a unidade mecânica *arg*.

Continua na página seguinte

Causas prováveis

Falta arquivo de configuração. Nova placa SMB junto com novo gabinete.

Ações recomendadas

- Carregue novos arquivos de configuração.

50296, Diferença nos dados da memória SMB**Descrição**

Os dados na memória SMB não são os mesmos que na cabine da unidade mecânica *arg*.

Causas prováveis

Os dados ou o número de série na memória SMB na cabine não são iguais. O manipulador (módulo SMB) ou a cabine foram trocados, ou os parâmetros de configuração foram alterados.

Ações recomendadas

Verifique o status através da unidade de programação e confira se dados de configuração corretos (número de série) foram carregados na cabine. Verifique se o número de série pertence ao manipulador conectado à cabine. Se não, substitua os arquivos de configuração ou manualmente transfira os dados da memória SMB para a cabine que foi trocada.

Se a placa de medição serial foi substituída com a placa de outro manipulador (números de série não são o mesmo), limpe primeiro a memória SMB pela Unidade de Programação e então transfira os dados da cabine para a SMB.

50297, Memória atualizada em SMB**Descrição**

Os dados da unidade mecânica *arg* passaram do gabinete para a memória SMB.

Causas prováveis**Ações recomendadas**

50298, Memória atualizada no gabinete**Descrição**

Os dados da unidade mecânica *arg* passaram da memória SMB para o gabinete.

Causas prováveis**Ações recomendadas**

50299, Aviso de controle de velocidade**Descrição**

A velocidade da Unidade *arg* é reduzida devido à Unidade limitante *arg*.

Tarefa: *arg* Linha de instrução: *arg*

Causas prováveis

A velocidade programada está muito alta nesta Unidade ou o movimento é muito longo na Unidade limitante

Ações recomendadas

Mude a trajetória ou a velocidade programada.

Defina o controle de velocidade como desligado

50300, Memória SMB não usada**Descrição**

A memória SMB não é usada para esta unidade mecânica.

Causas prováveis

Os eixos adicionais não podem e não devem usar a memória SMB.

Ações recomendadas

50301, Faltam todos os dados SMB**Descrição**

Faltam dados na memória SMB na placa *arg*, link *arg*, módulo acionador *arg*.

Causas prováveis

Ocorreu um erro de memória SMB ou de comunicação. Os dados foram apagados.

Ações recomendadas

Se existirem dados apropriados no gabinete - transfira-os para a memória SMB. Se ainda houver problema - verifique o cabo de comunicação até a placa SMB. Substitua a placa SMB.

50302, Faltam dados do sensor**Descrição**

Não há um número de série definido para a unidade mecânica *arg* na memória SMB.

Causas prováveis

A memória SMB foi apagada ou uma nova placa SMB foi instalada.

6 Resolução de problemas por registro de eventos

6.6 5x xxx

Continuação

Ações recomendadas

Se existirem dados apropriados no gabinete - transfira-os para a memória SMB.

50303, Faltam dados no gabinete

Descrição

Não há um número de série definido para a unidade mecânica *arg* no gabinete.

Causas prováveis

A memória do gabinete foi apagada ou um novo gabinete foi instalado.

Ações recomendadas

Se existirem dados apropriados na memória SMB - transfira-os para a memória do gabinete.

50305, Placa SMB antiga usada

Descrição

Placa SMB antiga usada sem memória de dados.

Causas prováveis

Ações recomendadas

Substitua a placa por uma nova com memória de dados ou defina o parâmetro "Use SMB antiga" na configuração MOTION/ROBOT.

50306, Erro de identificação de carga

Descrição

Não é possível identificar a carga porque o ângulo de configuração faz uma matriz de inércia singular.

Ações recomendadas

- Mova o eixo 6 no robô cerca de 30 graus em qualquer direção.

50307, Faixa de trabalho maior

Descrição

A opção Faixa de trabalho aumentada foi instalada. Certifique-se de que o retentor mecânico tenha sido removido.

50308, Tempo limite em Posição

Descrição

A condição para o ponto fino (finepoint) não foi atendida dentro de *arg* segundos.

Ações recomendadas

Verifique a regulagem dos eixos adicionais, as condições Em Posição (Alcance Em Posição, Velocidade Zero) e verifique problemas nos cabos decodificadores.

50309, Erro AbsAcc

Descrição

Dados passaram da memória SMB para o gabinete. Os dados AbsAcc são inválidos na memória SMB. AbsAcc apagados no gabinete para a unidade mecânica *arg*.

Ações recomendadas

Carregue novos dados AbsAcc se estiverem disponíveis.

50310, A junta independente está inativa

Descrição

A unidade mecânica *arg* com junta independente está inativa.

Ações recomendadas

Ative a unidade mecânica antes de executar a instrução da junta independente.

50311, Não é possível ativar a Unidade mecânica na tarefa

Descrição

A Unidade mecânica *arg* não pode ser ativada na tarefa especificada.

Ações recomendadas

Verifique a conexão entre a Unidade mecânica e a tarefa do Rapid na configuração do Controlador.

50312, A Unidade mecânica já está ativa em outra tarefa

Descrição

Não é possível ativar a Unidade mecânica *arg*, pois ela já está ativa em outra tarefa do RAPID.

50313, A redefinição do movimento independente falhou

Descrição

A redefinição independente do movimento falhou para *arg*; um movimento sincronizado (MoveL/MoveJ) da ferramenta servo ocorreu durante a redefinição.

Continua na página seguinte

Ações recomendadas

Certifique-se de que a velocidade sincronizada da ferramenta servo seja zero durante a execução de movimentos independentes de reajuste.

50314, Movimento independente fora de alcance

Descrição

A posição do movimento independente programado para *arg* está fora de alcance. Posição programada = *arg* mm.

Ações recomendadas

Ajuste a posição do movimento independente.
Verifique a faixa de trabalho da ferramenta servo.

50315, Falha na trajetória com ângulo

Descrição

Tarefa: *arg*

A interpolação e o processo pararam antes da trajetória com ângulo por algum dos motivos a seguir:

- Retardo de tempo.
- Pontos com programação muito próxima.
- Sistema exige alta carga de CPU.

arg

Ações recomendadas

- Reduza a quantidade de instruções entre as instruções de movimentos consecutivos.
- Reduza a velocidade, use pontos com espaços mais amplos, use a opção /CONC.
- Aumente *ipol_prefetch_time*.

Recuperação: *arg*

50316, A precisão absoluta não foi ativada

Descrição

A função precisão absoluta não foi ativada.

Consequências

O posicionamento do robô não será totalmente preciso.

Ações recomendadas

1. Ative a AbsAcc alterando o parâmetro do sistema do robô
Use robot Calibration para calib.
Verifique o status na janela de manobra.
 2. Também certifique-se de que *absacc.cfg* esteja carregado na memória do controlador.
- Verifique se existem dados em uma cópia de segurança.

50317, Não é possível desconectar o Módulo de Acionamento

Descrição

Houve uma tentativa de se desconectar o módulo de acionamento *arg*, o que não é possível.

Consequências

O sistema vai para o estado Motores desligados e depois desconecta o Módulo de Acionamento.

Causas prováveis

É possível desconectar os módulos de acionamento somente no estado Motores desligados.

Ações recomendadas

Certifique-se de que o sistema esteja no estado Motores Desligados antes de desconectar o Módulo de acionamento.

50318, Não é possível reconectar o Módulo de Acionamento

Descrição

O Módulo de Acionamento não deve ser reconectado porque o sistema não está no estado Motores Desligados.

Consequências

Houve uma tentativa de se reconectar o módulo de acionamento *arg*, o que não é possível.

Causas prováveis

É possível reconectar os módulos de acionamento somente no estado Motores Desligados.

Ações recomendadas

Certifique-se de que o sistema esteja no estado Motores Desligados antes de reconectar o Módulo de acionamento.

50319, Não é possível ativar a Unidade Mecânica

Descrição

Houve uma tentativa de se ativar a unidade mecânica *arg*, que falhou.

Consequências

A unidade mecânica permanece desativada.

Causas prováveis

A unidade mecânica está conectada ao Módulo de Acionamento *arg* que está desconectado.

Ações recomendadas

- 1) Reconecte o Módulo de Acionamento.
- 2) Tente ativar novamente a Unidade Mecânica.

6 Resolução de problemas por registro de eventos

6.6 5x xxx

Continuação

50320, O Módulo de Acionamento foi desconectado

Descrição

O Módulo de Acionamento *arg* foi desconectado.

Consequências

Nenhuma unidade mecânica conectada ao módulo de acionamento pode ser operada.

50321, O Módulo de Acionamento foi reconectado

Descrição

O Módulo de Acionamento *arg* foi reconectado depois de ser desconectado.

Consequências

Todas as unidades mecânicas conectadas ao módulo de acionamento *arg* podem ser operadas.

50322, Unidade mecânica desconectada da tarefa de movimento

Descrição

Não é possível ativar a Unidade mecânica *arg* porque ela não está conectada à nenhuma tarefa de movimento.

Ações recomendadas

Verifique a conexão entre a Unidade mecânica e a tarefa do Rapid na configuração do Controlador.

50323, Falha ao ler sensor de força

Descrição

Falha ao retornar leitura do sensor de força calibrada.

Causas prováveis

O sistema de controle de força não está calibrado.

Ações recomendadas

Use a instrução FCCalib antes de usar esta.

50324, Falha ao calibrar o controle de força

Descrição

Falha ao calibrar o sistema de controle de força.

Causas prováveis

O sistema não está no controle de posição.

Ações recomendadas

Certifique-se de que o robô esteja no modo de controle de posição antes de usar a instrução FCCalib.

50325, Falha ao ativar o controle de força

Descrição

Falha ao ativar controle de força.

Causas prováveis

O sistema não está calibrado ou já se está no controle de força. Outra razão para isso pode ser argumentos incorretos.

Ações recomendadas

Somente use a instrução FCAct ou FCPress1LStart quando o sistema de controle de força estiver calibrado e se esteja no controle de posição. Verifique todos os argumentos relativos à instrução de ativação

50326, Falha ao desativar o controle de força

Descrição

Falha ao retornar para o controle de posição.

Causas prováveis

Não será possível definir o controle de posição se o robô estiver em movimento devido às forças externas ou referências solicitadas.

Ações recomendadas

Interrompa todas as referências ativas, remova as forças externas e tente novamente.

50327, Falha ao iniciar referências

Descrição

Falha ao iniciar as referências especificadas pelo usuário

Causas prováveis

Somente será possível iniciar as referências quando estiver no controle de força.

Ações recomendadas

É preciso ativar o controle de força antes de tentar iniciar as referências.

50328, Erro de parâmetro em FCTRefSprForce ou FCTRefSprTorque

Descrição

Erro no parâmetro Stiffness, na instrução FCTRefSprForce ou FCTRefSprTorque.

Ações recomendadas

Altere o parâmetro Stiffness na instrução FCTRefSprForce ou FCTRefSprTorque para um valor maior do que zero.

Continua na página seguinte

50329, Erro de parâmetro em FRefSprForce

Descrição

Erro no parâmetro MaxForce, na instrução FRefSprForce.

Ações recomendadas

Altere o parâmetro MaxForce na instrução FRefSprForce para um valor maior do que zero.

50330, Erro de parâmetro em FRefSprTorque

Descrição

Erro no parâmetro MaxTorque, na instrução FRefSprTorque.

Ações recomendadas

Altere o parâmetro MaxTorque na instrução FRefSprTorque para um valor maior do que zero.

50333, Erro FRefLine, FRefRot ou FRefCircle

Descrição

O parâmetro Distância na instrução FRefLine ou FRefRot e os parâmetros Raio e Velocidade na instrução FRefCircle têm que ser maiores que zero.

Ações recomendadas

Altere os parâmetros acima de acordo com o manual.

50335, Erro de parâmetro em FRefSpiral

Descrição

Não se permite o valor de parâmetro usado na função FRefSpiral.

Causas prováveis

Erro nos valores de parâmetro da função FRefSpiral.

Ações recomendadas

Modifique os valores de parâmetro na função FRefSpiral.

50336, Erro de parâmetro em FGetProcessData

Descrição

Falha ao recuperar informações do processo.

Causas prováveis

Usando o parâmetro opcional DataAtTrigTime na instrução FGetProcessData. Se não houver nenhum disparo, este erro será informado.

Ações recomendadas

Remova o parâmetro opcional.

50337, O sensor não foi configurado

Descrição

Erro nos parâmetros do sensor de força.

Ações recomendadas

Verifique os parâmetros de configuração do sensor de força.

50338, Erro de parâmetro em FCondAdvanced

Descrição

Erro no parâmetro LogicCond, na instrução FCondAdvanced.

Ações recomendadas

Modifique o parâmetro LogicCond, na instrução FCondAdvanced.

50339, Erro de parâmetro em FCondTime

Descrição

Erro no parâmetro Time, na instrução FCondTime.

Ações recomendadas

Altere o parâmetro Time na instrução FCondTime para um valor maior do que zero.

50340, Erro na definição na caixa de controle da força

Descrição

Existe um erro no parâmetro Caixa em FCondPos ou FCSupvPos.

Ações recomendadas

Altere o parâmetro Caixa em FCondPos ou FCSupvPos.

50341, Erro na definição do cilindro de controle da força

Descrição

Existe um erro no parâmetro Cilindro em FCondPos ou FCSupvPos.

Ações recomendadas

Altere o parâmetro Cilindro em FCondPos ou FCSupvPos.

50342, Erro na definição da esfera de controle da força

Descrição

Existe um erro no parâmetro Esfera em FCondPos ou FCSupvPos.

Ações recomendadas

Altere o parâmetro Esfera em FCondPos ou FCSupvPos.

Continua na página seguinte

6 Resolução de problemas por registro de eventos

6.6 5x xxx

Continuação

50343, Erro na definição de cone do controle da força

Descrição

Existe um erro nos parâmetros em FCCondOrient ou FCSupvOrient.

Ações recomendadas

Altere os parâmetros em FCCondOrient ou FCSupvOrient.

50344, Juntas fora de limite no controle de força

Descrição

Uma ou mais juntas estão fora da faixa de trabalho no controle de força.

Ações recomendadas

Modifique o programa para evitar os limites físicos da junta.

50345, Erro de supervisão de controle da força

Descrição

Foi disparada a supervisão especificada pelo usuário. O tipo é *arg*.

Tipos:

- 1: Posição de TCP
- 2: Orientação da ferramenta
- 3: Velocidade de TCP
- 4: Velocidade de reorientação
- 5: Força
- 6: Torque
- 7: Velocidade da TCP de programação
- 8: Controle da velocidade de reorientação

Consequências

O robô irá parar.

Ações recomendadas

Desative o controle de força.

Modifique a supervisão ou o programa.

50346, Erro de temperatura do motor

Descrição

A temperatura do motor para a junta *arg* está muito alta.

Consequências

Não é possível continuar até que o motor se resfrie.

50348, Erro no sinal de teste

Descrição

A definição de um sinal de teste falhou para *arg*, eixo *arg* no canal *arg*.

Continua na página seguinte

Causas prováveis

A Unidade Mecânica não está ativa.

O número do sinal de teste não corresponde a um sinal de teste real.

O número do canal é muito alto.

50349, Aviso de ID de sincronização

Descrição

Duas instruções consecutivas de movimento sincronizado em *arg* possuem o mesmo valor de ID de sincronização *arg*.

Consequências

Se o valor de ID se repetir para mais de uma instrução de movimento, poderá ser muito difícil rastrear quais instruções de movimento estão sincronizadas. Isso pode, por exemplo, causar problemas quando for modificar posições.

Ações recomendadas

Altere a instrução de movimento sincronizado *arg* em *arg* para que tenha um valor de ID de sincronização exclusivo.

50350, Não é permitida a equalização de software

Descrição

Não é possível executar a Equalização de Software porque o Movimento Independente está ativo.

Ações recomendadas

Verifique se o movimento independente não está ativo quando for executar um servo ponto de Equalização de Software.

50351, Não é permitido o Movimento Independente

Descrição

Não é possível executar um Movimento Independente porque a Equalização de Software está ativa.

Ações recomendadas

Verifique se a Equalização de Software está desligada ao executar um Movimento Independente da Pistola.

50352, Númro da instrução de movimentação em discordância

Descrição

Para usar o gravador de caminhos dentro do movimento sincronizado, é necessário:

Que esse desvio de ferramenta deve estar presente para todas ou nenhuma tarefa de programa de cooperação.

Que todas as tarefas do programa de cooperação movam para trás/para a frente o mesmo número de instruções de movimentação.

Ações recomendadas

Certifique-se de que todas as tarefas ou nenhuma delas usam o argumento opcional Tool Offset.

Verifique se o identificador Pathrec está se movendo na mesma posição em todas as tarefas dentro do bloco sincronizado.

50353, Falha ao ler dados a partir do cartão codificador

Descrição

O sistema falhou ao ler dados a partir de um cartão codificador.

Consequências

A precisão da trajetória durante a aceleração e a desaceleração pode ser reduzida.

Causas prováveis

É provável que um nome de unidade incorreto tenha sido especificado no parâmetro do processo para *arg*

Ações recomendadas

1) Verifique para que se especifique o nome da unidade correto no parâmetro do processo
nome da unidade eio para *arg*

50354, A referência de força solicitada é muito grande

Descrição

A referência de força solicitada é maior do que o valor máximo configurado.

Consequências

A referência de força solicitada foi reduzida para atingir o valor configurado.

Ações recomendadas

Para permitir uma força de referência maior, os parâmetros do sistema precisam ser atualizados. Observe que existe um limite absoluto do tamanho de referência da força, que depende do tipo de robô.

50355, A referência de torque solicitada é muito grande

Descrição

A referência de torque solicitada é maior do que o valor máximo configurado.

Consequências

O torque solicitado foi reduzido para atingir o valor máximo configurado.

Ações recomendadas

Para permitir um torque de referência maior, os parâmetros do sistema precisam ser atualizados.

50356, MaxForce solicitado é muito grande

Descrição

O parâmetro MaxForce na instrução FRefSprForce é maior do que o valor máximo configurado.

Consequências

O parâmetro MaxForce foi reduzido para atingir o valor máximo configurado.

Ações recomendadas

Para permitir um valor maior, os parâmetros do sistema precisam ser atualizados.

50357, MaxTorque solicitado é muito grande

Descrição

O parâmetro MaxTorque na instrução FRefSprTorque é maior do que o valor máximo configurado.

Consequências

O parâmetro MaxTorque foi reduzido para atingir o valor máximo configurado.

Ações recomendadas

Para permitir um valor maior, os parâmetros do sistema precisam ser atualizados.

50358, Próximo à singularidade quando no controle de força

Descrição

Próximo à singularidade quando no modo de controle de força para robô *arg*.

Ações recomendadas

Afastar a trajetória da singularidade ou passe para a interpolação tipo junta.

50359, Gravador de caminho no nível do StorePath não permitido

Descrição

O Gravador de caminho somente pode ser usado no nível do caminho base. O Gravador de caminho foi parado.

Continua na página seguinte

6 Resolução de problemas por registro de eventos

6.6 5x xxx

Continuação

Ações recomendadas

Pare o Gravador de caminho antes de StorePath. Reinicie após RestoPath.

50361, Erro de liberação do freio

Descrição

Erro de posição demasiado grande da junta *arg* após liberação do freio.

Ações recomendadas

Tente novamente. Verifique cabos. Verifique hardware. Verifique no ajuste se existe erro no eixo adicional.

50362, Tempo de expiração na liberação do freio

Descrição

Junta *arg* não estava na posição após tempo máximo para liberação do freio.

Ações recomendadas

Tente novamente. Verifique cabos. Verifique hardware. Verifique no ajuste se existe erro no eixo adicional.

50363, SyncMoveOn falhou

Descrição

Início dos movimentos sincronizados falhou devido a um erro interno.

Consequências

Não é possível reiniciar os programas a partir da posição atual.

Ações recomendadas

Mova os ponteiros do programa e tente novamente.

50364, Eixo no modo de vetor atual

Descrição

Aviso: A junta *arg* está configurada nos dados *arg* como um eixo de vetor atual. O sistema da unidade será desconectado para este eixo durante a operação normal.

Ações recomendadas

Execute o programa de serviço para ativar o vetor atual. Defina os dados da configuração para o parâmetro do SISTEMA DE ACIONAMENTO *current_vector_on* em FALSO, para operação normal.

50366, Erro de referência

Descrição

Ocorreu um erro no cálculo de referência. Status interno *arg*.

Consequências

O controlador passa para Motores desligados

Ações recomendadas

Verifique os registros de erros anteriores que possam ter causado este problema.

Tente reiniciar o programa, possivelmente após mover o apontador do programa.

Reinicie o controlador.

50367, Parada da máquina de sincronização do sensor

Descrição

Dispositivo do sensor de sincronização *arg* definiu o sinal de parada da máquina *arg*.

Ações recomendadas

Não reinicie o robô antes da máquina ser aberta. A sincronização do sensor está desativada.

50368, Distância demasiado pequena entre eventos eqüidistantes

Descrição

Os eventos estão demasiado próximos. Fim dos recursos internos (eventos).

Tarefa: *arg*

Referência do programa *arg*

Ações recomendadas

Aumente a distância entre os eventos eqüidistantes ou use as posições intermédias para diminuir o tamanho do segmento.

50369, A calibração utilizando deslocamento armazenado falhou

Descrição

Falha ao calibrar o sensor usando o deslocamento armazenado.

Consequências

O sistema de controle de força não está calibrado. Não é possível ativar o controle da força.

Causas prováveis

A calibração usando deslocamento armazenado é somente possível se uma calibração normal tiver sido efetuada anteriormente.

Continua na página seguinte

50370, Falha na transferência de dados para memória SMB

Descrição

Transferência de dados do controlador para memória SMB não permitida ou interrompida para unidade mecânica *arg* devido a desconexão de SMB.

Causas prováveis

SMB foi desconectado antes ou durante a calibração ou movimento manual dos dados para memória SMB.

Ações recomendadas

Repetir calibragem ou movimentação manual dos dados do armário para memória SMB quando SMB é reconectado.

50371, A velocidade programada é demasiado elevada

Descrição

A funcionalidade de alteração da velocidade é somente permitida para velocidade programadas baixas.

Causas prováveis

A velocidade programada é demasiado elevada.

Ações recomendadas

Reduza a velocidade programada ou modifique os parâmetros da configuração.

50372, Força do contato desejado elevada

Descrição

A força do contato é demasiado elevada durante a fase de recuperação.

Causas prováveis

O caminho programado na função de recuperação causa forças de contato demasiado altas.

Ações recomendadas

Verifique e modifique a função de recuperação ou permita força de contato mais elevada.

50373, Tempo predefinido do evento demasiado elevado

Descrição

O Tempo predefinido do evento configurado é demasiado elevado. O valor máximo é *arg*.

Consequências

O Tempo predefinido do evento é reduzido para o valor máximo.

Causas prováveis

Este erro pode ocorrer para robôs com uma Resolução dinâmica baixa e um Tempo predefinido do evento elevado. A razão é uma limitação da memória do computador.

Ações recomendadas

Reduza o Tempo predefinido do evento nos parâmetros da configuração para um valor não maior que *arg*.

50374, Erro na parada do programa FC SpeedChange

Descrição

FC SpeedChange não pode parar o robô no estado de recuperação.

Ações recomendadas

Mova o ponteiro do programa, manobre o robô para fora da posição atual e reinicie o programa.

50375, Excesso de carga dinâmica

Descrição

Torque requerido para eixo *arg* do robô *arg* elevado demais.

Ações recomendadas

Em caso de "weaving" uma destas ações pode ajudar:

- Diminua a frequência do weave ou sua amplitude para este movimento.
 - Diminua a velocidade do processo.
 - Aumente o tamanho da zona se são utilizadas zonas pequenas.
 - Aumente a distância entre os pontos programados se eles se encontram perto.
- Se for Conveyor Tracking: Reduza a velocidade do transportador.

50376, Interpolação geométrica falhou.

Descrição

Tarefa. *arg*

Falhou a interpolação da geometria desejada.

Ref. do programa *arg*

(Código interno: *arg*)

Ações recomendadas

Aumente o tamanho da zona, mova o ponto programado, altere a orientação da ferramenta ou altere o método de interpolação.

6 Resolução de problemas por registro de eventos

6.6 5x xxx

Continuação

50377, Somente permitido no controle da posição

Descrição

A instrução somente é permitida quando o robô está no modo de controle da posição.

Causas prováveis

O erro depende da chamada de uma instrução que somente pode ser usada no controle de posição enquanto no modo de controle de força.

Ações recomendadas

Chame a instrução somente quando o robô estiver no modo de controle da posição.

50378, Erro em FCSetMaxForceChangeTune

Descrição

Valor incorreto do parâmetro ForceChange na instrução FCSetMaxForceChangeTune.

Consequências

O programa irá parar.

Causas prováveis

O parâmetro precisa ser definido para maior que zero e para menor que o valor configurado.

Ações recomendadas

Altere o valor do parâmetro.

50379, As unidades mecânicas ativas foram alteradas

Descrição

Quando da chamada de RestoPath todas as unidades mecânicas têm que estar no mesmo estado ativo de quando StorePath foi chamado.

Ações recomendadas

Certifique-se de que todas as unidades mecânicas estavam ativas quando da chamada de StorePath ainda estão, e que nenhuma outra unidade mecânica está ativa quando da chamada de RestoPath.

50380, Erro de soma de verificação

Descrição

Os dados na memória SMB para a unidade mecânica *arg* têm soma de verificação com errada.

Causas prováveis

Nova placa SMB. Sistema encerrado antes dos dados estarem salvos.

Ações recomendadas

- Carregue novos arquivos de configuração.

50381, Velocidade muito lenta.

Descrição

Tarefa. *arg*

A velocidade é muito baixa (resolução numérica).

Ref. do programa *arg*

Ações recomendadas

Aumente a velocidade programada.

Verifique também as outras tarefas sincronizadas em um aplicativo multimove.

50382, Erro do padrão de Weave.

Descrição

O cálculo do padrão de Weave falhou devido a um erro interno.

Ações recomendadas

Tente reiniciar.

50383, Erro de configuração do Cartesian Soft Servo

Descrição

Algun parâmetro de configuração do Cartesian Soft Servo não é válido.

Consequências

O sistema não iniciará.

Causas prováveis

Algun parâmetro de configuração tem sido configurado num valor que não é permitido.

Ações recomendadas

Verifique se todos os parâmetros modificados se encontram dentro dos limites permitidos.

50384, Quatérnions do Cartesian Soft Servo inválidos

Descrição

Os quatérnions da ferramenta, objeto de trabalho ou o argumento RefOrient na instrução CSSAct são inválidos

Consequências

O Cartesian Soft Servo não se ativará.

Ações recomendadas

Confira os quatérnions da ferramenta, objeto de trabalho ou o argumento RefOrient na instrução CSSAct.

Continua na página seguinte

50385, A ativação do Cartesian Soft Servo falhou

Descrição

A instrução CSSAct falhou.

Causas prováveis

O Cartesian Soft Servo já está ativo.

Ações recomendadas

O Cartesian Soft Servo necessita ser desativado antes de poder ser ativado.

50386, A ativação offset do Cartesian Soft Servo falhou

Descrição

A instrução CSSForceOffsetAct falhou.

Consequências

Não foi ativada a instrução Forçar offset (deslocamento).

Causas prováveis

A instrução CSSForceOffsetAct está somente permitida quando o Cartesian Soft Servo está ativo.

Ações recomendadas

Ative o Cartesian Soft Servo com a instrução CSSAct antes de utilizar a instrução CSSForceOffsetAct.

50387, O Cartesian Soft Servo perto de instável

Descrição

O Cartesian Soft Servo está perto de instável.

Consequências

O robô é parado como medida de segurança.

Causas prováveis

O amortecimento do sistema é baixo demais.

Ações recomendadas

O amortecimento é calculado a partir de uma proporção de rigidez.

Altere os valores de rigidez ou StiffnessNonSoftDir na instrução CSSAct. Se isso não ajudar, aumente o valor do parâmetro de configuração Limite de estabilidade de amortecimento ou altere o parâmetro de Rigidez para a proporção de amortecimento.

50388, Erro de supervisão da posição do Cartesian Soft Servo

Descrição

A supervisão da posição definida pelo usuário no modo triggered do Cartesian Soft Servo.

Consequências

O robô pára.

Causas prováveis

O erro de posição é maior que a variação permitida especificada na configuração.

Ações recomendadas

Aumente o erro de posição permitida na configuração ou modifique o programa.

50389, Singularidade do Cartesian Soft Servo

Descrição

O robô está perto demais de uma singularidade que aciona o comportamento do Cartesian Soft Servo.

Consequências

O comportamento do robô será diferente do especificado.

Ações recomendadas

Modifique o programa para evitar a singularidade.

50390, Supervisão da velocidade do Cartesian Soft Servo

Descrição

A supervisão da velocidade definida pelo usuário no modo triggered do Cartesian Soft Servo.

Consequências

O robô pára.

Causas prováveis

O erro de velocidade é maior que a variação permitida especificada na configuração.

Ações recomendadas

Aumente o erro de velocidade permitida na configuração ou modifique o programa.

50391, Movimento do Cartesian Soft Servo não permitido

Descrição

Manobras ou um movimento programado têm sido detectados.

Consequências

O movimento ordenado é ignorado.

Ações recomendadas

O movimento durante o Cartesian Soft Servo somente é permitido se o interruptor AllowMove tem sido utilizado na instrução CSSAct.

6 Resolução de problemas por registro de eventos

6.6 5x xxx

Continuação

50392, Erro de comunicação SafeMove

Descrição

A comunicação com o controlador SafeMove no módulo de acionamento *arg* falhou.

Consequências

Não podem ser feitos os testes de freio.

Ações recomendadas

Confira que o hardware do SafeMove esteja conectado.

50393, Instrução Forçar offset aplicada na direção não-soft

Descrição

A direção força-deslocamento na CSSForceOffsetAct não é a mesma que a direção soft especificada pela CSSAct.

Consequências

O robô não será fácil de puxar na direção soft. Também poderá haver desviações de posição da trajetória programada nas direções não soft.

Ações recomendadas

Assegure-se que a direção proporcionada na CSSForceOffsetAct é compatível com a direção dada na CSSAct.

50394, O caminho para a unidade está apagado

Descrição

Há uma semicoordenação do robô *arg* com a unidade *arg* de outra tarefa e o caminho para a unidade está apagado após modpos, SyncMoveOff, SyncMoveSuspend, ActUnit, DeactUnit ou ClearPath e a posição não pode ser lida a partir de outras tarefas.

Consequências

O reinício ou a execução do programa serão interrompidos.

Ações recomendadas

Se a posição programada da unidade for movida por modpos quando o robô estiver semicoordenado com a unidade, mova a unidade para a nova posição para definir o caminho e mova o PP no programa do robô para poder reiniciar o programa. Se o movimento semicoordenado começar após SyncMoveOff, SyncMoveSuspend, ActUnit, DeactUnit ou ClearPath no programa da unidade, insira um movimento da unidade em um ponto fino mais WaitSyncTask em todos os programas. Verifique em todos os programas se o movimento semicoordenado é separado com pontos finos e instruções WaitSyncTask antes e depois do movimento entre os quais a

unidade não seja movida. Observe que WaitSyncTask também é necessário após a semicoordenação antes de SyncMoveOn e SyncMoveResume.

50395, Movimento programado muito comprido

Descrição

Tarefa: *arg*

Este movimento é muito comprido para a velocidade programada. A resolução numérica no planejamento da trajetória não é suficiente.

Ref. do Programa *arg*

Consequências

A velocidade será aumentada, isto é, mais alta que a velocidade programada.

Ações recomendadas

Insira pontos intermediários ou aumente a velocidade.

50396, Erro de supervisão de força FC padrão

Descrição

A supervisão da força padrão tem sido acionada devido a que forças externas medidas ou programadas são maiores que o limite de segurança para o tipo de robô.

Consequências

O robô irá parar.

Ações recomendadas

Modifique o programa para diminuir a força externa total que atua sobre o robô.

50397, Erro de velocidade de rotação da estrutura da trajetória

Descrição

A velocidade de rotação da estrutura da trajetória é alta demais quando se utiliza a Usinagem FC com ForceFrameRef configurada em FC_REFFRAME_PATH.

Consequências

O robô irá parar.

Ações recomendadas

Diminua a velocidade programada, aumente as zonas de ângulo, ou diminua a distância entre a trajetória programada e a superfície.

Continua na página seguinte

50398, O círculo AbsAcc começa com uma mudança de estrutura

Descrição

Tarefa: *arg*

Quando se tem a opção AbsAcc, as instruções MoveC que são coordenadas para outro robô devem utilizar a mesma ferramenta e objeto de trabalho que a instrução prévia de movimento.

Consequências

O robô irá parar.

Ações recomendadas

Mova a instrução de movimento antes de *arg* e assim ambas utilizarão as mesmas estruturas. Alternativamente, adicione um MoveL (redundante) ao ponto de início do arco do círculo, utilizando as mesmas estruturas que a instrução MoveC.

50399, O círculo AbsAcc é a primeira instrução de movimento

Descrição

Tarefa: *arg*

Quando se tem a opção AbsAcc, o MoveC não pode ser a primeira instrução de movimento.

Consequências

O robô irá parar.

Ações recomendadas

Adicione uma instrução de movimento antes de *arg*, utilizando a mesma ferramenta e estruturas.

50400, Erro de configuração do movimento

Descrição

O parâmetro `disconnect_link_at_deactivate` do `MEASUREMENT_CHANNEL` foi inconsistente para o `measurement_link arg`. Todos os canais na mesma ligação tem que ter a mesma configuração para este parâmetro.

Ações recomendadas

Verifique o arquivo de configuração.

Inicialize o sistema padrão (I-Start) com os parâmetros corretos.

50401, Falhou a sincronização da partida

Descrição

O relê do sistema '*arg*' está definido, embora não se recebeu resposta durante a partida (se esperou por *arg* minutos).

Ações recomendadas

Assegure-se que o `in_signal` do relê está configurado e conectado e inicie todos os sistemas sincronizados simultaneamente.

50402, Correção não terminou no ajuste fino (finepoint)

Descrição

Tarefa: *arg*

A última instrução de se mover com a correção especificada tem que ser uma finepoint.

Ref. do Programa *arg*

Ações recomendadas

Mude o parâmetro da zona para fino (fine).

50403, Placa AW não conectada

Descrição

Durante a partida, não houve comunicação estabelecida com a unidade *<arg>* no barramento (bus) *<arg>*.

Consequências

Não é possível acessar a unidade ou os sinais na unidade, pois no momento não há comunicação com o controlador.

Causas prováveis

A unidade não está conectada ao sistema ou está conectada, mas foi atribuída a um endereço incorreto.

Ações recomendadas

1. Assegure-se de que todos os endereços de unidade coincidem com a configuração.
- 2) Confira que todos os endereços são únicos, e não são utilizados por mais de uma unidade.
- 3) Mude o endereço e/ou conecte a unidade perdida.
- 4) Se você mudou o endereço, a alimentação elétrica para a unidade deve ser desligada e ligada novamente, para garantir que o endereço tem mudado.

50404, Movimentos adicionais do eixo durante Interpolação de Pulso

Descrição

Tarefa: *arg*

Ref. do Programa *arg*

Um eixo adicional é programado para se mover durante a Interpolação do Pulso.

Consequências

A execução da tarefa irá parar.

Continua na página seguinte

6 Resolução de problemas por registro de eventos

6.6 5x xxx

Continuação

Ações recomendadas

Certifique-se de que não há eixo adicional programado para se mover enquanto está fazendo a interpolação de pulso.

50405, Movimento coordenado durante a Interpolação de Pulso

Descrição

Tarefa: *arg*

Ref. do Programa *arg*

Tentativa de realizar Interpolação de Pulso contra uma armação em movimento.

Consequências

A execução da tarefa irá parar.

Ações recomendadas

Remova a coordenação de movimento enquanto estiver fazendo a Interpolação de Pulso

50406, Ponto de Interpolação de Pulso não está no plano circular

Descrição

Tarefa: *arg*

Ref. do Programa *arg*

O alvo *arg* não está no plano circular. O desvio é *arg* mm.

p1 = ponto de partida

p2 = ponto circular

p3 = ponto final

Consequências

Para um processo cortante, o buraco cortado não será circular.

Ações recomendadas

Se um arco circular é desejado, então mude o alvo correspondente para que esteja no plano circular.

50407, Eixo de pulso travado

Descrição

Tarefa: *arg*

Ref. do Programa *arg*

Não pode realizar a Interpolação de Pulso utilizando *arg* porque o eixo *arg* está travado.

Consequências

A execução da tarefa irá parar.

Ações recomendadas

Mude para outra combinação de eixo de pulso que não envolva o eixo travado. Note que o robô deve ter ao menos dois eixos de pulso móveis para fazer a Interpolação de Pulso.

50408, Limite de junta do pulso

Descrição

Tarefa: *arg*

Ref. do Programa *arg*

Não pode ser feita a Interpolação de Pulso porque o eixo do robô *arg* irá violar um limite de junta.

Consequências

A execução da tarefa irá parar.

Ações recomendadas

Escolha outra configuração de robô ou outra combinação de eixos de pulso.

50409, Interpolação de pulso não é possível

Descrição

Tarefa: *arg*

Ref. do Programa *arg*

A Interpolação de Pulso programada não é cinematicamente possível utilizando *arg*.

Consequências

A execução da tarefa irá parar.

Ações recomendadas

Escolha outra configuração de robô ou outra combinação de eixos de pulso. Possíveis combinações de eixo de pulso são: Wrist45, Wrist46, e Wrist56.

50410, Alvos colineares em ordem errada

Descrição

Tarefa: *arg*

Ref. do Programa *arg*

Os alvos programados são colineares, mas a ponta final está entre a ponta inicial e a ponta circular.

Consequências

A execução da tarefa irá parar.

Ações recomendadas

Se uma linha reta é desejada, então deixe o ponto circular e o ponto final mudarem de lugar entre si.

50411, Carga máxima TCP programável permitida foi excedida

Descrição

A carga TCP atualmente definida para o robô *arg* excedeu o máximo de carga permitido para o modelo do robô.

Continua na página seguinte

Conseqüências

O robô irá parar.

Causas prováveis

A combinação da carga de ferramentas atuais e a carga útil excedem a carga máxima permitida para o modelo do robô.

Ações recomendadas

Certifique-se de que a carga total TCP esteja dentro do diagrama de carregamento para o robô.

50412, Erro na instrução de ajuste de mudança de velocidade**Descrição**

A instrução de ajuste de mudança de velocidade resultou em um erro.

Conseqüências

O robô irá parar.

Causas prováveis

A instrução de ajuste de mudança de velocidade não foi permitida, ou os parâmetros dados foram inválidos.

Ações recomendadas

Verifique os valores para o parâmetro e tipo de ajuste, e certifique-se de que a opção de controle de força apropriado esteja instalado e configurado corretamente.

50413, Erro de sobrecarga do resistor de descarga**Descrição**

No módulo de ativação *arg*, o resistor de descarga, conectado à unidade retificadora, na posição da unidade de ativação *arg* foi sobrecarregado.

Conseqüências

Nenhuma operação será possível até que o resistor de descarga tenha resfriado. O sistema vai para o estado de Motors Off.

Causas prováveis

- 1) O programa de usuário pode conter muita desaceleração dos eixos do manipulador. Esta falha é mais provável se o sistema contém eixos adicionais.
- 2) O resistor de descarga tem resistência errada.
- 3) Curto-circuito no cabo do motor entre fase para fase ou fase para terra.

Ações recomendadas

- 1) Reescreva o programa de usuário para reduzir a quantidade de desacelerações bruscas.

- 2) Desconecte o resistor de descarga, verifique seu cabo e meça a resistência do mesmo. A resistência esperada deve ser de aproximadamente *arg* ohms.

- 3) Verifique se os cabos do motor não estão em curto-circuito internamente ou com a terra.

50414, Erro de sobrecarga do resistor de descarga**Descrição**

No módulo de ativação *arg*, o resistor de descarga, conectado à unidade retificadora, na posição da unidade de ativação *arg* está prestes a sobrecarregar.

Conseqüências

A operação será possível, mas o sistema está prestes a parar por causa de um erro.

Causas prováveis

- 1) O programa de usuário pode conter muita desaceleração dos eixos do manipulador. Esta falha é mais provável se o sistema contém eixos adicionais.
- 2) O resistor de descarga tem resistência errada.
- 3) Curto-circuito no cabo do motor entre fase para fase ou fase para terra.

Ações recomendadas

- 1) Reescreva o programa de usuário para reduzir a quantidade de desacelerações bruscas.
- 2) Desconecte o resistor de descarga, verifique seu cabo e meça a resistência do mesmo. A resistência esperada deve ser aproximadamente *arg* ohms.
- 3) Verifique se os cabos do motor não estão em curto circuito internamente ou com a terra.

50415, Erro de temperatura do motor**Descrição**

A temperatura do motor para a junta *arg* está muito alta.

Conseqüências

Não é possível continuar até que o motor se resfrie. O sistema vai para o estado de Motores Desligados (Motors Off).

Causas prováveis

O programa de usuário pode conter muita aceleração e desaceleração bruscas da junta. Torque de gravidade ou forças externas para a junta também podem ser muito altas.

Ações recomendadas

Reescreva o programa de usuário para reduzir a utilização do motor.

6 Resolução de problemas por registro de eventos

6.6 5x xxx

Continuação

50416, Aviso de temperatura do motor

Descrição

A temperatura do motor para a junta *arg* está próxima do valor máximo.

Consequências

É possível continuar mas a margem para a temperatura máxima permitida é muito baixa para manter operação por muito tempo.

Causas prováveis

O programa de usuário pode conter muita aceleração e desaceleração bruscas da junta. Torque de gravidade ou forças externas para a junta também podem ser muito altas.

Ações recomendadas

Reescreva o programa de usuário para reduzir a utilização do motor.

50417, Erro de sobrecarga da unidade de acionamento

Descrição

A unidade de acionamento (drive unit) para a junta *arg* alcançou um nível de temperatura muito alto. A junta está conectada ao módulo de acionamento *arg* com a unidade de acionamento em posição de unidade *arg* e nó *arg*.

Consequências

Nenhuma operação será possível até que o acionador tenha resfriado. O sistema vai para o estado de Motores desligados.

Causas prováveis

- 1) A junta pode estar funcionando com um torque muito alto por longos períodos de tempo.
- 2) Curto-circuito no manipulador usando cabos longos de motor.

Ações recomendadas

- 1) Se possível, reescreva o programa do usuário para reduzir a quantidade de aceleração e desaceleração brusca.
- 2) Reduza o torque estático devido a gravidade ou forças externas.
- 3) Verifique por curto-circuitos no cabo do motor ou no motor.
- 4) Verifique por outros eventlogs do hardware.

50418, Aviso de sobrecarga da unidade de acionamento

Descrição

A unidade acionadora para a junta *arg*, conectada ao módulo acionador *arg* com a unidade acionadora na posição da unidade *arg* e nó *arg* está aproximando de um nível muito alto de temperatura.

Consequências

É possível continuar mas a margem para a temperatura máxima é muito baixa para operação por longos períodos.

Causas prováveis

- 1) A junta pode estar funcionando com um torque muito alto por longos períodos de tempo.
- 2) Curto-circuito no manipulador usando cabos longos de motor.

Ações recomendadas

- 1) Se possível, reescreva o programa do usuário para reduzir a quantidade de aceleração e desaceleração brusca.
- 2) Reduza o torque estático devido a gravidade ou forças externas.
- 3) Verifique por curto-circuitos no cabo do motor ou no motor.
- 4) Verifique por outros eventlogs do hardware.

50419, Erro comum de base_frame

Descrição

Tarefa: *arg*

O base_frame é movido para outra tarefa diferente da do robô e não pode ser resolvida, razão *arg*:

- 1 SingArea\Pulso não suportado com MoveC.
- 2 O base_frame deve ser movido pelo primeiro motion_group sincronizado.
- 3 Somente um base_frame comum pode ser manuseado.
- 4 Absacc não suportado com MoveC.
- 5 O base_frame comum pode somente ser resolvido em movimento sincronizado.

Ref. do Programa *arg*

Ações recomendadas

- 1 Usar SingArea\Off. O CirPathMode pode também ser utilizado.
- 2,3 Verifique a configuração do controlador e do movimento.
- 4 Use MoveL ou remova o absacc.
- 5 Use o MoveAbsJ.

50420, Erro da unidade mecânica IndCnv

Descrição

A unidade mecânica *arg* não está corretamente configurada para a funcionalidade IndCnv.

Consequências

A execução do programa parou.

Causas prováveis

A unidade mecânica *arg* consiste em mais de uma individual. A individual conectada a *arg* não é do tipo FREE_ROT. A individual conectada a *arg* não está definida como um Movimento Indexador individual.

Continua na página seguinte

Ações recomendadas

Assegure-se de que a unidade mecânica *arg* consiste em um individual.

Confira se o parâmetro de configuração Movimento/Tipo Individual/Mecânica é do tipo FREE_ROT.

Confira se o parâmetro de configuração Movimento/Tipo individual/Movimento Indexador é VERDADEIRO.

50421, Erro individual de seguimento de IndCnv

Descrição

O *arg* individual não está configurado como um individual de Movimento Indexador

Consequências

A execução do programa parou.

Ações recomendadas

Confira se o parâmetro de configuração Processo/Interface Can/Individual para Seguimento se refere a um individual com Movimento/Tipo individual/Movimento Indexador definido como VERDADEIRO.

50422, Erro de junta independente e IndCnv

Descrição

As instruções de junta independente não são permitidas quando o *arg* individual se encontra em modo indexador.

Consequências

A execução do programa parou.

Ações recomendadas

Execute a instrução RAPID para IndCnvReset antes de usar o eixo como uma junta independente.

50423, Tempo de IndCnv antes do movimento indexador baixo demais

Descrição

O tempo entre o sinal trigonométrico e início do movimento indexador está configurado baixo demais.

Consequências

A execução do programa é interrompida.

Ações recomendadas

Aumente o parâmetro do sistema "Movimento/Tipo Individual/Tempo antes do movimento indexador a pelo menos *arg* (ms).

Remova ou diminua as limitações de aceleração do robô se for possível.

Consulte o manual do aplicativo Conveyor Tracking para conhecer ações adicionais.

50424, Robô tipo IndCnv não suportado

Descrição

A funcionalidade IndCnv não suporta o tipo de robô instalado.

Consequências

A execução do programa é interrompida.

50425, O parâmetro de fricção FFW não está ligado.

Descrição

Os parâmetros de fricção de ajuste requerem que a Fricção FFW On seja ajustada para VERDADEIRO.

Consequências

Ajuste de fricção para articulação *arg* não surtirá efeito.

Ações recomendadas

Regule o parâmetro Fricção FFW ON para VERDADEIRO para a articulação *arg* no tipo *arg* que pertence ao tópico Movimento.

50426, Limite de interpolação de objetos

Descrição

A quantidade máxima de objetos de interpolação disponíveis foi atingida. Isto pode ocorrer se a performance dinâmica for definida com um valor muito baixo, por exemplo, pelo uso do comando AccSet ou PathAccLim.

Consequências

A execução do programa é parada e o sistema entra no estado de motores desligados.

Ações recomendadas

Aumente o número de objetos, aumentando o valor do parâmetro "Use additional interp. object batch" por 1, na instancia correspondente do tipo Motion Planner no tópico Motion.

50427, Junta não sincronizada após a calibragem

Descrição

Após a calibragem da junta *arg*, a qual está utilizando uma posição de calibragem alternativa, a junta não foi movida à posição de sincronização normal para atualizar o contador de revolução.

Consequências

O sistema irá dessincronizar a junta da próxima vez que o sistema fizer a reinicialização ou o arranque.

Continua na página seguinte

6 Resolução de problemas por registro de eventos

6.6 5x xxx

Continuação

Ações recomendadas

Zere o contador de revoluções na posição normal para zerar o contador de revoluções.

50428, Sincronização do software SC iniciada

Descrição

O procedimento de sincronização do software do Controlador de segurança foi iniciado

50429, Parâmetro CSS de amortecimento obsoleto.

Descrição

Os parâmetros CSS a respeito do amortecimento estão obsoletos. O amortecimento é agora em todas as direções configuradas pela rigidez para a proporção de amortecimento. Para alterar o comportamento das direções não suaves, utilize os parâmetros de direções não suaves de rigidez.

Ações recomendadas

Altere os parâmetros de amortecimento para direções não suaves de rigidez, de acordo com a descrição do manual.

50430, Não execução do computador do eixo

Descrição

O computador do eixo no módulo de execução *arg* detectou uma não execução de dados do computador principal e, portanto, parou a execução.

Consequências

○ O sistema passará para SYS HALT.

Causas prováveis

- Há um erro/problema de comunicação entre o computador principal e o computador do eixo.
- Um erro anterior colocou o sistema em um estado de carga de CPU alto.
- Alta carga no computador principal, por exemplo, gerada para a comunicação EIO frequente.

Ações recomendadas

- Verifique outros registros de erro.
- Verifique o cabeamento e o conector de ethernet tanto no computador principal como no do eixo.
- Reduza a carga do computador principal.

50433, A posição mudou para dentro da área de trabalho

Descrição

A junta *arg* está fora da sua área de trabalho normal quando uma instrução IndReset é executada.

Consequências

A posição foi alterada para dentro da área de trabalho normal.

Causas prováveis

A junta foi movida muito longe durante modo independente. A área de trabalho normal configurada é muito pequena.

Ações recomendadas

Para evitar o aviso - mova a junta novamente para dentro de sua área de trabalho normal antes que a instrução IndReset seja executada ou que seja realizado o PP para principal. Aumente a área de trabalho normal.

50434, A posição mudou para dentro da área de trabalho

Descrição

A junta *arg* está fora da sua área de trabalho normal quando uma instrução IndRest foi executada com argumento Old.

Consequências

A posição foi alterada para dentro da área de trabalho normal.

Causas prováveis

A junta foi movida muito longe durante o modo independente antes de IndReset \Old.

A área de trabalho normal configurada é muito pequena.

Ações recomendadas

Para evitar o aviso - mova a junta novamente para dentro de sua área de trabalho normal antes que a instrução IndReset \Old seja executada ou que seja realizado o PP para principal. Aumente a área de trabalho normal.

50435, Parâmetros de configuração inconsistentes

Descrição

A junta *arg* tem um valor inconsistente no parâmetro de configuração "*arg*" na instância *arg*.

Consequências

O sistema não pode inicializar.

Causas prováveis

Duas ou mais juntas têm diferentes valores no mesmo parâmetro de configuração.

Continua na página seguinte

Ações recomendadas

Defina o mesmo valor/nome no parâmetro para todas as juntas que apontam para a mesma instância ou hardware.

50436, Erro de singularidade

Descrição

Não é possível alcançar a posição programada porque há um ponto singular entre a posição atual para *arg* e a posição programada.

Causas prováveis

Os dados de configuração para a posição programada são tais que o robô deve passar por um ponto singular para alcançar a posição.

Ações recomendadas

Use SingArea\Wrist, Confl\Off ou altere a instrução de movimento para MoveJ.

50437, Eixo seguidor está conectado ao Motion Planner errado

Descrição

O eixo seguidor *arg* está conectado a um Motion Planner com um número menor que seu correspondente eixo principal *arg*.

Consequências

O desempenho dos motores ligados eletronicamente será diminuído, comparado com a configuração normal.

Ações recomendadas

Altere a configuração de movimento de modo que o eixo seguidor *arg* esteja no mesmo Motion Planner ou em um Motion Planner com um número maior do que o eixo principal *arg*.

50438, A sequência de desligamento do motor expirou

Descrição

A unidade mecânica *arg* não foi capaz de concluir a sequência de desligar motor no tempo configurado.

Consequências

A sequência do freio pode ser concluída antes que os eixos estejam parados.

Ações recomendadas

- 1) Se o tempo para frear o eixo for maior que o valor padrão de 5 segundos, aumente o valor definindo no parâmetro de sistema Max Brake Time no tópico Motion e digite um valor maior.
- 2) Reinicie o controlador.

- 3) Tente novamente.

50439, Falha na ativação do Soft Servo

Descrição

A junta *arg* não foi capaz de comutar para o modo Soft Servo. A razão disso é que o eixo alcançou seu nível de torque máximo um pouco antes ou durante a ativação.

Consequências

O sistema faz uma parada de emergência e o comando de ativação soft é cancelado.

Ações recomendadas

- Encontre o motivo para o alto torque.
- Verifique se ocorreu colisão.
- Verifique os dados da carga.
- Reduza a aceleração ou velocidade para reduzir a velocidade.
- Verifique o hardware.
- Mova o ponteiro do programa e reinicie.

50440, Gerador de correção perdido

Descrição

O gerador de correção foi removido

Causas prováveis

Instrução CorrDiscon ou CorrClear durante o movimento do robô

Ações recomendadas

Espere até que o robô alcance o ponto fino ou inicie o movimento sem \Corr

50441, Baixa tensão nas entradas da bateria

Descrição

A placa de medição serial no módulo de acionamento *arg*, ligação *arg* e número da placa *arg* indica tensão baixa. Se a energia principal estiver desligada os contadores de voltas serão perdidos.

Tensão da bateria: *arg* V

Tensão externa: *arg* V

Causas prováveis

A bateria não está conectada ou está descarregada. Se uma fonte de alimentação externa é usada, há tensão está muito baixa.

Ações recomendadas

- Substitua a bateria.
- Se for utilizada uma fonte de alimentação externa - verifique os fios e a fonte de energia.

Continua na página seguinte

Continuação

50443, Falta de objetos de eventos internos

Descrição

Pouquíssimos objetos de eventos internos foram alocados para executar a instrução.

Consequências

O movimento de todas as unidades mecânicas parou imediatamente.

Causas prováveis

Os objetos de eventos alocados não foram suficientes.

Ações recomendadas

Alocar mais objetos de eventos aumentando o parâmetro do sistema Number of Internal Event Objects no tópico Motion e tipo Motion Planner e reinicie o controlador.

50444, Supervisão de movimento

Descrição

A detecção do braço solto foi acionada para o eixo *arg* na unidade mecânica *arg*.

Consequências

O movimento da unidade mecânica *arg* para imediatamente. Depois ele retornar para uma posição na trajetória em que funcionava. Ali, ele permanecerá no estado de motores ligados, aguardando um pedido de partida.

Causas prováveis

O disparo da supervisão do movimento pode ser provocado por uma detecção de braço solto, colisão, definição de carga incorreta ou forças no processo externo.

Ações recomendadas

- 1) Se algum dos braços paralelos ficou solto, reajuste-o, se possível, e reconheça a falha, e reinicie a operação apertando o botão de início na unidade de programação.
- 2) Se for possível, reconheça a falha e reinicie a operação apertando o botão de início na unidade de programação.
- 3) Certifique-se de que as cargas sejam definidas e identificadas corretamente.
- 4) Se a unidade mecânica estiver exposta a forças procedentes dos processos externos, utilize o comando RAPID ou parâmetros do sistema para elevar o nível de supervisão.

6.7 7x xxx

71001, Endereço duplicado

Descrição

A configuração de E/S é inválida.

Os mesmos endereços foram dados para a unidade de E/S <arg> e unidade de E/S <arg>.

unidades de E/S conectadas ao mesmo bus de E/S devem ter endereços únicos.

Essa unidade E/S foi rejeitada.

Ações recomendadas

1. Verifique se os endereços estão corretos.
2. Verifique se as unidades E/S estão conectadas ao bus E/S correto.

71002, Tipo de unidade indefinido

Descrição

A configuração de E/S para a unidade E/S <arg> é inválida.

Conseqüências

Este tipo de unidade foi rejeitado e nenhuma função dependente desse tipo funcionará.

Causas prováveis

O tipo de unidade <arg> é desconhecido. Todas as unidades E/S devem estar relacionadas a um tipo de unidade definido e existente.

Ações recomendadas

1. Certifique-se de que o tipo de unidade está definido.
2. Certifique-se que o tipo de unidade está escrito corretamente.

71003, Unidade de E/S indefinida

Descrição

A configuração de E/S para o sinal E/S <arg> é inválida.

Conseqüências

Este sinal E/S foi rejeitado, e nenhuma função dependente dele funcionará.

Causas prováveis

A unidade E/S <arg> é desconhecida. Todos os sinais E/S devem estar relacionados a um tipo de unidade E/S definido e existente.

Ações recomendadas

1. Certifique-se de que a unidade de E/S esteja definida.
2. Certifique-se que o nome da unidade E/S esteja escrito corretamente.

71005, tempo de filtragem inválido

Descrição

A configuração de E/S para o sinal E/S <arg> é inválido.

O filtro passivo de tempo deve ser ou 0 ms ou na faixa de [arg, arg] ms.

Esse sinal de E/S foi rejeitado.

Ações recomendadas

Corrija o tempo de filtragem passivo para o sinal E/S.

71006, tempo de filtragem inválido

Descrição

A configuração de E/S para o sinal de E/S <arg> é inválida.

O filtro de tempo ativo deve ser ou 0 ms ou na faixa de [arg, arg] ms.

Esse sinal de E/S foi rejeitado.

Ações recomendadas

Corrija o tempo de filtragem ativa para o sinal E/S.

71007, Valores lógicos fora do intervalo

Descrição

A configuração de E/S para o sinal de E/S <arg> é inválida.

O valor lógico mínimo deve ser menor que o valor lógico máximo.

Esse sinal de E/S foi rejeitado.

Ações recomendadas

Corrija os valores lógicos para o sinal de E/S de modo que o valor mínimo fique menor do que o máximo.

71008, Valores físicos fora do intervalo

Descrição

A configuração de E/S para o sinal E/S <arg> é inválida.

O valor físico mínimo deve ser menor que o valor físico máximo.

Esse sinal de E/S foi rejeitado.

Ações recomendadas

Corrija os valores físicos para o sinal de E/S de modo que o valor mínimo fique menor do que o máximo.

71017, Conexão cruzada sem sinal de agente de E/S.

Descrição

A configuração de E/S é inválida.

Continua na página seguinte

6 Resolução de problemas por registro de eventos

6.7 7x xxx

Continuação

O parâmetro <Actor *arg*> de uma das conexões cruzadas foi omitido.

Regras:

1. Todas as conexões cruzadas devem especificar ao menos um sinal ator, i.e. parâmetro <Actor I/O signal 1> deve sempre ser especificado.
2. Para cada operador especificado um ator de sinal de E/S deve vir em seguida, e.g. se o parâmetro <Operator 2> é especificado então o parâmetro <Actor 3> deve também ser especificado.

Essa conexão cruzada foi rejeitada.

Ações recomendadas

Corrija a conexão cruzada para que os sinais de agentes E/S necessários sejam especificados.

71019, Sinal de E/S indefinido

Descrição

A configuração de E/S de uma conexão cruzada é inválida.

Consequências

Esta conexão cruzada foi rejeitada e nenhuma função dependente dela funcionará.

Causas prováveis

O parâmetro <Actor *arg*> de uma das conexões cruzadas contém uma referência a um sinal de E/S indefinido <*arg*>.

Ações recomendadas

1. Certifique-se de que o sinal de E/S esteja definido.
2. Certifique-se que o nome do sinal de E/S esteja escrito corretamente.

71020, Conexão cruzada sem sinal resultante de E/S.

Descrição

A configuração de E/S é inválida.

O parâmetro <Resultant I/O signal> de uma das conexões cruzadas foi omitido.

Todas as conexões cruzadas devem especificar um sinal de E/S resultante.

Essa conexão cruzada foi rejeitada.

Ações recomendadas

Corrija a conexão cruzada para que exista um sinal de E/S resultante por conexão cruzada.

71021, Resultaram conexões cruzadas duplicadas

Descrição

A configuração de E/S é inválida.

Múltiplas conexões cruzadas tem o mesmo sinal de E/S resultante <*arg*>.

Tendo mais de uma conexão cruzada que resulte no caso do mesmo sinal pode causar comportamentos não previsíveis, porque você não pode controlar a sua ordem de avaliação. A configuração completa de configuração cruzada foi rejeitada.

Ações recomendadas

Certifique-se de que o sinal de E/S não esteja especificado como resultante de várias conexões cruzadas.

71037, Cadeia fechada na conexão cruzada

Descrição

A configuração de E/S é inválida.

O sinal de E/S <*arg*> é parte de uma conexão cruzada em cadeia que é fechada (i.e. forma uma dependência circular que não pode ser avaliada).

A configuração completa de conexão cruzada foi rejeitada.

Ações recomendadas

Corrija a configuração para as conexões cruzadas onde o sinal de E/S acima faz parte.

71038, A profundidade máxima da conexão cruzada foi excedida

Descrição

A configuração de E/S é inválida.

O sinal de E/S <*arg*> é parte de uma conexão cruzada em cadeia que é muito profunda.

A profundidade máxima de uma conexão cruzada em cadeia é <*arg*>.

A configuração completa de conexão cruzada foi rejeitada.

Ações recomendadas

Diminua a profundidade da conexão cruzada.

71045, Especificação de filtragem inválida

Descrição

A configuração de E/S para o sinal E/S <*arg*> é inválida.

Não há filtros de tempo que possam ser especificados para esse tipo de sinal de E/S.

Esse sinal de E/S foi rejeitado.

Continua na página seguinte

Ações recomendadas

Defina o tempo de filtragem para 0 ou remova a declaração.

71049, Sinal de E/S analógico invertido**Descrição**

A configuração de E/S para o sinal de E/S <arg> é inválida.
Os sinais de E/S analógicos não devem ser invertidos.
Somente digitais e sinais em grupo de E/S podem ser invertidos.
Esse sinal de E/S foi rejeitado.

Ações recomendadas

Remova a inversão do sinal de E/S (ou troque o tipo de sinal).

71050, Conexão cruzada com agente não-digital de E/S.**Descrição**

A configuração de E/S é inválida.
O parâmetro <Actor arg> de uma dessas conexões cruzadas se refere a um sinal de E/S <arg>, que não é digital.
Somente sinais de E/S digitais podem ser conectados cruzados.
Essa conexão cruzada foi rejeitada.

Ações recomendadas

Remova o sinal não digital de E/S da conexão cruzada.

71052, O máximo de conexões cruzadas foi excedido**Descrição**

A configuração de E/S é inválida.
O número máximo de conexões cruzadas, *arg*, no sistema de E/S foi excedido.
Nem todas as conexões cruzadas foram aceitas.

Ações recomendadas

Modifique a configuração do sistema de E/S (reduzindo a quantidade de conexões cruzadas) para que o limite máximo não seja excedido.

71054, Tipo de sinal inválido**Descrição**

A configuração de E/S para o sinal E/S <arg> é inválida.
O tipo especificado de sinal <arg> é inválido/desconhecido.
Tipos de sinais válidos são:
- DI (Entrada digital / Digital input)
- DO (Saída Digital / Digital output)
- AI (Entrada Analógica / Analog input)
- AO (Saída Analógica / Analog output)
- GI (Entrada de grupo / Group input)

- GO (Saída de Grupo / Group output)

Esse sinal de E/S foi rejeitado.

Ações recomendadas

Corrija o tipo de sinal do sinal de E/S.

71058, Perda de comunicação com a unidade de E/S**Descrição**

As comunicações anteriormente funcionando com a unidade de E/S *arg* com endereço *arg* no bus de E/S *arg* foram perdidas.

Consequências

Não é possível acessar a unidade de E/S ou os sinais de E/S na unidade de E/S, pois no momento não há comunicação com o controlador.

Causas prováveis

A unidade de E/S pode ter sido desconectada do sistema.

Ações recomendadas

1. Certifique-se de que o cabo de bus está conectado ao controlador.
2. Certifique-se de que a unidade de E/S está corretamente energizada.
3. Certifique-se que o cabeamento até a unidade de E/S esteja corretamente conectado.

71072, Não é possível ler valor do sinal armazenado**Descrição**

Não pode ser lido o sinal de valor armazenado para o sinal de E/S <arg> porque ele não está armazenado.

Ações recomendadas

Mude a configuração do sinal de E/S ajustando o atributo de armazenamento (store).

71076, Erro de comunicação a partir de rtp1**Descrição**

Não há resposta da linha serial.

Ações recomendadas

Verifique o dispositivo ou a conexão.

71077, Erro de comunicação a partir de rtp1**Descrição**

Não é possível entregar a mensagem recebida.

6 Resolução de problemas por registro de eventos

6.7 7x xxx

Continuação

Ações recomendadas

Verifique o fluxo de comunicação.

71078, Erro de comunicação a partir de rtp1

Descrição

A resposta do dispositivo possui uma sequência de quadros inválida.

Ações recomendadas

Verifique se há ruído na linha serial

71080, A quantidade máxima de tipos de unidades foi excedida

Descrição

A configuração de E/S é inválida.

O número máximo, *arg*, de tipos de unidade no sistema de E/S foi excedido.

Ações recomendadas

Modifique a configuração do sistema de E/S (reduzindo a quantidade de tipos de unidades) para que o limite máximo não seja excedido.

71081, A quantidade máxima de sinais físicos de E/S foi excedida

Descrição

A configuração de E/S é inválida.

O número máximo, *arg*, de sinais físicos de E/S (bit-mappings) no sistema de E/S foi excedido.

Ações recomendadas

Modifique a configuração do sistema de E/S (reduzindo a quantidade de sinais de E/S físicos) para que o limite máximo não seja excedido.

71082, Número máximo de sinais E/S do usuário excedido

Descrição

A configuração de E/S é inválida.

O número máximo, *arg*, de sinais de E/S do usuário no sistema de E/S foi excedido.

Ações recomendadas

Modifique a configuração do sistema de E/S (reduzindo a quantidade de sinais de E/S) para que o limite máximo não seja excedido.

71083, A quantidade máxima de símbolos foi excedida

Descrição

A configuração de E/S é inválida.

O número máximo, *arg*, de símbolos no sistema de E/S foi excedido.

O número de símbolos é a soma de todas as instâncias de configuração nomeadas:

- Barramentos (bus) de E/S
- Tipos de unidade
- Unidades de E/S
- Sinais de E/S
- Tipos de comando
- Comandos
- Níveis de acesso de E/S
- Rotas CIP

Ações recomendadas

Modifique a configuração do sistema de E/S (reduzindo a quantidade de símbolos) para que o limite máximo não seja excedido.

71084, A quantidade máxima de sinais de E/S subscritos foi excedida

Descrição

A configuração de E/S é inválida.

O número máximo, *arg*, de sinais de E/S subscritos no sistema de E/S foi excedido.

Ações recomendadas

Modifique a configuração do sistema de E/S (reduzindo a quantidade de subscritões) para que o limite máximo não seja excedido.

71085, A quantidade máxima de unidades de E/S foi excedida

Descrição

A configuração de E/S é inválida.

O número máximo, *arg*, de unidades de E/S no sistema de E/S foi excedido.

Ações recomendadas

Modifique a configuração do sistema de E/S (reduzindo a quantidade de unidades de E/S) para que o limite máximo não seja excedido.

Continua na página seguinte

71097, Sinal de entrada de E/S foi armazenado

Descrição

A configuração de E/S para o sinal E/S <arg> é inválida.
Sinais de entrada de E/S não devem ser guardados.
Somente sinais de saída de E/S podem ser guardados.
Esse sinal de E/S foi rejeitado.

Ações recomendadas

Remova o armazenamento para o sinal de E/S (ou troque o tipo de sinal).

71098, Servidor NFS perdido

Descrição

O contato com o servidor NFS <arg> está perdido.

Ações recomendadas

1. O servidor NFS.
2. A conexão de rede.
3. O cliente NFS.

71099, Servidor Trusted NFS perdido

Descrição

O contato com o servidor NFS confiável <arg> está perdido.

Ações recomendadas

1. O servidor NFS.
2. A conexão de rede.
3. O cliente NFS.

71100, A quantidade máxima de barramento (buses) de E/S foi excedida

Descrição

A configuração de E/S é inválida.
O número máximo, *arg*, de barramentos de E/S no sistema de E/S foi excedido.

Ações recomendadas

Modifique a configuração do sistema de E/S (reduzindo a quantidade de barramentos de E/S) para que o limite máximo não seja excedido.

71101, Barramento de E/S indefinido

Descrição

A configuração de E/S para a unidade E/S <arg> é inválida.
O Barramento E/S <arg> não pode ser encontrado no sistema.
Uma unidade de E/S deve se referir a um barramento de E/S definido.
Barramentos de E/S instalados são: *argargarg*

Consequências

Este sinal E/S foi rejeitado, e nenhuma função dependente dele funcionará.

Ações recomendadas

1. Certifique-se de que o barramento de E/S esteja definido.
2. Certifique-se que o nome do barramento de E/S esteja escrito corretamente.

71108, Falha da unidade Interbus de E/S

Descrição

unidade E/S <arg> no endereço <arg> relatou falha de periférico. Código de erro específico de Interbus: *arg*.

Consequências

A unidade de E/S não pode ser contatada pelo sistema de controle. Partes da rede do InterBus não estarão acessíveis, dependendo da topologia da rede e da natureza da falha.

Causas prováveis

A quantidade de erros pode levar a isso. Outras informações podem ser encontradas na documentação padrão de InterBus.

Ações recomendadas

1. Certifique-se de que a unidade de E/S no endereço acima esteja funcionando corretamente.
- 2) Verifique o código de erro específico de Interbus como especificado nos Manuais do Interbus: Serviço de firmware e Mensagens de erro.

71109, Falha de barramento do InterBus

Descrição

O sistema de controle perdeu a comunicação com a rede InterBus. Não existe mensagem de erro proveniente da placa InterBus.

Consequências

Partes da rede do InterBus não estarão acessíveis, dependendo da topologia da rede e da natureza da falha.

Causas prováveis

A quantidade de erros pode levar a isso. Outras informações podem ser encontradas na documentação padrão de InterBus.

Ações recomendadas

1. Certifique-se de que a unidade Fornecimento de Energia para o Cliente, que fornece energia à rede InterBus, esteja funcionando corretamente. Substitua qualquer unidade de E/S com defeito.
- 2) Certifique-se que qualquer fusível esteja corretamente conectado.

6 Resolução de problemas por registro de eventos

6.7 7x xxx

Continuação

- 3) Assegure-se de que todos os cabos e conectores de comunicação estejam funcionando corretamente e que sejam do tipo recomendado.
- 4) Confira a topologia da rede e comprimento do cabo.
- 5) Reinicie o sistema.

71110, Falha de barramento do InterBus

Descrição

O sistema de controle perdeu a comunicação com a unidade de E/S no endereço <arg>. Código de erro específico de Interbus: *arg*.

Consequências

Partes da rede do InterBus não estarão acessíveis, dependendo da topologia da rede e da natureza da falha.

Causas prováveis

Uma quantidade de erros pode levar a isso. Outras informações podem ser encontradas na documentação padrão de InterBus.

Ações recomendadas

1. Certifique-se de que a unidade de E/S no endereço acima esteja funcionando corretamente.
- 2) Verifique o código de erro específico de Interbus como especificado nos Manuais do Interbus: Serviço de firmware e Mensagens de erro.

71111, Incompatibilidade de código ID

Descrição

O código ID <arg> lido da unidade de E/S do Interbus <arg> não confere com o valor esperado *arg* da configuração de tipo de unidade.

Consequências

A unidade de E/S não foi configurada e não pode ser usada pelo sistema.

Causas prováveis

Um valor de código ID incorreto pode ter sido introduzido nos parâmetros do sistema. A rede InterBus pode ter sido configurada com uma unidade de E/S que tenha o código ID incorreto.

Ações recomendadas

Verifique o código ID da unidade de E/S do tipo de unidade nos parâmetros do sistema. Veja detalhes sobre como consultar o arquivo de configuração no Manual de Solução de Problemas. 2) Substitua a unidade de E/S por outra usando o código de ID correto na configuração de Interbus como especificado na documentação do fornecedor.

- 3) Especifique um tipo de unidade genérica nos parâmetros do sistema: *ibsGeneric* e *ibsSlave*.

71114, Endereço IP inválido

Descrição

O endereço IP <arg> não é válido.

Ações recomendadas

Verifique a configuração de comunicação.

71115, Máscara de sub-rede inválida

Descrição

A máscara de sub-rede <arg> não é válida.

Ações recomendadas

Verifique a configuração de comunicação.

71116, Desativou a unidade de E/S com Unit Trustlevel <Necessário (0)>

Descrição

A configuração de E/S da unidade de E/S <arg> é inválida. Unidades de E/S com Unit Trustlevel Necessário (0) não são permitidas serem Desativadas.

Consequências

Este sinal E/S foi rejeitado, e nenhuma função dependente dele funcionará.

Ações recomendadas

Corrija a configuração da unidade de E/S ou a Ativando ou alterando o Unit Trustlevel.

71122, Endereço IP incorreto

Descrição

O endereço < arg> no protocolo < arg> não é um endereço IP correto.

Ações recomendadas

Corrija o endereço.

71123, Nenhum protocolo de transmissão

Descrição

O protocolo de transmissão < arg> indicado para o protocolo aplicativo < arg> não pôde ser encontrado.

Ações recomendadas

Altere o protocolo de transmissão.

Continua na página seguinte

71125, Autorização para montagem negada

Descrição

A autorização para montar o diretório foi negada < arg> no servidor < arg>.

Ações recomendadas

Altere o ID do usuário ou do grupo.

71126, Diretório não exportado

Descrição

A montagem do diretório < arg> como < arg> falhou porque ele não foi exportado para o computador servidor < arg>.

Protocolo: < arg>.

Ações recomendadas

Exporte o diretório para o computador servidor.

71128, Ethernet não está instalada

Descrição

A opção Serviços de Ethernet deve ser instalada para usar o disco remoto.

Ações recomendadas

Reinicialize e instale a opção Serviços de Ethernet.

71129, Excesso de discos remotos

Descrição

A quantidade máxima de discos remotos montados foi excedida. O número máximo é *arg*.

Ações recomendadas

Reduza a quantidade de discos remotos.

71130, Excesso de servidores remotos

Descrição

O número máximo de servidores para discos remotos montados foi excedida.

O número máximo é *arg*.

Ações recomendadas

1. Reduza a quantidade de servidores.

71131, Não foi possível montar diretório

Descrição

A montagem do diretório < arg> no computador < arg> falhou. Protocolo: < arg>.

Ações recomendadas

Verifique a configuração do servidor.

71141, Valor padrão para o sinal de E/S fora do alcance

Descrição

A configuração de E/S para o sinal de E/S <arg> é inválida.

O código padrão está fora do alcance.

Esse sinal de E/S foi rejeitado.

Ações recomendadas

Mude o valor padrão para o sinal de E/S.

71145, O barramento Interbus foi desativado

Descrição

O barramento Interbus passou para nenhum modo de funcionamento.

Ações recomendadas

Reinicie o sistema

2. Verifique se foi selecionado o projeto de inicialização InterBus correto.

71147, Não há resposta da rede InterBus

Descrição

O acesso à rede InterBus foi negado.

Ações recomendadas

1. Verifique a placa InterBus.
2. Verifique a configuração interna InterBus
3. Reduza o tempo de ciclo na unidade escrava de E/S.

71148, Não há acesso à rede InterBus

Descrição

O acesso à interface de serviço Interbus está negado durante *arg*, o código de erro é 0x*arg*.

Ações recomendadas

1. Verifique a configuração de Interbus interna.
2. O Interbus pode ter algum defeito. Substitua qualquer unidade de E/S com defeito se necessário.

71156, Fila IPC cheia

Descrição

A fila de comunicação entre processos (IPC) < arg> estava cheia ao enviar para a rotina de interceptação.

Ações recomendadas

Reiniciar o sistema.

6 Resolução de problemas por registro de eventos

6.7 7x xxx

Continuação

71158, Endereço fora do intervalo

Descrição

A configuração de E/S é inválida.

O endereço da unidade de E/S <arg> é inválido (fora de alcance).

Essa unidade de E/S foi rejeitada.

Ações recomendadas

1. Altere o endereço.
2. Verifique a sintaxe do endereço.

71163, Sinal de E/S na unidade interna de E/S

Descrição

A configuração de E/S é inválida.

O sinal de E/S definido pelo usuário <arg> não deve estar conectado à unidade de E/S interna <arg>

Sinais de E/S definidos pelo usuário não são permitidos de conectarem nas unidades de E/S internas.

Esse sinal de E/S foi rejeitado.

Ações recomendadas

Conecte o sinal de E/S para outra unidade de E/S.

71164, Sinal interno de E/S em conexão cruzada

Descrição

A configuração de E/S contém uma conexão cruzada inválida.

O <Actor argarg> é um sinal de E/S definido pelo usuário e o sinal de E/S resultante <arg> é um sinal de E/S interno.

Não é permitido a definição de conexões cruzadas onde os sinais de E/S definidos pelo usuário afetam os sinais de E/S internos.

Ações recomendadas

Corrija a conexão cruzada para que não existam sinais internos de E/S na expressão resultante.

71165, Servidor FTP desativado

Descrição

A conexão com um servidor FTP não confiável foi perdida.
endereço IP: < arg>.

Ações recomendadas

Verifique o cabo e as configurações do servidor FTP.

71166, O servidor FTP está desativado

Descrição

A conexão com um servidor FTP confiável foi perdida.
endereço IP: < arg>.

Continua na página seguinte

Ações recomendadas

Verifique o cabo e as configurações do servidor FTP.

71167, Protocolo de transmissão incorreto

Descrição

Nenhum protocolo de transmissão correspondente foi encontrado na configuração.

Ações recomendadas

Altere o protocolo de transmissão.

71169, Ethernet não está instalada

Descrição

A opção Serviços de Ethernet com FTP não está instalada neste sistema.

Ações recomendadas

Reinicialize e instale a opção Serviços de Ethernet com FTP.

71182, Sinal de E/S indefinido

Descrição

A configuração de E/S é inválida.

O parâmetro <Sinal de E/S resultante> de uma das conexões cruzadas contém uma referência a um sinal de E/S indefinido <arg>.

Essa conexão cruzada foi rejeitada.

Ações recomendadas

Corrija a conexão cruzada para que o sinal resultante de E/S se refira a um sinal de E/S existente.

71183, Conexão cruzada com operador inválido

Descrição

A configuração de E/S é inválida.

O parâmetro <Operador arg> de uma das conexões cruzadas contém um operador inválido/desconhecido <arg>.

Valores válidos para o operador lógico são:

- E

- OU

Essa conexão cruzada foi rejeitada.

Ações recomendadas

Corrija o operador.

71185, Nome duplicado

Descrição

A configuração de E/S é inválida.

O identificador *<arg>* já foi utilizado como o nome de outra instância de configuração.

As seguintes instâncias de configuração devem ter nomes únicos:

- Barramentos de E/S
- Tipos de Unidade
- Unidades de E/S
- Sinais de E/S
- Tipos de Comando
- Comandos
- Níveis de Acesso de E/S
- Rotas CIP

Essa instância de configuração foi rejeitada.

Ações recomendadas

1. Renomeie uma das instâncias de configuração nos parâmetros do sistema.
2. Reinicie o sistema.

71193, Mapeamento de E/S físico inválido

Descrição

Erro de mapeamento de E/S na unidade de E/S *<arg>*.

A unidade de E/S utiliza um tamanho de entrada de *<arg>* bits, e o controlador pode gerenciar um máximo de *arg>* bits.

A unidade de E/S utiliza um tamanho de saída de *<arg>* bits, e o controlador pode gerenciar um máximo de *arg>* bits.

Ações recomendadas

Verifique a configuração da unidade de E/S física.

71196, Tipo de codificação inválido

Descrição

A configuração de E/S para o sinal de E/S *<arg>* é inválida.

O tipo de codificação *<arg>* não é válido para o tipo de sinal *<arg>*.

Tipos de codificações válidas são:

- UNSIGNED
- TWO_COMP

Esse sinal de E/S foi rejeitado.

Ações recomendadas

Corrija o tipo de codificação para o sinal de E/S.

71201, Barramento de E/S desconhecido

Descrição

A configuração de E/S é inválida.

O barramento de E/S *<arg>* não pode ser achado no sistema.

Barramentos de E/S instalados são: *argargargarg*

Conseqüências

Este sinal de E/S foi rejeitado, e nenhuma função dependente dele funcionará.

Ações recomendadas

1. Certifique-se que o sistema foi configurado com o barramento de E/S desejado.
2. Certifique-se que a opção de barramento de E/S à mão esteja instalada.
3. Verifique a configuração para o barramento de E/S.

71205, Não foi possível montar diretório

Descrição

A montagem do diretório *< arg>* no computador *< arg>* falhou. Protocolo: *< arg>*.

Ações recomendadas

1. Verifique a configuração do servidor FTP.
2. Verifique a configuração do cliente FTP
3. Verifique o hardware de comunicação, o cabeamento

71220, Nenhum opcional Profibus foi instalado.

Descrição

Existe uma placa mestre/escrava DP Profibus, mas nenhum opcional Profibus foi instalado.

Conseqüências

Não é possível comunicar-se no Profibus. É possível que existam erros resultantes da configuração do Profibus quando este opcional não estiver instalado.

Causas prováveis

Pode ter havido uma tentativa para adicionar a funcionalidade Profibus, sem instalar o opcional corretamente.

Ações recomendadas

1. Se o opcional Profibus for necessário: configure um novo sistema com este opcional e instale-o.
2. Se o opcional Profibus não for necessário: configure um novo sistema sem este opcional, e instale-o.

71221, O arquivo firmware Profibus não foi encontrado

Descrição

O arquivo firmware Profibus *< arg>* não foi encontrado ou está ilegível.

The board firmware may be out of date.

Ações recomendadas

Reinstale o sistema

Continua na página seguinte

6 Resolução de problemas por registro de eventos

6.7 7x xxx

Continuação

71222, O arquivo de configuração Profibus não foi encontrado

Descrição

O arquivo de configuração binária do Profibus não foi encontrado.

- Arquivo: <arg>
- Caminho: <arg>.

Ações recomendadas

1. Certifique-se de que o arquivo existe.
2. Altere o caminho na configuração de E/S.

71223, Erro de análise do arquivo Profibus

Descrição

O arquivo de configuração binária do Profibus está corrompido.
(Erro interno: arg)

- Arquivo: < arg>
- Caminho: < arg>

Ações recomendadas

Recrie e faça download do arquivo de configuração binária usando a ferramenta de configuração externa do Profibus.

71224, O canal do Profibus foi lançado novamente

Descrição

O canal *arg* firmware da placa Profibus foi atualizado de *arg*> para < *arg*>.

71225, Erro de configuração Profibus

Descrição

O canal escravo local possui mais DI/DO do que a configuração no seu canal mestre.

Ações recomendadas

Faça com que a quantidade de DI/DO do canal mestre externo Profibus maior ou igual ao escravo local.

71226, A configuração do Profibus está ok

Descrição

O número de DI/DO do canal mestre externo Profibus agora está maior ou igual à da unidade de E/S do tipo DP_SLAVE.

Ações recomendadas

71227, Inicialização do Profibus escravo falhou

Descrição

O canal escravo na placa mestre/escrava DP Profibus não foi iniciado corretamente.

Consequências

Não é possível comunicar-se no canal escravo do Profibus.

Causas prováveis

O hardware da placa pode não estar funcionando corretamente.

Ações recomendadas

1. Reinicie o sistema.
2. Substitua a placa escrava do Profibus se estiver com defeito.

71228, Falha de configuração binária do Profibus

Descrição

Os dados de configuração no arquivo binário não é aceito pelo escravo no endereço <arg>.

Ações recomendadas

Faça com que os dados de configuração no arquivo binário correspondam à configuração do escravo e reinicialize o sistema

71229, Falha de parâmetro binário do Profibus

Descrição

Os dados de parâmetro no arquivo binário não são aceitos pelo escravo no endereço <arg>.

Ações recomendadas

Faça com que os dados de parâmetro no arquivo binário correspondam aos parâmetros do escravo e reinicialize o sistema

71230, Erro de configuração de unidade de E/S

Descrição

A unidade de E/S <arg> é configurada em parâmetros do sistema mas está faltando ou incorreta no arquivo binário do Profibus.

Ações recomendadas

1. Verifique/altere os parâmetros do sistema.
2. Verifique/altere o arquivo binário do Profibus.

Continua na página seguinte

71231, Está conectada a unidade Profibus de E/S incorreta

Descrição

Unidade de E/S Profibus <arg> no endereço <arg> tem o número errado de identificação. O número de identidade informado é *arg*. O número de identidade esperado é *arg*.

Consequências

O sistema não será capaz de Ativar a unidade de E/S e a comunicação no Profibus não será possível.

Causas prováveis

- A unidade de E/S no endereço <arg> pode ser do tipo errado de unidade de E/S.
- A configuração pode estar incorreta, i.e. um arquivo de configuração binário incorreto e em alguns casos parâmetros de sistema incorretos.

Ações recomendadas

1. Certifique-se que os parâmetros de sistema estão corretos.
- 2) Certifique-se de que o arquivo binário do Profibus está correto.
3. Substitua a unidade de E/S.

71232, Muitos escravos internos da placa Profibus

Descrição

O sistema possui muitos escravos de placa Profibus interna definidos.

Consequências

Unidade de E/S Profibus <arg> não será configurada. Não será possível comunicação com essa unidade

Causas prováveis

A unidade de E/S Profibus <arg> é definida como um escravo interno enquanto outro escravo interno já foi configurado.

O número máximo de intervalos escravos é 1.

Ações recomendadas

1. Certifique-se que os parâmetros de sistema estão corretos.
- 2) Certifique-se de que o arquivo binário do Profibus está correto.

71241, Muitas unidades de E/S no barramento de E/S

Descrição

A configuração de E/S para a unidade de E/S <arg> é inválida.

O número de unidades de E/S no barramento de E/S <arg> não deve exceder *arg*.

Essa unidade de E/S foi rejeitada.

Ações recomendadas

Reduza a quantidade de unidades E/S definidas e reinicialize o sistema.

71244, Tipo de unidade Interbus incorreto

Descrição

A unidade E/S<arg> no endereço <arg> tem um tipo de unidade não suportado pelo sistema.

Consequências

A unidade de E/S não foi configurada e não pode ser usada pelo sistema.

Causas prováveis

Uma ou mais dessas unidades conectadas à rede possuem uma versão de hardware que não têm suporte do sistema.

Ações recomendadas

1. Substitua a unidade de E/S não suportada por uma da versão correta.
2. Certifique-se que os parâmetros do sistema estejam corretos.
3. Reconfigure a rede Interbus.

71245, Unidade E/S não definida na configuração Interbus

Descrição

A unidade de E/S<arg.arg> não se associou a nenhum endereço na configuração interbus.

Consequências

A unidade de E/S não foi configurada e não pode ser usada pelo sistema.

Causas prováveis

Faltam dados para definir a unidade E/S no arquivo de configuração do InterBus.

Ações recomendadas

Altere o arquivo de configuração do InterBus através da ferramenta CMD, no menu Dados do Processo. Adicione um endereço para a unidade de E/S. A ferramenta CMD está disponível no seu representante ABB local.

71246, Sem acesso aos dados do InterBus

Descrição

O acesso à interface dos dados da placa InterBus foi negado. *arg* não executado, código de erro *arg*.

Continua na página seguinte

6 Resolução de problemas por registro de eventos

6.7 7x xxx

Continuação

Ações recomendadas

1. A placa InterBus pode estar com defeito. Substitua as placas com defeito, se necessário.
2. Verifique a configuração interna do InterBus.

71248, Falha na configuração da unidade de E/S Interbus

Descrição

A unidade E/S do interbus com endereço <arg> está configurada nos parâmetros do sistema, mas não na configuração Interbus.

Consequências

A unidade de E/S não foi configurada e não pode ser usada pelo sistema.

Causas prováveis

O endereço da unidade do InterBus no arquivo de configuração do InterBus é diferente do arquivo de configuração de parâmetros do sistema ou pode ser que a unidade E/S ainda não tenha sido configurada no arquivo de configuração do InterBus.

Ações recomendadas

1. Certifique-se que os parâmetros do sistema estejam corretos.
3. Reconfigure a rede Interbus.

71249, Falha na configuração da unidade de E/S Interbus

Descrição

A unidade E/S do interbus com endereço <arg> está configurada na configuração do Interbus, mas não nos parâmetros do sistema.

Consequências

A unidade de E/S não foi configurada e não pode ser usada pelo sistema.

Causas prováveis

O endereço da unidade do InterBus no arquivo de configuração do InterBus é diferente do arquivo de configuração de parâmetros do sistema ou pode ser que a unidade E/S ainda não tenha sido configurada no arquivo de configuração do InterBus.

Ações recomendadas

1. Certifique-se que os parâmetros do sistema estejam corretos.
3. Reconfigure a rede Interbus.

71250, Impossível configurar a placa Interbus

Descrição

Um erro ocorreu ao tentar baixar o arquivo de configuração do Interbus para a placa InterBus. Código de erro específico de Interbus: *arg*.

Consequências

A unidade de E/S não foi configurada e não pode ser usada pelo sistema.

Causas prováveis

O caminho especificando os arquivos de configuração do interbus também apontam para os arquivos errados ou que o arquivo de configuração esteja incorreto.

Ações recomendadas

1. Use o RobotStudio para verificar o caminho para os arquivos de configuração.
- 2) Certifique-se de que os arquivos de configuração estejam corretos.
- 3) Verifique o código de erro específico de Interbus como especificado nos Manuais do Interbus: Serviço de firmware e Mensagens de erro.

71258, Arquivo de configuração Interbus não encontrado

Descrição

O arquivo de configuração Interbus <arg>, configurado nos parâmetros do sistema, não foi encontrado.

Consequências

A unidade de E/S não foi configurada e não pode ser usada pelo sistema.

Causas prováveis

O arquivo de configuração do InterBus não existe ou o caminho especificado nos parâmetros do sistema estava incorreto.

Ações recomendadas

1. Certifique-se de que os arquivos de configuração do Interbus estejam localizados corretamente.
- 2) Use o RobotStudio para verificar o caminho para os arquivos de configuração.

71259, Não é possível ler o arquivo de configuração do InterBus

Descrição

Um erro ocorreu ao tentar ler os arquivos de configuração da placa Interbus file <arg>.

Continua na página seguinte

Consequências

O barramento de E/S não foi configurado e não pode ser usada pelo sistema.

Ações recomendadas

1. Recarregue o arquivo de configuração de Interbus para o controlador do robô.
- 2) Reinicie o sistema.

71260, Falha de barramento do InterBus

Descrição

O sistema de controle perdeu a comunicação com a rede InterBus. Código de erro específico de InterBus: *arg*.

Consequências

Partes da rede do InterBus não estarão acessíveis, dependendo da topologia da rede e da natureza da falha.

Causas prováveis

A quantidade de erros pode levar a isso. Outras informações podem ser encontradas na documentação padrão de InterBus.

Ações recomendadas

1. Certifique-se de que todos os cabos de comunicação e conectores estejam funcionando corretamente e sejam do tipo recomendado
2. Verifique o código de erro específico do InterBus de acordo com o estabelecido nos Manuais do InterBus: Serviço de firmware e Mensagens de erro.

71261, Falha na camada de transporte

Descrição

O canal físico para a camada de transporte *arg* é inválido.

Ações recomendadas

Verifique se o canal físico é válido; consulte o Manual.

71262, Erro de comunicação do Fieldbus

Descrição

A comunicação com o '*arg*' principal falhou na unidade com a identificação do MAC *arg*.

Ações recomendadas

1. Verifique a conexão com o gateway.

71263, Erro de comunicação do CAN

Descrição

A comunicação do CAN falhou devido a *arg*.

Código: *arg*

71273, Erro de configuração de unidade de E/S

Descrição

A unidade de E/S *<arg>* com endereço *arg* está configurada nos parâmetros do sistema, mas não pode ser encontrada na configuração específica de barramento de E/S.

Causas prováveis

1. O endereço da unidade de E/S nos parâmetros do sistema não é o mesmo que está no arquivo de configuração específico do barramento de E/S.
2. A unidade de E/S ainda não foi configurada no arquivo de configuração específico do barramento E/S.

Ações recomendadas

1. Verifique a configuração da unidade de E/S nos parâmetros do sistema
2. Verifique as configurações específicas de barramento E/S

71274, Falha de barramento do InterBus

Descrição

O sistema de controle não conseguiu determinar o modo operacional do barramento das placas do InterBus.

Ações recomendadas

Reinicie o sistema.

71276, Comunicação estabelecida com a unidade de E/S

Descrição

Comunicação estabelecida com unidade E/S *<arg>*.

71278, Autorização para montagem negada

Descrição

Permissão foi negada para montar o diretório *<arg>* no servidor *<arg>*.

Ações recomendadas

Verifique o nome do usuário e a senha.

71288, O Caminho de montagem é muito grande.

Descrição

O Caminho de montagem é muito grande. O Caminho de montagem compreende o ponto de montagem do FTP e o caminho do servidor.

- Tamanho máximo: *<arg>*

- Protocolo utilizado: *<arg>*

6 Resolução de problemas por registro de eventos

6.7 7x xxx

Continuação

Ações recomendadas

Altere o ponto de montagem do servidor de FTP ou o caminho do servidor.

71289, A Partição de Memória é muito grande

Descrição

A partição de memória para fins de comunicação não pode ser alocada. A partição solicitada *arg* kB. Será usada a partição do sistema.

Ações recomendadas

Diminua commPartSize

71290, Não foi possível adicionar o dispositivo de FTP

Descrição

Adicionar o dispositivo FTP *<arg>* para o sistema operacional falhou.

Protocolo de aplicação *<arg>*.

Ações recomendadas

Altere o caminho local da configuração do dispositivo de FTP.

71291, Caminho local inválido

Descrição

Caminho local do dispositivo FTP *<arg>* é inválido.

Ações recomendadas

O caminho local deve terminar com:

71293, Tamanho da entrada inválido

Descrição

Na unidade de E/S DeviceNet *<arg>* a conexão 1 de entrada não confere com a da unidade de E/S.

Ações recomendadas

1. Altere o tamanho na configuração.
2. Verifique o módulo.
3. Use o tipo de unidade DN_GENERIC

71294, Tamanho de saída inválido

Descrição

Na unidade de E/S DeviceNet *<arg>* o tamanho da saída da conexão 1 não confere com a da unidade de E/S.

Ações recomendadas

1. Altere o tamanho na configuração.
2. Verifique o módulo.
3. Use o tipo de unidade DN_GENERIC

Continua na página seguinte

71295, Tamanho da entrada inválido

Descrição

Na unidade de E/S DeviceNet *<arg>* o tamanho do conector 2 de entrada, não confere com a unidade E/S.

Ações recomendadas

1. Altere o tamanho na configuração.
2. Verifique o módulo.

71296, Tamanho de saída inválido

Descrição

Na unidade de E/S do DeviceNet *<arg>* o tamanho da saída da conexão 2 não confere com a unidade de E/S.

Ações recomendadas

1. Altere o tamanho na configuração.
2. Verifique o módulo.

71297, Tipo de conexão inválido

Descrição

A unidade de E/S DeviceNet *<arg>* não suporta *arg* conexão.

Ações recomendadas

1. Altere a conexão tipo 1 e/ou tipo 2 na configuração.
2. Use o tipo de unidade DN_GENERIC.

71298, Endereço duplicado

Descrição

O endereço *<arg>* para o DeviceNet mestre no barramento de E/S *<arg>* está ocupado por outra unidade de E/S da rede.

Ações recomendadas

1. Altere o endereço principal na configuração.
2. Desconecte a unidade de E/S que ocupa o endereço da rede.
3. Reinicie o sistema.

71299, Sem energia no bus DeviceNet

Descrição

Não há alimentação de 24 V a partir da alimentação do DeviceNet.

Consequências

Não é possível comunicar-se no bus *<arg>* do DeviceNet.

Causas prováveis

A unidade de abastecimento, cabeamento, tensão de entrada para alimentação ou carga de saída pode causar perda de energia. Consulte o Manual de Solução de Problemas e o Diagrama de Circuito!

Ações recomendadas

1. Confira todo o cabeamento para a unidade de alimentação elétrica.
- 2) Meça os níveis de voltagem de saída e entrada.
3. Substitua a unidade E/S com defeito se for necessário.

71300, Aviso de comunicação do barramento DeviceNet

Descrição

Um menor número de erros de comunicação ocorreram no barramento DeviceNet <arg>.

Conseqüências

Será mantida a operação normal, mesmo no DeviceNet.

Causas prováveis

A falha pode ter sido causada por interferência, sistemas de alimentação e cabos ou cabos de comunicação.

Ações recomendadas

1. Confira que quaisquer resistores de terminação estejam corretamente conectados.
- 2) Assegure-se de que todos os cabos e conectores de comunicação estejam funcionando corretamente e que sejam do tipo recomendado.
- 3) Confira a topologia da rede e comprimento do cabo.
4. Certifique-se de que o sistema de Alimentação do DeviceNet funciona corretamente. Substitua a unidade com defeito.

71301, Barramento desligado, falha de comunicação do Barramento DeviceNet

Descrição

Um maior número de erros de comunicação ocorreu no barramento DeviceNet <arg>.

Conseqüências

Toda a comunicação no barramento DeviceNet foi interrompida.

Causas prováveis

A falha pode ter sido causada por interferência, sistemas de alimentação e cabos ou cabos de comunicação.

Ações recomendadas

1. Certifique-se de que o sistema de Alimentação do DeviceNet funciona corretamente. Substitua qualquer unidade de E/S com defeito.
- 2 Confira se quaisquer resistores de terminação estejam corretamente conectados.
- 3) Assegure-se de que todos os cabos e conectores de comunicação estejam funcionando corretamente e que sejam do tipo recomendado.

- 4) Confira a topologia da rede e comprimento do cabo.
- 5) Reinicie o sistema.

71302, Nenhum opcional DeviceNet foi instalado

Descrição

Existe uma placa mestre/escrava DeviceNet, mas nenhuma opcional DeviceNet foi instalado.

Conseqüências

Não é possível comunicar-se no DeviceNet. É possível que existam erros resultantes da configuração do DeviceNet quando esse opcional não estiver instalado.

Causas prováveis

Pode ter havido uma tentativa para adicionar a funcionalidade DeviceNet sem instalar o opcional corretamente.

Ações recomendadas

1. Se o opcional DeviceNet for necessário: configure um novo sistema com este opcional, e instale-o.
2. Se o opcional DeviceNet não é necessário: configure um novo sistema sem este opcional, e instale-o.

71303, ID inválido de fornecedor do DeviceNet

Descrição

A leitura de id do fornecedor da unidade de E/S DeviceNet <arg> não confere com o valor na configuração de tipo de unidade.

- Configuração: <arg>

- Atual: <arg>

Ações recomendadas

1. Altere o id de fornecedor na configuração.
2. Verifique se o tipo de unidade E/S está correto.

71304, Tipo de dispositivo DeviceNet inválido

Descrição

A leitura de tipo do dispositivo da unidade de E/S da DeviceNet <arg> não confere com o valor na configuração de tipo de unidade.

- Configuração: <arg>

- Atual: <arg>

Ações recomendadas

1. Altere o tipo de dispositivo na configuração.
2. Verifique se o tipo de unidade E/S está correto.

6 Resolução de problemas por registro de eventos

6.7 7x xxx

Continuação

71305, Código do produto DeviceNet inválido

Descrição

O código de produto lido da unidade DeviceNet <arg> não confere com o valor na configuração de tipo de unidade.

- Configuração: <arg>
- Atual: <arg>

Ações recomendadas

1. Altere o código de produto na configuração.
2. Verifique se o tipo de unidade E/S está correto.

71306, Erro desconhecido no DeviceNet

Descrição

Um erro desconhecido foi relatado da unidade de E/S <arg> código de erro *arg*.

Ações recomendadas

1. Reinicie o sistema.
2. Informe o problema à ABB.

71307, Conexão genérica 1 do DeviceNet

Descrição

Na unidade de E/S DeviceNet <arg> as configurações de conexão 1 são genéricas.

Valores reais:

- Tipo de conexão 1: <arg>
- Tamanho de entrada da Conexão 1: <arg>
- Tamanho de saída da Conexão 1: <arg>

Ações recomendadas

1. Crie um novo tipo de unidade com valores corretos.
2. Atualize a configuração atual do tipo de unidade.

71308, Conexão genérica 2 do DeviceNet

Descrição

Na unidade de E/S DeviceNet <arg> as configurações de conexão 2 são genéricas.

Valores reais:

- Tipo de conexão 2: <arg>
- Tamanho de entrada da Conexão 2: <arg>
- Tamanho de saída da Conexão 2: <arg>

Ações recomendadas

1. Crie um novo tipo de unidade com valores corretos.
2. Atualize a configuração atual do tipo de unidade.

71309, Identificação da unidade genérica do DeviceNet

Descrição

Na unidade de E/S DeviceNet <arg> configurações de identidade são genéricas.

Valores reais:

- Id revendedor: <arg>
- Código do produto: <arg>
- Tipo de dispositivo: <arg>

Ações recomendadas

1. Crie um novo tipo de unidade com valores corretos.
2. Atualize a configuração atual do tipo de unidade.

71310, Erro de conexão de unidade de E/S DeviceNet

Descrição

Unidade de E/S DeviceNet <arg> está ocupada por outra unidade mestre.

Ações recomendadas

1. Verifique a configuração.
2. Ligue e desligue a energia na unidade de I/O.

71311, Não é possível comunicar-se no bus DeviceNet

Descrição

Não é possível comunicar-se no bus DeviceNet <arg> devido a que não há unidades I/O fisicamente conectadas.

Ações recomendadas

1. Confira cabos e conectores.
2. Conecte as unidades E/S ao barramento E/S.
3. Reinicie o sistema.
4. Remova as unidades de E/S no barramento <arg> da configuração.

71312, A conexão explícita da unidade DeviceNet está desativada

Descrição

Unidade E/S DeviceNet <arg> não possui a conexão explícita da mensagem ativada.

Ações recomendadas

Altere a configuração.

Continua na página seguinte

71313, O número de ordem do tipo de comando Fieldbus não é exclusivo.

Descrição

A configuração de E/S é inválida.
comando Fieldbus <arg> e <arg> estão conectados ao mesmo tipo de unidade <arg> e tem o mesmo número de ordem <arg>.
A ordem de números de comandos conectados à mesma unidade de E/S deve ser única.
Esse comando foi rejeitado.

Ações recomendadas

Corrija a configuração.

71314, Tipo de comando Fieldbus inválido

Descrição

A configuração de E/S é inválida.
Um dos comandos fieldbus tem uma referência para um tipo de comando inválido/desconhecido < arg>.
Todos comandos fieldbus devem se referir a um tipo de comando existente.
Esse comando fieldbus foi rejeitado.

Ações recomendadas

Corrija o tipo de comando Fieldbus para o comando.

71315, A quantidade máxima de comandos Fieldbus foi excedida

Descrição

A configuração de E/S é inválida.
O número máximo, *arg*, de comandos fieldbus no sistema de E/S foi excedido.

Ações recomendadas

Modifique a configuração do sistema de E/S (reduzindo a quantidade de comandos Fieldbus) para que o limite máximo não seja excedido.

71316, A quantidade máxima de tipos de comando Fieldbus foi excedida

Descrição

A configuração de E/S é inválida.
O número máximo, *arg*, de tipos de comandos fieldbus no sistema de E/S foi excedido.

Ações recomendadas

Modifique a configuração do sistema de E/S (reduzindo a quantidade de tipos de comando Fieldbus) para que o limite máximo não seja excedido.

71317, Reinicialização da unidade de E/S

Descrição

A unidade de E/S <arg> no barramento de E/S <arg> foi reiniciada por meio do comando de fieldbus <arg>, para ter certeza de que os valores de comandos fieldbus estejam ativos. Isso fará com que a unidade de E/S perca contato enquanto é reiniciada, mas ela recuperará o contato.

Causas prováveis

Foi definido um comando fieldbus de reinicialização para a unidade de E/S na configuração do sistema de E/S.

71320, A quantidade máxima de níveis de acesso E/S foi excedida

Descrição

A configuração de E/S é inválida.
O número máximo, *arg*, de níveis de acesso E/S no sistema de E/S foi excedido.

Ações recomendadas

Modifique a configuração do sistema de E/S (reduzindo a quantidade de níveis de acesso de E/S) para que o limite máximo não seja excedido.

71321, Nível de acesso E/S inválido

Descrição

A configuração de E/S é inválida.
O sinal E/S <arg> tem uma referência para um nível de acesso indefinido/inválido <arg>.
Todos sinais E/S devem ou omitir o nível de acesso ou se referirem a um nível de acesso existente.
Esse sinal de E/S foi rejeitado.

Ações recomendadas

Altere o nível de acesso para um existente ou defina um novo nível de acesso de E/S.

71323, Valores de bit inválidos

Descrição

A configuração de E/S para o sinal E/S <arg> é inválido.
O valor mínimo de bit <arg> não deve ser menor do que <arg>.
O valor máximo de bit <arg> não deve exceder <arg>.
O valor mínimo de bit deve ser menos do que o valor de bit máximo.
Esse sinal de E/S foi rejeitado.

6 Resolução de problemas por registro de eventos

6.7 7x xxx

Continuação

Ações recomendadas

1. Verifique se o sinal de E/S está configurado com o tipo de codificação correto.
2. Verifique se os valores mínimo e máximo de bit estão corretos.

71324, Valores físicos de limitação fora do intervalo

Descrição

A configuração de E/S para o sinal E/S <arg> é inválido.
O valor de limitação física mínima deve ser menos do que o valor de limitação física máximo.
Esse sinal de E/S foi rejeitado.

Ações recomendadas

Corrija os valores de limitações físicas para o sinal de E/S de modo que o valor mínimo fique menor do que o máximo.

71325, Configuração de barramento de E/S inválido

Descrição

A configuração de E/S para o barramento E/S <arg> é inválida.
Barramentos definidos pelo usuário (carregados externamente) não devem ser especificados como locais.
Esse barramento de E/S foi rejeitado.

Ações recomendadas

Altere o tipo do barramento de E/S.

71326, Configuração do tipo de unidade inválida

Descrição

A configuração de E/S para o tipo de unidade <arg> é inválido.
Tipos de unidades definidos pelo usuário (carregados externamente) não devem ser especificados como locais.
Esse barramento de E/S foi rejeitado.

Ações recomendadas

Altere o tipo do barramento de E/S do tipo de unidade de E/S.

71328, Nome inválido

Descrição

A configuração de E/S é inválida.
A instância de configuração <arg> não está em conformidade com as regras dos identificadores RAPID.
Essa instância de configuração foi rejeitada.

Ações recomendadas

Corrija o nome da instância de configuração para atender às seguintes normas:

Normas dos identificadores RAPID:

- 1, O comprimento não deve ser superior a 16 caracteres.
- 2, O primeiro caractere deve ser uma letra (a-z ou A-Z).
- 3, Os caracteres subseqüentes devem ser letras (a-z ou A-Z), dígitos (0-9) ou sublinhado (_).

71329, ID de conector inválido

Descrição

A configuração de E/S para barramentos de E/S <arg> é inválido.
Nenhum ID ou ID's inválidos de conexão foram selecionados para o <arg> tipo de barramento.
Esse barramento de E/S foi rejeitado.

Ações recomendadas

Selecione uma ID de conector válida para o barramento de E/S.

71330, Tipos de barramento em conflito

Descrição

A configuração de E/S para o barramento <arg> é inválida.
Existem duplicatas <arg> de barramentos de E/S com o mesmo ID conector <arg>.
barramentos de E/S do mesmo tipo devem ter conectores ID's únicos.
Esse barramento de E/S foi rejeitado.

Ações recomendadas

Corrija a ID de conector para o barramento de E/S.

71331, Tipo de barramento inválido

Descrição

A configuração de E/S para o barramento de E/S <arg> é inválida.
O tipo de barramento <arg> é inválido ou desconhecido
tipos de barramentos instalados válidos são:argargarg

Conseqüências

Este sinal de E/S foi rejeitado, e nenhuma função dependente dele funcionará.

Ações recomendadas

Corrija o tipo do barramento de E/S para o barramento de E/S.

Continua na página seguinte

71332, Tempo de recuperação inválido

Descrição

A configuração de E/S para o barramento E/S <arg> é inválida.

O valor do parâmetro de tempo de recuperação <arg> está incorreto.

O tempo de recuperação (qual frequência tentar obter o contato com unidades E/S perdidas) não deve ser menos do que 5 segundos.

Esse barramento de E/S foi rejeitado.

Ações recomendadas

Corrija o tempo de recuperação para o barramento de E/S.

71333, Taxa de transmissão do DeviceNet inválida

Descrição

A configuração de E/S para o barramento de E/S <arg> é inválido.

O valor do parâmetro da taxa de transferência do DeviceNet <arg> é incorreto.

Taxas de transmissão válidas DeviceNet são:

- 125
- 250
- 500

Esse barramento de E/S foi rejeitado.

Ações recomendadas

Corrija a taxa de transmissão DeviceNet para o barramento de E/S.

71334, Tipo de comando sem referência ao tipo de unidade

Descrição

O comando de configuração E/S é inválido.

Não há referência para um tipo de unidade definido para o tipo de comando <arg>.

Todos tipos de comando devem ter uma referência para um tipo de unidade existente.

Esse tipo de comando foi rejeitado.

Ações recomendadas

Defina uma referência de tipo de unidade para o tipo de comando.

71335, Tipo de unidade inválido

Descrição

A configuração de E/S para o tipo de comando < arg> é inválido.

O tipo de unidade <arg> é inválido/desconhecido.

Todos tipos de comandos devem ser referenciados a um tipo de unidade definida/existente.

Esse tipo de comando foi rejeitado.

Ações recomendadas

Corrija o tipo de unidade para o tipo de comando.

71336, Tipo de comando sem caminho

Descrição

A configuração de E/S é inválida.

Nenhum caminho está definido para o tipo de comando <arg>.

Este tipo de comando foi rejeitado.

Ações recomendadas

Defina um caminho <arg> para o tipo de comando.

71337, Tipo de comando sem identificador de serviço

Descrição

A configuração de E/S é inválida.

Nenhum identificador de serviço está definido para o tipo de comando <arg>.

Este tipo de comando foi rejeitado.

Ações recomendadas

Defina um identificador de serviço <arg> para o tipo de comando.

71338, Identificador de serviço inválido

Descrição

A configuração de E/S é inválida.

O identificador de serviço <arg> não é válido para o tipo de comando <arg>.

Os identificadores de serviço válidos são:

<arg>

Este tipo de comando foi rejeitado.

Ações recomendadas

Corrija o identificador de serviço para o tipo de comando.

71339, Comando Fieldbus sem referência à unidade de E/S

Descrição

A configuração de E/S é inválida.

Um dos comandos Fieldbus não possui referência a uma unidade de E/S.

Todos os comandos Fieldbus devem possuir referência a uma unidade E/S existente.

6 Resolução de problemas por registro de eventos

6.7 7x xxx

Continuação

Este comando Fieldbus foi rejeitado.

Ações recomendadas

Defina uma referência de unidade de E/S para o comando Fieldbus.

71340, Unidade de E/S inválida

Descrição

A configuração de E/S é inválida.

Um dos comandos fieldbus tem uma referência para uma unidade de E/S inválida/desconhecida *<arg>*.

Todos comandos fieldbus devem ter uma referência a uma unidade de E/S existente.

Esse comando fieldbus foi rejeitado.

Ações recomendadas

Corrija a unidade de E/S para o comando Fieldbus.

71341, Comando Fieldbus, sem referência ao tipo de comando

Descrição

A configuração de E/S é inválida.

Um dos comandos Fieldbus não possui referência a um tipo de comando.

Todos os comandos Fieldbus devem possuir referência a um tipo de comando existente.

Este comando Fieldbus foi rejeitado.

Ações recomendadas

Defina uma referência de tipo de comando para o comando Fieldbus.

71342, Incompatibilidade de tipo de unidade

Descrição

A configuração de E/S é inválida.

Um dos comandos fieldbus se referem a uma unidade E/S *<arg>* e um tipo de comando *<arg>* que referem a tipos de unidades diferentes.

A unidade E/S e tipos de comandos referenciados por um comando fieldbus devem referir ao mesmo tipo de unidade.

Esse comando fieldbus foi rejeitado.

Ações recomendadas

Corrija a configuração.

71344, Mapa da unidade não definido

Descrição

A configuração de E/S para o sinal E/S *<arg>* é inválido.

Continua na página seguinte

Mapa da unidade é indefinido ou vazio.

Um mapa de unidade deve ser especificado para todos sinais físicos de E/S (i.e. sinais conectados a uma unidade).

Esse sinal E/S foi rejeitado.

Ações recomendadas

Defina um mapa de unidade para o sinal de E/S.

71346, Mapa da unidade fora do intervalo

Descrição

A configuração de E/S para o sinal de E/S *<arg>* é inválida.

O mapa da unidade *<arg>* é inválido já que o bit *<arg>* está fora de alcance.

Todos os bits no mapa da unidade devem estar dentro do alcance [0, *arg*].

Esse sinal E/S foi rejeitado.

Ações recomendadas

Corrija o mapa de unidade.

71347, Mapa da unidade com segmentos de sobreposição

Descrição

A configuração de E/S para o sinal de E/S *<arg>* é inválido.

O mapa da unidade *<arg>* contém segmentos (e.g bits *arg*) que sobrepõem uns aos outros.

Esse sinal E/S foi rejeitado.

Ações recomendadas

Corrija o mapa de unidade.

71348, Mapa de unidade com caractere inesperado

Descrição

A configuração de E/S para o sinal E/S *<arg>* é inválida.

Encontrado erro inesperado ou caractere na posição *<arg>* no mapa da unidade: *<arg>*.

Este sinal de E/S foi rejeitado.

Ações recomendadas

Corrija o mapa da unidade para que cumpra com a seguinte sintaxe:

- {bit} = ([0-9]+)
- {range} = ([0-9]+[-][0-9]+)
- {segment} = ({bit} | {range})
- {unit map} = ({segment}[.])*{segment}

Exemplos de mapas de unidades válidos:

- "1"
- "0-7, 15-8"

- "1,4-3,7"

71349, Tamanho de sinal inválido

Descrição

A configuração de E/S para o sinal E/S <arg> é inválido.
Existe uma diferença entre o tipo de sinal e o tamanho do sinal.
O tamanho do sinal <arg> é dado pelo mapa da unidade: <arg>.
Este sinal de E/S foi rejeitado.

Ações recomendadas

Corrija ou o tipo de sinal ou o mapa da unidade para atender às seguintes normas:

- O tamanho dos sinais digitais deve ser exatamente de um bit.
- O tamanho dos sinais analógicos e de grupo deve estar entre 2 e 32 bits.

71350, Tipo de barramento inválido

Descrição

A configuração de E/S é inválida..
O tipo de unidade <arg> tem um valor de barramento inválido/desconhecido <arg>.
Tipos de barramentos válidos instalados são: *argargarg*

Consequências

Esta unidade foi rejeitada e nenhuma função dependente dela funcionará.

Ações recomendadas

Corrija o tipo de barramento para o tipo de unidade.

71351, Tipo de conexão 1 inválido

Descrição

A configuração de E/S é inválida.
O tipo de unidade <arg> possui um tipo inválido/desconhecido para a conexão 1 <arg>.
O tipo para a conexão 1 deve ser um destes:

- POLLED
- STROBE
- COS
- CYCLIC
- COS_ACKSUP
- CYCLIC_ACKSUP

Este tipo de unidade foi rejeitado.

Ações recomendadas

Corrija o tipo de conexão 1 do tipo de unidade.

71352, Tipo de conexão 2 inválido

Descrição

A configuração de E/S é inválida.
O tipo de unidade <arg> possui um tipo inválido/desconhecido para a conexão 2 <arg>.
O tipo para a conexão 2 deve estar omitido ou ser um destes:

- POLLED
- STROBE
- COS
- CYCLIC
- COS_ACKSUP
- CYCLIC_ACKSUP

Este tipo de unidade foi rejeitado.

Ações recomendadas

Corrija o tipo de conexão 2 do tipo de unidade.

71353, Unidade sem referência para o tipo de unidade

Descrição

A configuração de E/S é inválida.
Nenhuma referência a um tipo de unidade é definido para a unidade de E/S <arg>.
Esse tipo de comando foi rejeitado.

Ações recomendadas

Defina uma referência de tipo de unidade para a unidade de E/S.

71354, Unidade de E/S sem referência ao barramento de E/S

Descrição

A configuração de E/S é inválida.
Nenhuma referência a um tipo de unidade é definido para a unidade de E/S <arg>.
Esse tipo de comando foi rejeitado.

Ações recomendadas

Defina uma referência de barramento de E/S para a unidade de E/S.

71355, Trustlevel inválido

Descrição

A configuração de E/S é inválida.
Tipo de unidade <arg> possui um trustlevel inválido/desconhecido <arg>.
Valores de trustlevel válidos:

- 0 (exigido)

Continua na página seguinte

6 Resolução de problemas por registro de eventos

6.7 7x xxx

Continuação

- 1 (erro quando perdido)
- 2 (perda aceita)
- 3 (pára quando perdido)

Este tipo de comando foi rejeitado.

Ações recomendadas

Corrija o trustlevel para o tipo de unidade.

71356, Incompatibilidade de tipo de barramento

Descrição

A configuração E/S é inválida.

Unidade <arg> se refere ao barramento E/S e ao tipo de unidade com diferentes tipos de barramento.

Essa unidade de E/S foi rejeitada.

Ações recomendadas

1. Verifique se a unidade de E/S está conectada ao barramento de E/S correto e se o tipo desse barramento está correto.
2. Verifique se a unidade se refere ao tipo de unidade correto e se o tipo de barramento desse tipo de unidade está correto.

71357, Unidades de E/S duplicadas no barramento E/S <Local>

Descrição

A configuração de E/S para a unidade E/S <arg> é inválido. já existe outra unidade definida pelo usuário conectada ao barramento E/S <Local>.

Somente uma unidade definida pelo usuário pode estar conectada ao barramento <Local>.

Essa unidade de E/S foi rejeitada.

Ações recomendadas

Corrija a configuração de E/S.

71358, Recuperação completa da falha de energia

Descrição

unidade E/S <arg> não pode ser configurada para a restauração de falha de energia.

A tabela para falha de energia já está cheia.

Ações recomendadas

Remova algumas outras unidades de E/S da lista de recuperação.

71359, A opção Multiple Serial Ports não está instalada

Descrição

Os dados do sistema tentaram endereçar a porta serial <arg>, e falharam.

Consequências

O conector e o canal físico que usa o conector não estarão disponíveis para uso.

Causas prováveis

A opção Multiple Serial Ports não foi instalada no sistema.

Ações recomendadas

1. Se a opção for necessária: configure um novo sistema COM esta opção, e instale-o.
2. Se a opção NÃO é requerida: remova da configuração os canais de comunicação sem suporte.

71361, Conexão cruzada com sinal resultante não digital

Descrição

A configuração de E/S é inválida.

O parâmetro <Sinal E/S Resultante> de uma das conexões cruzadas se referem a um sinal de E/S <arg>, que não é digital. Somente sinais de E/S digitais podem ser conectados de forma cruzada.

Essa conexão cruzada foi rejeitada.

Ações recomendadas

Remova o sinal não digital de E/S da conexão cruzada.

71362, Sinal de E/S mapeado for a da área de dados da unidade E/S

Descrição

Não pode mudar estado físico do sinal de E/S <arg> para VÁLIDO.

A razão é que o sinal de E/S está mapeado para o bit que fica logo fora da área de dados a qual a unidade de E/S está associada.

Sinal de E/S associado a unidade E/S <arg>

Sinal de E/S mapeado em bit(s): <arg>

tamanho da área de saída de dados para a unidade de E/S é arg bits

Tamanho da área de entrada de dados para a unidade de E/S é arg bits

Consequências

O estado físico deste sinal E/S permanece INVÁLIDO.

Continua na página seguinte

Ações recomendadas

1. Verifique se o mapeamento da unidade do sinal de E/S está correto.
2. Verifique se o sinal de E/S está atribuído à unidade correta.
3. Verifique o tamanho de Entrada/Saída da conexão dos parâmetros do sistema no tipo de unidade. É possível incrementar esses parâmetros em alguns tipos de unidade.

71363, Configuração escrava inválida

Descrição

A unidade de E/S <arg> configurada no endereço mestre não é válida como um escravo interno.

Ações recomendadas

1. Altere o endereço na unidade de E/S.
2. Altere o tipo de unidade na unidade para DN_SLAVE.

71364, Sobrecarga na fila de E/S

Descrição

Os sinais de E/S no tratamento de filas de E/S para e a partir do sistema foram sobrecarregados.

Consequências

O sistema passará para o status SYS STOP.

Causas prováveis

Isso é resultado de alterações de sinais muito freqüentes ou intermitências muito grandes das alterações de sinais, geradas pelos sinais de entrada ou conexões cruzadas entre os sinais.

Ações recomendadas

Verifique as conexões cruzadas. Veja detalhes sobre como consultar o arquivo de configuração no Manual de Solução de Problemas.

2. Verifique a freqüência de entrada dos sinais de qualquer equipamento externo conectado ao sistema. Certifique-se sobre a sua normalidade e altere, se necessário.
3. Se uma carga extremamente pesada de E/S é normal e necessária, investigue quando atrasos propositais na programação na aplicação RAPID podem resolver o problema.

71365, Sobrecarga na fila de E/S de segurança

Descrição

Os sinais de entrada e saída no tratamento de filas de segurança de sinais E/S foram sobrecarregados.

Consequências

O sistema passará para o status SYS HALT.

Causas prováveis

Isso é resultado de alterações muito freqüentes dos sinais de segurança. Algumas vezes, a causa pode ser uma conexão de terra incorreta nos sinais dos equipamentos externos.

Ações recomendadas

1. Sinais de entrada de segurança repetidos farão com que o sistema pare. Veja o log de erros para outras falhas que possam causar essa condição.
2. Verifique se o aterramento de cada sinal de cada equipamento externo afetando os sinais de E/S de segurança.
3. Verifique a freqüência de entrada dos sinais de qualquer equipamento externo conectado ao sistema. Certifique-se sobre a sua normalidade e altere, se necessário.

71366, Sobrecarga na fila de E/S da conexão cruzada

Descrição

Os sinais de E/S no tratamento de filas e E/S de conexões cruzadas para e a partir do sistema foram sobrecarregados.

Consequências

O sistema passará para o status SYS STOP.

Causas prováveis

Isso é resultado de alterações de sinais muito freqüentes ou intermitências muito grandes das alterações de sinais, geradas pelos sinais de entrada ou saída sendo agentes nas conexões cruzadas.

Ações recomendadas

Verifique as conexões cruzadas. Veja detalhes sobre como consultar o arquivo de configuração no Manual de Solução de Problemas.

2. Verifique a freqüência de entrada e saída de sinais sendo agentes nas conexões cruzadas.
3. Se uma carga extremamente pesada de E/S é normal e necessária, investigue quando atrasos propositais na programação na aplicação RAPID podem resolver o problema.

71367, Não há comunicação com a unidade de E/S

Descrição

Durante a inicialização, nenhuma comunicação foi estabelecida com a unidade de E/S *arg* com endereço *arg* no barramento de E/S *arg*

Consequências

Não é possível acessar a unidade ou sinais de E/S nela, já que esta atualmente não está comunicando com o controlador.

Continua na página seguinte

6 Resolução de problemas por registro de eventos

6.7 7x xxx

Continuação

Causas prováveis

A unidade de E/S não está conectada ao sistema ou está conectada, mas foi atribuída a um endereço incorreto.

Ações recomendadas

1. Assegure-se de que todos os endereços de unidade de E/S coincidam com a configuração.
2. Certifique-se de que todos endereçamentos são únicos e não utilizados por mais de uma unidade de E/S.
3. Mude o endereço e/ou conecte a unidade de E/S perdida.
- 4) Se você mudou o endereço, a alimentação elétrica para a unidade de E/S deve ser desligada e ligada novamente, para garantir que o endereço tem mudado.

71368, Nenhum opcional InterBus foi instalado

Descrição

Existe uma placa mestre/escrava InterBus, mas nenhum opcional InterBus foi instalado.

Consequências

Não é possível nenhuma comunicação com o Interbus. É possível que existam erros resultantes da configuração do InterBus quando esse opcional não estiver instalado.

Causas prováveis

Pode ter havido uma tentativa para adicionar a funcionalidade InterBus, sem instalar o opcional corretamente.

Ações recomendadas

1. Se o opcional Interbus for necessário: configure um novo sistema COM este opcional, e instale-o.
2. Se a opção Interbus NÃO é requerida: configure um novo sistema SEM este opcional e instale-o.

71377, Falha da placa Dengsha

Descrição

Nenhum contato Com a placa PCI Dengsha.

Consequências

O Dengsha Spot Welding não estará disponível para uso.

Causas prováveis

-Placa Dengsha não presente no contato PCI.

Ações recomendadas

1. Instale a placa PCI em um dos slots PCI do computador principal.
2. Certifique-se de que a placa PCI esteja trabalhando.

71378, Falha ao acessar a placa PCI Dengsha.

Descrição

A placa PCI Dengsha parou de responder.

Consequências

O Dengsha Spot Welding não estará disponível para uso.

Causas prováveis

-A placa pode ter problemas internos de software ou hardware.

Ações recomendadas

Desligue e tente novamente

71379, Conector do canal físico de comunicação inválido

Descrição

O conector <arg> definido para o canal físico <arg> é desconhecido.

Consequências

O canal físico não estará disponível para uso.

Causas prováveis

- O conector definido na configuração do canal físico pode estar escrito incorretamente ou se refere a um conector não disponível para uso.
- Configuração de conector está faltando.

Ações recomendadas

1. Certifique-se de que o conector definido na configuração do canal físico está se referindo a um conector disponível.
- 2) Certifique-se de que a opção Portas Seriais Múltiplas estejam instaladas se requerido pela configuração usada.
- 3) Reinstale o sistema para ter certeza que os arquivos de configuração do sistema estão OK.

71380, O driver do conector de comunicação já está em uso

Descrição

O conector<arg> não pode usar o driver<arg>. O driver já é usado pelo conector *arg*.

Consequências

O conector e o canal físico que usa o conector não estarão disponíveis para uso.

Causas prováveis

- Os arquivos de configuração podem ter estado falhos.
- É possível que um arquivo de configuração com canais físicos configurados incorretamente tenha sido carregado.

Continua na página seguinte

Ações recomendadas

1. Certifique-se de que a configuração do conector físico seja válida.
2. Reinstale o sistema para assegurar que os seus arquivos de configuração estejam corretos.

71381, O conector de comunicação já está em uso

Descrição

O canal físico <arg> não pode usar o conector <arg>. O conector já é usado pelo canal físico <arg>.

Consequências

O conector e o canal físico que usa o conector não estarão disponíveis para uso.

Causas prováveis

Vários canais físicos podem ter sido atribuídos ao mesmo conector na configuração.

Ações recomendadas

Certifique-se de que cada conector seja usado apenas por um canal físico.

71382, O tempo de alarme do DeviceNet expirou

Descrição

O sistema não recebeu resposta da unidade DeviceNet e o timer de alerta alcançou o tempo limite.

Consequências

O barramento DeviceNet NÃO está sendo executado, e a comunicação no barramento DeviceNet <arg> não será possível. O sistema passará para o status SYS FAIL. Esse status está descrito no Manual de Solução de Problemas, IRC5.

Causas prováveis

A carga de E/S no barramento DeviceNet pode ser muito alta, por exemplo, se um programa RAPID estiver tentando definir sinais a uma taxa que exceda a largura de banda disponível no barramento DeviceNet.

Ações recomendadas

Reduza a carga de E/S no barramento DeviceNet.

71383, As unidades de E/S definidas pelo usuário não podem ser conectadas ao barramento de E/S <Local>

Descrição

A configuração de E/S para a unidade de E/S <arg> é inválida.

Nenhuma unidade definida pelo usuário pode ser conectada ao barramento E/S <Local>.

Essa unidade E/S foi rejeitada.

Ações recomendadas

Corrija a configuração de E/S.

71385, O recurso de mensagens de solicitação se esgotou

Descrição

Não é possível administrar mais solicitações de I/O concorrentes.

Fora de solicitação de I/O concorrente usando o argumento retardo, pulso ou tempo limite.

Consequências

A solicitação de I/O não pode ser completada.

Causas prováveis

Excesso de instruções de I/O com argumento pulso ou retardo.
Excesso de instruções de processo com pulso, retardo ou tempo limite.

Ações recomendadas

1. Reduza o número de instruções de I/O concorrentes com argumento pulso ou retardo.
2. Reduza o número de instruções de processo concorrentes que usam argumento pulso, retardo ou tempo limite.

71386, A conexão rápida DeviceNet não tem suporte

Descrição

O tipo de unidade <arg> pode não ser conectado ao barramento DeviceNet como uma unidade E/S Quick Connect.

Consequências

Este tipo de unidade foi rejeitado e nenhuma função dependente desse tipo funcionará.

Causas prováveis

A unidade conectada pode ser de uma versão muito antiga.

Ações recomendadas

1. Desative o parâmetro de configuração de Conexão Rápida (Quick Connect).
2. Substitua a placa mestre/escrava DeviceNet por uma com versão mais recente.

6 Resolução de problemas por registro de eventos

6.7 7x xxx

Continuação

71389, Erro do arquivo de configuração

Descrição

Ocorreram erros durante o carregamento dos dados da configuração.

Todos os erros de configuração são colocados no Registro de eventos CFG.

Consequências

A configuração no arquivo não será instalada.

Ações recomendadas

Visualizar os erros no Registro de eventos CFG.

71390, O bus DeviceNet recuperou do bus desativado

Descrição

O bus DeviceNet < arg> recuperou do estado de bus desativado.

71391, Configuração do Sinal do Sistema

Descrição

Ocorreu um erro durante a configuração de um Sinal de Entrada/Saída do Sistema.

Nome do Sistema E/S: *arg*

Consequências

O sistema passará para o estado SYS FAIL.

Causas prováveis

Todos os erros durante a configuração dos Sinais de entrada/saída do sistema são considerados fatais e o sistema entrará no estado SYS FAIL.

Ações recomendadas

1. Verifique a ligação da Unidade para onde o Sinal do Sistema está conectado.
2. Verifique a configuração da unidade E/S.

71392, Tamanho de saída inválido

Descrição

Na unidade DeviceNet <arg> o tamanho de saída da conexão 1 <arg> não confere com a unidade de E/S. Quando utilizando conexão do sinal de validação, o único tamanho de saída válido é 1 ou -1.

Ações recomendadas

1. Altere o tamanho na configuração.
2. Verifique o módulo.
3. Use o tipo de unidade DN_GENERIC

71393, Erro ao alocar tamanho genérico

Descrição

Falha ao alocar tamanho *arg* genérico (-1) na unidade DeviceNet <arg>.

Causas prováveis

A unidade DeviceNet <arg> não pode ser configurada com o tipo de unidade DN_GENERIC ou com um tamanho genérico *arg* (-1).

Ações recomendadas

1. Atualize sua configuração do tipo de unidade atual com o novo *arg* tamanho.
2. Não use o tipo de unidade DN_GENERIC.

71394, Canal de comunicação físico inválido

Descrição

O canal de comunicação *arg* está fora do limite.

Consequências

O canal de comunicação *arg* está indisponível.

Causas prováveis

Opção não instalada ou o canal de comunicação <arg> está fora do alcance.

Ações recomendadas

1. Verifique o número de conectores mínimo e máximo permitido
2. Verifique as opções requeridas.

71395, Nenhum protocolo de transporte

Descrição

O protocolo de transporte <arg> para canal <arg> está faltando

Consequências

A instância de transporte <arg> está indisponível

Causas prováveis

A opção do protocolo de transporte <arg> não está instalada ou o nome do protocolo está com defeito

Ações recomendadas

1. Instale opção faltando
2. Altere o nome do protocolo de transporte.

71396, Nenhum protocolo de transmissão

Descrição

O protocolo de transporte <arg> está faltando ou o nome do protocolo de transporte está com defeito para <arg>

Continua na página seguinte

Consequências

A instância do protocolo do aplicativo <arg> está indisponível

Causas prováveis

A opção do transporte não está instalada ou o nome do aplicativo tem defeito

Ações recomendadas

1. Instale a opção
2. Altere o nome do transporte na configuração

71397, Nenhum protocolo de aplicativo**Descrição**

O protocolo de aplicativo <arg> está faltando ou o nome está com defeito

Consequências

A instância do aplicativo <arg> está indisponível

Causas prováveis

A opção do protocolo do aplicativo não está instalada, ou o nome do protocolo está com defeito

Ações recomendadas

1. Instale a opção
2. Altere o nome do protocolo do aplicativo

71398, Erro de comunicação do bosv24**Descrição**

Não há resposta da linha serial.

Ações recomendadas

Verifique o dispositivo ou a conexão.

71399, Erro de comunicação do bosv24**Descrição**

Não é possível entregar a mensagem recebida.

Ações recomendadas

Verifique o fluxo de comunicação.

71400, Erro de comunicação do bosv24**Descrição**

A resposta do dispositivo possui uma sequência de quadros inválida.

Ações recomendadas

Verifique se há ruído na linha serial.

71401, Não existe opção para o <> Adaptador Fieldbus**Descrição**

Um <arg> Adaptador Fieldbus foi encontrado, mas não foram instaladas opções.

Consequências

A comunicação no <arg> Adaptador Fieldbus não é possível. É possível que existam erros resultantes da configuração quando essa opção não estiver instalada.

Causas prováveis

Pode ter havido uma tentativa de adicionar a <arg> funcionalidade do Adaptador Fieldbus, sem instalar a opção corretamente.

Ações recomendadas

Se a <arg> opção de Adaptador Fieldbus for necessária: configure um novo sistema com esta opção, e instale o sistema.

71402, Endereço de IP duplicado**Descrição**

O endereço IP <arg> para a unidade de E/S < arg > aparece duplicada no adaptador de rede EtherNet/Rede IP.

Ações recomendadas

Altere o endereço de IP.

71403, O tempo do intervalo é inválido**Descrição**

Para o tipo de unidade DeviceNet <arg> o tempo do intervalo de conexão <arg> é inválido.

Causas prováveis

O tempo do intervalo tem um valor menor que o tempo de inibição da produção.

Ações recomendadas

Altere o tempo do intervalo da conexão <arg> para ser maior que o tempo de inibição da produção para o tipo de unidade <arg> na configuração I/O.

71404, Tamanho da entrada/saída inválido**Descrição**

A unidade de E/S <arg> tem um valor inválido (zero) para o tamanho de entrada ou saída.

Ações recomendadas

Altere o tamanho da entrada/saída para um valor maior que zero.

Continua na página seguinte

6 Resolução de problemas por registro de eventos

6.7 7x xxx

Continuação

71405, Mapeamento de unidade de E/S duplicada

Descrição

O sinal de E/S <arg> tem o mesmo mapeamento da unidade do sinal de E/S <arg>.

Consequências

O mapeamento de mais que um sinal com os mesmos bits no mapa de unidade pode causar valores imprevisíveis para esses sinais, porque sua ordem de avaliação não pode ser controlada. Por exemplo, se um sinal de saída de grupo invertido for mapeado para os mesmos bits de alguns sinais de saída digitais, o estado desses bits dependerá da ordem com que esses sinais forem definidos.

Ações recomendadas

É altamente recomendado que seja evitado o mapeamento de vários sinais para os mesmos bits.

71406, Comunicação estabelecida no barramento DeviceNet

Descrição

O barramento DeviceNet <arg> estabeleceu comunicação.

71407, Interface de direcionamento não encontrada

Descrição

A interface de roteamento <arg> para o barramento de E/S <arg> não foi encontrado no sistema.

Consequências

O roteamento não está disponível. Mensagens para dispositivos conectados em <arg> não serão encaminhadas.

Causas prováveis

O barramento de E/S <arg> não foi definido ou está escrito de maneira incorreta.

Ações recomendadas

Mude o identificador de barramento de E/S.

71408, Número da porta de roteamento fora do intervalo

Descrição

O número da porta atribuído *arg* do roteamento <arg> está fora do seu limite.

Consequências

O roteamento não está disponível. Mensagens para dispositivos conectados em <arg> não serão encaminhadas.

Causas prováveis

O número *arg* está fora do intervalo.

Ações recomendadas

Altere o número da porta.

71409, Impossível adicionar uma porta em

Descrição

Impossível definir a porta *arg* de roteamento <arg> devido a falta de recursos.

Consequências

O direcionamento não está disponível. As mensagens para dispositivos conectados na porta *argarg* não são encaminhadas.

Causas prováveis

O <arg> não suporta essa quantidade de portas.

Ações recomendadas

Quando puder reduza o número de portas ou informe o problema à ABB.

71410, Opção de direcionamento CIP não instalada

Descrição

A opção de direcionamento CIP não está ativada porque não estava selecionada na criação do sistema.

Consequências

Todas as definições de direcionamento CIP serão omitidas.

Causas prováveis

A opção de direcionamento CIP não está instalada no sistema.

Ações recomendadas

Crie e instale um sistema com a opção de direcionamento CIP.

71411, Falta de recursos de direcionamento

Descrição

Impossível adicionar mais direcionamentos devido a não existirem mais recursos de direcionamento no sistema.

Consequências

Roteamento <arg> não será adicionado ao sistema.

Causas prováveis

Foram definidos muitos roteamentos. O sistema somente permite direcionamentos *arg*.

Ações recomendadas

Reduza o número de roteamentos.

Continua na página seguinte

71412, O barramento DeviceNet recuperou a energia de barramento

Descrição

O barramento DeviceNet <arg> conseguiu recuperar a energia de 24 V do barramento.

71413, O opcional Dengensha não foi instalado

Descrição

O opcioal Dengensha não foi corretamente instalado no sistema.

Ações recomendadas

Reinstale o sistema usando uma chave adequada que contenha o opcional Dengensha .

71414, Mudanças concorrentes do valor do sinal

Descrição

Mudanças simultâneas do sinal de E/S <arg> foram detectadas.

Conseqüências

Uma mudança de valor do sinal de E/S <arg> foi abortada devido a outra mudança de valor do mesmo sinal de E/S.

Causas prováveis

A mudança do valor concorrente é devida a uma seqüência indesejada de mudança do sinal num programa. Múltiplas mudanças do sinal de E/S *arg* podem aparecer quando um sinal de E/S é pulsado, por exemplo:

SetDO *arg*, 0;

PulseDO /High /PLength = 0.01, *arg*;

WaitTime 0.01;

SetDO *arg*, 1;

O sinal *arg* será 1 no final, mas em raras ocasiões não existirá nenhum pulso visível. Este tipo de seqüência deve ser evitada.

Ações recomendadas

Verifique se as mudanças simultâneas de valor sejam as desejadas para o sinal <arg>, senão modifique a seqüência de troca do sinal.

71415, Barramento sem alimentação

Descrição

Foi perdida a alimentação de 24 V do barramento DeviceNet Lean.

Conseqüências

Não é possível comunicar-se no barramento DeviceNet Lean *arg*.

Causas prováveis

A unidade de alimentação elétrica, cabeamento, tensão de entrada para alimentação ou carga de saída podem causar perda de energia. Veja a seção de solução de problemas no manual.

Ações recomendadas

1. Certifique-se que o contato do barramento DeviceNet Lean está conectado.
2. Verifique todo o cabeamento da unidade de alimentação elétrica.
3. Meça os níveis de tensão de saída e entrada.
4. Substitua a unidade com defeito se for necessário.

71416, A alimentação elétrica do barramento foi restabelecida

Descrição

A alimentação de 24 V do barramento DeviceNet Lean foi restabelecida.

71417, Ausência do Hardware DeviceNet Lean

Descrição

O adaptador de hardware DSQC 572 com o contato do barramento DeviceNet Lean está perdido.

Conseqüências

Não é possível comunicar-se no barramento do DeviceNet Lean.

Causas prováveis

O DSQC 572 está perdido ou o cabeamento entre a unidade do computador principal e o DSQC 572 não está conectado.

Ações recomendadas

1. Verifique todo o cabeamento.
2. Substitua o adaptador de hardware DSQC 572 com defeito se for necessário.

71418, Vendedor não permitido

Descrição

A unidade I/O <arg> conectada ao barramento DeviceNet Lean não é compatível. O ID do vendedor informado foi *arg*, esperado *arg*.

Conseqüências

Não é possível a comunicação com a unidade I/O.

Ações recomendadas

1. Remova a unidade I/O da configuração.
2. Substitua a unidade I/O por um tipo compatível.

Continua na página seguinte

6 Resolução de problemas por registro de eventos

6.7 7x xxx

Continuação

71419, Tipo de unidade não permitido

Descrição

A unidade I/O <arg> conectada ao bus DeviceNet Lean não é um tipo de módulo compatível com DeviceNet Lean.

Consequências

Não é possível a comunicação com a unidade I/O.

Ações recomendadas

1. Remova a unidade I/O da configuração.
2. Substitua a unidade I/O por um tipo de unidade I/O compatível.

71420, Tipo de unidade errada

Descrição

A unidade de E/S <arg> conectada ao bus DeviceNet Lean não é do mesmo tipo que a configurada.

O código do produto reportado era *arg*, e o esperado era *arg*.

Consequências

Não é possível a comunicação com a unidade E/S.

Ações recomendadas

Mude a configuração da unidade de E/S.

71421, Endereço duplicado no bus DeviceNet Lean

Descrição

O endereço reservado *arg* para o mestre DeviceNet Lean está ocupado por uma outra unidade I/O na rede.

Ações recomendadas

1. Mude o endereço da unidade I/O em conflito.
2. Desconecte a unidade I/O que ocupa o endereço mestre da rede.

71422, Grande carga no barramento DeviceNet Lean

Descrição

A quantidade de tráfego no bus DeviceNet Lean é alta demais, ou o sistema está muito ocupado para administrar todas as mensagens no bus DeviceNet Lean.

Consequências

Os dados de I/O podem estar perdidos ou demorados.

Ações recomendadas

1. Mude o parâmetro de inibição da produção em todas as unidades I/O configuradas.
2. Reduza a carga do sistema.

71423, Erro menor no bus DeviceNet Lean

Descrição

Uma quantidade menor de erros de comunicação têm ocorrido no bus DeviceNet Lean.

Consequências

Os dados de I/O podem estar perdidos ou demorados.

Ações recomendadas

Verifique todo o cabeamento

71424, Bus DeviceNet Lean desligado

Descrição

Uma quantidade importante de erros têm ocorrido no bus DeviceNet Lean. O bus tentará se recuperar quando seja possível.

Consequências

Não será possível o intercâmbio de dados com as unidades I/O configuradas.

Ações recomendadas

Verifique todo o cabeamento

71425, Excesso de unidades I/O DeviceNet Lean

Descrição

Excesso de unidades I/O configuradas no bus DeviceNet Lean. O número máximo permitido é *arg*. A unidade I/O <arg> é rejeitada.

Consequências

O intercâmbio de dados com a unidade I/O configurada <arg> não será possível.

Ações recomendadas

Remova a unidade I/O da configuração I/O.

71426, Bus DeviceNet Lean recuperado

Descrição

O modo operacional do bus DeviceNet Lean tem mudado para o estado execução.

Consequências

O intercâmbio de dados com as unidades I/O configuradas será possível.

71427, Chave de opção DeviceNet Lean perdida

Descrição

A chave de opção necessária para executar o DeviceNet Lean no controlador não foi detectada.

Continua na página seguinte

Consequências

Não é possível a comunicação no barramento DeviceNet Lean.

Causas prováveis

Pode ter havido uma tentativa para adicionar a funcionalidade DeviceNet Lean sem instalar a opção corretamente.

Ações recomendadas

1. Configure um novo sistema com a opção DeviceNet Lean, e instale-o.
2. Se a opção DeviceNet Lean não é requerida: configure um novo sistema sem esta opção, e instale-o.

71428, Unidade de E/S DeviceNet Lean configurada

Descrição

Uma nova unidade de E/S foi encontrada e configurada no bus DeviceNet Lean.

Nome da unidade: *arg*

Endereço da unidade: *arg*

Bytes de entrada / bytes de saída: *arg*

ID do fornecedor: *arg*

Código de produto *arg*

Ações recomendadas

1. Reinicie o controlador para ativar a configuração da unidade E/S.
2. Edite ou exclua a configuração.

71429, Não há configuração na placa PCI Profinet

Descrição

Não há configuração de barramento na placa PCI Profinet.

Ações recomendadas

Baixe a configuração para a placa utilizando uma ferramenta de software externa.

71430, Firmware incompatível na placa Profinet

Descrição

O firmware atual na placa PCI Profinet, versão *<arg>*, é incompatível com este RobotWare.

Consequências

Comunicação na Profinet não é possível.

A atualização automática do firmware a partir do controlador IRC5 não é possível.

Causas prováveis

O firmware atual na placa PCI Profinet é muito antigo (anterior a *<arg>*) ou muito novo (*<arg>* ou posterior).

Ações recomendadas

Download do firmware da versão *<arg>* para a placa PCI Profinet usando o carregador do firmware no Siemens Step7. Veja o manual da aplicação: PROFINET master/slave.

71431, Atualização da configuração em andamento

Descrição

Não foi encontrada a configuração na placa PCI Profinet ou uma ferramenta externa de software interrompeu o barramento Profinet.

NÃO reinicie o controlador até que a configuração Profinet seja completamente transferida.

Consequências

Não será possível a conexão às unidades I/O.

Ações recomendadas

Utilize uma ferramenta externa de software para transferir uma configuração e para reiniciar o barramento Profinet.

71432, Exceção do hardware Profinet

Descrição

A placa PCI Profinet informou uma exceção interna de software em seu firmware. A exceção ocorreu antes do reinício. Siga os passos de ação abaixo para se recuperar deste estado de erro.

Consequências

Não será possível a conexão às unidades I/O.

Causas prováveis

O download de uma configuração de uma ferramenta externa Profinet pode ter sido interrompida antes de se completar.

Ações recomendadas

1. Limpe todos os dados de configuração na placa PCI Profinet usando uma ferramenta de software externa.
2. Re-configurar a placa PCI Profinet utilizando uma ferramenta externa de software.
3. Reinicie o controlador.

71433, Nenhum contato com a placa PCI Profinet.

Descrição

A placa PCI Profinet não pôde ser contatada. Código de erro retornado *arg*.

Consequências

Não será possível a conexão às unidades I/O.

Causas prováveis

1. A placa Profinet está faltando ou com mau funcionamento.

Continua na página seguinte

6 Resolução de problemas por registro de eventos

6.7 7x xxx

Continuação

2. Uma nova configuração está sendo baixada de uma ferramenta de software externa.

Ações recomendadas

Verifique que a placa PCI Profinet está instalada no controlador.

71434, O barramento Profinet parou

Descrição

Uma nova configuração Profinet foi transferida utilizando uma ferramenta externa de configuração de software. Como a nova configuração tem alterações importantes, o controlador não pôde reusar a configuração I/O. É preciso reiniciar.

Consequências

Não será possível a conexão às unidades I/O.

Ações recomendadas

Reinicie o controlador.

71435, Unidade I/O Profinet não configurada.

Descrição

Uma unidade de E/S Profinet no endereço <arg> gerou um alarme. A unidade I/O está configurada na placa PCI Profinet, mas não no controlador.

A unidade de E/S necessita ser configurada no controlador para que o alarme seja administrado.

Consequências

Não será possível a conexão à unidade I/O.

Ações recomendadas

1. Agregue a unidade I/O à configuração I/O do controlador.
2. Remova a configuração na placa PCI Profinet.

71436, Configuração Profinet perdida

Descrição

A unidade de E/S <arg> está configurada no controlador, mas não foi encontrada na configuração da placa PCI Profinet.

Consequências

Não será possível a conexão à unidade de E/S.

Ações recomendadas

1. Agregue a configuração da unidade I/O na placa PCI Profinet utilizando uma ferramenta externa de configuração.
2. Remova a configuração da unidade de E/S dos parâmetros do sistema.

71437, Advertência de configuração do escravo interno Profinet

Descrição

O escravo interno do Profinet está configurado no controlador com os seguintes módulos:

argO Profinet mestre conectado tem uma diferente configuração de módulos.

Incompatibilidade detectada no encaixe *arg*.

Consequências

A tentativa de conexão foi rejeitada.

Ações recomendadas

1. Reconfigure o Profinet mestre sendo conectado.
2. Reconfigure o Profinet escravo interno no controlador.

71438, Advertência de configuração do escravo interno Profinet

Descrição

O escravo interno Profinet está configurado no controlador como um *arg* módulo de entrada de byte no encaixe *arg* e um *arg* módulo de saída de byte no encaixe *arg*, embora o mestre Profinet de conexão tem uma configuração de módulo no encaixe *arg*.

Consequências

A tentativa de conexão foi rejeitada.

Ações recomendadas

Reconfigure o mestre de conexão Profinet.

71439, Diagnósticos da unidade de E/S de Profinet

Descrição

A unidade de E/S <arg> relatou dados de diagnóstico no slot *arg*.

Use documentação específica da unidade de E/S para maiores explicações sobre os dados de diagnósticos.

arg

71440, Configuração Profinet não coincidente

Descrição

A rota Profinet-IO tem sido configurada usando uma ferramenta externa de configuração Profinet. Para poder usar a rota Profinet-IO no controlador, o escravo interno Profinet necessita ser configurado no controlador.

Consequências

Não será possível o roteamento Profinet-IO.

Continua na página seguinte

Ações recomendadas

1. Adicione o escravo interno Profinet à configuração I/O.
2. Remova a configuração de roteamento Profinet-IO do DSQC 678.

71441, Advertência de roteamento Profinet-IO

Descrição

Devido ao roteamento do Profinet-IO estar configurado na unidade de E/S <arg>, alguns bits de dados podem ser dependentes do estado da conexão PLC e modo operacional. Se a unidade de E/S <arg> tem sinais de E/S mapeados em bits com saídas digitais controladas pelo PLC, esses sinais de E/S podem ser ajustados pelo controlador, mas não afetarão os valores de saída das unidades de E/S.

Consequências

Alguns sinais I/O podem não ser administrados pelo controlador.

Ações recomendadas

1. Configure a proteção contra escrita nos sinais de saídas digitais mapeados pelo controlador, mas controlado pelo PLC.
2. Nomeie os sinais para refletir o fato de que eles são controlados pelo PLC.

71442, Chave de Opção Profinet perdida

Descrição

A opção necessária para executar o Profinet no controlador não foi detectada.

Consequências

Não é possível a comunicação no barramento Profinet.

Causas prováveis

Pode ter havido uma tentativa para adicionar a funcionalidade Profinet, sem instalar a opção corretamente.

Ações recomendadas

1. Configure um novo sistema com a opção Profinet, e instale-o.
2. Se Profinet não é requerido, configure um novo sistema sem esta opção, e instale-o.

71443, Excesso de escravos internos Profinet

Descrição

O sistema possui muitos escravos internos Profinet definidos no controlador.

Consequências

A Unidade I/O Profinet <arg> não será configurada. Não será possível estabelecer comunicação com esta unidade I/O.

Causas prováveis

A unidade I/O Profinet <arg> está definida como um escravo interno Profinet enquanto outro escravo interno Profinet já foi configurado.

Ações recomendadas

Remova a unidade I/O <arg> da configuração.

71444, Alarme da unidade de E/S de Profinet

Descrição

A unidade de E/S <arg> relatou um alarme no slot <arg>:
arg

71445, Erro da placa PCI Profinet

Descrição

A placa PCI Profinet não pôde ser encontrada.

Consequências

Não será possível a conexão às unidades I/O.

Causas prováveis

A placa PCI Profinet não está instalada ou um comando 'restabelecer configurações de fábrica' foi executado. O comando 'restabelecer configurações de fábrica' exige outro reinício do controlador para poder ser completado.

Ações recomendadas

1. Instale a placa PCI Profinet no controlador.
2. Reinicie o controlador para executar o comando 'restabelecer configurações de fábrica'.

71446, Configuração Profinet não coincidente

Descrição

Configuração não coincidente entre o adaptador de Fieldbus e o mestre Profinet de conexão no encaixe *arg*.

Consequências

O adaptador de Fieldbus indicará um erro de diagnóstico e não haverá comunicação entre o adaptador de Fieldbus e o mestre Profinet de conexão.

Causas prováveis

Incompatibilidade de tipo de dados/tamanho de dados no encaixe *arg* para a configuração mestre do Profinet. O tipo/tamanho de dados esperados são *arg arg* bytes.

Ações recomendadas

Corrija o tamanho/tipo de dados no encaixe *arg* na ferramenta de configuração externa, ou mude o tamanho de dados nos parâmetros do sistema.

NOTA:

Continua na página seguinte

6 Resolução de problemas por registro de eventos

6.7 7x xxx

Continuação

Na configuração mestre do Profinet, os dados de entrada devem estar no encaixe 1 e os dados de saída no encaixe 2.

71449, Muitos adaptadores fieldbus configurados

Descrição

Muitos adaptadores fieldbus configurados. Somente é permitido ter um adaptador fieldbus configurado.

Consequências

O adaptador fieldbus <arg> foi rejeitado, e funções dependentes dele não irão funcionar.

Ações recomendadas

Remova o adaptador fieldbus na configuração.

71450, Opção de Ethernet/IP Mestre/Escravo não instalada

Descrição

Um barramento EtherNet/IP está configurado, mas a opção EtherNet/IP Mestre/Escravo não foi instalada.

Consequências

Não é possível a comunicação no EtherNet/IP. É possível que existam erros resultantes da configuração do EtherNet/IP quando essa opção não tiver sido instalada.

Causas prováveis

Pode ter havido uma tentativa para adicionar a funcionalidade EtherNet/IP, sem instalar a opção corretamente.

Ações recomendadas

1. Se a opção do EtherNet/IP for requerida: configure um novo sistema com esta opção, e instale-o.
2. Se a opção EtherNet/IP não for necessária: configure um novo sistema sem esta opção, e instale-o.

71451, Opção de porta extra Ethernet não instalada

Descrição

Um barramento de E/S EtherNet/IP está configurado para utilizar a porta Ethernet extra, mas a opção descrita não foi instalada.

Consequências

Não é possível a comunicação no EtherNet/IP. É possível que existam erros resultantes da configuração do EtherNet/IP quando essa opção não tiver sido instalada.

Causas prováveis

Pode ter havido uma tentativa para adicionar a funcionalidade EtherNet/IP, sem instalar a opção corretamente.

Ações recomendadas

1. Se a opção de porta extra EtherNet/IP for requerida: configure um novo sistema com esta opção, e instale-o.
2. Se a opção de porta extra EtherNet/IP não for necessária: configure um novo sistema sem esta opção, e instale-o.

71452, Muitos barramentos de EtherNet/IP estão configurados

Descrição

Muitos barramentos de EtherNet/IP estão configurados. Há somente a possibilidade de ter um barramento para EtherNet/IP Mestre/Escravo.

Ações recomendadas

1. Remova um dos barramentos EtherNet/IP da configuração.
2. Reinicie o sistema.

71453, Identidade errada para unidade EtherNet/IP

Descrição

A identidade para a unidade de E/S <arg> na configuração não está correta.

A identidade correta é:

Identificação do fornecedor <arg>

Tipo de dispositivo <arg>

Código do produto <arg>

Consequências

Não será estabelecido contato com essa unidade.

Ações recomendadas

Corrija a configuração para o tipo de unidade de E/S com a informação de identificação acima.

71454, O endereço está faltando

Descrição

Não foi especificado nenhum endereço IP para o arg bus de E/S.

Consequências

Não é possível obter comunicação no arg bus de E/S.

Ações recomendadas

1. Especifique um endereço IP válido na configuração do bus de E/S.
2. Reinicie o sistema.

Continua na página seguinte

71455, Tipo de conexão EtherNet/IP desconhecido**Descrição**

A configuração de E/S é inválida.

O tipo de unidade <arg> tem um tipo de conexão inválido/desconhecido <arg>.

O tipo de conexão deve ser um dos seguintes:

- MULTICAST
- POINT2POINT

Conseqüências

Esse tipo de unidade foi rejeitada.

Ações recomendadas

Corrija o tipo de conexão do tipo de unidade.

71456, Hardware de EtherNet/IP está faltando**Descrição**

O hardware DSQC 612 necessário para executar EtherNet/IP está faltando.

Conseqüências

Não é possível a comunicação no barramento EtherNet/IP.

Causas prováveis

Pode ter havido uma tentativa para adicionar a funcionalidade EtherNet/IP na Primeira Porta EtherNet, sem instalar o hardware correto.

Nota: Se você está executando MultiMove, duas placas DSQC 612 são necessárias, caso contrário somente uma.

Ações recomendadas

1. Instale uma placa DSQC 612 no controlador.
2. Reinicie o sistema.

71457, O endereço gateway EtherNet/IP é inválido**Descrição**

Não é possível ter o endereço de gateway igual ao endereço de IP.

Ou o endereço de gateway não pode ser o mesmo que a destinação padrão <0.0.0.0>.

Conseqüências

O endereço gateway do controlar padrão <arg> será utilizado, e não o endereço de gateway especificado <arg>.

Ações recomendadas

1. Se nenhum gateway físico for usado, não especifique nenhum endereço de gateway na configuração.
2. Reinicie o sistema.

71458, Não foi possível alterar o endereço de gateway padrão**Descrição**

Se nenhum endereço de destino for especificado na configuração de Ethernet/IP, o endereço de gateway do controlador padrão será alterado. O endereço de destino não foi indicado e o endereço de gateway especificado <arg> não foi válido e não foi possível usá-lo.

Conseqüências

Não é possível a comunicação no barramento EtherNet/IP.

Ações recomendadas

1. Corrija o gateway na configuração do barramento de E/S de EtherNet/IP.
2. Reinicie o sistema.

71459, Endereço ilegal para EtherNet/IP**Descrição**

O endereço <arg> para o barramento de EtherNet/IP é ilegal.

Conseqüências

Não é possível a comunicação no barramento EtherNet/IP.

Ações recomendadas

1. Corrija o endereço na configuração do barramento de EtherNet/IP.
2. Reinicie o sistema.

71460, Não foi possível conectar à unidade de EtherNet/IP**Descrição**

A unidade de I/O configurada <arg> com o endereço <arg> não existe fisicamente no barramento de EtherNet/IP.

Conseqüências

Não é possível acessar a unidade ou sinais de E/S nela, já que esta atualmente não está comunicando com o controlador. O sistema passará para o estado SYS FAIL, se a unidade de E/S tiver o Unit Trust Level como Requerido (0) na configuração.

Causas prováveis

A unidade de E/S não existe fisicamente.

O endereço da unidade de E/S está errado.

A unidade de E/S tem avaria.

Ações recomendadas

1. Verifique se a unidade de E/S existe fisicamente no barramento de EtherNet/IP ou se o endereço está correto.
2. Se o endereço tiver sido alterado, reinicie o sistema.

Continua na página seguinte

6 Resolução de problemas por registro de eventos

6.7 7x xxx

Continuação

71461, Endereço duplicado no barramento de E/S de EtherNet/IP

Descrição

A unidade E/S <arg> e o mestre de EtherNet/IP foram configurados com o mesmo endereço no controlador.

Consequências

Não é possível acessar a unidade ou sinais de E/S nela, já que esta atualmente não está comunicando com o controlador.

Ações recomendadas

1. Altere o endereço para a unidade de E/S <arg> ou o endereço para o mestre de EtherNet/IP na configuração. Se alterar o endereço da unidade de E/S e se tiver este endereço fisicamente, ele também precisa ser alterado na unidade de E/S.
2. Reinicie o sistema.

71462, Máscara de subrede ilegal para EtherNet/IP

Descrição

A máscara de subrede <arg> para o barramento de EtherNet/IP é ilegal.

Consequências

Não é possível a comunicação no barramento EtherNet/IP.

Ações recomendadas

1. Corrija a máscara de subrede na configuração do barramento de EtherNet/IP.
2. Reinicie o sistema.

71463, Endereço ilegal para o bus EtherNet/IP

Descrição

O endereço EtherNet/IP <arg> é reservado.

Consequências

Não é possível a comunicação no bus EtherNet/IP.

Causas prováveis

O endereço especificado está em uma sub-rede reservada por outra porta Ethernet. Duas portas Ethernet no controlador não podem estar na mesma sub-rede.

Exemplo:

Porta EtherNet/IP: 192.168.125.x

Porta de serviço: 192.168.125.x

Nota:

As sub-redes dentro da variação 192.168.125.xxx - 192.168.130.xxx estão pré-definidas e não podem ser utilizadas.

Ações recomendadas

1. Mude o endereço para outra sub-rede.
- 2) Reinicie o sistema.

71464, Não foi possível adicionar um novo gateway para o EtherNet/IP

Descrição

Não foi possível adicionar um novo endereço de gateway <arg> com o endereço de destino <arg> para o EtherNet/IP.

Consequências

Não é possível a comunicação no bus EtherNet/IP.

Causas prováveis

1. O endereço de gateway ou o endereço de destino são inválidos.
2. Nenhum endereço foi especificado.

Ações recomendadas

1. Corrija o endereço de gateway ou o endereço de destino na configuração do bus EtherNet/IP.
2. Reinicie o sistema.

71465, Resposta de erro do DeviceNet Lean

Descrição

A unidade de E/S <arg> reportou uma resposta de erro.

Código de erro geral *arg*.

Código adicional *arg*

Ações recomendadas

1. Leia sobre o Código de erro geral no manual do aplicativo DeviceNet Lean ou o Apêndice H, sobre especificações do DeviceNet .
2. A unidade de E/S pode estar ocupada por outro mestre.
3. Desligue e ligue novamente a alimentação da unidade de E/S.

71466, A configuração Profinet falhou

Descrição

O arquivo de configuração <arg> não foi aceito pelo DSQC 678. Código de erro retornou *arg*.

Consequências

Nenhuma nova configuração será armazenada no DSQC 678.

Ações recomendadas

Certifique-se de que o filetype correto é utilizado.

Continua na página seguinte

71467, Arquivo de configuração Profinet não consta

Descrição

O arquivo do firmware <arg> não foi encontrado.

Consequências

Nenhuma nova configuração será armazenada no DSQC 678.

Ações recomendadas

1. Certifique-se de que o arquivo exista.
2. Certifique-se de que o arquivo de configuração encontra-se no diretório HOME do seu sistema atual.

71468, Placa Profinet DSQC 678 atualizada

Descrição

A placa Profinet DSQC 678 foi atualizada para um novo firmware com versão <arg>

Consequências

O novo firmware pode afetar alguns dos parâmetros de configuração ou outros comportamentos de comunicação.

Ações recomendadas

1. Certifique-se de que nenhuma mudança de configuração seja necessária para conectar os controladores.
2. Certifique-se de que a configuração Step 7 atual no DSQC 678 seja compatível com o novo firmware.

71469, A quantidade máxima de sinais de E/S foi excedida

Descrição

A configuração de E/S é inválida.

O número máximo, *arg*, de sinais de E/S internos no sistema de E/S foi excedido.

Ações recomendadas

Modifique a configuração do sistema de E/S (reduzindo a quantidade de sinais de E/S especificada nas opções de configurações adicionais) para que o limite máximo não seja excedido.

71470, Tipo de unidade errada

Descrição

A unidade de E/S <arg> conectada ao bus DeviceNet Lean não é do mesmo tipo que a configurada.

O ID do fornecedor era *arg*, e o esperado era *arg*.

Consequências

Não é possível a comunicação com a unidade I/O.

Ações recomendadas

Mude a configuração da unidade de E/S.

71471, Endereço duplicado no bus DeviceNet Lean

Descrição

A unidade E/S <arg> e o modo mestre/escravo do DeviceNet Lean estão configurados com o mesmo endereço.

Consequências

A unidade E/S <arg> foi rejeitada.

Ações recomendadas

1. Troque o endereço pela unidade E/S <arg> ou pelo modo mestre/escravo DeviceNet Lean.

71473, Exame do bus DeviceNet Lean finalizado

Descrição

Endereço: Produto: ID do fornecedor: Código de produto
arg

71474, Mensagem de resposta do comando Fieldbus

Descrição

Uma mensagem "Obter resposta de dados" <arg> proveniente da unidade de E/S <arg> foi recebida.

Mensagem de resposta como dado puro:

arg

Mensagem de resposta como string:

arg

71475, Resposta de erro do comando Fieldbus

Descrição

O comando fieldbus <arg> enviado para a unidade de E/S <arg> retornou uma resposta de erro.

Código de erro: <arg>

Consequências

O comando fieldbus não foi aceito pela unidade de E/S.

Ações recomendadas

Leia sobre o código de erro geral no manual do aplicativo DeviceNet Lean ou no Apêndice H de especificações do DeviceNet.

6 Resolução de problemas por registro de eventos

6.7 7x xxx

Continuação

71476, O arquivo firmware DeviceNet não foi encontrado

Descrição

O arquivo firmware DeviceNet <arg> não foi encontrado ou não é legível.

O firmware da placa pode estar desatualizado.

Ações recomendadas

Reinstale o sistema.

71477, Tamanho de conexão inválido para unidade de E/S de EtherNet/IP

Descrição

A unidade de E/S <arg> está configurada com um tamanho de entrada e/ou saída inválido.

Consequências

Não é possível a comunicação com a unidade de E/S.

Ações recomendadas

Corrija o tamanho da unidade de E/S na configuração do tipo de unidade.

71478, Unidade de entrada ou saída inválida para unidade de E/S de EtherNet/IP

Descrição

A unidade de E/S <arg> apresenta uma unidade de entrada e/ou saída inválida.

Consequências

Não é possível a comunicação com a unidade de E/S.

Ações recomendadas

Corrija a unidade de entrada/saída da unidade de E/S na configuração do tipo de unidade.

71479, Unidade de configuração inválida para unidade de E/S de EtherNet/IP

Descrição

A unidade de E/S <arg> apresenta uma unidade de configuração inválida.

Consequências

Não é possível a comunicação com a unidade de E/S.

Ações recomendadas

Corrija a unidade de configuração para a unidade de E/S na configuração do tipo de unidade.

71480, Unidade de E/S ocupada por outro mestre

Descrição

Não é possível conectar à unidade de E/S <arg> porque esta já tem uma conexão ativa.

Consequências

Não é possível obter comunicação com a unidade de E/S <arg>, visto que a unidade de E/S está ocupada por outro mestre.

Ações recomendadas

Libere a conexão proveniente do outro mestre à unidade de E/S <arg> ou altere o endereço.

71481, Erro do arquivo de configuração Profinet

Descrição

O arquivo de configuração Profinet <arg> não pode ser encontrado ou aberto.

Consequências

O arquivo de configuração é necessário para ser capaz de utilizar as unidades de E/S definidas no bus de E/S <arg>.

Ações recomendadas

1. Certifique-se de que o arquivo existe.
2. Certifique-se de que o arquivo de configuração foi colocado no diretório HOME do seu sistema atual caso o nome de arquivo sem trajetória for utilizado.

71482, A configuração do bus Profinet foi alterada

Descrição

Parâmetros do sistema no bus de E/S <arg> foram alterados por uma ferramenta de configuração externa ou um mestre de conexão.

Os valores a seguir foram alterados:

Endereço IP: <arg>

Máscara de sub-rede: <arg>

Endereço de gateway: <arg>

Consequências

Os valores de parâmetros alterados não são válidos até que seja realizado o warmstart do controlador.

Ações recomendadas

Execute um warmstart.

Continua na página seguinte

71483, Requerimento de identificação do Profinet recebido

Descrição

Um requerimento de identificação do Profinet foi recebido, proveniente de uma ferramenta de configuração externa. O endereço MAC no <arg> bus de E/S é <arg>.

71484, Hardware Profinet faltante

Descrição

A placa DSQC 612 necessitou executar o <arg> Bus de E/S na identificação do conector selecionado está em falta.

Consequências

Não é possível obter comunicação no <arg> bus de E/S.

Ações recomendadas

Instale uma placa DSQC 612 no controlador ou utilize a identificação do conector LAN no lugar.

71485, Máscara de sub-rede ilegal

Descrição

A máscara de sub-rede <arg> para o bus de E/S <arg> é ilegal. A faixa de máscara de sub-rede permitida é <255.255.255.xxx>.

Consequências

A máscara de sub-rede no bus de E/S <arg> não foi modificada.

Ações recomendadas

1. Corrija a máscara de sub-rede do bus de E/S <arg>.

71486, Endereço ilegal para o bus de E/S <>

Descrição

O endereço IP <arg> para o bus de E/S <arg> é ilegal.

Consequências

O bus de E/S <arg> não pode ser utilizado.

Ações recomendadas

Corrija o endereço para o bus de E/S <arg>.

71487, Endereço IP ilegal para o bus <>

Descrição

O <arg> endereço do bus de E/S <arg> está reservado.

Consequências

Não é possível obter comunicação no <arg> bus de E/S.

Causas prováveis

O endereço especificado está em uma sub-rede reservada por outra porta Ethernet. Duas portas Ethernet no controlador não podem estar na mesma sub-rede.

Exemplo:

<arg> porta: 192.168.125.xxx

Porta de serviço: 192.168.125.xxx

Nota:

As sub-redes dentro da faixa 192.168.125.xxx - 192.168.130.xxx são pré-definidas e não podem ser utilizadas.

Ações recomendadas

Altere o endereço para outra sub-rede.

71488, Endereço de gateway ilegal para o bus de E/S <>

Descrição

O endereço de gateway especificado <arg> não é válido e não pode ser utilizado.

Consequências

O endereço de gateway não foi modificado.

Causas prováveis

O endereço de gateway especificado pode não estar dentro da faixa da <arg> máscara de sub-rede do bus de E/S <arg>.

Ações recomendadas

Corrija o endereço de gateway na <arg> configuração do bus de E/S.

71489, Advertência de configuração do escravo interno Profinet

Descrição

Um Profinet mestre estabeleceu uma conexão com o escravo interno Profinet no <arg> bus de E/S. As configurações do Profinet mestre conectado e da ranhura do escravo interno Profinet são diferentes.

O escravo Profinet está atualmente configurado com os seguintes módulos:

Ranhura 1: DI arg bytes

Ranhura 2: DO arg bytes

Consequências

Nem todos os sinais de E/S poderão ser utilizados.

Ações recomendadas

1. Reconfigure o Profinet mestre que está conectando para alinhar torná-lo correspondente ao escravo Profinet.
2. Reconfigure o escravo Profinet interno no controlador do robô para torná-lo correspondente ao Profinet mestre que está conectado.

6 Resolução de problemas por registro de eventos

6.7 7x xxx

Continuação

71490, Aviso de configuração da unidade E/S Profinet

Descrição

A unidade de E/S <arg> no <arg> bus de E/S está configurada no arquivo de configuração Profinet <arg>, mas não nos parâmetros do sistema.

Ações recomendadas

Adicione a unidade de E/S <arg> aos parâmetros do sistema ou remova a unidade de E/S do arquivo de configuração Profinet.

71491, Configuração da unidade E/S Profinet ausente

Descrição

A unidade de E/S <arg> no <arg> bus de E/S está configurada nos parâmetros do sistema, mas não no arquivo de configuração Profinet <arg>.

Consequências

Não é possível a comunicação com a unidade de E/S <arg>.

Ações recomendadas

Adicione a unidade de E/S <arg> ao arquivo de configuração Profinet ou remova a unidade de E/S dos parâmetros do sistema.

71492, Alarme da unidade de E/S de Profinet

Descrição

A unidade de E/S <arg> relatou um alarme no slot <arg>:
arg

71493, Unidade I/O Profinet configurada automaticamente.

Descrição

Uma nova unidade de E/S foi encontrada no arquivo de configuração Profinet. A unidade de E/S foi configurada automaticamente no controlador com os seguintes parâmetros:

Nome da unidade: *arg*

Bytes de entrada: *arg*

Bytes de saída: *arg*

Ações recomendadas

1. Edite o elimine a configuração.
2. Reinicie o controlador para ativar a configuração da unidade de E/S.

71494, Chave de opção Profinet perdida

Descrição

A chave de opção necessária para executar o bus de E/S <arg> no controlador não foi detectada.

Consequências

Não é possível obter comunicação no <arg> bus de E/S.

Causas prováveis

Pode ter havido uma tentativa para adicionar a funcionalidade Profinet, sem instalar a opção corretamente.

Ações recomendadas

1. Configure um novo sistema com a opção Profinet SW e instale-o.
2. Se Profinet SW não é requerido, configure um novo sistema sem esta opção, e instale-o.

71495, Chave de opção Profinet mestre perdida

Descrição

A chave de opção necessária para executar o bus de E/S <arg> como um Profinet mestre no controlador não foi detectada. A unidade de E/S <arg> não está definida como um escravo Profinet interno.

Consequências

Não é possível a comunicação com a unidade de E/S <arg>.

Causas prováveis

A chave de opção instalada para o <arg> bus de E/S suporta apenas uma unidade de E/S de escravo Profinet interno.

Ações recomendadas

Configure um novo sistema com a opção mestre/escravo Profinet SW ou remova a unidade de E/S <arg> dos parâmetros do sistema.

71496, Comunicação perdida com a unidade requerida

Descrição

As comunicações anteriormente funcionando com a unidade de E/S *arg* com endereço *arg* no bus de E/S *arg* foram perdidas.

Consequências

A unidade de E/S foi designada Unit Trustlevel Required (0) na configuração. O sistema vai entrar no estado de falha do sistema.

Causas prováveis

A unidade de E/S pode ter sido desconectada do sistema.

Continua na página seguinte

Ações recomendadas

1. Certifique-se de que o cabo de bus está conectado ao controlador.
2. Certifique-se de que a unidade de E/S está corretamente energizada.
3. Certifique-se que o cabeamento até a unidade de E/S esteja corretamente conectado.

71497, Não há comunicação com a unidade de E/S

Descrição

Durante a inicialização, nenhuma comunicação foi estabelecida com a unidade de E/S *arg* com endereço *arg* no barramento de E/S *arg*

Consequências

A unidade de E/S foi designada Unit Trustlevel Required (0) na configuração. O sistema vai entrar no estado de falha do sistema.

Causas prováveis

A unidade de E/S não está conectada ao sistema ou está conectada, mas foi atribuída a um endereço incorreto.

Ações recomendadas

1. Assegure-se de que todos os endereços de unidade de E/S coincidam com a configuração.
2. Certifique-se de que todos endereçamentos são únicos e não utilizados por mais de uma unidade de E/S.
3. Mude o endereço e/ou conecte a unidade de E/S perdida.
- 4) Se você mudou o endereço, a alimentação elétrica para a unidade de E/S deve ser desligada e ligada novamente, para garantir que o endereço tem mudado.
5. Certifique-se que de o bus de campo esteja funcionando

71498, A configuração do bus Profinet foi alterada

Descrição

Parâmetros do sistema do tipo de bus no bus de E/S *arg* foram alterados por uma ferramenta de configuração externa ou um mestre de conexão.

Os valores a seguir foram alterados:

Nome da estação: *arg*

Consequências

Os valores de parâmetros alterados não são válidos até que seja realizado o warmstart do controlador.

Ações recomendadas

Execute um warmstart.

71499, Sinais de E/S em conexão cruzada têm mapa da unidade com sobreposição

Descrição

O sinal de E/S resultante *arg* tem um mapa de unidade com sobreposição com o sinal de E/S atuador invertido *arg*.

Consequências

Utilizar os sinais de E/S com mapa de unidade com sobreposição em uma conexão cruzada pode causar loops de configuração de sinal infinitamente.

Ações recomendadas

Corrija o mapa da unidade ou defina um dos sinais de E/S como virtuais.

71500, Erro de conexão IP/Ethernet

Descrição

Não foi possível conectar à unidade de E/S *arg*.
arg

Consequências

Não é possível a comunicação com a unidade de E/S.

71501, Erro do arquivo de configuração Profinet

Descrição

O arquivo de configuração Profinet *arg* não era válido. Código de erro interno *arg*.

Consequências

Não é possível obter comunicação no *arg* bus de E/S.

Causas prováveis

O arquivo de configuração Profinet pode estar corrompido ou ter sido criado com um formato de arquivo incompatível.

Ações recomendadas

Crie um novo arquivo de configuração Profinet.

71502, Configuração Profinet não coincidente

Descrição

A unidade de E/S *arg* reportou uma configuração de ranhura diferente comparada com a configuração para esta unidade de E/S no arquivo de configuração Profinet *arg*.

Primeira incompatibilidade de ranhura reportada na ranhura *arg*

arg encontradas incompatibilidades de ranhuras.

Consequências

É possível que alguns sinais de E/S não possam ser utilizados.

6 Resolução de problemas por registro de eventos

6.7 7x xxx

Continuação

Causas prováveis

O tipo de módulo utilizado na ranhura <arg> pode ser do tipo errado ou uma versão diferente comparada ao hardware real na unidade de E/S.

Ações recomendadas

1. Atualize o arquivo de configuração Profinet <arg>
2. Verifique o hardware da unidade de E/S.

71503, Erro do nome da estação Profinet

Descrição

O parâmetro do sistema do bus de E/S <Station Name> no <arg> bus de E/S contém um ou mais caracteres ilegais. O caractere na posição <arg> não é permitido.

Consequências

Não é possível utilizar o bus de E/S <arg>.

Ações recomendadas

Altere o parâmetro do sistema <Station Name> para um string permitido.

71504, O tamanho do arquivo excede o tamanho máximo de arquivo

Descrição

Não é possível copiar os dados do arquivo no controlador. O arquivo *arg* é muito grande.

Tamanho do arquivo: *arg*

Tamanho máximo permitido: *arg*

Causas prováveis

O tamanho do arquivo é maior que o tamanho de arquivo permitido.

Ações recomendadas

Verifique a configuração do cliente FTP e aumente o parâmetro do sistema MaxFileSize para poder transferir o arquivo para o controlador.

71505, Erro de sintaxe no comando de fieldbus

Descrição

Não foi possível enviar o comando fieldbus para a unidade E/S <arg> porque há um erro de sintaxe na string do caminho de comando.

Nome do tipo de comando fieldbus <arg>.

O erro de sintaxe: Vírgula ausente.

Consequências

O comando fieldbus não foi enviado.

Continua na página seguinte

Ações recomendadas

Corrija a string do caminho de comando fieldbus.

71506, Erro de sintaxe no comando de fieldbus

Descrição

Não foi possível enviar o comando fieldbus para a unidade E/S <arg> porque há um erro de sintaxe na string do caminho de comando.

Nome do tipo de comando fieldbus <arg>.

O erro de sintaxe: Especificado tamanho de caminho incorreto.

Consequências

O comando fieldbus não foi enviado.

Ações recomendadas

Corrija a string do caminho de comando fieldbus.

71507, Erro de sintaxe no comando de fieldbus

Descrição

Não foi possível enviar o comando fieldbus para a unidade E/S <arg> porque há um erro de sintaxe na string do caminho de comando.

Nome do tipo de comando fieldbus <arg>.

O erro de sintaxe: Tamanho de caminho incorreto.

Consequências

O comando fieldbus não foi enviado.

Ações recomendadas

Corrija a string do caminho de comando fieldbus.

71508, Erro de sintaxe no comando de fieldbus

Descrição

Não foi possível enviar o comando fieldbus para a unidade E/S <arg> porque há um erro de sintaxe na string do caminho de comando.

Nome do tipo de comando fieldbus <arg>.

O erro de sintaxe: Tipo de dados incorreto.

Consequências

O comando fieldbus não foi enviado.

Ações recomendadas

Corrija a string do caminho de comando fieldbus.

71509, Erro de sintaxe no comando de fieldbus

Descrição

Não foi possível enviar o comando fieldbus para a unidade E/S <arg> porque há um erro de sintaxe na string do caminho de comando.

Nome do tipo de comando fieldbus <arg>.

O erro de sintaxe: Espaço ausente.

Consequências

O comando fieldbus não foi enviado.

Ações recomendadas

Corrija a string do caminho de comando fieldbus.

71510, Erro de sintaxe no comando de fieldbus

Descrição

Não foi possível enviar o comando fieldbus para a unidade E/S <arg> porque há um erro de sintaxe na string do caminho de comando.

Nome do tipo de comando fieldbus <arg>.

O erro de sintaxe: Tamanho de byte incorreto.

Consequências

O comando fieldbus não foi enviado.

Ações recomendadas

Corrija a string do caminho de comando fieldbus.

71511, Erro de sintaxe no comando de fieldbus

Descrição

Não foi possível enviar o comando fieldbus para a unidade E/S <arg> porque há um erro de sintaxe na string do caminho de comando.

Nome do tipo de comando fieldbus <arg>.

O erro de sintaxe: Tamanho de dados incorreto.

Consequências

O comando fieldbus não foi enviado.

Ações recomendadas

Corrija a string do caminho de comando fieldbus.

71512, Identificador de serviço inválido no comando fieldbus

Descrição

Não foi possível enviar o comando fieldbus para a unidade de E/S <arg> por causa do identificador de serviço inválido <arg>.

Os identificadores de serviço válidos são:

<arg>

Ações recomendadas

Corrija o identificador de serviço.

71513, Tempo esgotado para a resposta do comando fieldbus

Descrição

O fim do tempo limite ocorreu ao enviar o comando fieldbus <arg> para a unidade de E/S <arg>

Consequências

O comando fieldbus não foi enviado.

Ações recomendadas

1. Verifique a sintaxe do comando fieldbus.
2. Certifique-se de que o cabo do barramento está conectado ao controlador.
3. Certifique-se de que a unidade de E/S está corretamente energizada.
4. Certifique-se que o cabeamento até a unidade de E/S esteja corretamente conectado.

71514, Erro na conexão do comando fieldbus

Descrição

Não foi possível enviar o comando fieldbus <arg> para a unidade de E/S <arg> porque não havia nenhuma conexão ativa.

Consequências

O comando fieldbus não foi enviado.

Ações recomendadas

1. Verifique a sintaxe do comando Fieldbus.
2. Certifique-se de que o cabo de bus está conectado ao controlador.
3. Certifique-se de que a unidade de E/S está corretamente energizada.
4. Certifique-se que o cabeamento até a unidade de E/S esteja corretamente conectado.

71515, Erro de envio no comando Fieldbus

Descrição

Não foi possível enviar o comando Fieldbus <arg> para a unidade de E/S <arg>.
arg

Consequências

O comando fieldbus não foi enviado.

Ações recomendadas

1. Verifique a sintaxe do comando Fieldbus.
2. Certifique-se de que o cabo de bus está conectado ao controlador.

6 Resolução de problemas por registro de eventos

6.7 7x xxx

Continuação

3. Certifique-se de que a unidade de E/S está corretamente energizada.
4. Certifique-se que o cabeamento até a unidade de E/S esteja corretamente conectado.

71516, Unidade de E/S EtherNet/IP não suporta conexão rápida

Descrição

A unidade de E/S <arg> não suporta conexão rápida.

Ações recomendadas

1. Defina o parâmetro Quick Connect para o tipo de unidade em "Not used" para a unidade de E/S na configuração de E/S.
2. Reinicie o sistema.

71517, Um atributo foi alterado para uma unidade de E/S EtherNet/IP

Descrição

O atributo *arg* foi alterado para "*arg*" na unidade de E/S <arg>.

71518, Configuração Profinet não coincidente

Descrição

A unidade de E/S <arg> relatou uma configuração de slot diferente, comparada com a configuração carregada para esta unidade de E/S.

Primeira incompatibilidade de slot relatada no slot <arg>
<arg> incompatibilidades de slots encontradas.

Consequências

É possível que alguns sinais de E/S não possam ser utilizados.

Causas prováveis

O tipo de módulo utilizado no slot <arg> pode ser do tipo errado ou uma versão diferente comparada ao hardware real na unidade de E/S.

Ações recomendadas

1. Atualize a configuração Profinet
2. Verifique o hardware da unidade de E/S.

71519, Muitos barramentos Profinet Master/Slave SW configurados

Descrição

Muitos barramentos de E/S Profinet Master/Slave SW estão configurados. Só é possível ter um barramento de E/S para Profinet Master/Slave SW.

Ações recomendadas

1. Remova todos menos um barramentos Profinet Master/Slave SW da configuração.
2. Reinicie o sistema.

71520, Dados de entrada inválidos

Descrição

A unidade <arg> indica dados de entrada inválidos no slot<arg>.

Consequências

Os dados de entrada são descartados.

Causas prováveis

Erro interno na unidade.

71521, Dados de saída não processados

Descrição

A unidade <arg> indica que os dados de saída para o slot <arg> não podem ser processados.

Consequências

Os dados de saída são descartados pela unidade.

Causas prováveis

Erro interno na unidade.

71522, Porta Ethernet ocupada por outro cliente

Descrição

A porta Ethernet especificada para o barramento EtherNet/IP está ocupada por outro cliente.

Consequências

Não é possível a comunicação no bus EtherNet/IP.

Causas prováveis

Um sistema MultiMove está instalado e ocupa a porta Ethernet especificada.

Ações recomendadas

Selecione outra porta Ethernet alterando a ID do conector para o barramento EtherNet/IP.

71524, Alarme desconhecido da unidade de E/S de Profinet

Descrição

A unidade de E/S <arg> relatou um alarme desconhecido no slot <arg>

Use documentação específica da unidade de E/S para maiores explicações sobre o código do alarme.

Código do alarme: *arg*

Continua na página seguinte

71525, Diagnósticos da unidade de E/S de Profinet

Descrição

A unidade de E/S <arg> relatou dados de diagnóstico no slot *arg*.

Use documentação específica da unidade de E/S para maiores explicações sobre os dados de diagnósticos.

arg

71526, Alarme desconhecido da unidade de E/S de Profinet

Descrição

A unidade de E/S <arg> relatou um alarme desconhecido no slot <arg>

Use documentação específica da unidade de E/S para maiores explicações sobre o código do alarme.

Código do alarme: *arg*

71527, Conflito do estado do dispositivo de EtherNet/IP

Descrição

O estado atual da unidade de E/S <arg> impede que a comunicação seja estabelecida ou a execução de um serviço

específico. Este é um comportamento específico do dispositivo documentado pelo fornecedor.

Consequências

Não é possível obter comunicação com a unidade de E/S <arg>, desde que a unidade de E/S esteja neste estado.

Ações recomendadas

1. Verifique o estado atual da unidade de E/S <arg>.
2. Se o estado for erro, verifique a configuração de E/S ou configuração de hardware da unidade de E/S e consulte a documentação do fornecedor. Se o estado estiver em execução, a unidade de E/S estava temporariamente ocupada durante a tentativa de comunicação mas foi recuperada, não são necessárias mais ações.

71528, Falha de solicitação de EtherNet/IP

Descrição

Não foi possível efetuar o pedido *arg* na unidade de E/S <arg>. *arg*

Consequências

O pedido não foi efetuado.

6 Resolução de problemas por registro de eventos

6.8 8x xxx

6.8 8x xxx

80001,
Descrição
arg
arg
arg
arg
Ações recomendadas

80002,
Descrição
arg

arg
arg
arg
Ações recomendadas
80003,
Descrição
arg
arg
arg
arg
Ações recomendadas

6.9 10 xxxx

100000, Erro interno

Ações recomendadas

Descrição

arg

6 Resolução de problemas por registro de eventos

6.10 11 xxxx

6.10 11 xxxx

110001, Fase PRE de Supervisão do Processo

Descrição

Tarefa: *arg*

A supervisão falhou para a fase PRE do processo.

arg

Ações recomendadas

Verifique o(s) sinal(is) que falhou(aram):

arg

arg

Recuperação:

Você talvez queira lidar com erro *arg* em sua rotina de tratamento de erro.

110002, Fase PRE_START de Supervisão do Processo

Descrição

Tarefa: *arg*

A supervisão falhou para a fase PRE_START do processo.

arg

Ações recomendadas

Verifique o(s) sinal(is) que falhou(aram):

arg

arg

Recuperação:

Você talvez queira lidar com erro *arg* em sua rotina de tratamento de erro

110003, Fase START de Supervisão do Processo

Descrição

Tarefa: *arg*

A supervisão falhou para a fase START do processo.

arg

Ações recomendadas

Verifique o(s) sinal(is) que falhou(aram):

arg

arg

Recuperação:

Você talvez queira lidar com erro *arg* em sua rotina de tratamento de erro

110004, Fase MAIN de Supervisão do Processo

Descrição

Tarefa: *arg*

A supervisão falhou para a fase MAIN do processo.

arg

Ações recomendadas

Verifique o(s) sinal(is) que falhou(aram):

arg

arg

Recuperação:

Você talvez queira lidar com erro *arg* em sua rotina de tratamento de erro

110005, Fase END_MAIN de Supervisão do Processo

Descrição

Tarefa: *arg*

A supervisão falhou para a fase END_MAIN do processo.

arg

Ações recomendadas

Verifique o(s) sinal(is) que falhou(aram):

arg

arg

Recuperação:

Você talvez queira lidar com erro *arg* em sua rotina de tratamento de erro

110006, Fase POST 1 de Supervisão do Processo

Descrição

Tarefa: *arg*

A supervisão falhou para a fase POST 1 do processo.

arg

Ações recomendadas

Verifique o(s) sinal(is) que falhou(aram):

arg

arg

Recuperação:

Você talvez queira lidar com erro *arg* em sua rotina de tratamento de erro

Continua na página seguinte

110007, Fase END_POST 1 de Supervisão do Processo

Descrição

Tarefa: *arg*

A supervisão falhou para a fase END_POST 1 do processo.
arg

Ações recomendadas

Verifique o(s) sinal(is) que falhou(aram):

arg

arg

Recuperação:

Você talvez queira lidar com erro *arg* em sua rotina de tratamento de erro

110008, Fase POST 2 de Supervisão do Processo

Descrição

Tarefa: *arg*

A supervisão falhou para a fase POST 2 do processo.
arg

Ações recomendadas

Verifique o(s) sinal(is) que falhou(aram):

arg

arg

Recuperação:

Você talvez queira lidar com erro *arg* em sua rotina de tratamento de erro

110009, Fase END_POST 2 de Supervisão do Processo

Descrição

Tarefa: *arg*

A supervisão falhou para a fase END_POST 2 do processo.
arg

Ações recomendadas

Verifique o(s) sinal(is) que falhou(aram):

arg

arg

Recuperação:

Você talvez queira lidar com erro *arg* em sua rotina de tratamento de erro

110012, Tempo esgotado para o início do movimento

Descrição

Tarefa: *arg*

Tempo (*arg* segundo(s)) entre o início do processo e o movimento do Robô é muito longo.

Ações recomendadas

Verifique seu equipamento de processo.

110013, O processo do aplicativo foi interrompido

Descrição

Tarefa: *arg*

O processo do aplicativo não foi concluído adequadamente.
arg

Consequências

Possíveis fases posteriores ao movimento não foram executadas.

Causas prováveis

1. Instruções lógicas do RAPID em uma sequência de instruções de movimento de aplicativo demandam muito tempo de execução.
2. A última instrução na sequência das instruções de movimento do aplicativo, que não indica o fim da sequência.
3. Um erro de processamento ocorreu muito próximo ao fim do processo: um reinício de processo não é realizado.

Ações recomendadas

Remova as instruções lógicas que provocam o atraso, ou

verifique se a última instrução de movimento do aplicativo indica que esta é a mais recente.

110014, Falta a opção 'Optical Tracking' ou 'Weldguide'

Descrição

Tarefa: *arg*

O argumento opcional '\Track' não pode ser usado sem a opção 'Optical Tracking' ou 'Weldguide'.

arg

Ações recomendadas

Remova o argumento opcional '\Track'

ou

Encomende uma chave RobotWare que, dependendo de seu equipamento, contém a opção 'Optical Tracking' ou 'Weldguide'.

110015, Falta a opção Desvio do Caminho

Descrição

Tarefa: *arg*

A chave '\Corr' não pode ser usada sem a opção Desvio do Caminho.

Continua na página seguinte

6 Resolução de problemas por registro de eventos

6.10 11 xxxx

Continuação

arg

Ações recomendadas

Remova a chave '\Corr'

ou

Solicite uma chave do RobotWare, que contenha a opção 'Desvio do Caminho'.

110016, Fim flutuante inseguro

Descrição

Tarefa: *arg*

A execução do programa avançou para a próxima instrução RAPID antes do aplicativo de processo ter terminado.

Consequências

Se ocorrer um erro de processo, o processo do aplicativo irá parar mas o movimento do robô não será interrompido.

Causas prováveis

O tamanho da zona e a distância fly_end da instrução de fim flutuante não são compatíveis.

Ações recomendadas

Aumente a distância fly_end ou reduza o tamanho da zona da instrução com fim flutuante.

argarg

110017, Buffer de dados de processo cheio

Descrição

Tarefa: *arg*

arg

O buffer de dados de processo está cheio. O último conjunto de dados de processo e o robtarget foram substituídos por um conjunto de dados e robtarget da instrução ativa.

Consequências

Um conjunto de dados de processo e robtarget foi omitido. Isto pode resultar em atalhos de trajetória e dados de processo inadequados.

Causas prováveis

O programa RAPID contém demasiadas curtas instruções do processo contínuo em sequência.

Ações recomendadas

Aumente a extensão das instruções do processo contínuo

ou

reduza a velocidade do processo.

110018, Soldas móveis concorrentes demais

Descrição

Tarefa: *arg*

Há muitos movimentos curtos com processo de aplicação em sequência que apresentam início e extremidade móveis e que são programados com uma velocidade alta de processo.

Consequências

Visto que os recursos do controlador do robô não são suficientes, o controlador entrou em um estado de erro.

Causas prováveis

1. Velocidade do processo alta demais.
2. Movimentos do processo curtos demais com início e extremidade móveis.

Ações recomendadas

É possível:

1. Diminuir a velocidade do processo.
2. Remover o início e/ou extremidade móvel.
3. Aumentar a extensão dos movimentos do processo.

110020, Limite de Supervisão

Descrição

Tarefa: *arg*

O número máximo de sinais a serem supervisionados (máx. 32) foi excedido em uma das fases da supervisão.

arg

Ações recomendadas

Remova os sinais da supervisão para a fase *arg* a fim de atender ao limite de 32.

110021, Lista de supervisão desconhecida

Descrição

Tarefa: *arg*

O tipo da lista de supervisão *arg* é desconhecido.

arg

Consequências

A supervisão não foi configurada ou foi removida.

Ações recomendadas

Altere o tipo de lista de supervisão.

110025, Nenhum processo CAP ativo

Descrição

Tarefa: *arg*

Não há processo CAP ativo para esta instrução.

arg

Continua na página seguinte

Ações recomendadas

Certifique-se de que *arg* seja usado de acordo com a documentação.

110026, Início do processo não permitido

Descrição

Tarefa: *arg*

Não é possível iniciar o processo na instrução atual

arg

Causas prováveis

Você tenta iniciar o processo em uma instrução CAP, onde o valor para *capdata.first_instr* não foi definido como TRUE.

Ações recomendadas

Configure o valor para *capdata.first_instr* em TRUE

ou

mova o PP a uma instrução CAP com *capdata.first_instr* = TRUE

ou

mova o PP a uma instrução que não é CAP.

110027, O movimento do robô está bloqueado

Descrição

Tarefa: *arg*

Não é possível iniciar o movimento do robô.

arg

Causas prováveis

A instrução 'StopMove' do RAPID foi executada antes desta instrução de movimento.

Ações recomendadas

Você deve executar a instrução 'StartMove' ou 'StartMoveRetry' do RAPID para desbloquear o movimento do robô.

110030, Evento ICap Inválido

Descrição

Tarefa: *arg*

arg é inválido conforme o evento para a instrução ICap.

arg

Ações recomendadas

Use um dos eventos ICap válidos descritos no manual de referência para CAP.

110032, Nenhuma rotina de INTERRUPÇÃO para CAP_STOP

Descrição

Tarefa: *arg*

CAP exige que uma rotina TRAP do RAPID seja definida para o evento CAP_STOP.

Isso é necessário para parar o equipamento externo quando a execução do RAPID parar.

arg

Ações recomendadas

Acrescente a rotina TRAP para CAP_STOP em seu código RAPID.

110034, Ignore sem que o processo tenha terminado

Descrição

O robô atingiu o fim da distância solicitada para que se movesse sem o processo de aplicação estar ativo.

Ações recomendadas

Recuperação:

Você talvez queira lidar com erro *arg* em sua rotina de tratamento de erro.

110040, Fase END_PRE de Supervisão do Processo

Descrição

Tarefa: *arg*

A supervisão falhou para a fase END_PRE do processo.

arg

Ações recomendadas

Verifique o(s) sinal(is) que falhou(aram):

arg

arg

Recuperação:

Você talvez queira lidar com erro *arg* na sua rotina de tratamento de erros

110041, Fase START_POST1 de Supervisão do Processo

Descrição

Tarefa: *arg*

A supervisão falhou para a fase START_POST1 do processo.

arg

Ações recomendadas

Verifique o(s) sinal(is) que falhou(aram):

arg

arg

Recuperação:

6 Resolução de problemas por registro de eventos

6.10 11 xxxx

Continuação

Você talvez queira lidar com erro *arg* na sua rotina de tratamento de erros

110042, Fase START_POST2 de Supervisão do Processo

Descrição

Tarefa: *arg*

A supervisão falhou para a fase START_POST2 do processo.

arg

Ações recomendadas

Verifique o(s) sinal(is) que falhou(aram):

arg

arg

Recuperação:

Você talvez queira lidar com erro *arg* na sua rotina de tratamento de erros

110100, Erro de processo fatal

Descrição

Tarefa: *arg*

Um erro de processo fatal foi relatado. Verifique as mensagens de erro anteriores para mais informações sobre a razão do erro.

Ações recomendadas

Reinicializar o sistema ou mover o apontador do programa é altamente recomendado.

110101, Formato de combinação inválido

Descrição

Tarefa: *arg*

O formato de combinação usado é inválido:

[Nenhum formato = 0, formato de zig-zag = 1, formato emV = 2, Formato triangular = 3]

Ações recomendadas

Corrija o componente de formato.

110102, Comprimento da combinação inválido

Descrição

Tarefa: *arg*

O comprimento da combinação usada é inválido:

(0 - 1) [m]

Ações recomendadas

Corrija o comprimento do componente.

110103, Tempo do ciclo da combinação inválido

Descrição

arg

O tempo do ciclo da combinação usada é inválido:

(0 -100) [s]

Ações recomendadas

Corrija o componente *cycle_time*.

110104, Largura da combinação inválida

Descrição

arg

A largura da combinação usada é inválida:

(0 - 1) [m]

Ações recomendadas

Corrija a largura do componente.

110105, Altura da combinação inválido

Descrição

arg

A altura da combinação usada é inválida:

(0 - 1) [m]

Ações recomendadas

Corrija a altura do componente.

110106, Weave dwell esquerdo inválido

Descrição

arg

O weave dwell_left usado é inválido:

(0 - 1) [m]

Ações recomendadas

Corrija o componente dwell_left

110107, Weave dwell central inválido

Descrição

arg

O weave dwell_center usado é inválido:

(0 - 1) [m]

Ações recomendadas

Corrija o componente dwell_center

110108, Weave dwell direito inválido

Descrição

arg

Continua na página seguinte

O weave dwell_right usado é inválido:

(0 - 1) [m]

Ações recomendadas

Corrija o componente dwell_right

110109, Bias de combinação inválido

Descrição

arg

O bias de combinação usado é inválido:

(-1 - 1) [m]

Ações recomendadas

Corrija o componente bias.

110110, Ângulo de direção da combinação inválido

Descrição

Tarefa: *arg*

O ângulo da direção da combinação usado é inválido:

(-PI/2 - PI/2) [rad]

Ações recomendadas

Corrija o componente dir

110111, Ângulo de inclinação da combinação inválido

Descrição

Tarefa: *arg*

O ângulo da inclinação da combinação é inválido:

(-PI/2 - PI/2) [rad]

Ações recomendadas

Corrija o componente de inclinação

110112, Ângulo de rotação da combinação inválido

Descrição

Task: *arg*

O ângulo da rotação da combinação usado é inválido:

(-PI/2 - PI/2) [rad]

Ações recomendadas

Corrija o componente rot

110113, O desvio da combinação horizontal é inválido

Descrição

Tarefa: *arg*

O desvio da combinação horizontal é inválido:

110114, O desvio da combinação vertical é inválido

Descrição

Tarefa: *arg*

O desvio da combinação vertical é inválido:

110115, Weave sync esquerdo inválido

Descrição

Tarefa: *arg*

O valor do weave sync esquerdo é inválido:

(0 - 100) [%]

Ações recomendadas

Corrija o componente ptrn_sync_left em capweavedata.

110116, Weave sync direito inválido

Descrição

Tarefa: *arg*

O weave sync direito é inválido:

(0 - 100) [%]

Ações recomendadas

Corrija o componente ptrn_sync_right em capweavedata.

110117, Bias da combinação não permitido

Descrição

Tarefa: *arg*

Não é permitido usar bias para formatos que não o Zig-zag (=1).

Ações recomendadas

Corrija os componentes 'bias' e/ou 'formato' em capweavedata.

110118, Bias da combinação muito grande

Descrição

Tarefa: *arg*

Não é permitido usar um bias que seja maior do que a metade da largura.

Ações recomendadas

Corrija os componentes 'bias' e/ou 'largura' em capweavedata.

110119, Weave dwell muito grande

Descrição

Tarefa: *arg*

6 Resolução de problemas por registro de eventos

6.10 11 xxxx

Continuação

Não é permitido usar um dwell que seja maior do que o comprimento.

A inclinação da rampa (amplitude/comprimento) é limitada.

Ações recomendadas

Corrija os componentes 'dwell_right/center/left' e/ou 'length' em capweavedata.

110120, Alteração de bias da combinação muito grande

Descrição

Tarefa: *arg*

A alteração do bias da combinação é maior do que o permitido.

Máx *arg* [m]

Ações recomendadas

Ajuste o aumento da combinação para bias e/ou certifique-se de que a alteração do bias seja menor do que o máximo.

110121, Erro no ajuste da largura da combinação

Descrição

Tarefa: *arg*

A alteração da largura da combinação é maior do que o permitido.

Máx *arg* [m]

Ações recomendadas

Ajuste o aumento da combinação para largura e/ou certifique-se de que a alteração da largura seja menor do que o máximo.

110122, Erro no ajuste da altura da combinação

Descrição

Tarefa: *arg*

A alteração da altura da combinação é maior do que o permitido.

Máx *arg* [m]

Ações recomendadas

Ajuste o aumento da altura da combinação e/ou certifique-se de que a alteração da altura seja menor do que o máximo.

110130, Sinal não definido

Descrição

Tarefa: *arg*

O sinal *arg* não está definido.

arg

Ações recomendadas

Defina o sinal *arg* em eio.cfg

Continua na página seguinte

110131, Nenhum Sinal foi especificado

Descrição

Tarefa: *arg*

Nenhum sinal foi especificado!

arg

Ações recomendadas

Especifique um sinal DI

110132, Ocorreu um erro interno

Descrição

Tarefa: *arg*

arg

Ações recomendadas

Verifique o registro 'Interno'.

110133, Nível de trajetória errado

Descrição

Tarefa: *arg*

arg

Esta instrução não é permitida neste nível de trajetória (*arg*).

Ações recomendadas

Utilize RestoPath para alterar o nível de trajetória 0.

110134, Altere de fino para z0

Descrição

Tarefa: *arg*

arg

Não é permitido um ponto 'fino' no meio de uma sequência de processo.

Os dados da zona foram alterados de 'fino' para 'z0'.

Ações recomendadas

Corrija os dados de zona da instrução do seu RAPID.

110160, Erro de trilha

Descrição

Tarefa: *arg*

Erro de trilha.

arg

Ações recomendadas

Verifique a definição da junta.

Recuperação: *arg*

110161, Erro de início de trilha

DescriçãoTarefa: *arg*

Erro de início de trilha.

*arg***Ações recomendadas**

Verifique a definição da junta em captrackdata.

Recuperação: *arg*

O sensor não está pronto.

arg

110167, Erro geral do sensor

DescriçãoTarefa: *arg*

Erro geral do sensor.

arg

110162, Erro máx de correção de caminho da trilha

DescriçãoTarefa: *arg*

Erro máx de correção do caminho da trilha.

*arg***Ações recomendadas**

Verifique a definição da junta e max_corr em captrackdata.

Recuperação: *arg*

110168, O sensor está ocupado

DescriçãoTarefa: *arg*

O sensor está ocupado.

arg

110169, Comando desconhecido para o sensor

DescriçãoTarefa: *arg*

Foi enviado algum comando desconhecido para o sensor.

arg

110163, Erro de comunicação com a trilha

DescriçãoTarefa: *arg*

Nenhuma comunicação entre o sensor e o controlador.

Ações recomendadas

Verifique o hardware

110170, Número de variável ou de bloco está ilegal no sensor

DescriçãoTarefa: *arg*

O número da variável ou do bloco é desconhecido para o sensor.

arg

110164, Correção da trilha perdida

DescriçãoTarefa: *arg*

Trilha perdida devido a falha de energia.

Ações recomendadasMova PP para principal, ou vá por etapas no restante do programa *arg*.

110171, Alarme externo ao sensor

DescriçãoTarefa: *arg*

Ocorreu um alarme externo ao sensor.

arg

110165, Nenhuma Medição do Sensor

DescriçãoTarefa: *arg*

Não medição disponível do sensor.

arg

110172, Alarme da câmera que está no sensor

DescriçãoTarefa: *arg*

A câmera do sensor enviou um alarme.

arg

110166, O Sensor ainda não está pronto

DescriçãoTarefa: *arg*

110173, Alarme de temperatura do sensor

DescriçãoTarefa: *arg**Continua na página seguinte*

6 Resolução de problemas por registro de eventos

6.10 11 xxxx

Continuação

A temperatura do sensor está fora dos limites admitidos.

arg

110174, O valor para o sensor está fora do intervalo

Descrição

Tarefa: *arg*

O valor enviado ao sensor está fora dos limites.

arg

110175, Falha ao verificar a câmera

Descrição

Tarefa: *arg*

Não foi possível inspecionar a câmera do sensor.

arg

110176, Tempo limite de comunicação do sensor

Descrição

Tarefa: *arg*

Ocorreu tempo limite na comunicação com o sensor.

arg

110177, Erro de calibragem do rastreador

Descrição

Tarefa: *arg*

Sensor: *arg*

Não foi possível realizar uma calibragem válida do rastreador.

Consequências

O sensor *arg* não está calibrado, então não deve ser utilizado para rastreamento.

Causas prováveis

A média de precisões de calibragem obtidas nas direções x-, y-, z- da ferramenta de sensor são: *arg*. As desejadas são: *arg*.

Ações recomendadas

Confira se a placa de calibragem não foi removida. Confira os ajustes do sensor. Inicie o LTC para executar um ajuste de calibragem manual seguido de uma nova calibragem.

110178, Erro de verificação do rastreador

Descrição

Tarefa: *arg*

Sensor: *arg*

Não foi possível realizar uma verificação válida da calibragem do rastreador.

Consequências

O sensor *arg* não alcança a precisão de calibramento, sendo assim não será confiável para rastreamento.

Causas prováveis

A média de precisões de calibragem obtidas nas direções x-, y-, z- da ferramenta de sensor são: *arg*. As desejadas são: *arg*.

Ações recomendadas

Inicie o LTC para executar uma verificação com um número diferente de medições. Se o problema persistir, execute uma nova calibragem manual desde LTC.

110179, A definição da articulação-capa esquerda não está correta

Descrição

Tarefa: *arg*

Sensor: *arg*

A definição da articulação-capa esquerda (número *arg*) não está correta.

Consequências

Não será possível realizar uma calibração do sensor.

Causas prováveis

A medida obtida na direção y- da ferramenta de sensor na articulação-capa esquerda é: *arg* mm. O valor deve ser positivo.

Ações recomendadas

Verifique a definição da articulação-capa esquerda (*arg*) na interface do sensor (*arg*) no PC. Considere mudar entre as definições de articulação-capa direita e esquerda.

110180, Dados de Calibração do Sensor atualizados

Descrição

Os dados de calibração do sensor para *arg* (*arg* e *arg*) foram atualizados.

Tarefa: *arg*

Ações recomendadas

Se você utiliza CAP sem o Arco RW, você deve reutilizar a instrução RAPID

CapLATRSetup *arg,arg,arg*\SensorFreq:=xxx;

para que o CAP utilize os dados de calibração do sensor atualizados.

Continua na página seguinte

110181, Erro máx correção incremental do rastreamento**Descrição**Tarefa: *arg*

Erro de máxima correção incremental do rastreamento.
arg

Ações recomendadas

Verifique \MaxIncCorr em CapLATRSetup.

Recuperação: *arg*Sinal de E/S faltando em *arg*.**Ações recomendadas**

Verifique a configuração de E/S.

110203, Erro de aplicação**Descrição**Tarefa: *arg*

O número máximo do programa, 'DA_PROG_MAX' está acima do limite de tipos de dados num

Valor atual: *arg***Conseqüências**

O número do programa máximo configurado não será definido.

Causas prováveis

O número do programa especificado *arg* está acima do valor inteiro máximo para o tipo de dado num, valor máximo de 8388608.

Ações recomendadas

Verifique o programa.

110207, Erro de aplicação.**Descrição**Tarefa: *arg*Processo número *arg* da aplicação *arg* já foi instalado.**Ações recomendadas****110208, Erro de aplicação.****Descrição**Tarefa: *arg*Número *arg* não é um número de início válido.**Ações recomendadas****110209, Erro de aplicação.****Descrição**Tarefa: *arg*

O gancho do usuário *arg* não é uma entrada de seqüência válida.

Ações recomendadas

Verifique a seqüência do programa.

110204, Erro de aplicação.**Descrição**Tarefa: *arg*

Qualquer código de retorno que não DAOK é rejeitado a partir de *arg*

.

Ações recomendadas**110210, Erro de aplicação****Descrição**Tarefa: *arg*

O número do programa *arg* está acima do limite do tipo de dado num.

Conseqüências

O número do programa não será definido.

Causas prováveis

O número do programa especificado *arg* está acima do valor inteiro máximo para o tipo de dado num, valor máximo de 8388608.

Ações recomendadas

Verifique o programa.

110205, Erro de aplicação.**Descrição**Tarefa: *arg*

O salto para frente da seqüência não é permitido.

Ações recomendadas

Verifique a seqüência do programa.

110211, Erro de aplicação.**Descrição**Tarefa: *arg*A instrução *arg* relatou um erro fatal.**110206, Erro de aplicação.****Descrição**Tarefa: *arg*

6 Resolução de problemas por registro de eventos

6.10 11 xxxx

Continuação

Ações recomendadas

110212, Erro de aplicação

Descrição

Tarefa: *arg*

arg tentou usar um descritor de processo inexistente.

Erro fatal na classe damastr.

arg

Causas prováveis

XXShPowerOn has não foi executado.

Ações recomendadas

Verifique se XXShPowerOn foi feito.

110214, Erro de aplicação

Descrição

Tarefa: *arg*

arg tentou usar um descritor de aplicação inexistente.

arg

Causas prováveis

XXShPowerOn não foi executado ou está especificado para poucas tarefas DA_PROC.

Ações recomendadas

Verifique se XXShPowerOn foi feito.

Se usar apenas DAP, será preciso salvar sys.cfg e adicionar uma nova tarefa DA_PROCX nesse arquivo. Verifique quais arquivos estão carregados para a tarefa DA_PROC1 e adicione-os à nova tarefa.

110216, Erro de aplicação.

Descrição

Tarefa: *arg*

Tentativa de instalar um número de processo fora dos seus limites.

Ações recomendadas

Verifique o programa, o número máximo de processo é limitado a 4.

110220, Erro de aplicação.

Descrição

Tarefa: *arg*

A escolha da variável de dados do usuário não existe.

Ações recomendadas

110221, Erro de aplicação.

Descrição

Tarefa: *arg*

A variável de dados do usuário tem um tipo incorreto.

Ações recomendadas

110222, Erro de aplicação.

Descrição

Tarefa: *arg*

O tipo de dados do processo interno não possui daintdata como primeiro elemento.

Ações recomendadas

Verifique o programa.

110223, Erro de aplicação.

Descrição

Tarefa: *arg*

As definições de tipo de dados do usuário excedera o tamanho máximo de armazenamento de dados.

Ações recomendadas

Verifique o programa.

110224, Erro de aplicação.

Descrição

Tarefa: *arg*

As definições do tipo de dados do usuário não correspondem ao que foi definido.

Ações recomendadas

110226, Erro de aplicação.

Descrição

Tarefa: *arg*

Ocorreu um erro ao tentar recarregar a área Power Failure. Um reinício automático dos processos não será possível.

Ações recomendadas

110229, Erro de aplicação.

Descrição

Tarefa *arg* :

Erro a partir de *arg* . O tipo de dados do usuário excedeu o tamanho máximo de armazenamento de dados.

Continua na página seguinte

Ações recomendadas

Verifique o tamanho dos dados.

110230, Erro de aplicação.**Descrição**

Tarefa: *arg* :

Não é possível executar a instrução em motores desligados para a ferramenta servo *arg*

Ações recomendadas

Tente novamente após definir motores ligados.

110300, Erro de parâmetro**Descrição**

Tarefa: *arg*

O comprimento máximo da string do parâmetro *arg* são 5 caracteres.

Consulte a especificação em *arg*.

Ações recomendadas

Verifique o cumprimento do valor dos dados da string.

110302, Erro de parâmetro**Descrição**

Tarefa: *arg*

O sinal especificado *arg* na instrução *arg* não possui referência.

Ações recomendadas

Verifique a configuração EIO.

110303, Erro de parâmetro**Descrição**

Tarefa: *arg*

Os sinais opcionais *\arg* e *arg* devem ser usados juntos.

Consulte a especificação em *arg*.

Ações recomendadas

Verifique o programa.

110304, Erro de parâmetro**Descrição**

Tarefa: *arg*

O parâmetro *arg* da instrução *arg* não é uma matriz.

Ações recomendadas

Verifique a definição dos dados.

110305, Erro de parâmetro**Descrição**

Tarefa: *arg*

A dimensão da matriz dos dados *arg* é muito grande.

Consulte a especificação em *arg*.

Ações recomendadas

Verifique a declaração dos dados.

110306, Erro de parâmetro**Descrição**

Tarefa: *arg*

A matriz *arg* da instrução *arg* não está corretamente definida.

Ações recomendadas

Verifique os dados em relação à especificação.

110307, Erro de parâmetro**Descrição**

Tarefa: *arg*

O elemento da matriz do horário do evento *arg*. *arg* é menor do que 0.

Consulte a especificação em *arg*.

Ações recomendadas

Verifique os dados do evento de horário.

110308, Erro de parâmetro**Descrição**

Tarefa: *arg*

O seletor de dados *arg* na instrução *arg* não é válido.

Ações recomendadas

Verifique o seletor em relação à especificação.

110309, Erro de parâmetro**Descrição**

Tarefa: *arg*

O seletor *arg* na instrução *arg* não é válido.

Ações recomendadas

Verifique o seletor em relação à especificação.

110310, Erro de parâmetro**Descrição**

Tarefa: *arg*

O seletor *arg* na instrução *arg* não é válido.

arg

Continua na página seguinte

6 Resolução de problemas por registro de eventos

6.10 11 xxxx

Continuação

Ações recomendadas

Verifique o seletor em relação à especificação.

110311, Nenhuma tarefa Spot

Descrição

Tarefa: *arg*

Nenhuma tarefa de movimento está configurada para Spot.
arg

Causas prováveis

Verifique a configuração.

110312, Número errado de tarefas DAPROC

Descrição

Tarefa: *arg*

Erro a partir de *arg*. *arg* A(s) tarefa(s) DA_PROC está(ão) configurada(s) no sistema. O número de daproc deve estar no intervalo 1 - *arg*.

arg

Ações recomendadas

Verifique a configuração.

110313, Não é possível ativar/desativar

Descrição

Tarefa: *arg*

Erro em *arg*. Não é possível ativar/desativar este daproc.
arg

Ações recomendadas

Verifique o índice no descritor daproc.

110401, Supervisão da gasolina

Descrição

Tarefa: *arg*

arg

O sinal de supervisão da gasolina não foi definido no início da solda.

Ações recomendadas

Verifique o equipamento de gasolina.

Recuperação: Você talvez queira lidar com erro *arg* em sua rotina de tratamento de erro.

110402, Supervisão da água

Descrição

Tarefa: *arg*

arg

Continua na página seguinte

O sinal de supervisão da água não foi definido no início da solda.

Ações recomendadas

Verifique o equipamento de resfriamento da água.

Recuperação: Você talvez queira lidar com erro *arg* em sua rotina de tratamento de erro.

110403, Supervisão de arco

Descrição

Tarefa: *arg*

arg

O sinal de supervisão da ignição do arco não foi definido no início da solda.

Ações recomendadas

Verifique a fonte de alimentação.

Recuperação: Você talvez queira lidar com erro *arg* em sua rotina de tratamento de erro.

110404, Supervisão da voltagem

Descrição

Tarefa: *arg*

arg

O sinal de supervisão da voltagem não foi definido no início da solda.

Ações recomendadas

Verifique a fonte de alimentação.

Recuperação: Você talvez queira lidar com erro *arg* em sua rotina de tratamento de erro.

110405, Supervisão da corrente

Descrição

Tarefa: *arg*

arg

O sinal de supervisão da corrente não foi definido no início da solda.

Ações recomendadas

Verifique a fonte de alimentação.

Recuperação: Você talvez queira lidar com erro *arg* em sua rotina de tratamento de erro.

110406, Supervisão da alimentação de fio

Descrição

Tarefa: *arg*

arg

O sinal de supervisão da alimentação de fio não foi definido no início da solda.

Ações recomendadas

Verifique a unidade de alimentação de fio.

Recuperação: Você talvez queira lidar com erro *arg* em sua rotina de tratamento de erro.

110407, Supervisão de ponta do fio

Descrição

Tarefa: *arg*

arg

O sinal de supervisão de ponta de fio definido no início da solda.

Ações recomendadas

Verifique se o fio ficou preso no objeto.

Recuperação: Você talvez queira lidar com erro *arg* na sua rotina de erros.

110408, Falha na ignição do arco

Descrição

Tarefa: *arg*

arg

A ignição do arco falhou no início da solda.

Ações recomendadas

Verifique o equipamento de solda.

Recuperação: Você talvez queira lidar com erro *arg* em sua rotina de tratamento de erro.

110409, Sinal de validação da programação indefinido

Descrição

Tarefa: *arg*

arg

Sinal de validação da programação indefinido.

Ações recomendadas

Defina uma entrada do sinal de validação da solda.

Recuperação: Você talvez queira lidar com erro *arg* em sua rotina de tratamento de erro.

110410, Erro de transferência da programação

Descrição

Tarefa: *arg*

arg

Não foi possível transferir a programação.

Causas prováveis

A porta da programação estava ocupada com uma transferência anterior.

Ações recomendadas

Recuperação: Você talvez queira lidar com erro *arg* em sua rotina de tratamento de erro.

110411, Processo interrompido

Descrição

Tarefa: *arg*

arg

O processo foi interrompido pelo 'processo de interrupção' de entrada digital'.

Ações recomendadas

Verifique o sinal. *arg*

Recuperação: Você talvez queira lidar com erro *arg* em sua rotina de tratamento de erro.

110412, Falha na ignição do preenchimento do arco

Descrição

Tarefa: *arg*

arg

A ignição do preenchimento do arco falhou.

Ações recomendadas

Verifique o equipamento de solda.

Recuperação: Você talvez queira lidar com erro *arg* em sua rotina de tratamento de erro.

110413, Supervisão da lanterna

Descrição

Tarefa: *arg*

arg

O sinal de supervisão da lanterna ficou fraco durante a solda.

Ações recomendadas

Verifique o equipamento de solda.

Recuperação: Você talvez queira lidar com erro *arg* em sua rotina de tratamento de erro.

110414, Supervisão de soldagem

Descrição

Tarefa: *arg*

arg

6 Resolução de problemas por registro de eventos

6.10 11 xxxx

Continuação

O sinal de supervisão da ignição de soldagem não foi definido no início da solda.

Ações recomendadas

Verifique a fonte de alimentação.

Recuperação: Você talvez queira lidar com erro *arg* em sua rotina de tratamento de erro.

110415, Limite de tempo de supervisão do desligamento da soldagem

Descrição

Tarefa: *arg*

arg

O sinal ArcEst não foi redefinido no final da soldagem dentro do tempo especificado. (*arg* segundos)

Ações recomendadas

Verifique o equipamento de soldagem e/ou ajuste o valor do limite de tempo de desligamento da soldagem, encontrado em Propriedades do Equipamento de Solda.

110416, Limite de tempo de supervisão do desligamento da soldagem

Descrição

Tarefa: *arg*

arg

O sinal WeldOK não foi redefinido no final da soldagem dentro do tempo especificado.

(*arg* segundos)

Ações recomendadas

Verifique o equipamento de soldagem e/ou ajuste o valor do limite de tempo de desligamento da soldagem, encontrado em Propriedades do Equipamento de Solda.

110421, Supervisão da gasolina

Descrição

Tarefa: *arg*

arg

O sinal de supervisão da gasolina ficou fraco durante a solda. Tempo a partir do início da solda: *arg* min.

Ações recomendadas

Verifique o equipamento de gasolina.

Recuperação: Você talvez queira lidar com erro *arg* em sua rotina de tratamento de erro.

110422, Supervisão da água

Descrição

Tarefa: *arg*

arg

O sinal da supervisão da água ficou fraco durante a solda.

Nome da sutura: *arg*.

Tempo a partir do início da solda: *arg*.

Ações recomendadas

Verifique o equipamento da água de resfriamento.

Recuperação: Você talvez queira lidar com erro *arg* em sua rotina de tratamento de erro.

110423, Supervisão do arco

Descrição

Tarefa: *arg*

arg

O sinal de supervisão do arco ficou fraco durante a solda.

Nome da sutura: *arg*.

Tempo a partir do início da solda: *arg*.

Ações recomendadas

Verifique o equipamento de solda.

Recuperação: Você talvez queira lidar com erro *arg* em sua rotina de tratamento de erro.

110424, Supervisão da voltagem

Descrição

Tarefa: *arg*

arg

O sinal da supervisão da voltagem ficou fraco durante a solda.

Nome da sutura: *arg*

.Tempo a partir do início da solda: *arg*.

Ações recomendadas

Verifique o equipamento de solda.

Recuperação: Você talvez queira lidar com erro *arg* em sua rotina de tratamento de erro.

110425, Supervisão da corrente

Descrição

Tarefa: *arg*

arg

O sinal da supervisão da corrente elétrica ficou fraco durante a solda.

Nome da sutura: *arg*

.Tempo a partir do início da solda: *arg*

.

Continua na página seguinte

Ações recomendadas

Verifique o equipamento de solda.

Recuperação: Você talvez queira lidar com erro *arg* em sua rotina de tratamento de erro.

110426, Supervisão da alimentação do fio**Descrição**

Tarefa: *arg*

arg

O sinal da supervisão da alimentação do fio ficou fraco durante a solda.

Nome da sutura: *arg*

.Tempo a partir do início da solda: *arg*

.

Ações recomendadas

Verifique a unidade de alimentação de fio.

Recuperação: Você talvez queira lidar com erro *arg* em sua rotina de tratamento de erro.

110427, Processo interrompido**Descrição**

Tarefa: *arg*

arg

O processo foi interrompido durante a solda pelo 'processo de interrupção' de entrada digital .

Nome da sutura: *arg*

Tempo a partir do início da solda: *arg*

Ações recomendadas

Recuperação: Você talvez queira lidar com erro *arg* em sua rotina de tratamento de erro.

110428, Supervisão da lanterna**Descrição**

Tarefa: *arg*

arg

O sinal de supervisão da lanterna ficou fraco durante a solda.

Tempo a partir do início da solda: *arg*.

Ações recomendadas

Verifique o equipamento de solda.

Recuperação: Você talvez queira lidar com erro *arg* em sua rotina de tratamento de erro.

110429, Falha na ignição do arco**Descrição**

Tarefa: *arg*

arg

Nome da sutura *arg*.

Tempo a partir do início da solda: *arg*.

Ações recomendadas

Verifique o equipamento de solda.

Recuperação: Você talvez queira lidar com erro *arg* em sua rotina de tratamento de erro.

110430, Falha na ignição do preenchimento do arco**Descrição**

Tarefa: *arg*

arg

A ignição do arco falhou durante o enchimento da cratera.

Nome da sutura: *arg*.

Tempo a partir do início da solda: *arg*.

Ações recomendadas

Verifique o equipamento de solda.

Recuperação: Você talvez queira lidar com erro *arg* em sua rotina de tratamento de erro.

110431, Supervisão de soldagem**Descrição**

Tarefa: *arg*

arg

O sinal da supervisão de soldagem ficou fraco durante a solda.

Nome da sutura: *arg*.

Tempo a partir do início da solda: *arg*.

Ações recomendadas

Verifique o equipamento de solda.

Recuperação: Você talvez queira lidar com erro *arg* em sua rotina de tratamento de erro.

110432, Falha na ignição do arco**Descrição**

Tarefa: *arg*

arg

Nome da sutura: *arg*.

Tempo a partir do início da solda: *arg*.

Ações recomendadas

Verifique o equipamento de soldagem. Sinal WeldOK.

Recuperação: Você talvez queira lidar com erro *arg* em sua rotina de tratamento de erro.

6 Resolução de problemas por registro de eventos

6.10 11 xxxx

Continuação

110433, Falha na ignição do preenchimento do arco

Descrição

Tarefa: *arg*

arg

A ignição do arco falhou com o sinal WeldOk durante o preenchimento da cratera.

Nome da sutura: *arg*.

Tempo a partir do início da solda: *arg*.

110435, Supervisão do sinal definido pelo usuário

Descrição

Tarefa: *arg*

arg

O sinal definido pelo usuário definido por USERIO1 ficou fraco durante a solda.

Nome da sutura: *arg*.

Tempo a partir do início da solda: *arg*.

Ações recomendadas

Recuperação: Você talvez queira lidar com erro *arg* em sua rotina de tratamento de erro.

110436, Supervisão do sinal definido pelo usuário

Descrição

Tarefa: *arg*

arg

O sinal definido pelo usuário definido por USERIO2 ficou fraco durante a solda.

Nome da sutura: *arg*.

Tempo a partir do início da solda: *arg*.

Ações recomendadas

Recuperação: Você talvez queira lidar com erro *arg* em sua rotina de tratamento de erro.

110437, Supervisão do sinal definido pelo usuário

Descrição

Tarefa: *arg*

arg

O sinal definido pelo usuário definido por USERIO3 ficou fraco durante a solda.

Nome da sutura: *arg*.

Tempo a partir do início da solda: *arg*.

Ações recomendadas

Recuperação: Você talvez queira lidar com erro *arg* em sua rotina de tratamento de erro.

Continua na página seguinte

110438, Supervisão do sinal definido pelo usuário

Descrição

Tarefa: *arg*

arg

O sinal definido pelo usuário definido por USERIO4 ficou fraco durante a solda.

Nome da sutura: *arg*.

Tempo a partir do início da solda: *arg*.

Ações recomendadas

Recuperação: Você talvez queira lidar com erro *arg* em sua rotina de tratamento de erro.

110439, Supervisão do sinal definido pelo usuário

Descrição

Tarefa: *arg*

arg

O sinal definido pelo usuário definido por USERIO5 ficou fraco durante a solda.

Nome da sutura: *arg*.

Tempo a partir do início da solda: *arg*.

Ações recomendadas

Recuperação: Você talvez queira lidar com erro *arg* em sua rotina de tratamento de erro.

110440, Supervisão do sinal definido pelo usuário

Descrição

Tarefa: *arg*

O sinal definido pelo usuário *arg* definido pelo USERIO1 ficou fraco durante a solda.

110441, Supervisão do sinal definido pelo usuário

Descrição

Tarefa: *arg*

O sinal definido pelo usuário *arg* definido pelo USERIO2 ficou fraco durante a solda.

110442, Supervisão do sinal definido pelo usuário

Descrição

Tarefa: *arg*

O sinal definido pelo usuário *arg* definido pelo USERIO2 ficou fraco durante a solda.

110443, Supervisão do sinal definido pelo usuário**Descrição**Tarefa: *arg*

O sinal definido pelo usuário *arg* definido pelo USERIO4 ficou fraco durante a solda.

110444, Supervisão do sinal definido pelo usuário**Descrição**Tarefa: *arg*

O sinal definido pelo usuário *arg* definido pelo USERIO5 ficou fraco durante a solda.

110445, Supervisão do gás**Descrição**Tarefa: *arg**arg*

O sinal da supervisão do gás ficou fraco durante a solda.

Nome da sutura: *arg*

.Tempo a partir do início da solda: *arg*.

110446, Supervisão da água**Descrição**Tarefa: *arg**arg*

O sinal da supervisão da água ficou fraco durante a solda.

Nome da sutura: *arg*

.Tempo a partir do início da solda: *arg*.

110447, Supervisão do arco**Descrição**Tarefa: *arg**arg*

O sinal da supervisão do arco ficou fraco durante a solda.

Nome da sutura: *arg*

.Tempo a partir do início da solda: *arg*.

110448, Supervisão da tensão**Descrição**Tarefa: *arg**arg*

O sinal da supervisão da tensão ficou fraco durante a solda.

Nome da sutura: *arg*

.Tempo a partir do início da solda: *arg*.

110449, Supervisão da corrente**Descrição**Tarefa: *arg**arg*

O sinal da supervisão da corrente elétrica ficou fraco durante a solda.

Nome da sutura: *arg*

.Tempo a partir do início da solda: *arg*.

110450, Supervisão da alimentação do fio**Descrição**Tarefa: *arg**arg*

O sinal da supervisão da alimentação do fio ficou fraco durante a solda.

Nome da sutura: *arg*

.Tempo a partir do início da solda: *arg*.

110451, Supervisão do maçarico**Descrição**Tarefa: *arg**arg*

O sinal da supervisão do maçarico ficou fraco durante a solda.

Nome da sutura: *arg*

.Tempo a partir do início da solda: *arg*.

110460, Recuperação do erro de solda**Descrição**

O parâmetro PROC foi carregado pelo *arg*

A configuração da Recuperação do erro de solda está concluída.

110461, Recuperação do erro de solda**Descrição**

Não foi possível carregar o parâmetro PROC para a Recuperação do erro de solda na tarefa *arg*

110462, Recuperação do erro de solda**Descrição**

Robô *arg* movido da localização do erro.

O robô tentará se mover de volta para a localização do erro.

6 Resolução de problemas por registro de eventos

6.10 11 xxxx

Continuação

110463, Falha na Recuperação do erro de solda

Descrição

Uso incorreto da Recuperação do erro de solda.
Uma rotina de serviço definida pelo usuário deverá retornar o robô cerca de 50 mm do ponto de interrupção.

Ações recomendadas

Programe novamente a rotina de serviço.

110464, Erro EquipmentClass

Descrição

Tarefa: *arg*
Não foi possível descarregar o erro especificado
EquipmentClass *arg*.

110465, Erro EquipmentClass

Descrição

Tarefa: *arg*
Não foi possível encontrar o erro especificado EquipmentClass
arg.

110466, Instalação do RW Arc

Descrição

O sistema de solda *arg* (de *arg* instalado) começou na tarefa
arg
EquipmentClass ativo *arg*
Status OK

110467, Instalação do RW Arc

Descrição

Falha ao desativar e descarregar EquipmentClass *arg*.

110468, Instalação do RW Arc

Descrição

Sistema de solda *arg* desativado na tarefa *arg*
Status OK

110469, Instalação do RW Arc

Descrição

Falha ao carregar e iniciar EquipmentClass *arg*.

110470, Erro do parâmetro de configuração

Descrição

Tarefa: *arg*

Continua na página seguinte

Parâmetro de configuração PROC *argarg*

não pôde ser encontrado no banco de dados cfg.

Ações recomendadas

Verifique a instalação dos parâmetros de domínio PROC.

110471, Erro de sinal não definido

Descrição

arg

O Sinal de enfraquecimento durante fase de solda *arg* não pôde ser determinado.

110472, Erro do parâmetro de configuração

Descrição

Tarefa: *arg*

O parâmetro de configuração PROC *argarg*
é um parâmetro necessário.

Ações recomendadas

Verifique a instalação dos parâmetros de domínio PROC.

110473, Erro do equipamento de soldagem

Descrição

Tarefa: *arg*

arg

Erro: *arg*

(formato: ErrorCode ErrorText)

Ações recomendadas

Verifique a fonte de alimentação.

110474, Erro de sinal EIO do arco RW

Descrição

Não há comunicação com o sinal *arg* na unidade *arg*.

Consequências

Não será possível realizar a soldagem sem a comunicação com a unidade EIO.

Ações recomendadas

Verifique a ligação de comunicação com a unidade EIO.

110475, Falta variável de calibração

Descrição

Tarefa: *arg*

Nenhuma variável de calibração especificada nas Propriedades do Sensor do Arco.

São usados os dados da calibração padrão. *arg=arg*

Conseqüências

Os dados de calibração são necessários para permitir um melhor desempenho do sensor.

110476, Erro na variável da calibração**Descrição**

Tarefa: *arg*

A variável de calibração especificada *arg* nas Propriedades do Sensor do Arco não pôde ser encontrada nos módulos RAPID carregados.

São usados os dados da calibração padrão. *arg=arg*

Conseqüências

Os dados de calibração são necessários para permitir um melhor desempenho do sensor.

Ações recomendadas

Verifique o nome da variável nas Propriedades do Sensor do Arco e certifique-se de que o programa de Calibração do Sensor foi carregado.

110477, Discordância do nome do dispositivo**Descrição**

Tarefa: *arg*

O nome do dispositivo *arg* nas configurações das Propriedades do Sensor do Arco e da Comunicação estão diferentes.

Conseqüências

O mesmo nome de dispositivo deve ser especificado nas configurações das Propriedades do Sensor do Arco e da Comunicação para que o sensor funcione corretamente.

110478, Parado do processo devido a erro de estabilidade de WDM**Descrição**

Tarefa: *arg*

arg

Conseqüências

O Arco RW parou o processo de soldagem devido a uma infração da estabilidade do Monitor de Dados da Soldagem.

Ações recomendadas

Veja o elog do Monitor de Dados da Soldagem para mais informações.

110479, Parada do processo devido a erro de assinatura de WDM**Descrição**

Tarefa: *arg*

arg

Conseqüências

O Arco RW parou o processo de soldagem devido a uma infração da assinatura do Monitor de Dados da Soldagem.

Ações recomendadas

Veja o elog do Monitor de Dados da Soldagem para mais informações.

110480, Tarefa de soldagem do arco ocupada**Descrição**

Tarefa: *arg*

arg

Encontrado problema grave do sistema de arquivos.

Ações recomendadas

O controlador precisa ser reinicializado para resolver o problema.

110481, Limite de repetição do sistema**Descrição**

Tarefa: *arg*

arg

Número máximo de repetições atingido no nível do sistema. Sistema Misc, NoOfRetry=*arg*

Ações recomendadas

Incremente o valor do parâmetro para evitar atingir o limite.

110482, Dados da calibração do sensor atualizados**Descrição**

Dados da calibração do sensor atualizados na tarefa: *arg*

Dados da calibração ativa: *arg=arg*

110490, Error IO de Recuperação de Erro de Solda**Descrição**

Tarefa: *arg*

arg

A entrada da fuga foi deixada ligada. O dispositivo externo deve restabelecer o sinal.

6 Resolução de problemas por registro de eventos

6.10 11 xxxx

Continuação

A interface IO de Recuperação de Erro de Solda está desativado. Responda ao FlkexPendant.

110491, Recuperação de Erro de Solda - IO Error

Descrição

Tarefa: *arg*

arg

Resposta inválida *arg* proporcionada sobre o sinal *agiWER_Response*.

Variação válida: (*arg*)

O pedido foi mudado para Abortar.

110492, Error IO de Recuperação de Erro de Solda

Descrição

Tarefa: *arg*

arg

A opção de escape não está disponível. O pedido foi mudado para MoveOut.

110493, Recuperação de Erro de Solda - IO Error

Descrição

Tarefa: *arg*

arg

O sistema está esperando que a entrada diWERAck vá para 0.

110494, Recuperação de Erro de Solda - IO Error

Descrição

Tarefa: *arg*

arg

O valor proporcionado na *giWER_Response* (*arg*) não se encontra dentro da variação. (*arg*)

O pedido foi mudado para: *arg*

110495, Interface IO de Recuperação de Erro de Solda

Descrição

Tarefa: *arg*

A Interface IO de Recuperação de Erro de Solda foi configurada em forma bem sucedida para *arg* e está pronta para o uso.

110496, Sinal de ES não encontrado

Descrição

Tarefa: *arg*

O sinal de ES configurado não existe no sistema.

Continua na página seguinte

Parâmetro configurado: *arg*.

Nome do sinal: *arg*.

Ações recomendadas

Verifique a instalação dos parâmetros de domínio PROC.

110500, Erro de trilha

Descrição

Tarefa: *arg*

arg

O controlador do robô perguntou pelos horários de 'blindcount'(dados de trilha) para os dados de correção do sensor mas não obteve resposta.

Ações recomendadas

Verifique a configuração do sensor e dos dados da trilha.

Recuperação: Você talvez queira lidar com erro *arg* em sua rotina de tratamento de erro.

110501, Erro de início da trilha

Descrição

Tarefa: *arg*

arg

Nenhum dado de correção válido do sensor enquanto executando a instrução ArcX atual.

Ações recomendadas

Verifique a configuração do sensor e dos dados da trilha.

Recuperação: Você talvez queira lidar com erro *arg* em sua rotina de tratamento de erro.

110502, Erro de correção de trilha

Descrição

Tarefa: *arg*

arg

A correção é muito grande.

Ações recomendadas

1. Assegure-se de que as definições de sutura no programa reflitam as suturas reais. 2. Aumente 'max_corr' in 'trackdata'.

Recuperação: Você talvez queira lidar com erro *arg* em sua rotina de tratamento de erro.

110503, arcflydata ilegal especificado

Descrição

Tarefa: *arg*

arg

O valor do parâmetro *arg* no arcflydata é *arg*

Consequências

Voar *arg* não funcionará corretamente com esse valor.

Ações recomendadas

Aumente o valor do *arg* no *arcflydata* para um valor maior que zero.

110504, Combinação flydata ilegal**Descrição**

Tarefa: *arg*

arg

Voar *arg* não é possível com *finepoint*.

Consequências

Não haverá vôo *arg*

Ações recomendadas

Mude para *zonepoint* na instrução *ArcXarg*.

110505, Zonepoint ilegal especificado**Descrição**

Tarefa: *arg*

arg

Um *zonepoint* é utilizado na instrução de solda *arg* sem nenhum *arcflydata* opcional na instrução.

Consequências

O *zonepoint* será convertido para um *finepoint*.

Ações recomendadas

Adicione o argumento opcional *arcflydata* para a instrução *ArcXarg* se levantar vôo *arg* é desejado.

110506, Combinação arcflydata ilegal**Descrição**

Tarefa: *arg*

arg

O parâmetro *arcflydata arg* tem um valor que é maior do que o valor do parâmetro *arg*.

Consequências

O valor do *arg* será reduzido para o valor de *arg*.

Ações recomendadas

Reduza o valor do parâmetro *arg* para que o valor se torne menor ou igual ao valor do parâmetro *arg*.

110507, Erro de sinal EIO do arco RW**Descrição**

Tarefa: *arg*

arg

O valor do *arg* para o sinal *arg* está abaixo de seu valor lógico mínimo (*arg*)

Consequências

O valor do sinal *arg* será ajustado para o valor mínimo *arg*.

Ações recomendadas

Verifique os valores dos *arg* componentes no *seamdata* e *welddata*. Mude o valor ou mude o parâmetro lógico mínimo para o sinal *arg* para evitar essa mensagem.

110508, Supervisão de ponta do fio**Descrição**

Tarefa: *arg*

arg

Sinal de supervisão de ponta de fio definido no final da solda.

Ações recomendadas

Verifique se o fio ficou preso no objeto.

Recuperação: Você talvez queira lidar com erro *arg* em sua rotina de tratamento de erros.

110509, Notificação de reparo de solda**Descrição**

A solda foi interrompida na tarefa *arg* no cordão *arg*

Agora será feita uma tentativa para soldar novamente o cordão interrompido.

Ref. do programa *arg*

Causas prováveis

Problemas no processo de soldagem

110510, Notificação de reparo de solda**Descrição**

A junção da solda *arg* foi refeita com sucesso na tarefa *arg*

Ref. do programa *arg*

110511, Notificação de reparo de solda**Descrição**

O cordão de solda *arg* no procedimento *arg* na tarefa *arg* foi pulado.

O número máximo de erros de solda (*arg*) no cordão *arg* foi alcançado.

Ref. do programa *arg*

Continua na página seguinte

6 Resolução de problemas por registro de eventos

6.10 11 xxxx

Continuação

110512, Notificação de reparo de solda

Descrição

O cordão de solda *arg* no procedimento *arg* na tarefa *arg* foi pulado.

O número máximo de tentativas (*arg*) no cordão *arg* foi alcançado.

Ref. do programa *arg*

110513, Erro na sincronização das instruções do arco

Descrição

Tarefa: *arg*

arg

Este robô é sincronizado para solda com um eixo externo ou robô não soldador na tarefa *arg*

As instruções finais de solda são sincronizadas, portanto deve ser usada a instrução ArcMoveXXX correspondente no eixo externo ou robô não soldador.

Ações recomendadas

Use a instrução ArcMoveXXX no eixo externo ou robô não soldador.

110601, Erro de dados inválidos na aplicação local

Descrição

Tarefa: *arg*

O número de pistolas mecânicas configuradas em 'SW_NOF_GUNS' é menor do que um(1).

O Valor real é *arg*.

Consequências

Não será possível executar nenhuma instrução local.

Causas prováveis

1. Os dados de configuração 'SW_NOF_GUNS' foram associados a um valor menor do que 1.
2. O módulo de usuário swdefusr.sys não foi carregado corretamente.

Ações recomendadas

1. Verifique o valor dos dados 'SW_NOF_GUNS' no módulo swdefusr.sys.
2. Verifique se o módulo de usuário swdefusr.sys foi carregado.

110602, Erro de dados inválidos na aplicação de ponto de solda local

Descrição

Tarefa: *arg*

O número de pistolas configuradas em 'SW_NOF_GUNS' é mais do que 10.

O Valor atual é *arg*.

Consequências

Não será possível executar nenhuma instrução de aplicação local.

Causas prováveis

Os dados de configuração 'SW_NOF_GUNS' foram associados a um valor maior do que 10.

Ações recomendadas

Verifique o valor dos dados 'SW_NOF_GUNS' no módulo swdefusr.sys.

110603, Erro de argumento opcional na aplicação local

Descrição

Tarefa: *arg*

Nenhum argumento opcional foi selecionado.

Ao menos um argumento opcional é necessário.

Consequências

A instrução não trabalhará corretamente.

Ações recomendadas

Selecione um argumento opcional para essa instrução.

110604, Erro na pinça

Descrição

Tarefa: *arg*

arg

Não pode fechar uma pinça fechada, a pinça não está aberta!

110605, Erro de pré-posição da aplicação local

Descrição

Tarefa: *arg*

O argumento opcional PrePos é menor do que zero(0).

Consequências

Não será possível executar essa instrução até que o argumento seja mudado.

Ações recomendadas

Mude o valor para um valor maior do que zero(0).

Continua na página seguinte

110606, Erro de ativação da pistola de solda de aplicação local**Descrição**

Tarefa: *arg*

A pistola de solda *arg* não está ativada.

Consequências

Não será possível executar nenhuma instrução alvo até que a pistola de solda seja ativada.

Causas prováveis

A pistola de solda não foi ativada antes de tentar executar essa instrução.

Ações recomendadas

Ative a pistola de solda *arg*.

Use a instrução 'ActUnit' para ativar a pistola de solda, ou ajuste o parâmetro de movimento 'Activate at Start Up' para sim.

110607, Erro de inicialização da pistola de solda na aplicação local**Descrição**

Tarefa: *arg*

A posição da pistola não foi inicializada para o servo da pistola *arg*.

Uma calibração de serviço para encontrar a posição de contato da pistola é necessário antes de continuar a execução do programa.

Consequências

Não será possível executar nenhuma instrução de ponto de solda até que uma calibração de serviço seja feita.

Causas prováveis

A pistola de solda provavelmente já teve os ajustes finos calibrados e uma calibração de serviço não foi feita.

Ações recomendadas

1. Execute a rotina de serviço 'ManServiceCalib' para encontrar a posição de contato da pistola, use a opção 2 – Inicializar a posição da pistola de solda.

Isso precisa ser feito depois que a pistola teve o ajuste fino calibrado.

2. Se estiver ajustando a pistola é possível desligar a verificação de sincronização da pistola, ajuste o parâmetro de movimento 'Sync check off' para Sim.

Localização: Configuração/Movimento/SG_PROCESS.

110608, Erro de sincronização da pistola de solda na aplicação local**Descrição**

Tarefa: *arg*

A posição da pistola não foi sincronizada para o servo da pistola *arg*.

Uma calibração de serviço para encontrar a posição de contato da pistola é necessário antes de continuar a execução do programa.

Consequências

Não será possível executar nenhuma instrução de ponto de solda até que uma calibração de serviço seja feita.

Causas prováveis

Os contadores de giro para a pistola de solda provavelmente foram atualizados e uma calibração de serviço não foi executada.

Ações recomendadas

1. Execute a rotina de serviço 'ManServiceCalib' para encontrar a posição de contato da pistola, use a opção 1 – Sincronizar a posição da pistola de solda.

Isso precisa ser feito depois que os contadores de giro foram perdidos ou atualizados.

2. Se estiver ajustando a pistola é possível desligar a verificação de sincronização da pistola, ajuste o parâmetro de movimento 'Sync check off' para Sim.

Localização: Configuração/Movimento/SG_PROCESS.

110609, Erro de aplicação de solda, sem pistolas definidas**Descrição**

Tarefa: *arg*

Nenhuma pistola foi definida, os dados de configuração

'SW_NOF_GUNS' não podem ser lidos.

Os dados de configuração 'SW_NOF_GUNS' devem estar dentro da faixa de: 1 para o máximo *arg*.

Consequências

Não será possível executar nenhuma instrução de ponto de solda até que esse dado seja definido.

Causas prováveis

Os dados de configuração 'SW_NOF_GUNS' foram deletados ou o módulo de usuário não foi carregado corretamente.

Ações recomendadas

1. Verifique para que os dados de configuração sejam definidos nos módulos de usuário e que os módulos sejam carregados.

Continua na página seguinte

6 Resolução de problemas por registro de eventos

6.10 11 xxxx

Continuação

2. Verifique que não há erros de sintaxe presentes nos módulos de usuário.

Ações recomendadas

Verifique se *arg* foi realizado.

110610, Erro de nome da pistola de solda na aplicação local

Descrição

Tarefa:*arg*

A pistola de aplicação de solda *arg* especificada em `curr_gundata{arg}`, não existe nos parâmetros de movimento.

Consequências

Não será possível executar nenhuma instrução de ponto de solda até que o nome correto da pistola de solda seja especificado no `curr_gundata`.

Causas prováveis

O nome da pistola no `curr_gundata` não confere com nenhuma unidade mecânica no sistema ou não há configuração para uma pistola de solda carregada atualmente.

Ações recomendadas

1. Execute a rotina de serviço 'ManAddGunName' para procurar o sistema por pistolas de aplicação de solda e para atualizar o parâmetro do nome da pistola no `curr_gundata`,
2. Carregue a configuração de movimento para a pistola de solda.

110611, Erro de dados inválidos na aplicação de ponto de solda local

Descrição

Tarefa:*arg*

Valor inválido de dados *arg*. Os valores permitidos são: 0, 1 ou 2.

O valor atual é *arg*

Consequências

Não será possível executar nenhuma instrução de ponto de solda até que esse dado seja modificado.

Causas prováveis

Um valor inválido foi definido.

Ações recomendadas

Mude o valor de *arg*

110612, Erro de robô inválido na aplicação de ponto de solda local

Descrição

Tarefa:*arg*

Número de robô inválido, número do robô *arg*.

110613, Erro de id inválido na aplicação de ponto de solda

Descrição

Tarefa:*arg*

Erro de número id inválido

Uso inválido do *arg*.

Id de Erro Atual: *arg*

Causas prováveis

O número Id do erro foi maior do que *arg*.

Ações recomendadas

Não usar *arg*. Esta rotina é somente para uso de aplicação de Ponto de Solda.

110614, Erro da pistola

Descrição

Tarefa:*arg*

arg

Erro da pistola (*arg*).

Falha de calibração da força. Verifique os valores e tente novamente. Não reinicie o sistema até que ocorra uma calibração de força válida.

Ações recomendadas

Verifique os valores e realize novamente uma calibração de força.

110615, Erro de controle da pistola de aplicação local

Descrição

Tarefa:*arg*

Não é possível fechar ou abrir a pistola servo *arg* no estado de motores desligados ou parada de emergência.

Consequências

A pistola não abriu nem fechou.

Causas prováveis

O sistema entrou no estado motores desligados durante o processo por alguma razão.

Ações recomendadas

Vá para o estado motores ligados novamente e reinicie a instrução.

Continua na página seguinte

110616, Posição de solda de aplicação local cancelada**Descrição**Tarefa: *arg*A posição da solda foi abortada, alvo rob atual *arg*.Pistola atual: *arg***Conseqüências**

Essa posição de solda não foi soldada.

A força do objeto soldado foi reduzida.

Causas prováveis

A instrução local foi abortada por alguma razão, a PP foi movida ou a instrução foi omitida.

Ações recomendadas

Verifique se foi correto pular essa posição.

110617, Erro de dados inválidos na aplicação de ponto de solda local**Descrição**Tarefa: *arg*Valor inválido de dados 'gun_type' no curr_gundata{*arg*}.

Valores permitidos para a pistola são: 1 = pistola de ponto de solda ou 2 = pistola pneumática.

O valor atual é *arg*.**Conseqüências**

A instrução não funcionará corretamente.

Ações recomendadasMude o valor de 'gun_type' no curr_gundata{*arg*}.**110618, Erro de dados inválidos na aplicação de ponto de solda local****Descrição**Tarefa: *arg*Valor inválido de dados 'pre_close_time' no curr_gundata{*arg*}.Intervalo permitido: 0 para máximo *arg* seconds.Valor atual: *arg* segundos.Pistola atual: *arg***Conseqüências**

Não será possível executar nenhuma instrução de ponto de solda até que esse valor seja modificado.

Ações recomendadasMude o valor de 'pre_close_time' no curr_gundata{*arg*}.**110619, Erro de dados inválidos na aplicação de ponto de solda local****Descrição**Tarefa: *arg*Valor inválido de dados 'pre_equ_time' no curr_gundata{*arg*}.Intervalo permitido: 0 para máximo *arg* seconds.Valor atual: *arg* segundos.Pistola atual: *arg***Conseqüências**

Não será possível executar nenhuma instrução de ponto de solda até que esse valor seja modificado.

Ações recomendadasMude o valor de 'pre_equ_time' no curr_gundata{*arg*}.**110620, Erro de dados inválidos na aplicação de ponto de solda local****Descrição**Tarefa: *arg*Valor inválido de dados 'weld_timeout' no curr_gundata{*arg*}.Intervalo permitido: *arg* a *arg* segundos.Valor atual: *arg* segundos.Pistola atual: *arg***Conseqüências**

Não será possível executar nenhuma instrução de ponto de solda até que esse valor seja modificado.

Ações recomendadasMude o valor de 'weld_timeout' no curr_gundata{*arg*}.**110621, Erro de dados inválidos na aplicação de ponto de solda local****Descrição**Tarefa: *arg*

Valor inválido do parâmetro 'tip_force' no spotdata.

Os valores permitidos são: 0 para máx *arg*Valor atual: *arg***Conseqüências**

Não será possível executar nenhuma instrução de solda a ponto até que esse valor seja modificado.

Ações recomendadas

Mude o valor do parâmetro 'tip_force' no spotdata.

6 Resolução de problemas por registro de eventos

6.10 11 xxxx

Continuação

110622, Erro de dados inválidos na aplicação de ponto de solda local

Descrição

Tarefa: *arg*

Valor inválido de 'plate_thickness' no spotdata.

Valores permitidos são: 0 para máximo *arg* mm.

Valor atual: *arg* mm.

Consequências

Não será possível executar nenhuma instrução de ponto de solda até que esse valor seja modificado.

Ações recomendadas

Mude o valor do parâmetro 'plate_thickness' no spotdata.

110623, Erro de dados inválidos na aplicação de ponto de solda local

Descrição

Tarefa: *arg*

Valor inválido de parâmetro 'plate_tolerance' no spotdata.

Valores permitidos são: 0 para máximo *arg* mm.

Valor atual: *arg* mm.

Consequências

Não será possível executar nenhuma instrução de ponto de solda até que esse valor seja modificado.

Ações recomendadas

Mude o valor do parâmetro 'plate_tolerance' no spotdata.

110624, Erro de dados inválidos na aplicação de ponto de solda local

Descrição

Tarefa: *arg*

Valor inválido do parâmetro 'prog_no' no spotdata.

Valores permitidos são: 0 para máximo *arg*.

Valor atual: *arg*.

Consequências

Não será possível executar nenhuma instrução de ponto de solda até que esse valor seja modificado.

Ações recomendadas

Mude o valor do parâmetro 'prog_no' no spotdata.

110625, Erro de dados inválidos na aplicação de ponto de solda local

Descrição

Tarefa: *arg*

Valor inválido do parâmetro 'sim_type' no simdata.

Continua na página seguinte

Valores permitidos são: 0 até *arg*.

Valor atual: *arg*.

Consequências

Não será possível executar nenhuma instrução de ponto de solda até que esse valor seja modificado.

Ações recomendadas

Mude o valor do parâmetro 'sim_type' no simdata

110626, Erro de dados inválidos na aplicação de ponto de solda local

Descrição

Tarefa: *arg*

Valor inválido do parâmetro 'tip_force' no forcedata.

Valores permitidos são: 0 até *arg*.

Valor atual: *arg*.

Consequências

Não será possível executar nenhuma instrução de ponto de solda até que esse valor seja modificado.

Ações recomendadas

Mude o valor do parâmetro 'tip_force' no forcedata.

110627, Erro de dados inválidos na aplicação de ponto de solda local

Descrição

Tarefa: *arg*

Valor inválido do parâmetro 'plate_thickness' no forcedata.

Valores permitidos são: 0 para máximo *arg* mm.

Valor atual: *arg* mm.

Consequências

Não será possível executar nenhuma instrução de ponto de solda até que esse valor seja modificado.

Ações recomendadas

Mude o valor do parâmetro 'plate_thickness' no forcedata.

110628, Erro de dados inválidos na aplicação de ponto de solda local

Descrição

Tarefa: *arg*

Valor inválido do parâmetro 'plate_tolerance' no forcedata.

Valores permitidos são: 0 até *arg* mm.

Valor atual: *arg* mm.

Consequências

Não será possível executar nenhuma instrução de ponto de solda até que esse valor seja modificado.

Ações recomendadas

Mude o valor do parâmetro 'plate_tolerance' no forcedata.

110629, Erro de dados inválidos na aplicação de ponto de solda local**Descrição**

Tarefa: *arg*

Valor inválido do parâmetro 'force_time' no forcedata.

Os valores permitidos são: *arg* a *arg* segundos.

Valor atual: *arg* segundos.

Conseqüências

Não será possível executar nenhuma instrução de solda a ponto até que esse valor seja modificado.

Ações recomendadas

Mude o valor do parâmetro 'force_time' no forcedata.

110630, Tempo limite de aplicação completada de ponto de solda**Descrição**

Tarefa: *arg*

arg

Robtarget atual: Pistola atual: *arg*

Conseqüências

A solda não foi completada com sucesso.

Causas prováveis

O controlador da solda não respondeu com uma mensagem de solda completada dentro do tempo configurado.

Ações recomendadas

1. Tente resoldar a posição.
2. Verifique o controlador de solda em busca de erros.
3. Aumente o parâmetro weld_timeout no curr_gundata{*arg*}.

110631, Erro de aplicação de solda ponto a ponto relatado**Descrição**

Tarefa: *arg*

arg

Robtarget atual: Pistola atual: *arg*

Conseqüências

A solda não foi completada com sucesso.

Causas prováveis

O controlador de solda relatou um erro e parou a solda atual.

Ações recomendadas

1. Tente resoldar a posição.

2. Verifique o controlador de solda em busca de erros.

110632, Erro atual ignorado**Descrição**

Tarefa: *arg*

arg

arg

110633, Erro de aplicação de solda, sem unidade mecânica**Descrição**

Tarefa: *arg*

arg

A pistola de solda a ponto não existe nos parâmetros de movimento, nenhum parâmetro de pistola de solda foi carregado.

Nome da pistola de solda atual: *arg*.

Conseqüências

Não será possível executar nenhuma instrução de ponto de solda até que as configurações para uma pistola de solda sejam adicionadas.

Causas prováveis

Nenhuma configuração para parâmetros de pistola de solda a ponto foi carregada.

Ações recomendadas

Carregar configurações para pistola de solda.

110634, Erro de limite de configuração de dados na aplicação de solda**Descrição**

Tarefa: *arg*

O valor dos dados está for a do limite.

Ações recomendadas

Altere o valor.

110635, Erro de posição da ponta de aplicação do ponto de solda**Descrição**

Tarefa: *arg*

Erro de posição da ponta.

arg

Pistola de solda atual: *arg*

6 Resolução de problemas por registro de eventos

6.10 11 xxxx

Continuação

Causas prováveis

1. A geometria das placas está errada ou as pontas estão danificadas.
2. O valor dos parâmetros do plate_thickness no *arg* não são os mesmos do que o valor de densidade real das placas.

Ações recomendadas

1. Verifique se a densidade das placas está correta e correspondem ao valor no parâmetro plate_thickness no *arg*.
2. Verifique que as pontas estejam OK.

110636, Erro de processo de aplicação de ponto de solda

Descrição

Tarefa: *arg*

Erro de processo.

arg

arg

Pistola atual: *arg*

Consequências

A posição não foi soldada.

Causas prováveis

Um erro ocorreu durante o processo de soldagem.

Ações recomendadas

Verifique o equipamento de soldagem.

110637, Erro de indexação de texto muito alta na aplicação de ponto de solda

Descrição

Tarefa: *arg*

Index de texto fora dos limites no SwTextGet.

Número de index atual: *arg*

Causas prováveis

O número de index é muito alto

Ações recomendadas

Mude o número de index.

110638, Erro da pistola

Descrição

Tarefa: *arg*

arg

arg

110639, Erro da pistola

Descrição

Tarefa: *arg*

arg

Exigiu-se um ManServiceCalib antes de continuar executando o programa.

arg

110640, Erro de aplicação de ponto de solda faltando sinal

Descrição

Tarefa: *arg*

O Sinal *arg* está faltando na configuração EIO.

Consequências

Não será possível utilizar algumas das funcionalidades internas.

Causas prováveis

O sinal *arg* foi removido da configuração EIO.

Ações recomendadas

Adicione o sinal faltante *arg*.

110641, Erro de dados inválidos na aplicação de ponto de solda local

Descrição

Tarefa: *arg*

Valor inválido do parâmetro sim_time no simdata.

Os valores permitidos são: 0 a *arg* segundos.

Valor atual: *arg* segundos.

Consequências

Não será possível executar nenhuma instrução de solda a ponto até que esse valor seja modificado.

Ações recomendadas

Mude o valor do parâmetro sim_time no simdata

110642, Erro de velocidade inválida na aplicação de ponto de solda

Descrição

Tarefa: *arg*

Não é possível executar com velocidade reduzida para Equalização SW.

Valor permitido (em percentual): *arg* %.

arg

arg

Consequências

A instrução não funcionará até que esse valor seja mudado.

Continua na página seguinte

Causas prováveis

A velocidade foi provavelmente abaixada pelo operador.

Ações recomendadas

Ajuste a velocidade para *arg* %.

110643, Erro de conflito de pistola de aplicação de solda a ponto**Descrição**

Tarefa: *arg*

Mais de um robô tentou usar a mesma pistola simultaneamente.
arg

Consequências

Todos os robôs no sistema estão parados.

Causas prováveis

A mesma pistola é utilizada de mais de uma tarefa de movimento.

Ações recomendadas

Altere o número da pistola ou aguarde até o outro robô terminar.
Desative a pistola usada antes que outro robô a use. Isso é feito através da instrução "DeactProc".

110644, Não foi possível salvar o módulo**Descrição**

Tarefa: *arg*

arg

Não foi possível salvar o módulo *arg*

O disco está cheio ou o arquivo está protegido contra gravação.

110645, Dados inválidos na aplicação de ponto de solda local**Descrição**

Tarefa: *arg*

Erro de equalização de software.

As instruções SpotML e SpotMJ não podem ser utilizadas com Software Equalizing ativadas.

Consequências

A instrução será parada.

Causas prováveis

O Software Equalizing é ativado no curr_gundata.

Ações recomendadas

1. Não utilize as instruções SpotML e SpotMJ juntas com Software Equalizing.
2. Reinicie a variável 'softw_equ' no curr_gundata e execute a instrução sem Software Equalizing.

110646, Dados inválidos na aplicação de ponto de solda local**Descrição**

Tarefa: *arg*

Valor inválido do release_dist no curr_gundata{*arg*}.

Intervalo permitido: 0 para máximo *arg* mm.

Valor atual: *arg* mm.

Pistola atual: *arg*

Consequências

Não será possível executar nenhuma instrução de ponto de solda até que esse valor seja modificado.

Ações recomendadas

Mude o valor de 'release_dist' no curr_gundata{*arg*}

110647, Dados inválidos na aplicação local**Descrição**

Tarefa: *arg*

A distância de deflexão calculada para essa pistola é inválida.

Intervalo permitido: -*arg* para máximo *arg* mm.

Valor atual: *arg* mm.

Pistola atual: *arg*

$\text{deflexão} = \text{spotdata.tip\_force} * \text{curr\_gundata}\{\text{arg}\}.\text{deflection\_dist} / \text{curr\_gundata}\{\text{arg}\}.\text{deflection\_force}$

Consequências

A instrução não funcionará até que esse valor seja mudado.

Causas prováveis

Uma deflexão de pistola muito grande foi inserida em curr_gundata{*arg*} ou a força de deflexão no curr_gundata está ajustada muito baixa.

Ações recomendadas

1. Verifique a distância de deflexão no curr_gundata{*arg*}.
2. Verifique a força de deflexão no curr_gundata{*arg*}.
3. Verifique e aumente o limite máximo nos dados de configuração 'MAX_DEFLECTION' se necessário.

110648, Dados inválidos na aplicação de ponto de solda local**Descrição**

Tarefa: *arg*

O valor de 'deflection_time' no curr_gundata{*arg*} é inválido.

Valores permitidos são: 0 até *arg* s.

Valor atual: *arg* segs.

Pistola atual: *arg*

6 Resolução de problemas por registro de eventos

6.10 11 xxxx

Continuação

Consequências

A instrução não funcionará até que esse valor seja mudado.

Causas prováveis

Um tempo de deflexão de pistola muito alto foi inserido no `curr_gundata{arg}`.

Ações recomendadas

Verifique o tempo de deflexão no `curr_gundata{arg}`.

110649, Erro de IO de aplicação de ponto de solda

Descrição

Tarefa: *arg*

Não é possível ajustar o sinal, a unidade E/S foi perdida.

Consequências

O sinal não será ajustado.

Causas prováveis

A alimentação para a unidade de E/S foi perdida ou o cabo foi danificado.

Ações recomendadas

1. Verifique a energia para as unidades de E/S.
2. Verifique se o cabeamento está OK.

110650, Erro de procura de aplicação de ponto de solda

Descrição

Tarefa: *arg*

Erro de retoque, não foi encontrada superfície durante a sequência de procura no MeasureWearL

Pistola atual: *arg*

Consequências

A ferramenta não será atualizada.

Causas prováveis

Verifique por pontas perdidas ou erradas e se a placa de referência está localizada na posição correta.

Ações recomendadas

1. Verifique para que as pontas corretas estejam montadas na pistola.
2. Verifique para que a placa de referência esteja na posição correta.
3. Aumente os dados de configuração *arg* é necessário.

110651, Erro de alcance da ponta da aplicação de ponto de solda

Descrição

Tarefa: *arg*

Novas pontas com tamanho inesperado, o tamanho das pontas podem exceder o valor de supervisão de mudança de pontas. A diferença entre pontas novas e velhas (desgastadas): *arg* mm.

Tolerância de mudança de ponta: *arg* até *arg* mm.

Pistola atual: *arg*

Causas prováveis

Pontas com tamanho inesperado foram montadas na pistola ou o tamanho excede o valor máximo permitido definido nos dados de configuração de tolerância de mudança de pontas no arquivo `tipchg_superv{arg}`.

Ações recomendadas

1. Verifique para que as pontas corretas estejam montadas na pistola.
2. Verifique para que o valor máximo supervisionado permitido no `tipchg_superv{arg}` seja suficiente.

110652, Erro de retoque de aplicação de ponto de solda

Descrição

Tarefa: *arg*

A força de retoque calculada é muito alta!

Sobrecarga ao menos do eixo *arg*.

Causas prováveis

A força de contato de retoque é provavelmente muito alta.

Ações recomendadas

Diminua a configuração da força de contato da superfície de retoque, '`m_touch_force`'.

110653, Erro de alcance da ponta da aplicação de ponto de solda

Descrição

Tarefa: *arg*

Novas pontas removíveis com tamanho inesperado, o tamanho das pontas excedem o valor de supervisão de mudança de pontas.

A diferença entre pontas novas e velhas (desgastadas): *arg* mm.

Tolerância de mudança de ponta: *arg* até *arg* mm.

Pistola atual: *arg*

Continua na página seguinte

Causas prováveis

Pontas com tamanho inesperado foram montadas na pistola ou o tamanho excede o valor máximo permitido definido nos dados de configuração de tolerância de mudança de pontas no arquivo `tipchg_superv{arg}`.

Ações recomendadas

1. Verifique para que as pontas corretas estejam montadas na pistola.
2. Verifique para que o valor máximo supervisionado permitido no `tipchg_superv{arg}` seja suficiente.

110654, Erro de alcance de mudança de ponta da aplicação do ponto de solda

Descrição

Tarefa: *arg*

Novas pontas fixas com tamanho inesperado, o tamanho das pontas excedem o valor de supervisão de mudança de pontas. A diferença entre a ponta atual e a ponta de referência: *arg* mm.

Tolerância de mudança de ponta: *arg* até *arg* mm.

Pistola atual: *arg*

Causas prováveis

Pontas com tamanho inesperado foram montadas na pistola ou o tamanho excede o valor máximo permitido definido nos dados de configuração de tolerância de mudança de pontas no arquivo `tipchg_superv{arg}`.

Ações recomendadas

1. Verifique para que as pontas corretas estejam montadas na pistola.
2. Verifique para que o valor máximo supervisionado permitido no `tipchg_superv{arg}` seja suficiente.

110655, Erro de alcance de desgaste da ponta da aplicação do ponto de solda

Descrição

Tarefa: *arg*

Desgaste da ponta fora da faixa, o desgaste da ponta excede a tolerância de desgaste da ponta configurada!

Desgaste atual da ponta (ponta móvel): *arg* mm.

Tolerância de desgaste da ponta: *arg* até *arg* mm.

Pistola atual: *arg*

Causas prováveis

As pontas foram provavelmente desgastadas, e o desgaste atual da ponta excede o valor máximo permitido definido nos

dados de configuração de tolerância de desgaste da ponta no arquivo `tipwear_superv{arg}`.

Ações recomendadas

Verifique para que o valor máximo de supervisão permitido no `tipwear_superv{arg}` seja suficiente.

110656, Erro de alcance de desgaste da ponta da aplicação do ponto de solda

Descrição

Tarefa: *arg*

Desgaste da ponta fora da faixa, o desgaste da ponta excede a tolerância de desgaste da ponta configurada!

Desgaste atual da ponta (ponta fixa): *arg* mm.

Tolerância de desgaste da ponta: *arg* até *arg* mm.

Pistola atual: *arg*

Causas prováveis

As pontas foram provavelmente desgastadas, e o desgaste atual da ponta excede o valor máximo permitido definido nos dados de configuração de tolerância de desgaste da ponta no arquivo `tipwear_superv{arg}`.

Ações recomendadas

Verifique para que o valor máximo de supervisão permitido no `tipwear_superv{arg}` seja suficiente.

110657, Erro de modo independente de aplicação de ponto de solda

Descrição

Tarefa: *arg*

Não é possível utilizar o modo independente nas instruções de ponto de solda quando a equalização de software está ativada.

Pistola atual: *arg*

Consequências

Não será possível executar nenhuma instrução de ponto de solda até que o modo independente esteja desativado.

Causas prováveis

O modo independente está ativado.

Ações recomendadas

Redefina o modo independente com a instrução 'IndGunMoveReset'.

6 Resolução de problemas por registro de eventos

6.10 11 xxxx

Continuação

110658, Erro de singularidade de erro de parada de aplicação de ponto de solda

Descrição

Tarefa: *arg*

Robô está próximo da singularidade. O desempenho do Software Equalizing será pior.

Consequências

O desempenho do Software Equalizing será pior.

Causas prováveis

Tarefa: *arg*

Robô está próximo da singularidade.

Ações recomendadas

Reoriente o robô ou mova o ponto.

110659, Erro de limite de robô na aplicação de ponto de solda

Descrição

Tarefa: *arg*

O robô está fora de sua área de trabalho.

Consequências

Não é possível alcançar a posição.

Causas prováveis

O robô está fora de sua área de trabalho ou o robô está muito próximo dela quando a compensação de deflexão do braço da pistola está funcionando.

Ações recomendadas

Reoriente o robô ou mova o ponto.

110660, Aviso do módulo de versão do usuário de aplicação local

Descrição

Tarefa: *arg*

O número da versão do módulo do usuário é diferente da versão de aplicação local atual.

A versão atual da aplicação local é *arg*.

Módulo do usuário e número de versão atualmente carregados, *arg*, *arg*.

Consequências

A aplicação de ponto de solda pode não funcionar corretamente, há uma possibilidade de que os módulos de usuários customizáveis mudaram desde as versões anteriores do RobotWare.

Há um risco de que melhorias e/ou correções que foram adicionadas desde a última versão RobotWare não estejam disponíveis.

Causas prováveis

Os módulos de usuário provavelmente originam-se de um backup de um sistema mais antigo

Ações recomendadas

1. Verifique se os módulos de usuário estão atualizados, compare-os com as versões nesse novo lançamento RobotWare.
2. Carregue o(s) módulo(s) correto(s) e faça um P-start do sistema.
3. Esse aviso pode ser ignorado se as melhorias e/ou correções nos módulos do usuário não são importantes para a aplicação do cliente.

110661, Erro de nomenclatura de sinal em erro de aplicação de ponto de solda

Descrição

Tarefa: *arg*

O nome 'SignalLabel' *arg* não está definido na configuração EIO.

Causas prováveis

O nome 'SignalLabel' não está definido na configuração EIO.

Ações recomendadas

1. Verifique que o 'SignalLabel' está definido na configuração EIO.
2. Agregue o 'SignalLabel' perdido.

110662, Erro de rotina faltando na aplicação de ponto de solda

Descrição

Tarefa: *arg*

Uma rotina de usuário de ponto está faltando, rotina *arg*
Esta opção do software talvez não funcione corretamente sem esta rotina.

Consequências

Essa opção do software não funcionará corretamente sem esta rotina.

Causas prováveis

O módulo com a rotina não está carregado ou a rotina foi removida do módulo.

Ações recomendadas

1. Verifique para que o módulo com a rotina esteja carregado.

Continua na página seguinte

2. Carregue ou adicione o módulo ou rotina faltante.

110663, Erro de perda de dados de usuário na aplicação de ponto de solda

Descrição

Tarefa: *arg*

Dados de usuário de ponto de solda perdidos, dados *arg*

Esta opção de software talvez não funcione corretamente sem estes dados.

Consequências

Esta opção do software pode não funcionar corretamente sem estes dados.

Causas prováveis

O módulo com os dados não está carregado ou os dados foram removidos.

Ações recomendadas

1. Verifique se o módulo com os dados está carregado.
2. Carregue ou adicione o módulo ou dados que faltam.
3. Ignore este aviso se os dados tiverem sido removidos intencionalmente.

110664, Erro de equalização ativa de sw na aplicação do ponto de solda

Descrição

Tarefa: *arg*

Não é possível executar instruções de Ponto de Solda sincronizados quando o modo equalizador de software estiver ativo.

É somente possível executar instruções de ponto de solda com a equalização de software em modo semi-coordenado.

Consequências

Não será possível executar nenhuma instrução de ponto de solda com equalização de software ativada até que o modo de sincronização esteja desabilitado.

Causas prováveis

Modo sincronizado é selecionado na instrução do ponto de solda.

Ações recomendadas

Desligue a equalização de software para ser capaz de executar em modo sincronizado ou então mude as instruções de ponto de solda para movimentos semi-coordenados.

110665,

Descrição

Tarefa: *arg*

arg

arg

Ações recomendadas

arg

110666, Erro de fechamento da pistola servo de aplicação local

Descrição

Tarefa: *arg*

Não é possível fechar uma pistola servo, a pistola servo *arg* não está aberta!

Causas prováveis

A pistola já está fechada.

Ações recomendadas

Abra a pistola antes de tentar fechá-la.

110667, Erro de força de calibração na aplicação de ponto de solda

Descrição

Tarefa: *arg*

A calibração de força falhou para a pistola de solda *arg*.

Verifique os valores da calibração de força e tente novamente.

Não reinicie o sistema até que ocorra uma calibração de força válida.

Consequências

Os dados da calibração de força não serão salvos para os parâmetros de movimento.

Ações recomendadas

Verifique os valores e tente fazer uma calibração de força novamente.

110668, Erro de densidade de aplicação de ponto de solda ignorado

Descrição

Tarefa: *arg*

arg

O erro atual de densidade foi ignorado.

Pistola atual: *arg*

argarg

Causas prováveis

O operador provavelmente ignorou o erro de densidade.

Continua na página seguinte

6 Resolução de problemas por registro de eventos

6.10 11 xxxx

Continuação

Ações recomendadas

Verifique se foi OK ignorar o erro de densidade.

110669, Erro de número de pistola de aplicação de ponto de solda

Descrição

Tarefa: *arg*

A pistola de número *arg* não é um número de pistola válido, o index da pistola está for a do alcance.

Valores permitidos são: *arg* para máximo *arg*.

Consequências

Não será possível executar essa instrução até que este valor seja mudado.

Causas prováveis

Um número de index da pistola que estava fora do alcance foi programado na instrução.

Tamanho atual configurado do 'curr_gundata' é *arg*

Ações recomendadas

1. Mude o número de index da pistola na instrução.
2. Aumente os dados de configuração no 'SW_NOF_GUNS' e nos tipos de dados de aplicação de ponto de solda, se necessário.

110670, Módulo do usuário de aplicação local foi modificado

Descrição

Tarefa: *arg*

A rotina *arg* tem uma nova sintaxe, o módulo usuário foi modificado desde os lançamentos do RobotWare prévios.

Módulo atual: *arg*

Versão atual: *arg*

Consequências

Essa instrução pode não funcionar corretamente, alguns dados podem não ser atualizados corretamente.

Há um risco de que melhorias e/ou correções adicionadas desde versões anteriores de lançamentos do RobotWare não estejam disponíveis.

Causas prováveis

Os módulos de usuário originam-se de um backup de um sistema mais antigo.

Ações recomendadas

Compare e atualize os módulos de usuário para a última versão fornecida nesse lançamento do RobotWare.

110671, Erro de módulo não salvo na aplicação de ponto de solda

Descrição

Tarefa: *arg*

Não pode salvar o módulo *arg*.

Consequências

O módulo *arg* não foi salvo.

Dados necessários para o processo não foram salvos e podem ser se e.g. um p-start for efetuado.

Causas prováveis

O módulo não existe, ou o disco está cheio ou o arquivo está protegido contra gravação.

Ações recomendadas

1. Verifique se o módulo existe na localização especificada no disco.
2. Tente salvar o módulo manualmente do FlexPendant.

110672, Erro de configuração de aplicação local

Descrição

Tarefa: *arg*

O número do programa de solda está fora dos limites para a produção grupal do programa de solda definido (GO).

Valor atual: *arg*.

Consequências

Não será possível executar nenhuma instrução local até que esse valor seja modificado.

Causas prováveis

O sinal do programa de solda de tamanho grupal é menor que o programa de solda especificado.

Ações recomendadas

1. Aumentar o tamanho do grupo de saída do programa de solda.
2. Diminuir o número do programa de solda.

110673, Erro de definição de carga da ferramenta na aplicação Spot

Descrição

Tarefa: *arg*

A ferramenta usada atualmente parece ter dados de carga indefinidos. A carga desta ferramenta é menor que o valor configurado mín e/ou o centro de gravidade é 0.

arg

arg

arg

Continua na página seguinte

Conseqüências

Não será possível executar esta instrução até que uma ferramenta corretamente definida seja utilizada.

Causas prováveis

'LoadIdentiy' para esta ferramenta não foi efetuado.

Ações recomendadas

Verifique se a ferramenta está definida corretamente antes de executar esta rotina. Execute a rotina 'LoadIdentiy'.

110674, Erro no tipo de pinça de solda a ponto**Descrição**

Tarefa: *arg*

Esta rotina não pode ser utilizada com este tipo de pinça.

Tipo de pinça atual: *arg*.

Conseqüências

Não será possível executar essa instrução com o uso deste tipo de pinça.

Causas prováveis

O parâmetro 'gun_type' no 'gundata' utilizado não está definido corretamente.

Ações recomendadas

Verifique se o parâmetro 'gun_type' no 'gundata' utilizado está definido corretamente antes de executar esta rotina.

110675, Erro na tarefa do processo de aplicação local**Descrição**

Tarefa: *arg*

O número de pistolas excede o número de tarefas de processo ativas.

Pistola atual: *arg*.

Conseqüências

Não será possível soldar com mais pistolas do que o número de tarefas de processo ativas.

Ações recomendadas

Configure mais tarefas de processo

110676, Erro na força de ligação da aplicação local**Descrição**

Tarefa: *arg*

Energia de ligação em sequência não foi realizada

Conseqüências

O aplicativo local não trabalhará corretamente.

Causas prováveis

Um erro ocorreu durante a sequência de partida.

Ações recomendadas

1. Verifique o log de eventos para outros erros ocorridos ao mesmo tempo.
2. Corrija o erro e desempenhe um p-start do sistema.

110677, Instrução do aplicativo local interrompida**Descrição**

Tarefa: *arg*

A instrução foi interrompida.

Instrução: *arg*

Conseqüências

Alguns dados podem não ter sido atualizados corretamente.

Causas prováveis

A instrução foi interrompida pelo operador e/ou o PP foi movido.

Ações recomendadas

Verifique se foi correto pular essa posição.

110678, Erro na referência ao aplicativo local não realizada**Descrição**

Tarefa: *arg*

Uma medida de referência deve ser realizada antes que a medição do desgaste de ponta ou troca da ponta aconteça.

Instrução: *arg*

Causas prováveis

Esta instrução foi executada pela primeira vez sem a chave de referência selecionada.

Ações recomendadas

Execute esta instrução com o interruptor de referência selecionado primeiro.

110679, Sinal não definido da aplicação de ponto de solda**Descrição**

Tarefa: *arg*

Este sinal não está definido na configuração de E/S.

Sinal: *arg*

Ações recomendadas

Verifique se é utilizado o nome correto na rotina de configuração ou na configuração de E/S.

6 Resolução de problemas por registro de eventos

6.10 11 xxxx

Continuação

110680, Força máxima excedida na pinça de solda

Descrição

Tarefa: *arg*

A força da pinça solicitada externamente é muito alta e será ignorada.

Força solicitada: *arg* N.

Força atual: *arg* N.

Força máxima: *arg* N.

Consequências

A execução parou.

Causas prováveis

A força da pinça solicitada é muito alta e excede a força máxima permitida para esta pistola.

Ações recomendadas

Verifique o programa de solda no timer ou o valor do 'gun_force_factor'.

110681, Erro de alteração de força na aplicação de ponto de solda

Descrição

Tarefa: *arg*

Não é possível alterar a força do servogun.

Os parâmetros na tabela de calibragem de força não são corretos.

squeeze_pos_1 = *arg* mm.

squeeze_pos_2 = *arg* mm.

Consequências

A execução parou.

Causas prováveis

Está usando um arquivo antigo de configuração de movimento ou não foi feita uma calibragem da força.

Ações recomendadas

Realize uma nova calibragem de força ou carregue parâmetros válidos na servopinça.

110682, Advertência da força da pinça de solda a ponto

Descrição

Tarefa: *arg*

A força pedida da pinça é menor que o valor permitido mínimo.

Força pedida: *arg* N.

Força mínima: *arg* N.

Força máxima: *arg* N.

Continua na página seguinte

Robtarget atual: *arg*

Consequências

A qualidade da solda nesta posição será pobre.

Ações recomendadas

Verifique se o valor da força correta é usado na instrução ou no pedido externamente.

110700, Nenhuma solda interna.

Descrição

Tarefa: *arg*

arg

Sinal de solda desligado no terminal do programa.

Ações recomendadas

Verifique a unidade de programação definindo o modo de operação para Solda ligada/desligada, int..(S)/Solda/Sem solda (T).

110701, Nenhuma solda externa.

Descrição

Tarefa: *arg*

arg

O sinal da solda externo foi desativado.

Ações recomendadas

Verifique o sinal na informação da solda externa.

110702, A sequência da solda está inibida, solda interrompida.

Descrição

Tarefa: *arg*

arg

O programa iniciado foi inibido para a sequência/programação

Ações recomendadas

Ative o programa no terminal de programação em Operação - Modificar - Programação - Configuração da Sequência, Inibir Sequência (S)/Iniciar- Inibir (T) para todos os programas ou Inibir Sequência (P)/Iniciar-Inibir (P) para um programa - verifique a seleção do programa, selecione o programa adequado.

110703, Nenhum programa de solda válido, sem programação

Descrição

Tarefa: *arg*

arg

programa errado selecionado - seleção de ponto inválido -
parâmetros inválidos no programa iniciado

Ações recomendadas

Verifique a seleção do programa - verifique a seleção do ponto
- verifique o intervalo de valores dos seguintes parâmetros:
número da unidade de potência, número do eletrodo/stepper,
número do programa.

110704, A bateria de backup tem pouca carga.

Descrição

Tarefa:arg

arg

A tensão da bateria do buffer caiu

Ações recomendadas

Substitua a bateria de reserva no timer de solda.

110705, A memória foi apagada.

Descrição

Tarefa:arg

arg

Todos os dados do timer de solda foram apagados: - o novo
firmware do timer foi copiado para o sistema - a bateria está
fraca ou com defeito.

Ações recomendadas

Copiar dados (Operação - Serviços - Restaurar/Download) se
o erro ocorrer repetidamente, substitua o timer.

110706, Há uma falha de hardware.

Descrição

Tarefa:arg

arg

Módulo com defeito. Ao carregar o sistema, foi detectado um
módulo que não coincide com o firmware: - um firmware não
permitido para o hardware existente foi inserido no timer de
solda.

Ações recomendadas

Substitua o módulo ou o timer - substitua o módulo - carregue
o firmware adequado ao timer.

110707, Temperatura externa muito alta.

Descrição

Tarefa:arg

arg

Mensagem de uma informação de temperatura externa: - cabo
entre o interruptor do termostato e o timer interrompido -
resfriamento insuficiente - aquecimento excessivo da solda/%l
/ ciclo de trabalho

Ações recomendadas

verifique o cabo/conector - verifique o circuito de resfriamento
- reduza a temperatura da solda.

110708, Circuito de parada aberto, sem +24V.

Descrição

Tarefa:arg

arg

alimentação de 24V na informação de parar circuito faltando.

Ações recomendadas

Feché o contato de parada - verifique o fornecimento de +24V
nas informações de parar circuito.

110709, Disjuntor ativado. Solda sem comando.

Descrição

Tarefa:arg

arg

O módulo do timer ativou o relé do interruptor principal: o
interruptor principal/disjuntor relacionado está desarmado.

Ações recomendadas

-

110710, Feedback da corrente aberto.

Descrição

Tarefa:arg

arg

Cabo do sensor quebrado - desconecte as conexões do plugue
- atribuição incorreta do conector - sensor com defeito.

Ações recomendadas

Substitua o cabo - verifique as conexões plug-in - verifique a
atribuição do conector - substitua o sensor.

110711, Curto-circuito da corrente de realimentação.

Descrição

Tarefa:arg

arg

O cabo do sensor apertado - atribuição incorreta do conector
- sensor com defeito.

6 Resolução de problemas por registro de eventos

6.10 11 xxxx

Continuação

Ações recomendadas

Substitua o cabo - verifique a atribuição do conector - substitua o sensor.

110712, Nenhuma voltagem principal na primeira meia onda.

Descrição

Tarefa:arg

arg

Nenhuma tensão principal foi medida no módulo KUR.

Ações recomendadas

Verifique os cabos e os conectores.

110713, Sem corrente, solda 1 a 3.

Descrição

Tarefa:arg

arg

Eletrodos não fechados - nenhum contato elétrico no ponto a ser soldado - contaminação das folhas - uso de impermeabilizantes.

Ações recomendadas

Verifique os mecanismos de fechamento (robô, máquina) - verifique a posição e a pressão dos eletrodos - limpe as folhas - verifique a condutividade.

110714, A corrente está muito baixa, solda de 1 a 3.

Descrição

Tarefa:arg

arg

A corrente medida está abaixo da faixa de tolerância: - faixa de tolerância muito estreita - valor programado muito alto, por exemplo, devido ao progresso passo a passo - contaminação dos eletrodos - contaminação das folhas - mau posicionamento do eletrodo - transformador de solda muito pequeno.

Ações recomendadas

Verifique a faixa de tolerância - verifique o valor programado, os valores do stepper - repita a solda, limpe os eletrodos - repita a solda, limpe as folhas - melhore o posicionamento - mude ou substitua o transformador de solda.

110715, A corrente está muito alta, solda de 1 a 3.

Descrição

Tarefa:arg

Continua na página seguinte

arg

A corrente medida excede a faixa de tolerância: - o valor programado salta para valores de corrente mais baixos - o manuseio da espessura da folha ou camadas de folhas - diversas condições de pressão do eletrodo - resistências diversas (impedância) no circuito secundário, por exemplo, resistor de desvio - flutuações da tensão da rede.

Ações recomendadas

aumente a faixa de tolerância, reduza os saltos do valor programado - use diversos programas com diferentes parâmetros - verifique o sistema de força do eletrodo - verifique o circuito secundário - aumente a faixa de tolerância, assegure as condições constantes.

110716, A corrente é muito baixa nas soldas consecutivas, soldas de 1 a 3.

Descrição

Tarefa:arg

arg

A corrente medida está abaixo da faixa de tolerância limitada após n repetições: - o valor programado salta para valores de corrente mais altos - o manuseio da espessura da folha ou camadas de folhas - diversas condições de pressão do eletrodo - condições de resistência diversas no circuito secundário, por exemplo - flutuações da tensão da rede.

Ações recomendadas

O valor salta - use diversos programas em diferentes parâmetros - verifique o sistema de força do eletrodo - assegure condições constantes - aumente a faixa de tolerância, assegure condições constantes.

110717, O tempo de solda é muito curto, solda de 1 a 3.

Descrição

Tarefa:arg

arg

A tolerância de tempo permitida não foi alcançada - terminações externas do sinal de solda.

Ações recomendadas

Verifique a configuração em Operação - Modificar - Programação - Parâmetros da solda - Monitoramento do tempo - verifique o sinal.

110718, O tempo de solda é muito longo, solda de 1 a 3.

DescriçãoTarefa: *arg**arg*

A tolerância de tempo permitida foi excedida.

Ações recomendadas

Verifique a configuração em Operação - Modificar -
Programação - Parâmetros da solda - Monitoramento do tempo.

110719, Configuração com falhas

Descrição

O número de temporizadores de solda configurados é *arg*.
O(s) arquivo(s) de configuração para a interface de
temporizador de solda Bosch não contêm todos os dados
esperados.

ConseqüênciasA interface do temporizador de solda Bosch não poderá
conectar com nenhum temporizador de solda.**Causas prováveis**

Versão incorreta ou arquivo(s) de configuração corrompido(s).

Ações recomendadas

1. Reinstale os arquivos de configuração da interface do
temporizador de solda Bosch.
2. Verifique mensagens de erro internas.

110720, Valor de dados fora dos limites.

DescriçãoTarefa: *arg*Ref. do programa. *arg*O valor do 'TimerNo' encontra-se fora dos limites, valor atual:
arg.Os valores permitidos são: 1 até *arg*.**Conseqüências**

A instrução não funcionará até que esse valor seja inserido.

Causas prováveis

Um valor inválido foi inserido.

Ações recomendadas

Altere o valor.

Recuperação: *arg*

110721, Temporizador não conectado

DescriçãoTemporizador de solda não conectado, temporizador *arg*.**Conseqüências**

Não será possível acessar o temporizador.

Causas prováveis

Configuração com falhas ou hardware desconectado.

Ações recomendadas

1. Verifique configuração e cabos.
2. Verifique mensagens de erro internas.

110722, Falha desconhecida no temporizador de solda.

DescriçãoTarefa: *arg**arg*Existe uma falha desconhecida no temporizador de solda,
código *arg*.**Ações recomendadas**

Conecte o aplicativo BOS5000/6000 e verifique a razão da falha.

110723, Unidade de energia não está pronta.

DescriçãoTarefa: *arg**arg*

A temperatura da unidade de energia é alta demais.

Ações recomendadas

1. Confira o resfriamento.
2. Confira o ciclo de trabalho, carga.
3. Confira cabos, conectores.

110724, Sincronização 27~V, falha de energia.

DescriçãoTarefa: *arg**arg*A rede de Solda foi desligada, ou está fora da variação de 50
a 60 Hz +- 5%.**Ações recomendadas**

1. Ligue a energia e confira a rede de solda.
2. Restabeleça o erro, confira todas as fases da linha.
3. Confira a voltagem de sincronização.
4. Confira os fusíveis na unidade de energia ou substitua a
unidade de energia.

6 Resolução de problemas por registro de eventos

6.10 11 xxxx

Continuação

110725, 24V desligado ou baixo demais.

Descrição

Tarefa: *arg*

arg

A alimentação de 24V para a lógica interna está baixa demais (aprox. 19V).

Ações recomendadas

1. Confira a alimentação de 24V.
2. Confira os conectores.

110726, Temperatura do transformador alta demais

Descrição

Tarefa: *arg*

arg

A temperatura do transformador da solda está muito alta.

Ações recomendadas

1. Confira cabos e conectores.
2. Confira o circuito de resfriamento do transformador da solda.
3. Reduza o calor da solda.

110727, Temperatura de resfriamento alta demais.

Descrição

Tarefa: *arg*

arg

O componente que impede o aquecimento (heat sink) está muito quente (acima dos 70°C) ou a temperatura ambiente é muito elevada (acima dos 70°C).

Ações recomendadas

1. Confira o resfriamento.
2. Confira o ciclo de trabalho, carga.
3. Confira a temperatura e o resfriamento dentro da cabine de processo.

110728, Falha no barramento IO

Descrição

Tarefa: *arg*

arg

O módulo serial IO tem sinalizado uma falha no barramento para o módulo do timer.

Ações recomendadas

Substitua o módulo IO ou timer.

110729, A vida útil do eletródo expirou, fim do stepper.

Descrição

Tarefa: *arg*

arg

O eletródo especificado alcançou a condição Vida Útil do Eletródio Expirou, Fim do Stepper.

Ações recomendadas

O eletródo deve ser substituído.

110730, Pedido de recondicionamento da ponta.

Descrição

Tarefa: *arg*

arg

O eletródi especificado alcançou a condição Pedido de Reconcondicionamento da Ponta, Consulta de Reconcondicionamento da Ponta.

Ações recomendadas

A ponta do eletródo deve ser recondicionada.

110750, Feixe TCP: Reorientação menor que 24 graus.

Descrição

Tarefa: *arg*

Reorientação de *arg*

muito pequena para QuickCheck.

Ações recomendadas

110751, Feixe TCP: Ferramenta difere da nominal.

Descrição

Tarefa: *arg*

arg mudou desde DIA 1.

x: *arg*

y: *arg*

z: *arg*

Ações recomendadas

110752, Feixe TCP: Atualizar TCP

Descrição

Tarefa: *arg*

Atualizar *arg* com:

x: *arg*

y: *arg*

z: *arg*

Continua na página seguinte

Ações recomendadas

110760, Erro de alteração da ferramenta

Descrição

Tarefa: *arg**arg**arg**arg*

Ações recomendadas

*arg***110790, Medar WT: Nenhum contato com Medar.**

Descrição

Nenhuma comunicação com Medar Weld Timer *arg*, ou a unidade Medar não responde.

Nenhum contato no endereço *arg*.

Ações recomendadas

1. Verifique o endereço.
2. Verifique o cabo serial.
3. Verifique a unidade Medar.

110801, Erro de distribuição

Descrição

Tarefa: *arg**arg*

Não foi possível iniciar sem o argumento On.

arg

Ações recomendadas

Adicione a chave On à primeira instrução.

110802, Erro de distribuição

Descrição

Tarefa: *arg**arg*

O valor para DPUSER dados dp_fl1_corr está fora dos limites.

*arg***110803, Erro de distribuição**

Descrição

Tarefa: *arg**arg*

O valor para DPUSER dados dp_fl2_corr está fora dos limites.

*arg***110804, Erro de distribuição**

Descrição

Tarefa: *arg**arg*

O valor para flow1_type em beaddata está fora dos limites.

*arg***110805, Erro de distribuição**

Descrição

Tarefa: *arg**arg*

O valor para flow2_type em beaddata está fora dos limites.

*arg***110806, Erro de distribuição**

Descrição

Tarefa: *arg**arg*

Não é possível usar duas instruções On em sequência.

arg

Ações recomendadas

Remova uma instrução com a chave On.

110807, Erro de distribuição

Descrição

Tarefa: *arg**arg*

O valor para fl1_delay em equipdata está fora dos limites.

*arg***110808, Erro de distribuição**

Descrição

Tarefa: *arg**arg*

O valor para fl2_delay em equipdata está fora dos limites.

*arg***110809, Erro de distribuição**

Descrição

Tarefa: *arg**arg*

O valor para ref_speed em equipdata está fora dos limites.

arg

6 Resolução de problemas por registro de eventos

6.10 11 xxxx

Continuação

110810, Erro de distribuição

Descrição

Tarefa: *arg*

arg

O valor para equip_no em beaddata está fora dos limites.

arg

110811, Erro de distribuição

Descrição

Tarefa: *arg*

arg

Parada inesperada. Parada enquanto distribuição estava ativa.

arg

arg

110812, Erro de distribuição

Descrição

Tarefa: *arg*

arg

Erro desconhecido durante a distribuição.

arg

110813, Erro de distribuição

Descrição

Tarefa: *arg*

arg

O valor para DPUSER dados dp_nof_equip está fora dos limites.

arg

110814, Erro de distribuição

Descrição

Tarefa: *arg*

arg

O valor para flow1 em beaddata está fora dos limites.

arg

110815, Erro de distribuição

Descrição

Tarefa: *arg*

arg

O valor para flow2 em beaddata está fora dos limites.

arg

110816, Erro de distribuição

Descrição

Tarefa: *arg*

arg

O valor para fl1_corr em equipdata está fora dos limites.

arg

110817, Erro de distribuição

Descrição

Tarefa: *arg*

arg

O valor para fl2_corr em equipdata está fora dos limites.

arg

110818, Erro de distribuição

Descrição

Tarefa: *arg*

arg

Não é possível alterar o equipamento no meio de uma sequência.

arg

110819, Erro de distribuição

Descrição

Tarefa: *arg*

arg

O valor para acc_max ou decel_max em equipdata é muito baixo.

arg

110820, Erro de distribuição

Descrição

Tarefa: *arg*

arg

O valor de fluxo calculado está fora dos limites.

arg

110821, Erro de distribuição

Descrição

Tarefa: *arg*

arg

fl1_delay ou fl2_delay em equipdata está fora dos limites.

arg

Continua na página seguinte

110822, Erro de depósito**Descrição**Tarefa: *arg**arg*O valor de *z_offset* no dado *beaddata* está fora dos limites.*arg***Ações recomendadas***arg*Recuperação: *arg***111000, A origem do item existe****Descrição**A origem do item *arg* já existe. Duas origens do item não podem ter o mesmo nome.*arg**arg***Ações recomendadas***arg*Recuperação: *arg***111001, Não é um nome válido****Descrição**O nome *arg* não é válido*arg**arg***Ações recomendadas***arg*Recuperação: *arg***111002, O tamanho do buffer foi excedido****Descrição**

Erro interno fatal para a origem do item

arg. Tente um início morno ou

um início frio. Please report this error.

*arg**arg***Ações recomendadas***arg*Recuperação: *arg***111003, Origem do item não definida****Descrição**

O objeto da origem do item não foi definido.

*/>arg**arg**arg***111004, Erro interno ltmsrc****Descrição**

Erro interno para a origem do item

arg.Tipo de erro: *arg*.*arg***Ações recomendadas***arg*Recuperação: *arg***111005, Purgue a origem do item primeiro****Descrição**A origem do item *arg* deve ser

purgada antes do item ser usado.

*arg**arg***Ações recomendadas***arg*Recuperação: *arg***111006, Reconheça o alvo do item primeiro****Descrição**

O alvo do item deve ser conhecido antes

de executar a instrução *GetItmTgt(s)*novamente. Origem do item: *arg*.*arg**arg***Ações recomendadas***arg*Recuperação: *arg***111007, Buffer do alvo do item cheio****Descrição**

O buffer do alvo do item está cheio para

a origem do item *arg*.*arg**arg***Ações recomendadas***arg*Recuperação: *arg*

6 Resolução de problemas por registro de eventos

6.10 11 xxxx

Continuação

111008, Muitos alvos do item

Descrição

Muitos alvos do item empurrados para a origem do item *arg*.

arg

arg

Ações recomendadas

arg

Recuperação: *arg*

111009, Erro inicial de Conveyer eio

Descrição

Erro na inicialização do sinal de E/S para a origem do item

arg, para o transportador

arg. Nome do sinal Eio

arg.

Ações recomendadas

arg

Recuperação: *arg*

111010, O transportador não existe

Descrição

Erro para a origem do item

arg.

O transportador *arg*

não existe.

arg

Ações recomendadas

arg

Recuperação: *arg*

111011, Não foi dado nome ao transportador

Descrição

Erro para a origem do item

arg.

Nenhum nome de transportador especificado.

arg

arg

Ações recomendadas

arg

Recuperação: *arg*

111012, Erro nos limites do transportador

Descrição

Erro para a origem do item

arg, transportador

arg. Os limites estão especificados incorretamente.

arg

Ações recomendadas

arg

Recuperação: *arg*

111013, Dados do transportador definidos tardiamente

Descrição

Erro para a origem do item *arg*, transportador

arg. A instrução *ItmSrcCnvDat*

deve ser chamada antes da instrução

ItmSrcFlush .

arg

Ações recomendadas

arg

Recuperação: *arg*

111014, Tempo esgotado

Descrição

A instrução alcançou tempo esgotado

arg

arg

arg

Ações recomendadas

arg

Recuperação: *arg*

111015, Sortdata sobrescritos

Descrição

O uso dos dados da seleção irá sobrescrever os sortdata.

arg

arg

Ações recomendadas

Origem do item: *arg*

Instrução: *arg*

arg

Continua na página seguinte

111016, Erro de orientação**Descrição**

A orientação nos dados de seleção não está corretamente definida.

Origem do item: *arg*

argarg.

Ações recomendadas

Todas as orientações usadas devem ser normalizadas isto é a soma dos quadrados dos elementos do quaternion deve ser igual a 1.

Instrução:

arg

111017, Mensagem do uplink falhou**Descrição**

O sistema falhou no envio de uma mensagem uplink rápida

Conseqüências

A execução do programa pode funcionar como esperado.

As estatísticas não podem ser atualizadas.

Causas prováveis

Interrupção da rede.

Sobrecarga da CPU no sistema controlador.

Sobrecarga da CPU no sistema remoto.

O sistema remoto pode não funcionar como esperado.

Ações recomendadas

Verifique a conexão da rede.

Verifique o estado do sistema remoto.

Verifique o programa do robô para ciclos infinitos.

111100, Buffer do objeto de trabalho cheio**Descrição**

Muitos sinais de validação do transportador armazenados no buffer para a origem do item *arg*

Índice da fila de entrada: *arg*

Índice da fila de saída: *arg*

Ações recomendadas

111101, Buffer do alvo do item cheio**Descrição**

O buffer do alvo do item está cheio para a origem do item *arg*.

Tag do item: *arg*.

Número da cena *arg*.

Ações recomendadas

111102, Muitos alvos do item**Descrição**

Muitos alvos do item empurrados para a origem do item *arg*.

Número dos itens: *arg*.

Número da cena *arg*.

Ações recomendadas

111103, Empurrar sem nenhum sinal de validação**Descrição**

Empurrão recebido sem qualquer sinal de validação correspondente é recebido para

a origem do item *arg*.

Cena de empurrão número *arg*

Último sinal de validação recebido *arg*

Ações recomendadas

Verifique as conexões de hardware

111104, Empurrão recebido muito tarde**Descrição**

O empurrão dos itens foi recebido muito tarde na origem do item *arg*.

O objeto de trabalho correspondente já sobrescreveu

a cena de empurrão número *arg*

Último sinal de validação recebido *arg*

Ações recomendadas

Verifique a frequência de geração da posição

111105, Erro nos limites do transportador**Descrição**

Erro na origem do item *arg*

Transportador *arg*

Os limites estão especificados incorretamente.

Ações recomendadas

Necessário: Entrar < Sair

ou: Entrar < Iniciar < Parar < Sair

Fornecido: *arg*

111106, Advertência da distância trigonométrica**Descrição**

A distância trigonométrica está muito longa para o transportador *arg*.

Continua na página seguinte

6 Resolução de problemas por registro de eventos

6.10 11 xxxx

Continuação

A distância trigonométrica é definida para o máximo.

Máx: *arg*

Fornecida: *arg*

Ações recomendadas

111107, Advertência da distância trigonométrica

Descrição

A distância trigonométrica é muito curta para a correia transportadora *arg*.

A limitação da distância trigonométrica depende do valor para o parâmetro CountsPerMeter do codificador.

Consequências

A distância trigonométrica está configurada para o mínimo.

Min: *arg*

Dado: *arg*

Causas prováveis

O valor da distância trigonométrica está muito baixo.

Ações recomendadas

1. Aumente o valor da distância trigonométrica.
2. Aumente o valor para o parâmetro CountsPerMeter do codificador para poder configurar um valor de distância trigonométrica mais baixo que o valor mínimo real.

111108, Falha ao enviar dados

Descrição

Ocorreu um erro ao enviar uma variável

arg a partir da origem do item

arg para o sistema remoto.

Status *arg*

Ações recomendadas

Verifique a frequência da geração da posição e as conexões de rede.

111109, Falha ao abrir o sinal

Descrição

Ocorreu um erro ao abrir

o sinal Posição do Gerador:

arg

para a origem do item: *arg*.

Status *arg*

Ações recomendadas

Verifique o nome do sinal da Posição do Gerador.

111110, Falha ao abrir o sinal

Descrição

Ocorreu um erro ao abrir

o sinal Trigonométrico:

arg

para a origem do item: *arg*.

Status *arg*

Ações recomendadas

Verifique o nome do sinal Trigonométrico

111111, Falha ao abrir o sinal

Descrição

Ocorreu um erro ao abrir

o sinal de Validação:

arg

para a origem do item: *arg*.

Status *arg*

Ações recomendadas

Verifique o nome do sinal de Validação

111112, Falha ao abrir o sinal

Descrição

Ocorreu um erro ao abrir

o sinal de Execução do Robô:

arg

para a origem do item: *arg*.

Status *arg*

Ações recomendadas

Verifique o nome do sinal de Execução do Robô

111113, Falha ao abrir o sinal

Descrição

Ocorreu um erro ao abrir

o sinal Queue Idle:

arg

para a origem do item: *arg*.

Status *arg*

Ações recomendadas

Verifique o nome do sinal Queue Idle

111114, Falha ao abrir o sinal

Descrição

Ocorreu um erro ao abrir

o sinal Posição Disponível:

Continua na página seguinte

*arg*para a origem do item: *arg*.Status *arg***Ações recomendadas**

Verifique o nome do sinal Posição Disponível

111115, Falha ao abrir o sinal**Descrição**

Ocorreu um erro ao abrir

o sinal Controle do Transportador:

*arg*para a origem do item: *arg*.Status *arg***Ações recomendadas**

Verifique o nome do sinal Controle do Transportador

111116, A opção preparado para PickMaster não está instalada**Descrição**

A opção Preparado para PickMaster não foi corretamente instalada no sistema.

Ações recomendadas

Reinstale o sistema usando uma chave adequada que contenha a opção Preparado para PickMaster.

111117, Mensagem do uplink falhou**Descrição**

O sistema falhou no envio de uma mensagem uplink do processo.

Consequências

Os alvos do item podem não ser obtidos.

O sistema pode não funcionar como esperado.

Causas prováveis

Interrupção da rede.

Sobrecarga da CPU no sistema controlador.

Sobrecarga da CPU no sistema remoto.

O sistema remoto pode não funcionar como esperado.

Ações recomendadas

Verifique a conexão da rede.

Verifique o estado do sistema remoto.

Verifique o programa do robô para ciclos infinitos.

111400, Erro de E/S GAP**Descrição**Tarefa: *arg*Contexto: *arg***111402, Erro de execução GAP****Descrição**Tarefa: *arg*Contexto: *arg*Falha ao acessar rotina, *arg***111403, Falha ao ir para a estação****Descrição**Tarefa: *arg*, falhou ao ir para estação *arg***111404, Erro GAP****Descrição**Tarefa: *arg*,

Erro GAP postado da rotina PartCrossCheckOK.

PartCrossCheckOK não está correto.

111405, Erro de execução GAP**Descrição**Tempo limite de BeforePart ou AfterPart Sync em *arg*.**111406, Erro de execução do evento****Descrição**Procedimento do evento: *arg* na tarefa *arg* não existe**Ações recomendadas**Crie o procedimento *arg* ou altere-o nos dados ee_event *arg* para um procedimento existente.**111407, Erro de execução GAP****Descrição**Erro no GAPExecCycle: *arg***111408, Erro de execução GAP****Descrição**Tempo limite de WaitSyncPart: *arg* em *arg*.**111409, Erro de execução GAP****Descrição**Erro no GapExecPart: *arg*.

Continua na página seguinte

6 Resolução de problemas por registro de eventos

6.10 11 xxxx

Continuação

111410, Nenhuma peça foi selecionada para a estação

Descrição

Não há peça selecionada para a estação *arg* na tarefa *arg*.

111411, Erro de execução GAP

Descrição

O número da estação da peça é inválido: *arg*

Estação válida: *arg*

Próxima estação: *arg*

111412, Não há concordância de tasklists nas tarefas

Descrição

Tasklist em partdata *arg* na tarefa *arg* não concorda tasklist em partdata *arg* na tarefa *arg*.

Ações recomendadas

Verifique e altere tasklists para haver concordância.

111413, Nome de tarefa inválida

Descrição

Taskname em partdata é inválido: *arg*

111414, Erro de execução GAP

Descrição

Tasklist deve incluir 'esta' tarefa: *arg*

111415, Erro de execução GAP

Descrição

Tarefa: *arg*

Não foi possível fazer uma verificação cruzada das tarefas.

Estação: *arg*

111416, Erro de execução GAP

Descrição

GapEE_Stopped falhou na tarefa: *arg*

111417, Erro de E/S de acesso GAP

Descrição

Erro de E/S de acesso GAP na tarefa: *arg*

111419, Erro de dados cfg GAP

Descrição

Os dados cfg não foram encontrados em InstancePath: *arg*

Atributo: *arg*

111420, Erro de E/S GAP

Descrição

Erro de E/S GAP em módulo compartilhado.

111421, Erro de tarefa GAP

Descrição

Máximo de tarefas GAP definidas (*arg*).

111422, Erro de evento GAP

Descrição

arg GAP_EE_EVT

ID de evento desconhecido: *arg*

111423, Erro no processo GAP

Descrição

Proc GAP_EE_EVT desconhecido *arg*

111424, Partdata não encontrado para o código PLC

Descrição

Nenhum partdata correspondente foi encontrado na tarefa *arg* para o código PLC *arg*

Ações recomendadas

Crie partdata com código PLC correspondente.

111425, Menudata não encontrado para o código PLC

Descrição

Nenhum menudata correspondente foi encontrado na tarefa *arg* para o código PLC *arg*

Ações recomendadas

Crie menudata com código PLC correspondente.

111426, Estado de tarefa é inválido para menudata

Descrição

O estado de tarefa *arg* deve estar em Seguro ou em Serviço quando executar menudata selecionado.

Continua na página seguinte

111427, Estado inválido para menudata

Descrição

A estação atual (*arg*) na tarefa *arg* não concorda com a estação válida *arg* em menudata

111428, O nível de usuário é inválido para menudata

Descrição

Menudata inválido. O nível de usuário atual *arg* não concorda com o nível mínimo de usuário *arg* definido em menudata

111429, Erro de execução da peça

Descrição

Procedimento da parte: *arg* na tarefa *arg* não existe

Ações recomendadas

Crie o procedimento *arg* ou altere-o no partdata para um procedimento existente.

111430, Erro de execução do menu

Descrição

Procedimento do menu: *arg* na tarefa *arg* não existe

Ações recomendadas

Crie o procedimento *arg* ou altere-o no menu para um procedimento existente.

111431, Tempo limite sem handshaking

Descrição

Tempo limite durante handshaking na tarefa *arg*.

Causas prováveis

O sinal configurado run_part_signal_in ou run_menu_signal_in não foi definido para 0 dentro do tempo limite configurado (*arg* segundos) após o sinal configurado run_ack_out ter sido definido para 1.

Ações recomendadas

Certifique-se de que redefine o sinal configurado run_part_signal_in ou run_menu_signal_in após o sinal configurado run_ack_out ter sido definido para 1.

111432, Nenhum código de PLC válido na tarefa

Descrição

Nenhum código de PLC válido na tarefa *arg*.

Causas prováveis

O sinal de grupo configurado plc_cmd_group_in tem um valor não válido *arg*.

Os valores no intervalo 1-99 estão reservados para códigos de erro.

Ações recomendadas

Certifique-se de que as solicitações sejam maiores que 99.

111433, Erro de configuração de estação seguinte

Descrição

Configuração PROC para next_stn_arg_signal_in não configurada.

Consequências

A ordem para estação *arg* pode não ser executada.

Ações recomendadas

Configure next_stn_arg_signal_in para garantir que as ordens para estação *arg* serão executadas.

111434, Erro de configuração na estação

Descrição

Configuração PROC para at_stn_arg_signal_in não configurada.

Consequências

A ordem para estação *arg* pode não ser executada.

Ações recomendadas

Configure at_stn_arg_signal_in para garantir que as ordens para estação *arg* serão executadas.

111501, Erro de texto do BullsEye

Descrição

O BullsEye não consegue acessar o texto.

Índice atribuído: *arg*

Tabela de texto: *arg*

Consequências

O BullsEye não poderá gerar caixas de diálogo de mensagem apropriadas.

Ações recomendadas

Relate este erro a seu representante de suporte ABB.

111502, Mensagem obsoleta BullsEye

Descrição

Mensagem obsoleta BullsEye

6 Resolução de problemas por registro de eventos

6.10 11 xxxx

Continuação

111503, Erro do BullsEye

Descrição

Falha no teste de intervalo de movimento.

111504, Erro do BullsEye

Descrição

O recurso RangeCheck não tem suporte para objetos de trabalho coordenados.

111505, Erro do BullsEye

Descrição

O recurso RangeCheck não tem suporte para transformações de uframe.

111506, Dados do BullsEye carregados

Descrição

Os dados de referência armazenados foram carregados com sucesso.

111507, Erro do BullsEye

Descrição

Nenhum arquivo de dados de referência foi encontrado.

Causas prováveis

Nenhum dado anterior foi armazenado.

111508, Erro do BullsEye

Descrição

O arquivo de dados de referência já foi carregado.

111509, Erro do BullsEye

Descrição

Ocorreu um erro durante o descarregamento do módulo de dados de referência.

Ações recomendadas

Para redefinir o programa, mova o ponteiro do programa para a rotina principal e reinicie a sua execução.

111510, Erro do BullsEye

Descrição

Ocorreu um erro durante a leitura de dados a partir do módulo de dados de referência armazenados.

111511, Dados do BullsEye salvos

Descrição

Os dados de referência foram salvos com sucesso.

111512, Erro do BullsEye

Descrição

Ocorreu um erro ao salvar os dados de referência.

111513, Ferramenta BullsEye inicializada

Descrição

A ferramenta, *arg*, foi inicializada na coleção de dados BullsEye.

Tarefa: *arg*

111514, Ferramenta BullsEye adicionada

Descrição

A ferramenta, *arg*, foi adicionada na coleção de dados BullsEye.

Tarefa: *arg*

111515, Ferramenta BullsEye removida

Descrição

A ferramenta, *arg*, foi removida da coleção de dados BullsEye.

Tarefa: *arg*

Consequências

O BullsEye não poderá mais avaliar esta ferramenta.

Ações recomendadas

Execute a instrução de configuração BESetupToolJ para adicionar e inicializar a ferramenta.

111516, Erro de ES BullsEye

Descrição

Nome de entrada inválido: *arg*

Ferramenta: *arg*

Tarefa: *arg*

Consequências

Nenhuma conexão para a entrada digital foi estabelecida. A inicialização falhou.

Ações recomendadas

Verifique se a entrada especificada existe no sistema.

111517, Erro do BullsEye

Descrição

A ferramenta, *arg*, não está incluída na coleção de dados BullsEye.

Continua na página seguinte

Tarefa: *arg*

Consequências

O BullsEye não poderá avaliar esta ferramenta.

Ações recomendadas

Execute a instrução de configuração BSetupToolJ para adicionar e inicializar a ferramenta.

111518, Erro de ES BullsEye**Descrição**

O BullsEye tentou reconectar um sinal de ES conectado previamente.

Nome da entrada: *arg*

Ferramenta: *arg*

Tarefa: *arg*

Ações recomendadas

Se o problema persistir, execute a instrução BSetupToolJ para reinicializar a ferramenta.

111519, RangeCheck de BullsEye falhou**Descrição**

Verificação do limite da junção falhou para uma Flexão de *arg* e uma Inclinação de *arg*

Tarefa: *arg*

Consequências

O BullsEye não poderá avaliar esta ferramenta.

Ações recomendadas

Tente uma posição de início diferente ou relocalize o dispositivo BullsEye. Se não for encontrada nenhuma posição aceitável, tente reduzir a Flexão e Inclinação solicitada nos dados a serem digitalizados. Contudo, saiba que a redução destes valores pode reduzir a precisão.

111520, RangeCheck de BullsEye falhou**Descrição**

Verificação de singularidade falhou para uma Flexão de *arg* e uma Inclinação de *arg*

Tarefa: *arg*

Consequências

O BullsEye não poderá avaliar esta ferramenta.

Ações recomendadas

Tente uma posição de início diferente ou relocalize o dispositivo BullsEye.

111521, RangeCheck de BullsEye falhou**Descrição**

Nenhuma solução encontrada nas verificações de Limites de junção e Singularidade aceitáveis.

Foi especificada uma Flexão de *arg* e uma Inclinação de *arg*.

Tarefa: *arg*

Consequências

O BullsEye não poderá avaliar esta ferramenta.

Ações recomendadas

Tente uma posição de início diferente ou relocalize o dispositivo BullsEye. Se não for encontrada nenhuma posição aceitável, tente reduzir a Flexão e Inclinação solicitada nos dados a serem digitalizados. Contudo, saiba que a redução destes valores pode reduzir a precisão.

111522, RangeCheck de BullsEye falhou**Descrição**

Nenhuma solução encontrada nas verificações de Limites de junção e Singularidade aceitáveis com espaço livre da placa adequado.

Foi especificada uma Flexão de *arg* e uma Inclinação de *arg*.

Tarefa: *arg*

Consequências

O BullsEye não poderá avaliar esta ferramenta.

Ações recomendadas

Tente uma posição de início diferente ou relocalize o dispositivo BullsEye. Se não for encontrada nenhuma posição aceitável, tente reduzir a Flexão e Inclinação solicitada nos dados a serem digitalizados. Contudo, saiba que a redução destes valores pode reduzir a precisão.

111523, Erro de leitura do BaseFrame do BullsEye**Descrição**

O BullsEye não conseguiu ler a definição BaseFrame para o robô.

Tarefa: *arg*

Consequências

O BullsEye não poderá avaliar esta ferramenta.

Ações recomendadas

O Motion Configuration Database (MOC) talvez tenha proteções excessivas implementadas. Certifique-se de que a definição da estrutura da base possa ser acessada.

6 Resolução de problemas por registro de eventos

6.10 11 xxxx

Continuação

111524, BullsEye TCP estendido

Descrição

A instrução BETcpExtend foi usada para deslocar o TCP de *arg*.

Tarefa: *arg*

Nova extensão: *arg*

Alterar: *arg*

111525, Configuração de BullsEye completa

Descrição

Configuração completa para:

Ferramenta: *arg*

Tarefa: *arg*

Novo objeto de trabalho: *arg*

Novo TCP: *arg*

Desvio máx, médio: *arg*

111526, Configuração de BullsEye falhou

Descrição

A configuração para Ferramenta, *arg*, falhou.

Tarefa: *arg*

Consequências

O BullsEye não poderá avaliar esta ferramenta.

Ações recomendadas

1. Verifique registro de erros para mensagens adicionais.
2. Verifique parâmetros da configuração, dispositivo do sensor e posições de início antes de tentar novamente a configuração.

111527, Erro do BullsEye

Descrição

A posição de início para Ferramenta, *arg*, não está definida.

Tarefa: *arg*

Consequências

O BullsEye não poderá avaliar esta ferramenta.

Ações recomendadas

Execute a instrução de configuração BSetupToolJ para definir a posição.

111528, Feixe de BullsEye movido

Descrição

O feixe foi movido ou a calibração alterada.

Ferramenta: *arg*

Tarefa: *arg*

Consequências

O BullsEye não poderá avaliar esta ferramenta.

Ações recomendadas

Execute a instrução de configuração BSetupToolJ para definir a posição do feixe.

111529, TCP atualizado do BullsEye

Descrição

O TCP para ferramenta, *arg*, foi atualizado por BEUpdateTool.

Tarefa: *arg*

Novo TCP: *arg*

Alterar: *arg*

Tempo decorrido: *arg*

111530, Erro do BullsEye

Descrição

Não foi possível determinar a localização do feixe.

Ferramenta: *arg*

Tarefa: *arg*

Consequências

O BullsEye não poderá avaliar esta ferramenta.

Ações recomendadas

1. Verifique se o dispositivo do sensor está funcionando corretamente.
2. Execute a instrução de configuração BSetupToolJ para definir a posição do feixe.

111531, Erro do BullsEye

Descrição

A posição de início foi alterada.

Ferramenta: *arg*

Tarefa: *arg*

Consequências

O BullsEye não poderá avaliar esta ferramenta.

Ações recomendadas

Execute a instrução de configuração BSetupToolJ para redefinir a nova posição de início.

111532, Erro do BullsEye

Descrição

A ferramenta, *arg*, não está configurada.

Tarefa: *arg*

Consequências

O BullsEye não poderá avaliar esta ferramenta.

Continua na página seguinte

Ações recomendadas

Execute a instrução de configuração BESetupToolJ para adicionar e inicializar a ferramenta.

111533, Erro do BullsEye**Descrição**

Uma medição total de TCP falhou.

Ferramenta: *arg*

Tarefa: *arg*

Conseqüências

O BullsEye não poderá avaliar esta ferramenta.

Ações recomendadas

Se o problema persistir, execute a instrução de configuração BESetupToolJ para adicionar e inicializar a ferramenta.

111534, TCP de Dia1 de BullsEye atualizado**Descrição**

O TCP de Dia1 foi atualizado devido a uma alteração na localização do feixe.

Ferramenta: *arg*

Tarefa: *arg*

Conseqüências

Novo TCP: *arg*

Alterar: *arg*

111535, TCP de Dia1 de BullsEye atualizado**Descrição**

O operador permitiu que o TCP de Dia1 seja atualizado.

Ferramenta: *arg*

Tarefa: *arg*

Conseqüências

Novo TCP: *arg*

Alterar: *arg*

111536, Novo TCP de BullsEye rejeitado**Descrição**

O operador rejeitou a medição de TCP.

Ferramenta: *arg*

Tarefa: *arg*

Conseqüências

O TCP permanecerá sem alterações.

TCP original: *arg*

TCP medido: *arg*

111537, TCP atualizado do BullsEye**Descrição**

O TCP para ferramenta, *arg*, foi atualizado por BECheckTcp.

Tarefa: *arg*

Novo TCP: *arg*

Alterar: *arg*

Tempo decorrido: *arg*

111538, Depuração de BullsEye ativa**Descrição**

Modo de depuração foi ativado.

Tarefa: *arg*

111539, Depuração de BullsEye desativada**Descrição**

Modo de depuração foi desativado.

Tarefa: *arg*

111540, Erro do BullsEye**Descrição**

Ocorreu um erro. A causa não foi identificada.

Tarefa: *arg*

Ações recomendadas

Se o problema persistir, tente:

1. Execute a instrução de configuração BESetupToolJ para reinicializar a ferramenta.
2. Contate o representante de suporte da ABB se o problema não puder ser corrigido.

111541, TCP de BullsEye OK**Descrição**

O TCP para ferramenta, *arg*, não foi atualizado por BECheckTcp, porque está na tolerância.

Tarefa: *arg*

TCP medido: *arg*

TCP atual: *arg*

Tempo decorrido: *arg*

111551, Erro de configuração SmarTac**Descrição**

Não foi possível encontrar no EIO os nomes de sinais fornecidos em PROC.

Ações recomendadas

Verifique as configurações PROC e EIO.

Continua na página seguinte

6 Resolução de problemas por registro de eventos

6.10 11 xxxx

Continuação

111552, Erro de configuração SmarTac

Descrição

Ocorreu um erro ao tentar estabelecer conexões com E/S.

Ações recomendadas

Verifique as configurações PROC e EIO.

111553, Erro de configuração SmarTac

Descrição

SmarTac não conseguiu encontrar:

arg

na configuração PROC.

Causas prováveis

Um arquivo de configuração PROC foi carregado com erros.

111554, Erro de configuração SmarTac

Descrição

SmarTac tentou acessar um tipo ilegal:

arg

na configuração PROC.

Causas prováveis

Um arquivo de configuração PROC foi carregado com erros.

111555, Erro de configuração SmarTac

Descrição

SmarTac passou por erro desconhecido ao tentar acessar:

arg

na configuração PROC.

Causas prováveis

Um arquivo de configuração PROC foi carregado com erros.

111556, Resultado do SmarTac

Descrição

Resultado da pesquisa: *arg*

Tipo de pesquisa: Pesquisa 1D

Nome da pesquisa: *arg*

111557, Substituição da pesquisa SmarTac

Descrição

Limite opcional excedido na Search_1D!

Nome da pesquisa: *arg*

Magnitude do desvio = *arg*

Limite predefinido = *arg*

111558, Substituição da pesquisa SmarTac

Descrição

Resultado da pesquisa padrão selecionado depois de falha da pesquisa.

Substituição manual selecionada.

Tipo de pesquisa: Pesquisa 1D

Nome da pesquisa: *arg*

111559, Resultado do SmarTac

Descrição

Peça detectada.

Tipo de pesquisa: Pesquisa de peça

111560, Substituição da pesquisa SmarTac

Descrição

Resultado de pesquisa padrão selecionado.

Nenhuma peça foi encontrada durante a pesquisa.

Substituição manual 'VERDADEIRO' selecionada.

Tipo de pesquisa: Pesquisa de peça

111561, Substituição da pesquisa SmarTac

Descrição

Resultado de pesquisa padrão selecionado.

Nenhuma peça foi encontrada durante a pesquisa.

Substituição manual 'FALSO' selecionada.

Tipo de pesquisa: Pesquisa de peça

111562, Resultado do SmarTac

Descrição

Resultado da localização: *arg*

Resultado da largura: *arg*

Tipo de pesquisa: Chanfro

Nome da pesquisa: *arg*

111563, Substituição da pesquisa SmarTac

Descrição

Resultado da pesquisa padrão selecionado depois de falha da pesquisa de chanfro.

Substituição manual selecionada.

Tipo de pesquisa: Chanfro

Nome da pesquisa: *arg*

Continua na página seguinte

111564, Erro de texto SmarTac**Descrição**

SmarTac não conseguiu acessar o texto.

Índice informado: *arg*

Tabela de texto: *arg*

Conseqüências

SmarTac não conseguirá exibir as mensagens corretamente.

Ações recomendadas

Informe a ABB.

111601, Falha ao criar a tabela DB**Descrição**

Falha ao criar a tabela WebWare: tblBullsEye

Conseqüências

O Monitor da produção não conseguirá registrar dados no banco de dados.

Ações recomendadas

Verifique o servidor do WebWare.

111602, A tabela DB foi criada**Descrição**

A tabela, tblBullsEye, foi adicionada ao banco de dados WebWare com sucesso.

111603, Erro de monitor da produção**Descrição**

Erro de configuração.

O Monitor da produção não conseguiu encontrar:

arg

na configuração PROC.

Ações recomendadas

Verifique os erros no arquivo de configuração PROC.

111604, Erro de monitor da produção**Descrição**

Erro de configuração.

O Monitor da produção tentou acessar um tipo ilegal:

arg

na configuração PROC.

Ações recomendadas

Verifique os erros no arquivo de configuração PROC.

111605, Erro de monitor da produção**Descrição**

Erro de configuração.

O Monitor da produção passou por erro desconhecido tentando acessar:

arg

na configuração PROC.

Ações recomendadas

Verifique os erros no arquivo de configuração PROC.

111606, Erro de monitor da produção**Descrição**

Erro de recurso de texto.

O Monitor da produção não conseguiu acessar texto.

Índice: *arg*

Arquivo: *arg*

Ações recomendadas

Informe a ABB.

111607, Monitor da produção DB**Descrição**

Criando a tabela tblCycRes no banco de dados WebWare...

111608, Falha ao criar a tabela DB**Descrição**

Falha ao criar a tabela WebWare: tblCycRes

Conseqüências

O Monitor da produção não conseguirá registrar dados no banco de dados.

Ações recomendadas

Verifique o servidor do WebWare.

111609, A tabela DB foi criada**Descrição**

A tabela, tblCycRes, foi adicionada ao banco de dados WebWare com sucesso.

111610, Monitor da produção DB**Descrição**

Criando a tabela tblSeamRes no banco de dados WebWare...

6 Resolução de problemas por registro de eventos

6.10 11 xxxx

Continuação

111611, Falha ao criar a tabela DB

Descrição

Falha ao criar a tabela WebWare: tblSeamRes

Consequências

O Monitor da produção não conseguirá registrar dados no banco de dados.

Ações recomendadas

Verifique o servidor do WebWare.

111612, A tabela DB foi criada

Descrição

A tabela, tblSeamRes, foi adicionada ao banco de dados WebWare com sucesso.

111613, Monitor da produção DB

Descrição

Criando a tabela tblSeamEv no banco de dados WebWare...

111614, Falha ao criar a tabela DB

Descrição

Falha ao criar a tabela WebWare: tblSeamEv

Consequências

O Monitor da produção não conseguirá registrar dados no banco de dados.

Ações recomendadas

Verifique o servidor do WebWare.

111615, A tabela DB foi criada

Descrição

A tabela, tblSeamEv, foi adicionada ao banco de dados WebWare com sucesso.

111616, Falha ao criar a tabela DB

Descrição

Falha ao criar a tabela WebWare: tblCycleEv

Consequências

O Monitor da produção não conseguirá registrar dados no banco de dados.

Ações recomendadas

Verifique o servidor do WebWare.

111617, A tabela DB foi criada

Descrição

A tabela, tblCycleEv, foi adicionada ao banco de dados WebWare com sucesso.

111618, Falha ao criar a tabela DB

Descrição

Falha ao criar a tabela WebWare: tblGapEv

Consequências

O Monitor da produção não conseguirá registrar dados no banco de dados.

Ações recomendadas

Verifique o servidor do WebWare.

111619, A tabela DB foi criada

Descrição

A tabela, tblGapEv, foi adicionada ao banco de dados WebWare com sucesso.

111620, Discordância do monitor da produção

Descrição

As informações da peça para, *arg*, foram alteradas na tarefa, *arg*.

Consequências

Os dados de referência armazenados para ela não podem ser mais vinculados ao programa de peças.

Ações recomendadas

Exclua o arquivo de referência para poder armazenar novos dados.

111621, Erro de monitor da produção

Descrição

O módulo dos dados de referência para a peça, *arg*, já foi carregado.

Será feita uma tentativa para descarregar o módulo e, depois, recarregá-lo.

Nome da tarefa: *arg*

111622, Erro de monitor da produção

Descrição

O módulo dos dados de referência para a peça, *arg*, já foi carregado. Falha ao tentar descarregar o módulo.

Nome da tarefa: *arg*

Continua na página seguinte

Consequências

Esta é uma condição anormal que impedirá o funcionamento correto do Monitor da produção até que o problema seja solucionado.

Ações recomendadas

Exclua o módulo de referência desta tarefa e reinicie a execução do programa a partir do principal.

111623, Erro de monitor da produção

Descrição

Não foi possível descarregar o módulo dos dados de referência para a peça, *arg*.

Nome da tarefa: *arg*

Ações recomendadas

Reinicie a execução do programa a partir do principal.

111624, Erro de monitor da produção

Descrição

Não foi possível ler os dados de referência da peça, *arg*, a partir do arquivo de dados armazenados.

Nome da tarefa: *arg*

Causas prováveis

O arquivo de dados pode conter erros de sintaxe.

Ações recomendadas

Exclua o arquivo de dados de referência para permitir o armazenamento de novos dados.

111625, Dados do monitor salvos

Descrição

Os dados nominais foram salvos com sucesso para, *arg*.

Nome da tarefa: *arg*

111626, Erro de monitor da produção

Descrição

Ocorreu um erro ao salvar o arquivo de dados de referência da peça, *arg*.

Nome da tarefa: *arg*

Consequências

O Monitor da produção não conseguirá executar as atividades de monitoramento.

Ações recomendadas

Informe a ABB.

111627, Reajuste do timer do monitor da produção

Descrição

O timer de ciclos foi reajustado para evitar um possível estouro.

Nome da tarefa: *arg*

111628, Reajuste do timer do monitor da produção

Descrição

O timer de arcos foi reajustado para evitar um possível estouro.

Nome da tarefa: *arg*

111629, Falha ao criar a tabela DB

Descrição

Falha ao criar a tabela WebWare: tblSmtc1D

Consequências

O Monitor da produção não conseguirá registrar dados no banco de dados.

Ações recomendadas

Verifique o servidor do WebWare.

111630, A tabela DB foi criada

Descrição

A tabela, tblSmtc1D, foi adicionada ao banco de dados WebWare com sucesso.

111631, Falha ao criar a tabela DB

Descrição

Falha ao criar a tabela WebWare: tblSmtcPart

Consequências

O Monitor da produção não conseguirá registrar dados no banco de dados.

Ações recomendadas

Verifique o servidor do WebWare.

111632, A tabela DB foi criada

Descrição

A tabela, tblSmtcPart, foi adicionada ao banco de dados WebWare com sucesso.

111633, Falha ao criar a tabela DB

Descrição

Falha ao criar a tabela WebWare: tblSmtcGroove

Continua na página seguinte

6 Resolução de problemas por registro de eventos

6.10 11 xxxx

Continuação

Consequências

O Monitor da produção não conseguirá registrar dados no banco de dados.

Ações recomendadas

Verifique o servidor do WebWare.

111634, A tabela DB foi criada

Descrição

A tabela, tblSmtcGroove, foi adicionada ao banco de dados WebWare com sucesso.

111635, Falha ao criar a tabela DB

Descrição

Falha ao criar a tabela WebWare: tblTchClean

Consequências

O Monitor da produção não conseguirá registrar dados no banco de dados.

Ações recomendadas

Verifique o servidor do WebWare.

111636, A tabela DB foi criada

Descrição

A tabela, tblTchClean, foi adicionada ao banco de dados WebWare com sucesso.

111637, Falha ao criar a tabela DB

Descrição

Falha ao criar a tabela WebWare: tblNavigSrchSp.

Consequências

O Monitor da produção não conseguirá registrar dados no banco de dados.

Ações recomendadas

Verifique o servidor do WebWare.

111638, A tabela DB foi criada

Descrição

A tabela, tblNavigSrchSp, foi adicionada ao banco de dados WebWare com sucesso.

111639, Falha ao criar a tabela DB

Descrição

Falha ao criar a tabela WebWare: tblNavigMeas1D.

Consequências

O Monitor da produção não conseguirá registrar dados no banco de dados.

Ações recomendadas

Verifique o servidor do WebWare.

111640, A tabela DB foi criada

Descrição

A tabela, tblNavigMeas1D, foi adicionada ao banco de dados WebWare com sucesso.

111641, Falha ao criar a tabela DB

Descrição

As tabelas do banco de dados WebWare devem ser criadas no modo Automático.

Consequências

O Monitor da produção não conseguirá registrar dados no banco de dados.

Ações recomendadas

Altere para o modo Automático e tente novamente.

111701, Erro de serviço do maçarico

Descrição

Erro de configuração MechClean do serviço de maçarico. E/S *arg* NÃO encontrada.

111702, Erro de serviço do maçarico

Descrição

Erro de configuração MechClean do serviço de maçarico. Verifique o domínio cfg PROC.

111703, Erro de serviço do maçarico

Descrição

Erro de configuração MechClean do serviço de maçarico. O Serviço de maçarico não conseguiu encontrar: *arg/ arg* na configuração PROC.

111704, Erro de serviço do maçarico

Descrição

Erro de configuração MechClean do serviço de maçarico. O Serviço de maçarico tentou acessar um tipo ilegal: *arg/ arg* na configuração PROC.

Continua na página seguinte

111705, Erro de serviço do maçarico**Descrição**

Erro de configuração MechClean do serviço de maçarico. O Serviço de maçarico passou por erro desconhecido ao tentar acessar: *arg/ arg* na configuração PROC.

111706, Erro de serviço do maçarico**Descrição**

Erro de configuração Wirecut do serviço de maçarico. O Serviço de maçarico não conseguiu encontrar: *arg/ arg* na configuração PROC.

111707, Erro de serviço do maçarico**Descrição**

Erro de configuração Wirecut do serviço de maçarico. O Serviço de maçarico tentou acessar um tipo ilegal: *arg/ arg* na configuração PROC.

111708, Erro de serviço do maçarico**Descrição**

Erro de configuração Wirecut do serviço de maçarico. O Serviço de maçarico passou por erro desconhecido ao tentar acessar: *arg/ arg* na configuração PROC.

111709, Erro de serviço do maçarico**Descrição**

Erro de configuração Wirecut do serviço de maçarico. E/S *arg* NÃO encontrada.

111710, Erro de serviço do maçarico**Descrição**

Erro de configuração MechClean do serviço de maçarico. Verifique o domínio *cfg* PROC.

111711, Erro de serviço do maçarico**Descrição**

Erro de configuração Spray do serviço de maçarico. Verifique o domínio *cfg* PROC.

111712, Erro de serviço do maçarico**Descrição**

Erro de configuração Spray do serviço de maçarico. O Serviço de maçarico não conseguiu encontrar: *arg/ arg* na configuração PROC.

111713, Erro de serviço do maçarico**Descrição**

Erro de configuração Spray do serviço de maçarico. O Serviço de maçarico tentou acessar um tipo ilegal: *arg/ arg* na configuração PROC.

111714, Erro de serviço do maçarico**Descrição**

Erro de configuração Spray do serviço de maçarico. O Serviço de maçarico passou por erro desconhecido ao tentar acessar: *arg/ arg* na configuração PROC.

111715, Aviso de serviços de maçarico**Descrição**

O serviço de maçarico Spray não tem E/S configurada.

111716, Aviso de serviços de maçarico**Descrição**

O serviço de maçarico Wirecut não tem E/S configurada.

111717, Aviso de serviços de maçarico**Descrição**

O serviço de maçarico MechClean não tem E/S configurada.

111751, Erro de configuração do navegador**Descrição**

Erro de configuração do navegador. E/S *arg* NÃO encontrada.

111752, Erro de configuração do navegador**Descrição**

Erro de configuração do navegador. O navegador não conseguiu encontrar: *arg/ arg* na configuração PROC.

111753, Erro de configuração do navegador**Descrição**

Erro de configuração do navegador. O navegador tentou acessar um tipo ilegal: *arg/ arg* na configuração PROC.

111754, Erro de configuração do navegador**Descrição**

Erro de configuração do navegador. O navegador passou por erro desconhecido ao tentar acessar: *arg/ arg* na configuração PROC.

Continua na página seguinte

6 Resolução de problemas por registro de eventos

6.10 11 xxxx

Continuação

111755, Erro do navegador

Descrição

Não foi possível localizar a esfera chamada *arg*.

Causas prováveis

O ponto nominal não tem precisão suficiente.

O raio de pesquisa é muito pequeno.

111756, Aviso de configuração do navegador

Descrição

O navegador não possui E/S configurada.

111800, Parâmetro de regulagem ilegal

Descrição

Tarefa: *arg*

Contexto: *arg*

arg não é um parâmetro de regulagem válido.

Arcitune somente permite parâmetros 20 a 29 e 31 a 41.

111801, Número de programa ilegal

Descrição

Tarefa: *arg*

Contexto: *arg*

arg não é um número de programa válido.

Arcitune somente permite programas de 1 a 99.

111802, Versão de arquivo SID não suportada

Descrição

Tarefa: *arg*

Contexto: *arg*

A versão do arquivo SID não é suportada.

111803, Unidade de E/S padrão não está especificada

Descrição

Tarefa: *arg*

Nenhuma unidade de E/S padrão especificada

InstancePath: /PROC/ARCI_USER_PROP/*arg*

Atributo: use_default_io

111804, Dados da configuração não encontrados

Descrição

Tarefa: *arg*

InstancePath: *arg*

Atributo: *arg*

Continua na página seguinte

111805, Erro de EPROM

Descrição

Unidade de E/S: *arg*

Código de erro: *arg*

Unidade interna: *arg*

111806, Erro de RAM

Descrição

Unidade de E/S: *arg*

Código de erro: *arg*

Unidade interna: *arg*

111807, Erro de RAM externa

Descrição

Unidade de E/S: *arg*

Código de erro: *arg*

Unidade interna: *arg*

111808, Erro da voltagem da fonte de alimentação de 5V

Descrição

Unidade de E/S: *arg*

Código de erro: *arg*

Unidade interna: *arg*

111809, Erro de voltagem elevada DC

Descrição

Unidade de E/S: *arg*

Código de erro: *arg*

Unidade interna: *arg*

111810, Erro de temperatura elevada

Descrição

Unidade de E/S: *arg*

Código de erro: *arg*

Unidade interna: *arg*

111811, Erro de corrente principal elevada

Descrição

Unidade de E/S: *arg*

Código de erro: *arg*

Unidade interna: *arg*

111812, Erro de voltagem DC**Descrição**

WDU: 3 V (bateria)

PS: +15 VC

Unidade de E/S: *arg*Código de erro: *arg*Unidade interna: *arg*

111813, Erro de voltagem DC**Descrição**

PS: -15 VC

Unidade de E/S: *arg*Código de erro: *arg*Unidade interna: *arg*

111814, Erro de voltagem DC**Descrição**

PS: +15 VB

Unidade de E/S: *arg*Código de erro: *arg*Unidade interna: *arg*

**111815, Erro de corrente-servo /
Velocidade-servo do arame****Descrição**Unidade de E/S: *arg*Código de erro: *arg*Unidade interna: *arg*

111816, Erro de comunicação**Descrição**

Aviso do barramento interno.

Unidade de E/S: *arg*Código de erro: *arg*Unidade interna: *arg*

111818, Erro de comunicação**Descrição**

Barramento interno desligado.

Unidade de E/S: *arg*Código de erro: *arg*Unidade interna: *arg*

111819, Mensagem perdida**Descrição**

Uma mensagem foi perdida no barramento interno.

Unidade de E/S: *arg*Código de erro: *arg*Unidade interna: *arg*

111821, Contato perdido com MEK**Descrição**Unidade de E/S: *arg*Código de erro: *arg*Unidade interna: *arg*

111822, Contato perdido com LUD**Descrição**Unidade de E/S: *arg*Código de erro: *arg*Unidade interna: *arg*

111823, Erro de memória gerenciada pela bateria**Descrição**Unidade de E/S: *arg*Código de erro: *arg*Unidade interna: *arg*

111824, Definições não aceitas**Descrição**Unidade de E/S: *arg*Código de erro: *arg*Unidade interna: *arg*

111825, Definições incompatíveis**Descrição**Unidade de E/S: *arg*Código de erro: *arg*Unidade interna: *arg*

111826, Estouro no buffer de transmissão**Descrição**Unidade de E/S: *arg*Código de erro: *arg*Unidade interna: *arg*

6 Resolução de problemas por registro de eventos

6.10 11 xxxx

Continuação

111827, Estouro no buffer de recepção

Descrição

Unidade de E/S: *arg*

Código de erro: *arg*

Unidade interna: *arg*

111829, Formato dos dados de solda incompatíveis

Descrição

Unidade de E/S: *arg*

Código de erro: *arg*

Unidade interna: *arg*

111830, Erro de alerta

Descrição

Unidade de E/S: *arg*

Código de erro: *arg*

Unidade interna: *arg*

111832, Estouro de pilha

Descrição

Unidade de E/S: *arg*

Código de erro: *arg*

Unidade interna: *arg*

111833, Sem fluxo de água

Descrição

Unidade de E/S: *arg*

Código de erro: *arg*

Unidade interna: *arg*

111834, Contato perdido com Cartão TIG

Descrição

Unidade de E/S: *arg*

Código de erro: *arg*

Unidade interna: *arg*

111850, Parâmetro de regulagem inválido

Descrição

Tarefa: *arg*

Contexto: *arg*

arg não é válido como um parâmetro de regulagem.

O MigRobTune permite parâmetros 20 a 29 e 31 a 41.

111851, Número de Cronograma Inválido

Descrição

Tarefa: *arg*

Contexto: *arg*

arg não é um nome de cronograma válido.

O MigRobtune somente permite cronogramas 1 a 99.

111852, Arquivo SID não suportado

Descrição

Tarefa: *arg*

Contexto: *arg*

O versão do arquivo SID não é suportada.

111853, Unidade de E/S padrão não está especificada

Descrição

Tarefa: *arg*

A Unidade de E/S padrão não está especificada.

InstancePath: /PROC/MIGROB_USER_PROP/*arg*

Atributo: use_default_io

111854, Dados da configuração não encontrados

Descrição

Tarefa: *arg*

InstancePath: *arg*

Atributo: *arg*

111855, Cronograma não existe

Descrição

O cronograma *arg* não existe na fonte de energia *arg*, em *arg*.

Consequências

Os resultados da solda não serão como esperados.

Ações recomendadas

Certifique-se de que o cronograma foi criado antes de utilizá-lo em uma instrução de solda.

111856, Erro da memória do programa (EPROM)

Descrição

A memória do programa está danificada na unidade *arg*.

Código da Falha: *arg*

Unidade interna: *arg*

Ações recomendadas

Reinicie a máquina. Se a falha persistir, solicite a ajuda de um técnico de serviço.

Continua na página seguinte

111857, Erro da RAM do Microprocessador

Descrição

O microprocessador não consegue imprimir/ler a memória interna na unidade *arg*.

Código da Falha: *arg*

Unidade interna: *arg*

Ações recomendadas

Reinicie a máquina. Se a falha persistir, solicite a ajuda de um técnico de serviço.

111858, Erro de RAM externa

Descrição

O microprocessador não consegue imprimir/ler a memória externa na unidade *arg*.

Código da Falha: *arg*

Unidade interna: *arg*

Ações recomendadas

Reinicie a máquina. Se a falha persistir, solicite a ajuda de um técnico de serviço.

111859, Fonte de alimentação de 5V baixa

Descrição

A voltagem da fonte de alimentação é demasiado baixa na unidade *arg*.

Código da Falha: *arg*

Unidade interna: *arg*

Consequências

O processo de soldagem atual está parado e a iniciação é evitada.

Ações recomendadas

Desligue a fonte de alimentação principal para reinicializar a unidade. Se a falha persistir, solicite a ajuda de um técnico de serviço.

111860, Limites fora da voltagem intermediária de DC

Descrição

A voltagem é muito alta ou muito baixa na unidade *arg*.

Código de Falha: *arg*

Unidade interna: *arg*

Consequências

A unidade de força está parada e não pode ser iniciada.

Causas prováveis

Uma voltagem muito alta pode ser devido a transientes graves na fonte de alimentação principal, ou a uma fonte de alimentação fraca (indutância alta da alimentação ou uma fase faltando).

Ações recomendadas

Desligue a fonte de alimentação principal para reinicializar a unidade. Se a falha persistir, solicite a ajuda de um técnico de serviço.

111861, Temperatura elevada

Descrição

O corte de sobrecarga térmico foi acionado na unidade *arg*.

Código de Falha: *arg*

Unidade interna: *arg*

Consequências

O processo de soldagem atual parou e não pode ser reiniciado até o corte ser reiniciado.

Ações recomendadas

Certifique-se de que as entradas ou saídas do ar de resfriamento não estejam bloqueadas ou atoladas com sujeira. Verifique o ciclo de trabalho a ser usado para ter certeza que o equipamento não está sendo sobrecarregado.

111862, Corrente primária alta

Descrição

A unidade de energia *arg* usa muita corrente da voltagem DC que a fornece.

Código da Falha: *arg*

Unidade interna: *arg*

Consequências

A unidade de força está parada e não pode ser iniciada.

Ações recomendadas

Desligue a fonte de alimentação principal para reinicializar a unidade. Se a falha persistir, solicite a ajuda de um técnico de serviço.

111863, Fonte de alimentação ou voltagem de bateria baixa

Descrição

Unidade: *arg*

Veja a descrição correspondente à unidade interna: *arg*

WDU: Voltagem de bateria +3 V baixa

6 Resolução de problemas por registro de eventos

6.10 11 xxxx

Continuação

Voltagem da bateria muito baixa na unidade *arg*. Se a bateria não for substituída, todos os dados armazenados serão perdidos.

PS: Fonte de alimentação de +15 V

A fonte de alimentação é demasiado elevada ou demasiado baixa na unidade *arg*. Código da Falha: *arg*

Ações recomendadas

Solicite a ajuda de um técnico de serviço.

111864, Fonte de alimentação -15 V

Descrição

A fonte de alimentação é muito alta ou muito baixa na unidade *arg*.

Código de Falha: *arg*

Unidade interna: *arg*

Ações recomendadas

Solicite a ajuda de um técnico de serviço.

111865, Fonte de alimentação +24 V

Descrição

A fonte de alimentação é muito alta ou muito baixa na unidade *arg*.

Código de Falha: *arg*

Unidade interna: *arg*

Ações recomendadas

Solicite a ajuda de um técnico de serviço.

111866, Erro de motor servo-corrente / servo-velocidade

Descrição

Unidade de E/S: *arg*

Código do erro: *arg*

Unidade interna: *arg*

111867, Erro de comunicação (Aviso)

Descrição

A carga no CAN-bus do sistema é temporariamente muito elevada na unidade *arg*.

Código da Falha: *arg*

Unidade interna: *arg*

Consequências

A unidade de alimentação/alimentação de fio perdeu contato com a unidade de dados da soldagem.

Ações recomendadas

Verifique se todos os equipamentos estão conectados corretamente. Se a falha persistir, solicite a ajuda de um técnico de serviço.

111869, Erro de comunicação

Descrição

O CAN-bus do sistema parou temporariamente de trabalhar devido à carga ser alta demais.

Código de Falha: *arg*

Unidade interna: *arg*

Consequências

O processo de soldagem atual para.

Ações recomendadas

Verifique se todos os equipamentos estão conectados corretamente. Desligue a fonte de alimentação principal para reinicializar a unidade. Se a falha persistir, solicite a ajuda de um técnico de serviço.

111870, Mensagens perdidas

Descrição

O microprocessador não consegue processar as mensagens recebidas com a rapidez suficiente, e as informações foram perdidas na unidade *arg*.

Código da Falha: *arg*

Unidade interna: *arg*

Ações recomendadas

Desligue a fonte de alimentação principal para reinicializar a unidade. Se a falha persistir, solicite a ajuda de um técnico de serviço.

111872, Contato perdido com MEK

Descrição

Unidade: *arg*

Código da falha: *arg*

Unidade interna: *arg*

111873, Contato perdido

Descrição

A unidade de dados de soldagem (WDU) perdeu o contato com a unidade de energia (PS) na unidade *arg*.

Código da falha: *arg*

Unidade interna: *arg*

Continua na página seguinte

Consequências

O processo de soldagem atual para.

Ações recomendadas

Verifique os cabos. Se a falha persistir, solicite a ajuda de um técnico de serviço.

111874, Erro de memória na RAM da memória de dados fornecida por bateria

Descrição

A bateria perdeu voltagem na unidade *arg*.

Código da Falha: *arg*

Unidade interna: *arg*

Ações recomendadas

Desligue a fonte de alimentação principal para reinicializar a unidade. A unidade de dados de soldagem é reiniciada.

111875, Valores definidos não permitidos armazenados na RAM

Descrição

Foram descobertos valores não permitidos no arranque na unidade *arg*.

Código da Falha: *arg*

Unidade interna: *arg*

Ações recomendadas

Exclua todos os dados contidos na unidade dos dados de soldagem.

Desligue a fonte de alimentação principal para reiniciar a unidade. A unidade de soldagem é reiniciada.

111876, Valores definidos incompatíveis armazenados na RAM

Descrição

Combinações de dados de soldagem não permitidos foram especificadas na unidade *arg*.

Código da Falha: *arg*

Unidade interna: *arg*

Ações recomendadas

Desligue a fonte de alimentação principal para reinicializar a unidade. Se a falha persistir, solicite a ajuda de um técnico de serviço.

111877, Estouro do buffer da transmissão

Descrição

A unidade de dados de soldagem não gerencia a transmissão das informações para outras unidades com rapidez suficiente na unidade *arg*.

Código de Falha: *arg*

Unidade interna: *arg*

Ações recomendadas

Desligue a fonte de alimentação principal para reinicializar a unidade.

111878, Estouro do buffer da recepção

Descrição

A unidade de dados de soldagem não gerencia o processamento das informações das outras unidades com rapidez suficiente.

Código da Falha: *arg*

Unidade interna: *arg*

Ações recomendadas

Desligue a fonte de alimentação principal para reinicializar a unidade.

111880, Formato dos dados de solda incompatíveis

Descrição

Unidade de E/S: *arg*

Código do erro: *arg*

Unidade interna: *arg*

111881, Erro do programa

Descrição

Algo evitou que o processador executasse suas tarefas normais no programa na unidade *arg*.

Código da Falha: *arg*

Unidade interna: *arg*

Consequências

O programa reinicia automaticamente. O processo de soldagem atual será interrompido.

Ações recomendadas

Reveja o manuseio dos programas durante a soldagem. Se a falha é repetida, solicite a ajuda de um técnico de serviço.

6 Resolução de problemas por registro de eventos

6.10 11 xxxx

Continuação

111883, Dados do programa perdidos

Descrição

A execução do programa não funciona na unidade *arg*.

Código da Falha: *arg*

Unidade interna: *arg*

Ações recomendadas

Desligue a fonte de alimentação principal para reinicializar a unidade. Se a falha persistir, solicite a ajuda de um técnico de serviço.

111884, Nenhum fluxo de água

Descrição

Unidade de E/S: *arg*

Código do erro: *arg*

Unidade interna: *arg*

111885, Contato perdido com Cartão TIG

Descrição

Unidade de E/S: *arg*

Código do erro: *arg*

Unidade interna: *arg*

111928, Falha ao reiniciar o serviço

Descrição

Um serviço falhou ao ser reiniciado na área de trabalho *arg*.

Consequências

A área de trabalho apresentou um estado de erro como resposta.

Causas prováveis

Contagem de camadas de início = *arg* e contagem de produtos de início = *arg* é mais que o número total de camadas para o serviço (= *arg*).

Ações recomendadas

Corrija a contagem de camadas de início e a contagem de produtos de início. Reinicie a tarefa.

111929, Falha ao reiniciar o serviço

Descrição

Um serviço falhou ao ser reiniciado na área de trabalho *arg*.

Consequências

A área de trabalho apresentou um estado de erro como resposta.

Causas prováveis

A contagem de produtos de início *arg* é mais que a quantidade de produtos para a camada superior (= *arg*).

Ações recomendadas

Corrija a contagem de produtos de início e reinicie o serviço.

111930, Falha ao reiniciar o serviço

Descrição

Um serviço falhou ao ser reiniciado na área de trabalho *arg*.

Consequências

A área de trabalho apresentou um estado de erro como resposta.

Causas prováveis

Contagem de produtos de início = *arg*, não é compatível com uma operação completa para a camada superior incompleta. Contagem de camadas de início é especificada como = *arg*.

Ações recomendadas

Corrija a contagem de produtos de início e a contagem de camadas de início. Reinicie a tarefa.

111931, Um serviço não terminado foi interrompido

Descrição

Um serviço não terminado foi interrompido na área de trabalho *arg*. Quantidade de camadas completas na pilha = *arg*. Quantidade de produtos na camada superior = *arg*.

111964, Evento de erro acionado

Descrição

Tarefa: *arg*

Falha na instrução *arg*.

A área de trabalho *arg* é configurada em estado de erro após um evento de falha.

Ref. do programa *arg*

Consequências

Não é possível executar o programa até resolver o erro.

Causas prováveis

1. O sinal da origem de falha definiu a área de trabalho em estado de erro.
2. Parar imediatamente foi utilizado.

Ações recomendadas

Resolva a causa da situação de erro e use uma das opções de reinicialização.

Continua na página seguinte

112060, Pare o projeto solicitado durante o início

Descrição

A execução do RAPID parou durante o início do projeto.
O projeto *arg* não foi iniciado.

Conseqüências

A execução do RAPID é interrompida imediatamente. O projeto *arg* não foi iniciado.

Causas prováveis

Uma solicitação para parar o projeto vinda do PickMaster, FlexPendant, E/S ou RAPID quando o início de um projeto é executado.

Ações recomendadas

Tente iniciar o projeto novamente.

112200, Falha ao abrir o sinal

Descrição

Ocorreu um erro ao abrir o sinal de acionamento de evento.
Nome do sinal: *arg*

Conseqüências

Não será possível usar nenhuma funcionalidade de recuperação de erro do PickMaster que possa ser gerada por sinais de E/S.

Causas prováveis

O nome do sinal não está configurado na configuração de E/S.

Ações recomendadas

Verifique o nome do sinal de acionamento de evento usando o aplicativo PickMaster no computador.

112355, Muitos eventos

Descrição

Tarefa: *arg*
Há muitos eventos de disparo definidos para um movimento. São permitidos no máximo 8, mas nesse caso há *arg* definidos.
Ref. do programa: *arg*

Conseqüências

Todos os eventos não podem ser definidos.

Causas prováveis

Erro na configuração PickMaster.

Ações recomendadas

Revise a configuração PickMaster.

112363, Incompatibilidade de altura da parada de pesquisa de pilhas

Descrição

Tarefa: *arg*
A altura de parada configurada = *arg* mm foi atingida durante o movimento de pesquisa pela pilha, sem detectar a altura da mesma. A camada de baixo da pilha é esperada ao menos uma camada abaixo da altura de parada atingida.
Ref. do programa: *arg*

Conseqüências

A altura da pilha não pôde ser ajustada apropriadamente após a pesquisa pela pilha.

Causas prováveis

A altura de parada configurada está configurada para muito alto.
A estrutura de deslocamento configurada para a operação está muito alta.

Ações recomendadas

Verifique a altura de parada configurada.
Verifique o deslocamento da estrutura configurado para a configuração da operação.

112385, Há muitos eventos definidos para a ação de destino

Descrição

Tarefa: *arg*
Falha inesperada.
Mais de *arg* eventos estão configurados para uma única ação de destino do tipo *arg* na área de trabalho *arg*.
Ref. do programa: *arg*

Conseqüências

A execução é parada.

Causas prováveis

Muitos eventos foram atribuídos à mesma ação de destino.

Ações recomendadas

Modifique a configuração do projeto, faça o download e reinicie o projeto.
Entre em contato com a ABB.

112386, Tipo de disparo de E/S desconhecido

Descrição

Tarefa: *arg*
O tipo de disparo de E/S *arg* é desconhecido.
Ref. do programa: *arg*

6 Resolução de problemas por registro de eventos

6.10 11 xxxx

Continuação

Consequências

Pesquisa da pilha não pode ser completada.

Causas prováveis

Erros no código RAPID.

112399, O fluxo do PickMaster foi imediatamente interrompido

Descrição

O fluxo *arg* foi interrompido imediatamente.

Consequências

O programa RAPID é interrompido se o fluxo estiver ativo em qualquer operação de paletização.

Ações recomendadas

A reinicialização do fluxo deve ser realizada a partir de uma das opções de reinicialização de erro.

112400, Parâmetro de regulação inválido

Descrição

Tarefa: *arg*

Contexto: *arg*

arg não é um parâmetro de regulação válido.

112401, Número de cronograma fora de intervalo

Descrição

Tarefa: *arg*

Contexto: *arg*

arg não é um nome de cronograma válido.

Os números de cronograma válidos estão no intervalo: *arg* até *arg*.

112402, O arquivo SID não é compatível

Descrição

Tarefa: *arg*

Contexto: *arg*

A versão do arquivo SID não é compatível.

Consequências

O arquivo SID não foi carregado na memória da fonte de energia.

Causas prováveis

O arquivo SID foi salvo de um tipo diferente de fonte de energia ou o arquivo SID se tornou corrompido.

Ações recomendadas

Se o arquivo foi transferido com um programa FTP. Você tem certeza de que o programa FTP usa o modo de transferência binária para esse arquivo SID?

Se possível tente recriar o arquivo SID de sua origem.

112403, Unidade de E/S padrão não definida

Descrição

Tarefa: *arg*

A unidade de E/S padrão não está definida na configuração.

InstancePath: /PROC/ARISTOMIG_INT_USER_PROP/*arg*

Atributo: use_default_io

112404, Dados de configuração não encontrados

Descrição

Tarefa: *arg*

InstancePath: *arg*

Atributo: *arg*

112405, Arquivo SID Corrompido

Descrição

Tarefa: *arg*

Contexto: *arg*

O arquivo SID não está no formato correto ou o tamanho do arquivo é incorreto.

Consequências

Não foram recuperados todos os dados do arquivo.

Ações recomendadas

Verifique os cronogramas na fonte de energia. Não poderão ser recuperados todos os dados.

112406, Parâmetro de regulação inválido

Descrição

Tarefa: *arg*

Contexto: *arg*

arg não é um parâmetro de regulação válido em instância *arg*.

112407, Cronograma não existe

Descrição

O cronograma *arg* não existe na fonte de energia *arg*, em *arg*.

Consequências

Os resultados da solda não serão como esperados.

Continua na página seguinte

Ações recomendadas

Certifique-se de que o cronograma foi criado antes de utilizá-lo em uma instrução de solda.

112410, Erro da memória do programa (EPROM)**Descrição**

A memória do programa está danificada na unidade *arg*.

Código da Falha: *arg*

Unidade interna: *arg*

Ações recomendadas

Reinicie a máquina. Se a falha persistir, solicite a ajuda de um técnico de serviço.

112411, Erro da RAM do Microprocessador**Descrição**

O microprocessador não consegue imprimir/ler a memória interna na unidade *arg*.

Código da Falha: *arg*

Unidade interna: *arg*

Ações recomendadas

Reinicie a máquina. Se a falha persistir, solicite a ajuda de um técnico de serviço.

112412, Erro de RAM externa**Descrição**

O microprocessador não consegue imprimir/ler a memória externa na unidade *arg*.

Código da Falha: *arg*

Unidade interna: *arg*

Ações recomendadas

Reinicie a máquina. Se a falha persistir, solicite a ajuda de um técnico de serviço.

112413, Fonte de alimentação de 5V baixa**Descrição**

A voltagem da fonte de alimentação é demasiado baixa na unidade *arg*.

Código da Falha: *arg*

Unidade interna: *arg*

Consequências

O processo de soldagem atual está parado e a iniciação é evitada.

Ações recomendadas

Desligue a fonte de alimentação principal para reinicializar a unidade. Se a falha persistir, solicite a ajuda de um técnico de serviço.

112414, Limites fora da voltagem intermediária de DC**Descrição**

A voltagem é muito alta ou muito baixa na unidade *arg*.

Código de Falha: *arg*

Unidade interna: *arg*

Consequências

A unidade de força está parada e não pode ser iniciada.

Causas prováveis

Uma voltagem muito alta pode ser devido a transientes graves na fonte de alimentação da rede, ou a uma fonte de alimentação fraca (indutância alta da alimentação ou uma fase faltando).

Ações recomendadas

Desligue a fonte de alimentação da rede para reinicializar a unidade. Se a falha persistir, solicite a ajuda de um técnico de serviço.

112415, Temperatura elevada**Descrição**

O corte de sobrecarga térmico foi acionado na unidade *arg*.

Código de Falha: *arg*

Unidade interna: *arg*

Consequências

O processo de soldagem atual parou e não pode ser reiniciado até o corte ser reiniciado.

Ações recomendadas

Certifique-se de que as entradas ou saídas do ar de resfriamento não estejam bloqueadas ou atoladas com sujeira. Verifique o ciclo de trabalho a ser usado para ter certeza que o equipamento não está sendo sobrecarregado.

112416, Corrente primária alta**Descrição**

A unidade de energia *arg* usa muita corrente da voltagem DC que a fornece.

Código da Falha: *arg*

Unidade interna: *arg*

Consequências

A unidade de força está parada e não pode ser iniciada.

Continua na página seguinte

6 Resolução de problemas por registro de eventos

6.10 11 xxxx

Continuação

Ações recomendadas

Desligue a fonte de alimentação principal para reinicializar a unidade. Se a falha persistir, solicite a ajuda de um técnico de serviço.

112417, Fonte de alimentação ou voltagem de bateria baixa

Descrição

Unidade: *arg*

Veja a descrição correspondente à unidade interna: *arg*

WDU: Voltagem de bateria +3 V baixa

Voltagem da bateria muito baixa na unidade *arg*. Se a bateria não for substituída, todos os dados armazenados serão perdidos.

PS: Fonte de alimentação de +15 V

A fonte de alimentação é muito elevada ou muito baixa na unidade *arg*. Código da Falha: *arg*

Ações recomendadas

Solicite a ajuda de um técnico de serviço.

112418, Fonte de alimentação -15 V

Descrição

A fonte de alimentação é muito alta ou muito baixa na unidade *arg*.

Código de Falha: *arg*

Unidade interna: *arg*

Ações recomendadas

Solicite a ajuda de um técnico de serviço.

112419, Fonte de alimentação +24 V

Descrição

A fonte de alimentação é muito alta ou muito baixa na unidade *arg*.

Código de Falha: *arg*

Unidade interna: *arg*

Ações recomendadas

Solicite a ajuda de um técnico de serviço.

112420, Erro de motor servo-corrente / servo-velocidade

Descrição

Unidade de E/S: *arg*

Código do erro: *arg*

Unidade interna: *arg*

Continua na página seguinte

112421, Erro de comunicação (Aviso)

Descrição

A carga no CAN-bus do sistema é temporariamente muito elevada na unidade *arg*.

Código da Falha: *arg*

Unidade interna: *arg*

Consequências

A unidade de alimentação/alimentação de fio perdeu contato com a unidade de dados da soldagem.

Ações recomendadas

Verifique se todos os equipamentos estão conectados corretamente. Se a falha persistir, solicite a ajuda de um técnico de serviço.

112423, Erro de comunicação

Descrição

O CAN-bus do sistema parou temporariamente de trabalhar devido à carga ser alta demais.

Código de Falha: *arg*

Unidade interna: *arg*

Consequências

O processo de soldagem atual para.

Ações recomendadas

Verifique se todos os equipamentos estão conectados corretamente. Desligue a fonte de alimentação principal para reinicializar a unidade. Se a falha persistir, solicite a ajuda de um técnico de serviço.

112424, Mensagens perdidas

Descrição

O microprocessador não consegue processar as mensagens recebidas com a rapidez suficiente, e as informações foram perdidas na unidade *arg*.

Código da Falha: *arg*

Unidade interna: *arg*

Ações recomendadas

Desligue a fonte de alimentação principal para reinicializar a unidade. Se a falha persistir, solicite a ajuda de um técnico de serviço.

112426, Contato perdido com MEK

Descrição

Unidade: *arg*

Código da falha: *arg*

Unidade interna: *arg*

112427, Contato perdido

Descrição

A unidade de dados de soldagem (WDU) perdeu o contato com a unidade de energia (PS) na unidade *arg*.

Código da falha: *arg*

Unidade interna: *arg*

Consequências

O processo de soldagem atual para.

Ações recomendadas

Verifique os cabos. Se a falha persistir, solicite a ajuda de um técnico de serviço.

112428, Erro de memória na RAM da memória de dados fornecida por bateria

Descrição

A bateria perdeu voltagem na unidade *arg*.

Código da Falha: *arg*

Unidade interna: *arg*

Ações recomendadas

Desligue a fonte de alimentação principal para reinicializar a unidade. A unidade de dados de soldagem é reiniciada.

112429, Valores definidos não permitidos armazenados na RAM

Descrição

Foram descobertos valores não permitidos no arranque na unidade *arg*.

Código de Falha: *arg*

Unidade interna: *arg*

Ações recomendadas

Exclua todos os dados contidos na unidade dos dados de soldagem.

Desligue a fonte de alimentação principal para reiniciar a unidade. A unidade de soldagem é reiniciada.

112430, Valores definidos incompatíveis armazenados na RAM

Descrição

Combinações de dados de soldagem não permitidos foram especificadas na unidade *arg*.

Código de Falha: *arg*

Unidade interna: *arg*

Ações recomendadas

Desligue a fonte de alimentação principal para reinicializar a unidade. Se a falha persistir, solicite a ajuda de um técnico de serviço.

112431, Estouro do buffer da transmissão

Descrição

A unidade de dados de soldagem não gerencia a transmissão das informações para outras unidades com rapidez suficiente na unidade *arg*.

Código de Falha: *arg*

Unidade interna: *arg*

Ações recomendadas

Desligue a fonte de alimentação principal para reinicializar a unidade.

112432, Estouro do buffer da recepção

Descrição

A unidade de dados de soldagem não gerencia o processamento das informações das outras unidades com rapidez suficiente.

Código da Falha: *arg*

Unidade interna: *arg*

Ações recomendadas

Desligue a fonte de alimentação principal para reinicializar a unidade.

112434, Formato dos dados de solda incompatíveis

Descrição

Unidade de E/S: *arg*

Código do erro: *arg*

Unidade interna: *arg*

112435, Erro do programa

Descrição

Algo evitou que o processador executasse suas tarefas normais no programa na unidade *arg*.

Código da Falha: *arg*

Unidade interna: *arg*

Consequências

O programa reinicia automaticamente. O processo de soldagem atual será interrompido.

Continua na página seguinte

6 Resolução de problemas por registro de eventos

6.10 11 xxxx

Continuação

Ações recomendadas

Reveja o manuseio dos programas durante a soldagem. Se a falha é repetida, solicite a ajuda de um técnico de serviço.

112436, Nenhum fio

Descrição

Unidade de E/S: *arg*

Código do erro: *arg*

Unidade interna: *arg*

112437, Dados do programa perdidos

Descrição

A execução do programa não funciona na unidade *arg*.

Código da Falha: *arg*

Unidade interna: *arg*

Ações recomendadas

Desligue a fonte de alimentação principal para reinicializar a unidade. Se a falha persistir, solicite a ajuda de um técnico de serviço.

112438, Nenhum fluxo de água

Descrição

Unidade de E/S: *arg*

Código do erro: *arg*

Unidade interna: *arg*

112439, Contato perdido com Cartão TIG

Descrição

Unidade de E/S: *arg*

Código do erro: *arg*

Unidade interna: *arg*

112441, Nenhum fluxo de gás

Descrição

Unidade de E/S: *arg*

Código do erro: *arg*

Unidade interna: *arg*

112500, Monitor de dados da soldagem

Descrição

A configuração está completa para *arg*

112501, Erro de configuração de WDM

Descrição

A configuração falhou para *arg*

Consequências

O Monitor de dados da soldagem ficará inoperacional.

Ações recomendadas

Efetue a revisão das definições de PROC para corrigir.

112502, Erro de ES de Alias WDM

Descrição

Os sinais definidos no PROC são inválidos.

Tarefa: *arg*

Consequências

O Monitor de dados da soldagem ficará inoperacional.

Ações recomendadas

Por favor reveja as configurações do PROC para corrigir.

112503, Falha de WDM ao ler WDM_SETTINGS

Descrição

A definição 'chart' na seção WDM_SETTINGS de PROC não pôde ser lida.

Tarefa: *arg*

Consequências

Monitor de dados da soldagem não salva arquivos de gráficos.

Ações recomendadas

Por favor revise as definições do PROC para corrigir.

112504, Falha de WDM ao ler WDM_SETTINGS

Descrição

A definição do sinal de ES na seção WDM_SETTINGS de PROC não pôde ser lida.

Tarefa: *arg*

Consequências

O Monitor de dados da soldagem ficará inoperacional.

Ações recomendadas

Por favor revise as definições do PROC para corrigir.

112505, Falha de WDM ao ler WDM_STABILITY

Descrição

A seção WDM_STABILITY do PROC não foi encontrada.

Os valores padrão foram aplicados.

Tarefa: *arg*

Continua na página seguinte

112506, Falha de WDM ao ler WDM_STABILITY

Descrição

A seção WDM_STABILITY do PROC não pôde ser lida.

Tarefa: *arg*

Consequências

O Monitor de dados da soldagem pode ficar inoperacional.

Ações recomendadas

Efetue a revisão das definições de PROC para corrigir.

112507, Falha de WDM ao ler WDM_SIGNATURE

Descrição

A seção WDM_SIGNATURE ou WDM_SIGNATURE_DATA de PROC não foi encontrada.

Os valores padrão foram aplicados.

Tarefa: *arg*

112508, Falha de WDM ao ler WDM_SIGNATURE

Descrição

A seção WDM_SIGNATURE ou WDM_SIGNATURE_DATA de PROC não pôde ser lida.

Tarefa: *arg*

Consequências

O Monitor de dados da soldagem pode ficar inoperacional.

Ações recomendadas

Efetue a revisão das definições de PROC para corrigir.

112509, Falha de WDM ao ler WDM_TOLERANCE

Descrição

A seção WDM_TOLERANCE de PROC não pôde ser lida.

Tarefa: *arg*

Consequências

O Monitor de dados da soldagem pode ficar inoperacional.

Ações recomendadas

Efetue a revisão das definições de PROC para corrigir.

112510, Resultados de aprendizado de WDM armazenados

Descrição

Um ciclo de aprendizado terminou para *arg* na tarefa *arg* de *arg* ciclos de aprendizado completados.

Dimensão de exemplo: *arg*

112511, Aprendizado de WDM completado

Descrição

Aprendizado completado para *arg* na tarefa *arg* de *arg* ciclos de aprendizado completados.

Dimensão de exemplo: *arg*

Consequências

A monitoração ficará ativa na próxima vez que esta junção for soldada.

112512, Arquivo de assinatura de WDM inacessível

Descrição

A assinatura armazenada não pôde ser lida.

Nome da junção: *arg*

Tarefa: *arg*

O arquivo foi deixado aberto por outro aplicativo.

Consequências

O Monitor de dados de soldagem é incapaz de avaliar esta junção da soldagem.

Ações recomendadas

Reinicializar o controlador e iniciar a partir da Main pode resolver o problema para o ciclo de aprendizado seguinte.

112513, Arquivo de assinatura de WDM inacessível

Descrição

A assinatura armazenada não pôde ser gravada.

Nome da junção: *arg*

Tarefa: *arg*

O arquivo foi deixado aberto por outro aplicativo.

Consequências

O Monitor de dados de soldagem é incapaz de avaliar esta junção da soldagem.

Ações recomendadas

Reinicializar o controlador e iniciar a partir da Main pode resolver o problema para o ciclo de aprendizado seguinte.

112514, Arquivo de resultados de WDM inacessível

Descrição

Os resultados medidos não podem ser lidos.

Nome da junção: *arg*

Tarefa: *arg*

O arquivo foi deixado aberto por outro aplicativo.

Continua na página seguinte

6 Resolução de problemas por registro de eventos

6.10 11 xxxx

Continuação

Consequências

O Monitor de dados de soldagem é incapaz de avaliar esta junção da soldagem.

Ações recomendadas

Reinicializar o controlador e iniciar a partir da Main pode resolver o problema para o ciclo de aprendizado seguinte.

112515, Tempo de expiração de leitura dos dados de WDM

Descrição

Os dados não foram lidos a partir do arquivo binário em um tempo razoável.

Nome da junção: *arg*

Tarefa: *arg*

Tempo de expiração: *arg* segundos

Consequências

O Monitor de dados de soldagem é incapaz de avaliar esta junção da soldagem.

Ações recomendadas

Exclua os arquivos WDM armazenados e reaprenda.

112516, Erro da soma de verificação dos dados WDM

Descrição

A leitura dos dados a partir do arquivo binário não corresponde com o tamanho esperado.

Nome da junção: *arg*

Tarefa: *arg*

Consequências

O Monitor de dados de soldagem é incapaz de avaliar esta junção da soldagem.

Ações recomendadas

Exclua os arquivos WDM armazenados e reaprenda.

112517, Erro desconhecido de WDM

Descrição

Ocorreu um erro insperado em WriteSigData.

Nome da junção: *arg*

Tarefa: *arg*

Consequências

O Monitor de dados de soldagem é incapaz de avaliar esta junção da soldagem.

Ações recomendadas

Contate seu representante da ABB.

Continua na página seguinte

112518, Erro desconhecido de WDM

Descrição

Ocorreu um erro insperado em EvalSigData.

Nome da junção: *arg*

Tarefa: *arg*

Consequências

O Monitor de dados de soldagem é incapaz de avaliar esta junção da soldagem.

Ações recomendadas

Contate seu representante da ABB.

112519, Arquivo de assinatura WDM demasiado pequeno

Descrição

O fim do arquivo de assinatura foi atingido antes da soldagem parar.

Nome da junção: *arg*

Tarefa: *arg*

Número atual de exemplos: *arg*

Consequências

O Monitor de dados de soldagem é incapaz de avaliar esta junção da soldagem.

112520, Erro de Acesso do Arquivo WDM

Descrição

Impossível abrir arquivo de dados binário descrito abaixo.

Arquivo: *arg*

Tarefa: *arg*

O arquivo pode ter sido deixado aberto por outro aplicativo.

Consequências

O Monitor de dados da soldagem ficará inoperacional.

Ações recomendadas

Reinicialize o controlador e inicie a partir da Main pode resolver o problema para o ciclo de aprendizado seguinte. A exclusão do arquivo também pode resolver o problema.

112521, Erro de Acesso do Arquivo WDM

Descrição

Impossível fechar um arquivo de dados binário.

Tarefa: *arg*

Consequências

O Monitor de dados da soldagem pode ficar inoperacional.

Ações recomendadas

Reinicialize o controlador e inicie a partir da Main pode resolver o problema para o ciclo de aprendizado seguinte. A exclusão do arquivo também pode resolver o problema.

112522, Erro de Acesso do Arquivo WDM**Descrição**

Impossível vedar o arquivo de dados binário descrito abaixo.

Arquivo: *arg*

Tarefa: *arg*

Conseqüências

O Monitor de dados da soldagem ficará inoperacional.

Ações recomendadas

Reinicialize o controlador e inicie a partir da Main pode resolver o problema para o ciclo de aprendizado seguinte. A exclusão do arquivo também pode resolver o problema.

112523, Erro no tamanho exemplo de WDM**Descrição**

O número de pontos armazenados na última junção soldada não corresponde com o número armazenado no arquivo de assinatura existente.

Nome da junção: *arg*

Tarefa: *arg*

Exemplos medidos: *arg*

Exemplos de assinatura: *arg*

Conseqüências

O Monitor de dados da soldagem não conseguiu avaliar os dados a partir desta junção.

112524, Erro de fim de soldagem WDM**Descrição**

Ocorreu um erro não especificado no final da junção.

Tarefa: *arg*

Conseqüências

O Monitor de dados da soldagem pode ficar inoperacional.

Ações recomendadas

Contate seu representante ABB.

112525, Erro de início de soldagem WDM**Descrição**

Ocorreu um erro não especificado no início da junção.

Tarefa: *arg*

Conseqüências

O Monitor de dados da soldagem pode ficar inoperacional.

Ações recomendadas

Contate seu representante ABB.

112526, Aprendizado de WDM iniciado**Descrição**

Não existe nenhuma assinatura anterior armazenada para *arg* na tarefa *arg*. O aprendizado começará agora.

Ciclos de aprendizado requeridos: *arg*

112527, Erro de recurso de texto de WDM**Descrição**

Erro de recurso de texto.

O Monitor de dados de soldagem não conseguiu acessar texto.

Índice: *arg*

Arquivo: *arg*

Tarefa: *arg*

Ações recomendadas

Contate seu representante ABB.

112528, Infração menor de WDM**Descrição**

Ocorreu uma infração menor *arg* na junção *arg*.

Valor medido: *arg*

Limite máximo: *arg*

Limite mínimo: *arg*

112529, Infração maior de WDM**Descrição**

Ocorreu uma infração maior *arg* na junção *arg*.

Valor medido: *arg*

Limite máximo: *arg*

Limite mínimo: *arg*

112530, Erro de WDM**Descrição**

Ocorreu um erro não especificado no Monitor de Dados de Soldagem para tarefa *arg*

Ações recomendadas

Contate seu representante ABB.

6 Resolução de problemas por registro de eventos

6.10 11 xxxx

Continuação

112531, Disparo de WDM preparado

Descrição

O Monitor de Dados da Soldagem está preparado para dados de exemplo da tarefa *arg*

112532, Subscrições de Disparo de WDM falhou

Descrição

As subscrições de Disparo do Monitor de Dados de Soldagem da tarefa *arg*

Consequências

O Monitor de Dados da Soldagem ficará inoperacional.

112533, Configuração de E/S do Disparo de WDM falhou

Descrição

As ligações de E/S de disparo do Monitor de Dados de Soldagem da tarefa *arg*

Consequências

O Monitor de dados da soldagem ficará inoperacional.

112534, Erro de frequência de Weave de WDM

Descrição

A Frequência de Weave é muito rápida para *arg* na tarefa *arg*.

Consequências

A WDM reduzirá a taxa de exemplos para uma fração da frequência de weave.

112535, Erro de Frequência de Weave de WDM

Descrição

A Frequência de Weave é muito rápida para *arg* na tarefa *arg*.

Consequências

Não ocorrerá nenhuma monitoração.

Ações recomendadas

Reduza a frequência de weave para ativar a Monitoração dos Dados da Soldagem.

112536, Erro de alteração de elaboração de WDM

Descrição

Os parâmetros da elaboração foram alterados desde o aprendizado da junção *arg* na tarefa *arg*.

Consequências

Não ocorrerá nenhuma monitoração.

Ações recomendadas

Remova a assinatura armazenada e reaprenda com os novos parâmetros. Ou, reinstale os parâmetros antigos.

112537, Erro de alteração da velocidade de WDM

Descrição

A velocidade de deslocamento da solda foi alterada desde o aprendizado da junção *arg* na tarefa *arg*.

Consequências

Não ocorrerá nenhuma monitoração.

Ações recomendadas

Remova a assinatura armazenada e reaprenda com os novos parâmetros. Ou, reinstale os parâmetros antigos.

112538, Comprimento da junção de WDM alterado

Descrição

O comprimento da junção da solda foi alterado desde o aprendizado da junção *arg* na tarefa *arg*.

Consequências

Não ocorrerá nenhuma monitoração.

Ações recomendadas

Se os destinos que definem a junção foram modificados intencionalmente, remova a assinatura armazenada e reaprenda com os novos destinos.

112539, Erro de frequência de amostragem de WDM

Descrição

A frequência de amostragem é demasiado rápida para *arg* na tarefa *arg*.

Consequências

A WDM reduzirá a taxa de exemplos para uma fração da frequência solicitada.

112540, Erro de frequência de amostragem de WDM

Descrição

A frequência de amostragem é demasiado rápida para *arg* na tarefa *arg*.

Consequências

Não ocorrerá nenhuma monitoração.

Continua na página seguinte

Ações recomendadas

Reduza a frequência de amostragem para ativar a Monitoração dos dados da soldagem.

112541, Erro de alteração de dados da soldagem de WDM

Descrição

Os parâmetros da soldagem foram alterados desde o aprendizado da junção *arg* na tarefa *arg*.

Consequências

Não ocorrerá nenhuma monitoração.

Ações recomendadas

Remova a assinatura armazenada e reaprenda com os novos parâmetros. Ou, reinstale os parâmetros antigos.

112542, Amostragens de sincronização de WDM

Descrição

O número do segmento dos dados armazenados está atrasando a amostragem atual. Isso é o comportamento normal associado com as paradas de execução.

Nome da sutura: *arg*

Tarefa: *arg*

Consequências

Algumas amostragens podem ter sido ignoradas durante a transição entre segmentos.

112543, Amostragens de sincronização de WDM

Descrição

O número do segmento da amostragem atual está atrasando os dados armazenados. Isso é o comportamento normal associado com as paradas de execução.

Nome da sutura: *arg*

Tarefa: *arg*

Consequências

Algumas amostragens podem ter sido ignoradas durante a transição entre segmentos.

112544, Distância da amostragem de WDM alterada

Descrição

Os parâmetros de weave, ou a distância de amostragem de sem-weave, se alteraram desde que o aprendizado acabou para a sutura *arg* na tarefa *arg*.

Consequências

Não ocorrerá nenhuma monitoração.

Ações recomendadas

Remova a assinatura armazenada e reaprenda com os novos parâmetros. Ou, reinstale os parâmetros antigos.

112600, Inicialização da interface de comunicação falhou

Descrição

Tarefa *arg*

Interface de Comunicação não pode ser inicializada.

Ref. do Programa *arg*

Ações recomendadas

Verifique as definições e parâmetros de comunicação e reinicie o aplicativo.

Recuperação: *arg*

112601, Dados incorretos recebidos.

Descrição

Os dados recebidos do sistema remoto estão incorretos. É um erro de dados do sistema remoto, ou foi recebida uma mensagem errada.

Ações recomendadas

Verificar dados e lógica do programa.

112602, Erro da interface de comunicação.

Descrição

Existe um erro detectado na comunicação com o sistema externo.

Ações recomendadas

Verifique sistema remoto e conexão. Reinicie a comunicação.

112603, Falha ao acessar os arquivos de configuração

Descrição

A configuração e os arquivos de configuração para a interface de comunicação não encontram-se na pasta HOME/GSI.

Ações recomendadas

Verifique se a pasta HOME/GSI existe e se a configuração e arquivos de configuração encontram-se nesta. Reinicie a comunicação.

6 Resolução de problemas por registro de eventos

6.10 11 xxxx

Continuação

112650, PLC integrado não conectado

Descrição

A conexão ao PLC integrado não foi estabelecida ou se perdeu.

Consequências

Não é possível a interação com o PLC integrado.

Ações recomendadas

Confira a conexão do DeviceNet entre o PLC integrado e o computador principal.

112651, O PLC integrado não é o mestre do aplicativo

Descrição

O comando solicitado *arg* somente pode ser executado se o PLC integrado está operando como mestre do aplicativo.

Consequências

Determinados comandos somente podem ser executados se o PLC integrado está operando como mestre do aplicativo.

Ações recomendadas

Confira se a função correta do aplicativo está definida na interface do FlexPedant para o PLC integrado.

112652, O PLC integrado não é o escravo do aplicativo

Descrição

O comando solicitado *arg* somente pode ser executado se o PLC integrado está operando como escravo do aplicativo.

Consequências

Determinados comandos somente podem ser executados se o PLC integrado está operando como escravo do aplicativo.

Ações recomendadas

Confira se a função correta do aplicativo está definida na interface do FlexPedant do PLC integrado.

112653, Numero de programa do PLC inválido

Descrição

O número de programa especificado a ser executado no PLC integrado é inválido ou não está disponível.

Consequências

O número de programa não pode ser executado no PLC integrado.

Ações recomendadas

Confira se o programa especificado é conduzido no PLC integrado.

112654, Programa do PLC em execução

Descrição

Ainda existe um programa em execução no PLC integrado. Um novo número de programa pode ser ordenado quando a execução tem finalizado.

Ações recomendadas

Utilize o parâmetro opcional de retro chamado para provocar um evento quando a execução do programa tem finalizado.

112655, Numero de programa do PLC não bate

Descrição

O número de programa especificado não bate com o número solicitado do PLC integrado.

Ações recomendadas

Verifique o programa sendo que o número de programa solicitado é conduzido de novo aos métodos de reconhecimento.

112656, Tempo máximo de execução superado

Descrição

O tempo máximo especificado para uma execução sincronizada do programa tem sido superado.

Ações recomendadas

Verifique o tempo máximo de execução definido no programa e aumente-o se for necessário.

112657, Erro interno de execução

Descrição

Este erro indica um defeito de implementação no controlador do robô ou de parte do PLC integrado.

Ações recomendadas

Por favor informe ao pessoal responsável de contato da ABB a respeito do erro.

112658, Tempo de execução interna excedido

Descrição

O tempo máximo especificado para uma execução sincronizada do programa tem sido superado.

Ações recomendadas

Verifique o tempo de execução máxima pré-definido e aumente-o, se necessário.

Continua na página seguinte

112659, Erro fatal no PLC integrado**Descrição**

Um erro fatal ocorreu no PLC integrado.

Componente: *arg*

Dispositivo: *arg*

Módulo: *arg*

Canal: *arg*

Erro: *arg*

Consequências

Uma operação segura do PLC integrado não é garantida a partir de agora.

Ações recomendadas

Procure o código do erro na documentação do AC500 e siga as instruções para remover o erro.

112660, Erro grave no PLC integrado**Descrição**

Um erro grave ocorreu no PLC integrado.

Componente: *arg*

Dispositivo: *arg*

Módulo: *arg*

Canal: *arg*

Erro: *arg*

Consequências

O PLC integrado funciona sem problemas, mas o processamento livre de erros do programa do usuário já não é garantido.

Ações recomendadas

Procure o código do erro na documentação do AC500 e siga as instruções para remover o erro.

112661, Erro leve no PLC integrado**Descrição**

Um erro leve ocorreu no PLC integrado.

Componente: *arg*

Dispositivo: *arg*

Módulo: *arg*

Canal: *arg*

Erro: *arg*

Consequências

Depende do aplicativo se o programa do usuário deve ser interrompido pelo PLC integrado.

Ações recomendadas

Procure o código do erro na documentação do AC500 e siga as instruções para remover o erro.

112662, Advertência sobre o PLC integrado**Descrição**

Uma advertência ocorreu no PLC integrado.

Componente: *arg*

Dispositivo: *arg*

Módulo: *arg*

Canal: *arg*

Erro: *arg*

Consequências

Depende do aplicativo se o programa do usuário deve ser interrompido pelo PLC integrado.

Ações recomendadas

Procure o código do erro na documentação do AC500 e siga as instruções para remover o erro.

112663, Unidade de E/S para PLC integrado ausente na configuração**Descrição**

A unidade de E/S <PLC_1>, utilizada pelo PLC integrado, e os sinais de E/S localizados na unidade de E/S não estão presentes na configuração.

Consequências

O PLC integrado não irá funcionar.

Ações recomendadas

Se o PLC integrado deve ser utilizado carregue a configuração correta, incluindo a unidade de E/S <PLC_1> ou faça um I-Iniciar.

114800,**Descrição**

arg

arg

arg

arg

Ações recomendadas**114801,****Descrição**

arg

arg

6 Resolução de problemas por registro de eventos

6.10 11 xxxx

Continuação

arg

arg

Ações recomendadas

114802,

Descrição

arg

arg

arg

arg

Ações recomendadas

114803,

Descrição

arg

arg

arg

arg

Ações recomendadas

114804,

Descrição

arg

arg

arg

arg

Ações recomendadas

114805,

Descrição

arg

arg

arg

arg

Ações recomendadas

114806,

Descrição

arg

arg

arg

arg

Ações recomendadas

114807,

Descrição

arg

arg

arg

arg

Ações recomendadas

114808,

Descrição

arg

arg

arg

arg

Ações recomendadas

114809,

Descrição

arg

arg

arg

arg

Ações recomendadas

114810,

Descrição

arg

arg

arg

arg

Ações recomendadas

114811,

Descrição

arg

arg

arg

arg

Continua na página seguinte

Ações recomendadas*arg**arg*

114812,*arg***Descrição****Ações recomendadas***arg*

114814,*arg***Descrição***arg**arg**arg***Ações recomendadas***arg*

114813,*arg***Descrição****Ações recomendadas***arg*

6 Resolução de problemas por registro de eventos

6.11 12 xxxx

6.11 12 xxxx

120001, Falta memória em cfg

Descrição

Não existe memória suficiente no banco de dados de cfg para esta operação.

Consequências

O arquivo de configuração não será instalado.

Ações recomendadas

- 1) Tente usar a opção: exclua os parâmetros existentes antes de carregar quando for carregar o arquivo de configuração. Isso excluirá todas as definições da configuração anterior para o domínio.
- 2) Aumente o tamanho do banco de dados de configuração.

120002, Não é possível salvar instância

Descrição

Não se permite substituir a instância na linha *arg* do arquivo *arg*.

Consequências

Pode ser que a instância seja protegida contra gravação e, por isso, a configuração no arquivo não será instalada.

Causas prováveis

-

Ações recomendadas

Você não tem permissão para alterar a instância.

120003, Versão de domínio errada ou arquivo incorreto

Descrição

A versão de domínio cfg do arquivo *arg* está errada. O software foi criado para a versão *arg*.

Consequências

A configuração no arquivo não será instalada.

Causas prováveis

-

Ações recomendadas

- 1) Edite novamente o arquivo de configuração e altere a versão do domínio cfg.

120004, Linha muito longa

Descrição

A linha *arg* no arquivo *arg* contém *arg* caracteres, mais do que o permitido *arg*.

Consequências

A configuração no arquivo não será instalada.

Causas prováveis

-

Ações recomendadas

- 1) Edite novamente o arquivo de configuração e reduza o número de caracteres, por exemplo, dividindo a instância em várias linhas. Termine cada linha, exceto a última, com uma barra invertida "\" à esquerda e à direita.

120005, Valor de atributo fora da variação permitida

Descrição

O atributo *arg* na linha *arg* no arquivo *arg* está fora do intervalo permitido. O intervalo permitido é *< arg>* - *< arg>*.

Consequências

A configuração no arquivo não será instalada.

Causas prováveis

-

Ações recomendadas

- 1) Edite novamente o arquivo de configuração e altere o valor no atributo para ajustar-se ao intervalo permitido.

120006, Nome da ocorrência ocupado

Descrição

O valor na linha *arg* no arquivo *arg* já está ocupado.

Consequências

A configuração no arquivo não será instalada.

Causas prováveis

-

Ações recomendadas

- 1) Edite novamente o arquivo de configuração e altere o nome do valor para adicioná-la ao arquivo OU
- 2) Use o modo "Substituir" para substituir o valor que usou o nome anteriormente. Isso poderá ser selecionado quando

Continua na página seguinte

carregar o arquivo de configuração usando o RobotStudio; o procedimento está detalhado no Manual do RobotStudio.

120007, Tipo ou atributo desconhecido no arquivo cfg**Descrição**

O tipo/atributo na posição *arg* na linha *arg* do arquivo *arg* não é reconhecido.

Conseqüências

A configuração no arquivo não será instalada.

Causas prováveis

Pode ser que o tipo de configuração não seja instalado, atributo ilegal/digitado incorretamente ou o nome é muito longo.

Ações recomendadas

1) Edite novamente o arquivo de configuração.

120008, Falta atributo obrigatório no arquivo cfg**Descrição**

Falta o atributo obrigatório *arg* na linha *arg* no arquivo *arg*.

Conseqüências

A configuração no arquivo não será instalada.

Causas prováveis

Falta o atributo obrigatório ou ele foi digitado incorretamente.

Ações recomendadas

1) Edite novamente o arquivo de configuração.

120009, Falta nome de instância no arquivo cfg**Descrição**

Falta nome de instância na linha *arg* do arquivo *arg*.

Conseqüências

A configuração no arquivo não será instalada.

Causas prováveis

-

Ações recomendadas

1) Edite novamente o arquivo de configuração.

120010, Valor de atributo da configuração está fora do intervalo permitido**Descrição**

O atributo de configuração *arg* na linha *arg* do arquivo *arg* está fora do intervalo permitido. O comprimento máximo permitido é de *arg* caracteres.

Conseqüências

A configuração no arquivo não será instalada.

Causas prováveis

-

Ações recomendadas

1) Edite novamente o arquivo de configuração e altere o valor no atributo para ajustar-se ao intervalo permitido.

120011, Seqüência de versão ilegal**Descrição**

O formato da seqüência de versão no arquivo de configuração *arg* é ilegal.

Conseqüências

A configuração no arquivo não será instalada.

Causas prováveis

O arquivo de configuração é feito por uma versão/revisão diferente do sistema.

A seqüência de versão no arquivo de configuração está digitado incorretamente/faltando.

O arquivo de configuração está corrompido.

Ações recomendadas

1) Edite novamente o arquivo de configuração e altere a seqüência de versão de acordo com este layout:
"domain": "cfg domain version": "version": "revision": "

120012, Nome de domínio ilegal**Descrição**

O nome do domínio *arg* no arquivo de configuração *arg* é ilegal.

Conseqüências

A configuração no arquivo não será instalada.

Causas prováveis

Pode ser que o nome do domínio esteja digitado incorretamente ou o domínio não esteja instalado no sistema.

Ações recomendadas

1) Edite novamente o arquivo de configuração e altere o nome do domínio.

6 Resolução de problemas por registro de eventos

6.12 13 xxxx

6.12 13 xxxx

130001, Erro do equipamento

Descrição

Os processos de pintura e movimento pararam.

Ações recomendadas

Verifique o equipamento de pintura.

130002, Erro do equipamento

Descrição

O processo de pintura parou.

Ações recomendadas

Verifique o equipamento de pintura.

130003, Erro do plano trigonométrico

Descrição

Em PaintL *arg*: Um plano trigonométrico, *arg*, é definido fora do caminho programado.

Ações recomendadas

Altere os dados do evento ou re programe o caminho.

130004, Erro do plano trigonométrico

Descrição

Em PaintL *arg*: Dois planos trigonométricos, *arg* e *arg* são definidos fora do caminho programado.

Ações recomendadas

Altere os dados do evento ou re programe o caminho.

130005, Erro do plano trigonométrico

Descrição

Em PaintL *arg*: Três planos trigonométricos, *arg*, *args* são definidos fora do caminho programado.

Ações recomendadas

Altere os dados do evento ou re programe o caminho.

130006, Erro do plano trigonométrico

Descrição

Em PaintL *arg*: Quatro planos trigonométricos, *arg*, *arg*, *arg* e *arg*, são definidos fora do caminho programado.

Continua na página seguinte

Ações recomendadas

Altere os dados do evento ou re programe o caminho.

130007, Erro do plano trigonométrico

Descrição

Em PaintL *arg*: Quatro planos trigonométricos, *arg*, *arg*, *arg* e *arg* e mais são definidos fora do caminho programado.

Ações recomendadas

Altere os dados do evento ou re programe o caminho.

130008, Erro do plano trigonométrico

Descrição

Em 'SetBrush n': Um plano trigonométrico, *arg*, é definido fora do caminho programado.

Ações recomendadas

Altere os dados do evento ou re programe o caminho.

130009, Erro do plano trigonométrico

Descrição

Mais de quatro eventos do plano trigonométrico 'SetBrush' são definidos for a do caminho programado

Ações recomendadas

Altere os dados do evento ou re programe o caminho.

130010, Posição do transportador fora de alcance

Descrição

A posição programada para o eixo do transportador passou fora do alcance da posição do transportador programada: *arg*
Posição real do transportador: *arg*
Nota: Somente a primeira ocasião é relatada

Ações recomendadas

Reduza a velocidade do transportador ou modifique os robtarget(s) programados.

130011, Erro do contador trigonométrico**Descrição**

Não é possível alocar contadores trigonométricos ou não há contadores livres
Supervisão de erros trigonométricos desativada.

Ações recomendadas

Recarregue o programa para ativar a supervisão de erros trigonométricos.

130012, ConveyorSync Desligado**Descrição**

ConveyorSync foi desligado porque a velocidade do transportador excedeu o limite mais baixo *arg* por cento da velocidade nominal *arg*

Ações recomendadas

Verifique a velocidade de sinc mínima no parâmetro PaintWare.
Verifique a configuração da velocidade do transportador.

130013, ConveyorSync Ligado**Descrição**

ConveyorSync foi ligado porque o transportador recuperou a velocidade nominal *arg* por cento da velocidade nominal *arg*

Ações recomendadas

Nenhuma ação é necessária
A velocidade do transportador está correta.

130014, Tempo esgotado de 'Processo pronto'**Descrição**

'A entrada do processo pronto' não está correta.

Ações recomendadas

Verifique o equipamento conectado À 'entrada do processo pronto'
Aumente o 'tempo esgotado de Processo Pronto'

130015, Transportador sendo executado**Descrição**

O sinal 'c1NullSpeed' não está correto

Ações recomendadas

Pare o transportador antes de prosseguir com a execução do programa.

131000, Erro de argumento.**Descrição**

O argumento não é um número inteiro.

Ações recomendadas

Altere o argumento para um inteiro.

131001, Erro de argumento.**Descrição**

O argumento não é uma matriz.

Ações recomendadas

Altere o argumento para uma matriz.

131002, Erro de argumento.**Descrição**

O argumento não é uma variável persistente.

Ações recomendadas

Altere o argumento para uma persistente.

131003, Erro de argumento.**Descrição**

O argumento matriz tem muitas dimensões.

Ações recomendadas

Altere a matriz para uma dimensão.

131004, Erro da tabela de escova.**Descrição**

Somente a tabela de escova *arg* é permitida.

Ações recomendadas

Altere para uma tabela de escova permitida.

131005, Erro de número da escova.**Descrição**

Somente os números de escova menores ou iguais a *arg* são permitidos.

Ações recomendadas

Altere para um número de escova permitido.

131006, Erro no valor do argumento**Descrição**

Valor negativo para o argumento no. *arg*

6 Resolução de problemas por registro de eventos

6.12 13 xxxx

Continuação

Ações recomendadas

Altere o valor do argumento para um número positivo.

131007, O sinal (Signal) " não existe

Descrição

Sinal: *arg*

Tarefa: *arg*

Contexto: *arg*

Ações recomendadas

Verifique as definições de sinal.

Defina um sinal ou encontre um sinal existente.

131008, Erro do número do aplicador

Descrição

O número do aplicador é maior do que o número de aplicadores instalados.

Ações recomendadas

O argumento 'App' (se presente) deve estar no intervalo entre 1 até 'o número de apps'.

131009, Fator da escova muito alto

Descrição

Ações recomendadas

Altere o fator da escova para um número entre 1 e 500.

131010, A tabela de escova não existe

Descrição

A seguinte tabela de escova não existe: *arg*

Ações recomendadas

A tabela de escova deve ser uma matriz persistente do tipo de dados brushdata.

131011, A tabela de escova não é uma matriz

Descrição

A seguinte tabela de escova não é uma matriz: *'arg'*

Ações recomendadas

A tabela de escova deve ser uma matriz persistente do tipo de dados brushdata.

Continua na página seguinte

131012, Tipo de dados errados para a tabela

Descrição

A tabela de escova a seguir não é do tipo de dados brushdata:
'arg'

Ações recomendadas

A tabela de escova deve ser uma matriz persistente do tipo de dados brushdata.

131013, Sinal não existente

Descrição

O sinal a seguir não existe:
'arg'

Ações recomendadas

Verifique as definições de sinal.
Defina um sinal ou encontre um sinal existente.

131014, Canal não instalado

Descrição

O número de fatores especificado no *arg arg* é maior do que o número de canais instalados

Ações recomendadas

Verifique as opções instaladas:
Controle da pistola: Limite do número de fatores = <1>
3 ch. system: Factor no range = <1-3>
4 ch. system: Factor no range = <1-4>

131015, Demasiados eventos de acionamento

Descrição

O número máximo de eventos de acionamento (10) entre duas instruções PaintL foi excedido.

Tarefa: *arg*

Instrução: *arg*

Contexto: *arg*

Ações recomendadas

Reduza o número de eventos de acionamento.

131016, Valor ilegal para o sinal

Descrição

Uma tentativa foi feita de tentar ajustar um valor ilegal *arg* para o sinal *arg*.

Consequências

O sinal não será ajustado.

Ações recomendadas

Verifique se o sinal está dentro dos limites definidos.

131017, SetBrushFac: Número de aplicador inválido**Descrição**

Dispositivo *AargEscova* não encontrada.

Consequências

Fator da escova não configurado.

Ações recomendadas

Cerifique, na configuração de IPS, se existe um dispositivo para este número de aplicador.

131018, SetBrushFac: Fator ou número de canal inválido**Descrição**

O canal *arg* é inválido ou o fator *arg* está fora do limite. (Faixa: 1-200%)

Consequências

Fator da escova não configurado.

Ações recomendadas

Verifique o número do canal e o fator.

131019, Valor de retorno do IPS inesperado**Descrição**

Comando *arg* enviado do valor retornado RAPID *arg*

Consequências

Parâmetro de IPS não configurado

Ações recomendadas

Verifique a compatibilidade do IPS e RobotWare ou entre em contato com o suporte da ABB

131020, Comando de IPS desconhecido enviado pelo RAPID**Descrição**

Este comando de IPS *arg* é desconhecido

Consequências

Parâmetro de IPS não configurado

Ações recomendadas

Verifique a compatibilidade do IPS e RobotWare ou entre em contato com o suporte da ABB

132000, Erro de número de escova.**Descrição**

O número da escova está fora dos limites para a tabela de escovas ativadas.

Ações recomendadas

Altere o argumento dentro dos limites.

132001, Erro da tabela de escova.**Descrição**

Não há tabela de escova ativada.

Ações recomendadas

Ative uma tabela de escova.

132002, Escova não ativada.**Descrição**

As saídas da escova foram bloqueadas porque *IpsEnable* para Aplicador *arg* não foi ativado.

Ações recomendadas

Ative a saída *IpsEnable* para este Aplicador.

132003, Rejeitada a Ativação do Equipamento**Descrição**

O equipamento não pôde ser ativado devido aos seguintes sinais de parada:
arg

Ações recomendadas

Verifique os botões de parada Emy, a entrada da parada de modo Geral e a entrada do bloqueio da Cabine. Pressione a recuperação da parada Emy

132500, Não é possível abrir símbolo.**Descrição**

A saída para símbolo *arg* não foi encontrada.

NOTA: Nenhuma saída relacionada à pintura disponível devido a este erro.

Ações recomendadas

1. Saída para o símbolo não definida.
 2. A saída para símbolo tem nome incorreto.
 3. Problema interno (memória etc..)
- Tente uma reinicialização.

6 Resolução de problemas por registro de eventos

6.12 13 xxxx

Continuação

132501, Sistema de Pintura não instalado.

Descrição

O Sistema de Pintura não está disponível ou não está instalado.

Ações recomendadas

O processo PaintWare não está ativado, devido a configuração incompleta do Sistema de Pintura.

1. Use o disquete da opção IPS para instalar.
2. Sistema de Pintura Configurado de Acordo com o Cliente usando o Teach Pendant.

132601, Contato com a PIB perdido

Descrição

O controlador perdeu a conexão com a placa da interface de processo (PIB).

Consequências

O sistema passa para o estado de falha de sistema (SYS_FAIL).

Causas prováveis

1. Cabo ethernet cortado entre a PIB e o MC
2. Alta carga de rede.

Ações recomendadas

Confira o computador principal (Main Computer)
Cabo Ethernet da PIB.
Reinicie o controlador

132602, Caminho de sinal inválido para o sinal

Descrição

O caminho *arg* é inválido para o sinal *arg*

Consequências

Essa sinal será desativado

Ações recomendadas

Verifique se o dispositivo nomeado existe na PIB.

132603, Falha de supervisão entre a PIB e a MC

Descrição

O controlador detectou uma falha de supervisão em direção à placa de interface de processo (PIB)

Consequências

O sistema passa para o estado de falha de sistema (SYS_FAIL).

Causas prováveis

1. Cabo cortado
2. Alta carga de rede.

Ações recomendadas

Se o problema persistir:

Verifique o computador principal

Confira o cabo ethernet entre a PIB e o MC.

Reinicie o controlador

132604, Recuperado o contato com a PIB

Descrição

O controlador recuperou o contato com a placa de interface de processo (PIB) após a falha de supervisão.

132999, Contexto de erro de processamento

Descrição

arg, arg, arg, arg, arg

133000, Erro de Cfg IPS

Descrição

Erro de Cfg: *arg*

Erro ao acessar arquivo de configuração de IPS *arg*. Este arquivo de configuração está armazenado em um dos nodos IPS.

Ações recomendadas

1. Verifique se existem erros no arquivo de configuração IPS.
2. Verifique se o arquivo de configuração está armazenado no nó IPS correto.

133001, Erro de Cfg IPS

Descrição

Erro de Cfg: *arg*.

Erro no arquivo de configuração de IPS *arg* na linha *arg*. Este arquivo de configuração IPS está localizado em um dos nodos IPS.

Ações recomendadas

1. Verifique se existem erros no arquivo de configuração IPS nessa linha.

133002, Erro de cfg IPS

Descrição

Erro de sintaxe: *arg*.

Argumento com defeito: *arg*, no arquivo de configuração de IPS *arg* na linha *arg*. O arquivo de configuração de IPS está localizado em um dos nós de IPS.

Continua na página seguinte

Ações recomendadas

1. Verifique se existem erros no arquivo de configuração IPS na linha.

133003, Erro de Cfg IPS**Descrição**

Erro de asserção: *arg*.

Erro no arquivo de configuração de IPS *arg* na linha *arg*. Este arquivo de configuração IPS está localizado em um dos nodos IPS.

Ações recomendadas

1. Verifique se existem erros no arquivo de configuração IPS nessa linha.

133004, Erro de Token de Cfg IPS**Descrição**

Erro de Token de Cfg: *arg*.

Erro no token *arg*, no arquivo de configuração IPS *arg* na linha *arg* e posição do caractere *arg*. Este arquivo de configuração IPS está localizado em um dos nodos IPS.

Ações recomendadas

1. Verifique se existem erros no arquivo de configuração IPS nessa linha.

133005, Erro de Licença IPS**Descrição**

O servidor de licença não foi encontrado.

Não pode obter opção: *arg*

Referência: *arg*

Ações recomendadas

1. Verifique se o sistema tem um servidor de licença.
2. Verifique o estado do servidor de licença.
3. Verifique as comunicações com o servidor de licença.

133006, Erro de Licença IPS**Descrição**

O ID do chip não foi encontrado.

Não pode obter opção: *arg*

Referência: *arg*

Ações recomendadas

1. Verifique que o ID do chip esteja montado no ACCB.

133007, Erro de Licença IPS**Descrição**

Número serial errado.

Não pode obter opção: *arg*

Referência: *arg*

Ações recomendadas

1. Verifique o número serial no arquivo de licença.
2. Verifique que o chip de ID correto esteja montado.

133008, Erro de Licença IPS**Descrição**

Arquivo de licença não foi encontrado O nome do arquivo deve ser 'option.lic'.

Não pode obter opção: *arg*

Referência: *arg*

Ações recomendadas

1. Verifique se o arquivo de licença existe no servidor de licença.

133009, Erro de Licença IPS**Descrição**

Código de licença no arquivo de licença não está correto.

Não pode obter opção: *arg*

Referência: *arg*

Ações recomendadas

1. Verifique se o arquivo de licença no servidor de licença é idêntico ao arquivo de licença original.

133010, Erro de Licença IPS**Descrição**

Erro de sintaxe no arquivo de licença.

Não pode obter opção: *arg*

Referência: *arg*

Ações recomendadas

1. Certifique-se de que o arquivo de licença original seja utilizado.
2. Peça um novo arquivo de licença.

133011, Erro de Licença IPS**Descrição**

Opção não existe no arquivo de licença.

Não pode obter opção: *arg*

Referência: *arg*

6 Resolução de problemas por registro de eventos

6.12 13 xxxx

Continuação

Ações recomendadas

1. Verifique se a opção existe no arquivo de licença.
2. Verifique se o arquivo de licença correto está carregado.
3. Verifique por erros no arquivo de configuração IPS.
4. Peça um novo arquivo de licença.

133012, Erro de Licença IPS

Descrição

Opção de contar não tem licenças liberadas.

Não pode obter opção: *arg*

Referência: *arg*

Ações recomendadas

1. Verifique o número de uso vs. arquivo de licença.
2. Verifique se o arquivo correto de licença foi carregado.
3. Verifique o arquivo de configuração IPS por erros.

133013, Erro de Licença IPS

Descrição

Erro de protocolo na comunicação com o servidor de licença.

Não pode obter opção: *arg*

Referência: *arg*

Ações recomendadas

1. Contate o serviço ao cliente.

133014, Erro de Licença IPS

Descrição

Falha de comunicação O servidor de licença foi encontrado, mas a comunicação foi perdida.

Não pode obter opção: *arg*

Referência: *arg*

Ações recomendadas

1. Verifique a comunicação com o servidor de licença.

133200, :Erro de disparo

Descrição

IPS descobriu um

erro de tempo de disparo impossível.

Esta situação pode ocorrer se os eventos de disparo estão programados muito perto uns dos outros por exemplo, uma sequência de limpeza.

Ações recomendadas

1. Verifique se os eventos para o serviço nomeado estão programados muito próximos uns dos outros.
2. Verifique os retardos de compensação para

serviço nomeado.

133201, :Bloqueado

Descrição

O dispositivo nomeado está bloqueado por IPS.

Impossível definir um valor para este dispositivo quando bloqueado, e não existe nenhum acesso direto a ele.

Ações recomendadas

1. Verifique se o sistema tenta executar o dispositivo nomeado, quando ele já está bloqueado (conectado) em outro dispositivo.

133202, :Desativado

Descrição

Impossível definir um valor de comando para dispositivo nomeado quando ele está desativado.

Quando um dispositivo está desativado, não é possível operar-lo.

Ações recomendadas

1. Ative o dispositivo nomeado e defina um novo comando para ele.
2. Verifique se a configuração de IPS está definida para desativar o dispositivo nomeado.

133203, :Desconectar.

Descrição

Os recursos para o dispositivo nomeado estão desconectados e o dispositivo nomeado não está operacional. O sinal de conexão para o dispositivo está definido para 0.

Ações recomendadas

1. Defina o sinal de conexão para o dispositivo nomeado para 1.
2. Verifique se o sistema define o sinal para 0 em alguns casos especiais.

133204, :Não preparado

Descrição

Impossível definir valor: O dispositivo nomeado não está preparado e está suspenso por algumas funções de supervisão ou tem um problema geral.

Ações recomendadas

1. Verifique se IPS está configurado com alguma

Continua na página seguinte

função de supervisão para o dispositivo nomeado.

2. Verifique se o dispositivo nomeado tem algum problema, corrija o problema e tente novamente.

133205, :Alarme Sprv.

Descrição

Impossível definir valor: Um alarme que está supervisionando o dispositivo nomeado está ativo. Um dos alarmes instalados evita que o dispositivo nomeado funcione.

Ações recomendadas

1. Procure os alarmes de supervisão que definem o dispositivo nomeado em um estado não preparado.
2. Corrija o estado de alarme atual.

133206, Falha de bloqueio

Descrição

O bloqueio de um recurso para dispositivo nomeado falhou. O mesmo recurso pode ter sido alocado por outro dispositivo.

Ações recomendadas

1. Verifique na configuração de IPS se vários dispositivos estão usando o mesmo recurso.

133207, :Val elev

Descrição

O valor para sensor nomeado ou dispositivo excedeu o limite máximo. O IPS descobriu um estado de alarme para dispositivo ou sensor nomeado.

Ações recomendadas

1. Verifique se o valor para o sensor nomeado ou dispositivo é demasiado elevado.
2. Procure os alarmes LIMIT configurados IPS e verifique se esses limites estão OK.

133208, :Val baix

Descrição

O valor para sensor nomeado ou dispositivo excedeu o limite mínimo. O IPS descobriu um estado de alarme para dispositivo ou sensor nomeado.

Ações recomendadas

1. Verifique se o valor para o sensor nomeado ou

dispositivo é demasiado baixo.

2. Procure os alarmes LIMIT configurados IPS e verifique se esses limites estão OK.

133209, :Val at elev

Descrição

O valor atual para o dispositivo nomeado excedeu o limite máximo. O IPS descobriu o valor atual demasiado elevado comparado com o valor do ponto definido.

Ações recomendadas

1. Procure os alarmes de DESVIO configurados de IPS e verifique se os limites dos parâmetros estão OK.
2. Verifique se o sensor, usado pelo dispositivo nomeado, está com ruído.

133210, :Val act baix

Descrição

O valor atual para o dispositivo nomeado excedeu o limite mínimo. O IPS descobriu o valor atual muito baixo comparado com o valor do ponto definido.

Ações recomendadas

1. Procure os alarmes de DESVIO configurados de IPS e verifique se os limites dos parâmetros estão OK.
2. Verifique se o sensor, usado pelo dispositivo nomeado, está com ruído ou enviando valores.

133211, :Comp. alt

Descrição

O regulador para o dispositivo nomeado foi muito compensado comparado à curva calibrada e seus limites dos parâmetros de compensação.

Ações recomendadas

1. Verifique na configuração de IPS se os limites de compensação para o dispositivo nomeado são muito apertados.
2. Verifique as pressões, mangueiras, sensor e transdutor usados pelo dispositivo nomeado.

133212, :Comp. baix

Descrição

O regulador para o dispositivo nomeado

Continua na página seguinte

6 Resolução de problemas por registro de eventos

6.12 13 xxxx

Continuação

tem compensado muito comprado à curva calibrada e seus limites dos parâmetros de compensação.

Ações recomendadas

1. Verifique na configuração de IPS se os limites de compensação para o dispositivo nomeado são muito apertados.
2. Verifique as pressões, mangueiras, sensor e transdutor usados pelo dispositivo nomeado.

133213, :Potlife

Descrição

O tempo de potlife para o dispositivo nomeado expirou e o fluido começará a curar! O equipamento de pintura pode ser destruído! Inicie o sistema de purga!

Ações recomendadas

1. Verifique se a purga do sistema foi efetuada.
2. Verifique se o tempo de potlife está correto.

133214, :Setp. alt

Descrição

O valor de setpoint para o dispositivo nomeado é muito elevado. O valor de setpoint está definido para o valor máximo configurado para o dispositivo nomeado.

Ações recomendadas

1. Verifique se o setpoint para o dispositivo nomeado está definido para muito elevado.
2. Altere o valor máximo no arquivo de configuração de IPS se necessário.

133215, :Setp. baix

Descrição

O valor de setpoint para o dispositivo nomeado é muito baixo. O valor de setpoint está definido para o valor mínimo configurado para o dispositivo nomeado.

Ações recomendadas

1. Verifique se o setpoint para o dispositivo nomeado está definido para muito baixo.
2. Altere o valor mínimo no arquivo de configuração de IPS se necessário.

133216, :Erro de seq

Descrição

O IPS descobriu um erro de sequência de disparo. A função Compensação de retardo dinâmico para o dispositivo nomeado mediu uma transição 'ligada' enquanto esperava uma transição 'desligada'. (Ou o oposto)

Ações recomendadas

1. Verifique se o sinal do sensor tem o nível correto.
2. Verifique se o sinal do sensor está com ruído.

133217, :Trans. inesp.

Descrição

O IPS descobriu uma transição inesperada. A função Compensação de retardo dinâmico para o dispositivo nomeado mediu uma transição em um tempo quando nenhum estava esperado.

Ações recomendadas

1. Verifique as conexões do relé e elétricas para o sensor.
2. Verifique se o sinal do sensor está com ruído.

133218, :Tempo esgotado ligado

Descrição

O IPS descobriu um tempo de disparo esgotado para uma transição 'ligada'. A função Compensação de retardo dinâmico estourou para uma transição 'ligada'.

Ações recomendadas

1. Verifique o sensor para o dispositivo nomeado.
2. Verifique o cabeamento ou o relé para o sensor.

133219, :Tempo esgotado desligado

Descrição

O IPS descobriu um tempo esgotado de disparo para uma transição 'desligada'. A função Compensação de retardo dinâmico estourou para uma transição 'desligada'.

Continua na página seguinte

Ações recomendadas

1. Verifique o sensor para o dispositivo nomeado.
2. Verifique o cabeamento ou o relé para o sensor.

133220, :Nenhum sinal**Descrição**

O IPS está lendo um valor zero a partir do sensor usado pelo dispositivo nomeado. O cabeamento ou o suprimento para este sensor pode ser a razão.

Ações recomendadas

1. Verifique se o sensor usado está quebrado.
2. Verifique o cabeamento do sensor usado.
3. Verifique o suprimento do processo para o sensor usado.

133221, :Saída máx.**Descrição**

O regulador de ciclo fechado para o dispositivo nomeado atingiu a saída máxima.

Ações recomendadas

1. Verifique se o valor comandado para o regulador é maior do que o possível para o equipamento do aplicativo.
2. Reduza o setpoint para funcionar o regulador dentro do limite controlável.

133222, :Saída mín.**Descrição**

O regulador de ciclo fechado para o dispositivo nomeado atingiu a saída mínima.

Ações recomendadas

1. Verifique se o valor comandado para o regulador é menor do que o possível para o equipamento do aplicativo.
2. Aumente o setpoint para funcionar o regulador dentro do limite controlável.

133223, :Intertravamento**Descrição**

O IPS descobriu um erro de conflito de intertravamento. Foi efetuada uma tentativa para funcionar mais do que uma válvula ou dispositivo em um grupo de intertravamento.

Ações recomendadas

1. Defina o dispositivo ou válvula ativa para zero antes de ativar um novo.

133224, Confirmação necessária**Descrição**

arg está atualmente suspenso por uma supervisão de alarme e uma confirmação do dispositivo nomeado é necessária.

Ações recomendadas

1. Verifique os alarmes que estão suspendendo o dispositivo nomeado.
2. Recupere da situação de alarme.
3. Confirme o alarme para o dispositivo nomeado e tente novamente.

133225, Erro de DMC**Descrição**

A seguinte mensagem de erro do Digital Motor Controller (DMC) foi enviada ao IPS:

arg.

IPS perdeu a comunicação ou encontrou um erro enviado do driver DMC.

Ações recomendadas

1. Verifique os cabos do DMC.
2. Verifique a fonte de alimentação do DMC.
3. Para maiores informações, veja a Descrição da unidade, Manual de pintura.

133226, .**Descrição**

Erro de setpoint.

O IPS descobriu um erro para definir um sinal no dispositivo nomeado.

Ações recomendadas

1. Verifique se o sinal está disponível para o dispositivo nomeado.

133250, :Erro de comun.**Descrição**

O IPS descobriu um erro interno de comunicação CAN. A comunicação no barramento CAN entre os nós IPS se perdeu. O sistema tentará reconectar se possível.

Continua na página seguinte

6 Resolução de problemas por registro de eventos

6.12 13 xxxx

Continuação

Ações recomendadas

1. Verifique os cabos do barramento CAN para os nós IPS.
2. Verifique os nós IPS para o MacID correto.
3. Verifique os resistors de terminação do barramento CAN.

133251, :Nova curva

Descrição

O IPS criou uma nova curva dinâmica ou calibrada, número *arg*, para dispositivo nomeado.

Ações recomendadas

133252, :Curva calc.

Descrição

O IPS recalculou uma nova curva dinâmica ou calibrada, número *arg*, para dispositivo nomeado. O intervalo da curva é modificado devido ao intervalo modificado do regulador.

Ações recomendadas

133253, :Redimensionando

Descrição

O IPS redimensionou uma nova curva dinâmica ou calibrada, número *arg*, para dispositivo nomeado. Devido à alteração no parâmetro do tamanho da curva, as curvas existentes são transformadas em uma nova dimensão do ponto de curva.

Ações recomendadas

133254, :Erro de DMC

Descrição

O IPS perdeu a comunicação ou descobriu um erro enviado a partir do driver DMC nomeado.

O código de erro DMC é: *arg*.

Ações recomendadas

1. Verifique os LEDs de status do driver de DMC.
2. Verifique a fonte de alimentação o driver DMC.
3. Desligue e ligue a energia do driver DMC.

133255, Erro de Apmb

Descrição

O IPS descobriu um erro de driver Apmb (driver Berger-Lahr).

Driver Apmb, número: *arg*, emitiu um erro.

Ações recomendadas

1. Verifique os códigos de LEDs com falha na unidade do driver Berger-Lahr.
2. Verifique o stepper do motor.
3. Verifique o cabeamento do driver Berger-Lahr.

133256, :Erro da curva

Descrição

O IPS descobriu um formato de número na curva dinâmica/calibrada nomeada que não está correto.

Ações recomendadas

1. Verifique se uma curva já salva no nó IPS tem um formato de número incompatível inesperado.
2. Exclua a curva salva na placa IPS.

133257, Erro SDI

Descrição

A placa SDI emitiu o erro a seguir:*arg*, com o código de erro:*arg*.

Ações recomendadas

1. Verifique a existência de erros na placa SDI.

133258, Erro VCD,MacID:

Descrição

O IPS descobriu um erro em uma placa VCD com os detalhes a seguir:*arg*.

Ações recomendadas

1. Verifique a placa VCD para saber a razão do erro emitido.
2. Substitua a placa VCD.

133259, Erro de acesso ao arquivo

Descrição

O IPS descobriu um Erro de acesso ao arquivo no arquivo a seguir: *arg*.

Ações recomendadas

1. Verifique se o arquivo nomeado existe.

Continua na página seguinte

2. Verifique se o arquivo está a ser usado.

133260, Arquivo predefinido**Descrição**

O IPS criou um arquivo predefinido do tipo: 'arg' com o seguinte nome de arquivo: *arg*.

133261, Erro de análise do arquivo**Descrição**

O IPS falhou ao carregar o seguinte arquivo *arg* em linha *arg*.
Texto de erro detalhado: *arg*.

Ações recomendadas

1. Verifique se o arquivo nomeado tem o formato correto para uso.

133262, Nova entrada de índice no arquivo**Descrição**

O IPS criou no arquivo: *arg* uma nova entrada de índice com valor: *arg*

Ações recomendadas

133263, Erro de PPRU CAN**Descrição**

Unidade PPRU: *arg*,
registrar 'arg' = *arg*

133264, Erro PPRU**Descrição**

Unidade PPRU: *arg*,
mensagem = 'arg'

133265, SPI desligado:**Descrição**

IPS em nó *arg* descobriu um erro de comunicação SPI.
arg

O sistema tentará reconectar.

Ações recomendadas

1. Verifique o cabo serial à placa SPI.
2. Verifique o cabo de energia na placa SPI.
3. Verifique/Substitua a placa SPI.

133266, SPI ligado:**Descrição**

SPI reconectado em nó *arg*.

133267, Entrada de índice ausente no arquivo**Descrição**

IPS tentou utilizar uma entrada de índice não existente no arquivo *arg* com valor *arg*.

Ações recomendadas

Se a entrada do índice for válida, deve ser adicionada manualmente ao arquivo de índice nomeado.

133268, : Falhou ao carregar a tabela de escovas.**Descrição**

IPS tentou carregar a tabela de escovas *arg* no dispositivo nomeado.

Ações recomendadas

1. Verifique as mensagens de erro para explicações detalhadas.

133269, : Falhou ao definir a escova.**Descrição**

IPS tentou configurar o número de escovas *arg* na tabela de escovas *arg* no dispositivo nomeado.

Ações recomendadas

1. Verifique se a tabela de escovas (ou material) está selecionada.
2. Verifique se o número de escovas selecionado existe na tabela de escovas carregada.
3. Verifique na tabela de escovas global se o número de escovas é maior que 900.

133270, Falhou ao atualizar os parâmetros de IPS**Descrição**

IPS falhou ao atualizar os valores do parâmetro de IPS após reconectar as conexões do agente de IPS. A atualização foi iniciada após os agentes de IPS terem sido perdidos por alguma razão, tipicamente causada por um erro de purga. Este sistema deve ser reiniciado para assegurar que todos os parâmetros estejam configurados com os valores corretos.

Consequências

Os parâmetros de IPS podem não ter sido atualizados com os valores corretos.

Continua na página seguinte

6 Resolução de problemas por registro de eventos

6.12 13 xxxx

Continuação

Causas prováveis

O dispositivo ou parâmetro de IPS pode não existir, ou o comando é dado com um valor inválido.

Ações recomendadas

1. Verifique se todos os nós de IPS estão instalados e funcionando.
2. Verifique os arquivos do parâmetro de IPS.
3. Reinicie o sistema.

133271, Os parâmetros de IPS estão atualizados

Descrição

IPS atualizou os valores dos parâmetros após a reconexão das conexões dos agentes de IPS, tipicamente causadas por um erro de purga.

133280, Erro ao criar servo

Descrição

A placa SDI descobriu um erro ao carregar configuração.

Ações recomendadas

1. Verifique a configuração SDI.
2. Verifique/substitua a placa SDI.
3. Contate o suporte ao cliente.

133281, Erro do sistema de medição do servo

Descrição

A placa SDI descobriu um erro na linha serial para o sistema de medição.

Ações recomendadas

1. Verifique os cabos e conectores.
2. Verifique a placa de medição.
3. Contate o apoio ao cliente.

133282, Erro do sistema da unidade do servo

Descrição

A placa SDI descobriu um erro na linha serial para o sistema da unidade.

Ações recomendadas

1. Verifique os cabos e conectores.
2. Verifique a linha serial. Talvez seja requerido um link de ciclo.
3. Verifique as unidades de acionamento.
4. Contate o suporte a cliente.

133283, Calibração do servo efetuada

Descrição

A placa SDI efetuou a calibração.

Ações recomendadas

133284, Erro de calibração do servo

Descrição

A placa SDI descobriu um erro ao efetuar calibração.

Ações recomendadas

1. Repetir calibração.
2. Contate o suporte a cliente.

133285, Tempo esgotado da calibração do servo

Descrição

A placa descobriu que o trabalho de calibração tem o tempo esgotado.

Ações recomendadas

1. Repetir calibração.
2. Contate o suporte a cliente.

133286, Tempo esgotado da configuração do servo

Descrição

A placa SDI descobriu um erro ao carregar configuração.

Ações recomendadas

1. Verifique a configuração SDI.
2. Verifique/substitua a placa SDI.
3. Contate o suporte ao cliente.

133287, Erro ao definir coeficiente do servo

Descrição

A placa SDI descobriu um problema para atribuir um conjunto especificado de coeficientes.

Ações recomendadas

1. Verifique a existência de erros na seção FILTERASSIGN no arquivo de configuração de SDI.
2. Verifique/substitua a placa SDI.
3. Contate o suporte a cliente.

Continua na página seguinte

133288, Hardware servo ilegal

Descrição

A placa SDI descobriu um erro ao carregar configuração.

Ações recomendadas

1. Verifique a versão do hardware SDI.
2. Verifique/substitua a placa SDI.
3. Contate o apoio ao cliente.

133300, Ativação das unidades de acionamento

Descrição

Após a ativação das unidades de acionamento o bit de erro 'POWER_UP' é definido. Isso é para indicar que as unidades de acionamento precisam ser inicializadas pelos parâmetros descarregados.

Ações recomendadas

1. Isso é uma informação somente, o software na placa SDI deve efetuar o download automaticamente dos parâmetros para as unidades.

133301, Alerta do servo SDI

Descrição

A placa SDI descobriu uma redefinição de alerta a partir da unidade de acionamento usada por: *arg*.

Ações recomendadas

1. Reinicie o controlador do robô.
2. Substitua a unidade de acionamento.

133302, Erro lógico SDI +/-15V

Descrição

A voltagem de suprimento de SDI para +/-15V está fora do intervalo, recebida a partir da unidade de acionamento usada por: *arg*.

Ações recomendadas

1. Verifique o cabeamento na placa SDI.
2. Verifique a voltagem de suprimento de +/-15V a partir da placa SDI.
3. Substitua a unidade de acionamento.

133303, Erro de comunicação de SDI

Descrição

A placa SDI descobriu demasiados erros de comunicação consecutivos

informados pela unidade de acionamento usada por: *arg*.

Ações recomendadas

1. Verifique cabeamento.
2. Substitua a unidade de acionamento.
3. Substitua a placa SDI.

133304, Erro interno na unidade de acionamento

Descrição

A placa SDI descobriu um erro interno na unidade de acionamento usada por: *arg*.

Ações recomendadas

1. Ignore se estiverem presentes outros erros da unidade de acionamento.
2. Substitua a unidade de acionamento.

133305, Aviso de problema técnico da unidade

Descrição

A placa SDI descobriu um problema técnico no detector de curto-circuito para a unidade de acionamento usada por: *arg*.

Ações recomendadas

1. Verifique a existência de curto-circuitos no cabeamento.
2. Verifique a presença de curto-circuitos no motor do servo.
2. Substitua a unidade de acionamento.

133306, Curto-circuito do servo

Descrição

A placa SDI descobriu um curto-circuito na unidade de acionamento usada por: *arg*

Ações recomendadas

1. Verifique a existência de curto-circuitos no cabeamento.
2. Verifique a presença de curto-circuitos no motor do servo.
3. Substitua a unidade de acionamento.

133307, Aviso de temperatura do servo

Descrição

A placa SDI descobriu um aviso de temperatura elevada na unidade de acionamento usada por: *arg*.

6 Resolução de problemas por registro de eventos

6.12 13 xxxx

Continuação

DEIXE O SISTEMA RESFRIAR!

Ações recomendadas

1. Verifique os filtros e ventiladores de resfriamento para a unidade de acionamento.
2. Temperatura ambiente muito alta.
3. Verifique o consumo de energia da unidade.
4. Substitua a unidade de acionamento.

133308, Alarme de temperatura do servo

Descrição

A placa SDI descobriu um alarme de temperatura elevada na unidade de acionamento usada por: *arg*.

DEIXE O SISTEMA RESFRIAR!

Ações recomendadas

1. Verifique os filtros e ventiladores de resfriamento para a unidade de acionamento.
2. Temperatura ambiente muito alta.
3. Verifique o consumo de energia da unidade.
4. Substitua a unidade de acionamento.

133309, Sobreaquecimento do servo

Descrição

A placa SDI descobriu um erro de sobreaquecimento na unidade de acionamento usada por: *arg*.

DEIXE O SISTEMA RESFRIAR!

Ações recomendadas

1. Verifique os filtros e ventiladores de resfriamento para a unidade de acionamento.
2. Temperatura ambiente muito alta.
3. Verifique o consumo de energia da unidade.
4. Substitua a unidade de acionamento.

133310, Sobrecarga na unidade do servo

Descrição

A placa SDI descobriu temperatura elevada nos transistors na unidade de acionamento usada por: *arg*.

Este problema é causado por sobrecarga da unidade atual.

Ações recomendadas

1. Muito torque para a unidade de acionamento. Verifique a existência de sobrecarga no torque do sistema.
2. Verifique se o robô ou a bomba estão atolados.

Continua na página seguinte

3. Substitua a unidade de acionamento.

133311, Alta voltagem do servo

Descrição

A placa SDI descobriu uma voltagem no barramento DC mais elevada do que o permitido. Isso é detectado na unidade de acionamento usada por: *arg*.

Ações recomendadas

1. Verifique a corrente entrada.
2. Verifique/substitua os resistors de descarga e cabeamento.
3. Verifique/substitua o link de DC.
4. Substitua a unidade de acionamento.

133312, Sobrevoltagem do servo

Descrição

A placa SDI descobriu uma sobrevoltagem crítica no barramento DC detectado na unidade de acionamento usada por: *arg*.

Ações recomendadas

1. Verifique a corrente de entrada.
2. Verifique/substitua os resistors de descarga.
3. Verifique/substitua o link de DC.

133313, Baixa voltagem DC do servo

Descrição

A placa SDI descobriu baixa voltagem no barramento DC detectado na unidade de acionamento usada por: *arg*.

Ações recomendadas

1. Verifique a corrente entrada.
2. Verifique/substitua os resistors de descarga e cabeamento.
3. Verifique/substitua o link de DC.
4. Substitua a unidade de acionamento.

133314, Erro de comando no torque do servo.

Descrição

A placa SDI descobriu um erro de comando do torque de servo com diferença muito grande em 3 referências de torque consecutivas. Este erro é recebido a partir da unidade de acionamento usada por: *arg*.

Ações recomendadas

1. Verifique o cabeamento do resolver e o ruído externo no cabeamento do resolver.
2. Verifique as conexões de terra do resolver.
3. Verifique a configuração SDI para saber se o ganho é muito elevado.

133315, Erro de posição de resolver do servo**Descrição**

A placa SDI descobriu um erro de posição do resolver com diferença muito grande em 3 posições consecutivas do rotor.

Este erro é recebido a partir da unidade de acionamento usada por: *arg*.

Ações recomendadas

1. Verifique o cabeamento do resolver e o ruído externo no cabeamento do resolver.
2. Verifique as conexões de terra do resolver.

133316, Contr. da corrente saturada**Descrição**

A placa SDI descobriu que a unidade de acionamento não consegue fornecer a corrente solicitada devido a baixa tensão de DC ou a conexões quebradas do motor, recebidas da unidade de acionamento usada por: *arg*.

Ações recomendadas

1. Verifique a voltagem do barramento de DC.
2. Verifique os cabos/servomotor.
3. Consulte a configuração de SDI.
4. Substitua a unidade de acionamento.

133317, Erro do cabo do servo**Descrição**

A placa SDI descobriu um erro do cabo do servo entre a unidade de acionamento e o servo-motor. Este erro é recebido a partir da unidade de acionamento usada por: *arg*.

Ações recomendadas

1. Verifique o servo-motor/cabos.
2. Substitua a unidade de acionamento.
3. Substitua a placa SDI.

133318, Erro de sub-corrente do servo**Descrição**

A placa SDI descobriu um torque que está produzindo uma corrente menor que a solicitada, recebida a partir da unidade de acionamento usada por: *arg*.

Ações recomendadas

1. Verifique a configuração de SDI.
2. Verifique a voltagem do barramento de DC.
3. Verifique o servo-motor/cabos.

133319, Erro de sobre-corrente do servo**Descrição**

A placa SDI descobriu um torque que está produzindo uma corrente maior que a solicitada, recebida a partir da unidade de acionamento usada por: *arg*.

Ações recomendadas

1. Verifique a configuração de SDI.
2. Verifique a voltagem do barramento de DC.
3. Verifique o servo-motor/cabos.

133320, Erro do regulador na unidade de acionamento**Descrição**

A placa SDI descobriu um erro no regulador da unidade de acionamento (parte d) usada por: *arg*.

Ações recomendadas

1. Verifique a configuração de SDI.
2. Verifique o servo-motor/cabos.
3. Verifique o resolver e o cabeamento do resolver.
4. Substitua a placa SDI.

133321, Erro de corrente máxima do servo**Descrição**

A placa SDI descobriu um erro de corrente máxima, recebida a partir da unidade de acionamento usada por: *arg*.

Ações recomendadas

1. Verifique a configuração de SDI.
2. Verifique a voltagem do bus de DC.
3. Verifique o servo-motor/cabos.

6 Resolução de problemas por registro de eventos

6.12 13 xxxx

Continuação

133322, Código de erro desconhecido do servo

Descrição

A placa SDI descobriu um código de erro de servo estendido desconhecido. Este é um erro interno, recebido a partir da unidade de acionamento usada por: *arg*

Ações recomendadas

1. Verifique/substitua a unidade de acionamento.
2. Verifique/substitua a placa SDI.
3. Contate o suporte ao cliente.

133323, Erro de excesso de velocidade do servo

Descrição

A placa SDI descobriu um excesso de velocidade do receptor. Este é um erro interno, recebido a partir da unidade de acionamento usada por: *arg*

Ações recomendadas

1. Verifique a configuração SDI.
2. Verifique/substitua a unidade de acionamento.
3. Verifique/substitua a placa SDI.
4. Contate o suporte ao cliente.

133324, Nó ilegal do servo

Descrição

A placa SDI descobriu um erro de endereço de nó ilegal de servo. Este é um erro interno, recebido a partir da unidade de acionamento usada por: *arg*

Ações recomendadas

1. Verifique a configuração SDI.
2. Verifique/substitua a unidade de acionamento.
3. Verifique/substitua a placa SDI.
4. Contate o apoio ao cliente.

133325, Chave ilegal do servo

Descrição

A placa SDI descobriu um valor de chave ilegal do servo quando da conexão em uma unidade de acionamento. Este é um erro interno, recebido a partir da unidade de acionamento usada por: *arg*

Ações recomendadas

1. Verifique a configuração SDI.

2. Verifique/substitua a unidade de acionamento.
3. Verifique/substitua a placa SDI.
4. Contate o apoio ao cliente.

133326, Nenhum parâmetro do servo

Descrição

A placa SDI descobriu que não está a ser usado nenhum parâmetro. Este é um erro interno, recebido a partir da unidade de acionamento usada por: *arg*

Ações recomendadas

1. Verifique a configuração SDI.
2. Verifique/substitua a unidade de acionamento.
3. Verifique/substitua a placa SDI.
4. Contate o apoio ao cliente.

133327, Parâmetro de somente leitura do servo

Descrição

A placa SDI descobriu uma tentativa para gravar valores de parâmetro em parâmetros de somente leitura em uma unidade de acionamento. Este é um erro interno, recebido a partir da unidade de acionamento usada por: *arg*

Ações recomendadas

1. Verifique a configuração SDI.
2. Verifique/substitua a unidade de acionamento.
3. Verifique/substitua a placa SDI.
4. Contate o apoio ao cliente.

133328, Parâmetro de servo bloqueado

Descrição

A placa SDI descobriu uma tentativa para gravar valores de parâmetro em parâmetros bloqueados em uma unidade de acionamento. Este é um erro interno, recebido a partir da unidade de acionamento usada por: *arg*

Ações recomendadas

1. Verifique a configuração SDI.
2. Verifique/substitua a unidade de acionamento.
3. Verifique/substitua a placa SDI.
4. Contate o apoio ao cliente.

Continua na página seguinte

133329, Nenhum parâmetro de diagnósticos do servo

Descrição

A placa SDI solicitou um parâmetro não existente a partir da unidade de acionamento usada por: *arg*

Ações recomendadas

1. Verifique a configuração SDI.
2. Verifique/substitua a unidade de acionamento.
3. Verifique/substitua a placa SDI.
4. Contate o apoio ao cliente.

133330, Erro de medição da corrente do servo

Descrição

A placa SDI descobriu um erro de medição da corrente do servo, causada por um erro na ponte de medição da corrente.

Isso é um erro interno, recebido a partir da unidade de acionamento usada por: *arg*

Ações recomendadas

1. Verifique/substitua a unidade de acionamento.
2. Verifique/substitua a placa SDI.
3. Contate o apoio ao cliente.

133331, Slot de sincronização do servo ocupada

Descrição

A placa SDI descobriu um erro de ocupação da slot de sincronização recebida a partir da unidade de acionamento usada por: *arg*.

Ações recomendadas

1. Verifique a configuração SDI.
2. Verifique/substitua a unidade de acionamento.
3. Verifique/substitua a placa SDI.
4. Contate o apoio ao cliente.

133332, Erro de inserção de sincronização do servo

Descrição

A placa SDI descobriu um erro de inserção de sincronização, recebida a partir da unidade de acionamento usada por: *arg*.

Ações recomendadas

1. Verifique como o motor e o resolver estão configurados na placa SDI.
2. Verifique/substitua a unidade de acionamento.
3. Verifique/substitua a placa SDI.
4. Contate o apoio ao cliente.

133333, Nenhum parâmetro de carga de sincronia do servo

Descrição

A placa SDI descobriu uma sincronização sem nenhum parâmetro, recebida a partir da unidade de acionamento usada por: *arg*.

Ações recomendadas

1. Verifique a configuração SDI.
2. Verifique/substitua a unidade de acionamento.
3. Verifique/substitua a placa SDI.
4. Contate o apoio ao cliente.

133334, Erro do regulador de posição do servo

Descrição

A placa SDI descobriu um erro do regulador de posição do servo, para: *arg*. Este erro acontece tipicamente se o feedback do resolver estiver com ruído.

Ações recomendadas

1. Verifique o cabeamento do resolver.
2. Contate o suporte a cliente.

133335, Estouro do regulador de velocidade do servo

Descrição

A placa SDI descobriu um erro de estouro do regulador da velocidade do servo, para: *arg*. Este erro acontece tipicamente se o feedback do resolver estiver barulhento.

Ações recomendadas

1. Verifique o cabeamento do resolver.
2. Contate o suporte a cliente.

133336, Estouro do filtro de velocidade do servo

Descrição

A placa SDI descobriu um erro de estouro

Continua na página seguinte

6 Resolução de problemas por registro de eventos

6.12 13 xxxx

Continuação

do filtro da velocidade do servo,
para: *arg*.

Ações recomendadas

1. Altere a placa SDI.
2. Contate o suporte a cliente.

133337, Estouro do ângulo de resolver do servo

Descrição

A placa SDI descobriu um erro de estouro do cálculo do ângulo do resolver,
para: *arg*.

Ações recomendadas

1. Verifique o resolver e o cabeamento do resolver.
2. Contate o suporte a cliente.

133338, Erro do resolver do servo

Descrição

A placa SDI descobriu uma falha no cálculo da raiz quadrada do ângulo do resolver,
para: *arg*. O resultado quadrado para o sinal x e y no resolver excedeu um limite.

Ações recomendadas

1. Verifique o resolver e o cabeamento do resolver.
2. Substitua as placas de medição seriais.

133339, Erro de limite de torque do servo

Descrição

A placa SDI descobriu um erro de limite de torque do servo,
para: *arg*.

Ações recomendadas

1. Verifique cabos do motor ou servo-motor.
2. Verifique os limites do torque na configuração.
3. Verifique se o servo-motor/caixa de engrenagens não está preso.
4. Verifique se a configuração está correta para a configuração usada.

133340, Comunicação da unidade de acionamento perdida

Descrição

A placa SDI perdeu a comunicação com a unidade de acionamento usada por: *arg*.

Continua na página seguinte

Ações recomendadas

1. Verifique o cabo entre a placa SDI e a unidade de acionamento.
2. Substitua a placa SDI.
3. Substitua a unidade de acionamento.

133341, Comunicação da placa Sms foi perdida

Descrição

A placa SDI perdeu o contato com a placa de medição serial,
usada por: *arg*.

Ações recomendadas

1. Verifique o cabo entre a placa SDI e a placa de medição.
2. Substitua a placa SDI.
3. Substitua a placa de medição serial.

133342, Comunicação da placa Sms foi perdida

Descrição

A placa SDI perdeu o contato com a placa de medição serial,
usada por: *arg*.

Ações recomendadas

1. Verifique o cabo entre a placa SDI e a placa de medição.
2. Substitua a placa SDI.
3. Substitua a placa de medição serial.

133343, Comunicação da placa Sms perdida

Descrição

A placa SDI perdeu o contato com a placa de medição serial,
usada por: *arg*.

Ações recomendadas

1. Verifique o cabo entre a placa SDI e a placa de medição.
2. Substitua a placa SDI.
3. Substitua a unidade de medição serial.

133344, Erro da etapa de posição

Descrição

A placa SDI descobriu um comprimento de etapa de posição solicitada maior que o comprimento de etapa especificada máxima, configurado para: *arg*.

Ações recomendadas

1. Verifique o parâmetro 'MaxStepSize' na configuração para o servo nomeado.
2. Verifique o ac./velocidade para o interpolador superior.
3. Verifique o resolver e o cabeamento do resolver.

133345, Erro de velocidade

Descrição

A placa SDI descobriu um erro de velocidade para: *arg*.

Ações recomendadas

1. Verifique ac./velocidade para interpolador superior.
2. Verifique os parâmetros de ganho para servo nomeado.
3. Verifique o resolver e o cabeamento do resolver.

133430, Sobreaquecimento no DC-link servo

Descrição

A placa SDI descobriu um sobre aquecimento no DC-link: *arg*.

Ações recomendadas

1. Verifique os filtros e ventiladores de resfriamento para o DC-link.
2. Temperatura ambiente muito alta.
3. Verifique o suprimento de energia para o DC-link
4. Substitua a unidade DC-link.

133431, Sobrecarga de descarga do servo

Descrição

A placa SDI descobriu uma sobrecarga da descarga para DC-link: *arg*.

Ações recomendadas

1. Verifique as conexões de descarga.
2. Demasiada desaceleração.
3. Verifique a voltagem AC para o DC-link/
4. Substitua a unidade DC-link.

133433, Erro de servo

Descrição

A placa SDI descobriu um erro no suprimento de corrente para a unidade DC-link: *arg*.

Ações recomendadas

1. Verifique o suprimento de energia para o DC-link.
2. Substitua a unidade DC-link.

133434, Baixa tensão DC

Descrição

A placa SDI descobriu baixa tensão DC no link DC: *arg*.

Ações recomendadas

1. Verifique a alimentação para a DC-link.
2. Substitua a unidade DC-link.

133435, Erro no +/-15V do DC-link

Descrição

O suprimento de voltagem do DC-link para +/-15 volt está fora do intervalo, detectado pela unidade do link de DC: *arg*.

Ações recomendadas

1. Verifique o cabeamento.
2. Verifique +/-15V a partir da fonte de alimentação.
3. Substitua a unidade DC-link.

133436, Circuito aberto no circuito da resistência do purgador

Descrição

O resistor purgador conectado ao retificador é um circuito aberto, detectado por: *arg*.

Ações recomendadas

1. Assegure-se de que o cabo da resistência do purgador esteja corretamente conectado à unidade retificadora.
2. Assegure-se de que o cabo e a resistência estejam funcionando corretamente medindo suas respectivas resistências. Desconecte antes de fazer a medição.
3. Substitua qualquer componente com defeito.

133437, Curto-circuito no circuito da resistência do purgador

Descrição

O resistor purgador conectado ao retificador é um circuito aberto, detectado por: *arg*.

Ações recomendadas

1. Assegure-se de que o cabo do resistor purgador esteja corretamente conectado a unidade retificadora.
2. Execute o desligamento e em seguida reinicie o sistema.

Continua na página seguinte

6 Resolução de problemas por registro de eventos

6.12 13 xxxx

Continuação

3. Se o problema persistir, isole a unidade retificadora com defeito e a substitua.

133501, Manuseador não foi calibrado

Descrição

Não pode habilitar o manuseador, porque o manuseador não foi calibrado.

Ações recomendadas

Calibrar o manuseador.

133502, O cinto no manuseador não foi calibrado

Descrição

Não pode habilitar o manuseador, porque o cinto no manuseador não foi calibrado.

Ações recomendadas

1. Certifique-se de calibrar o manuseador em duas posições.
2. Atualize a configuração SDI para calibração de um ponto.

133503, Erro de calibração do cinto

Descrição

O resultado da calibração do cinto foi muito impreciso.

Ações recomendadas

1. Verifique a configuração SDI para a posição de pontos de calibração.
2. Certifique-se de que você calibre na ordem correta e que o manuseador esteja posicionado de forma precisa.

133504, Movimentação não permitida

Descrição

Um novo comando de movimentação foi dado ao interpolador na placa SDI quando ele estava interpolando dois caminhos.

Ações recomendadas

1. Verifique no programa se várias movimentações estão efetuadas, sem esperar que o interpolador esteja preparado para a movimentação seguinte.

133505, Nenhuma resposta do servo em SDI

Descrição

A placa SDI descobriu que um servo não solicitou uma nova etapa a partir do interpolador.

Ações recomendadas

1. Verifique o registro de erros para o erros do

servo dados.

2. Corrija o problema atual do servo e tente novamente o sistema.

133507, Etapa inválida do interpolador

Descrição

A placa SDI descobriu uma etapa inválida do interpolador no sistema. O interpolador na placa SDI tentou definir um comprimento de etapa ilegal, ou velocidade demasiado elevada está definida no programa de movimentação.

Ações recomendadas

1. Verifique o programa para saber se existe velocidade muito elevada.
2. Verifique o erro de configuração (relação de transmissão, etc.).
3. Erro do interpolador.
4. Contate o suporte a cliente.

133508, Erro de leitura do servo

Descrição

A placa SDI descobriu um erro de leitura do servo: O interpolador na placa SDI falhou a leitura a partir de um servo.

Ações recomendadas

1. Verifique o registro de erros para saber a existência de erros do servo.
2. Substitua a placa SDI.

133509, Manuseador não está em posição

Descrição

A placa SDI descobriu que o manuseador não atingiu a posição correta, após um período de tempo especificado.

Ações recomendadas

1. Verifique a existência de erros do servo.
2. Verifique a existência de erros do interpolador.
3. Substitua a placa SDI.

133512, Erro de alternância do comando.

Descrição

Uma alternância do comando foi enviada para a placa SDI enquanto o sinal de

Continua na página seguinte

confirmação era elevado.

Ações recomendadas

1. Certifique-se de que o sinal de alternância do comando é baixo antes de alternar um novo comando.

133550, Erro de velocidade da junta**Descrição**

A velocidade do eixo *arg* está desviando muito em relação à velocidade solicitada.

Ações recomendadas

1. Verifique os parâmetros.
2. Verifique as forças externas.
3. Reduza a velocidade programada e a aceleração.

133551, Movimentação não permitida**Descrição**

O manuseador está programado para se mover para uma posição ilegal: *arg*= *arg*

Ações recomendadas

1. Verifique os limites de posição.
2. Verifique os dados de posição.
3. Verifique o CPYLimOverride do sinal.

134001, Erro fatal na fila trabalhos**Descrição**

Não foi possível exibir a fila de trabalhos devido a um erro inesperado.

134002, Estouro de fila**Descrição**

O último trabalho na fila foi removido porque a fila está cheia.

Consequências

O último trabalho não será executado.

Ações recomendadas

Aguarde até que o tamanho da fila reduza antes de inserir mais trabalhos.

134003, Token inválido**Descrição**

Token *arg* fora dos limites.

Ações recomendadas

Verifique os parâmetros do cliente.

134004, Cliente inválido**Descrição**

Client e *arg* fora dos limites.

Ações recomendadas

Verifique os parâmetros do cliente.

134005, somente pode obter mestre no modo Auto**Descrição**

Somente é permitido obter o mestre no modo Auto.

Ações recomendadas

Troque o controlador para o modo Auto e execute novamente o comando.

134006, falhou para obter mestre**Descrição**

arg não conseguiu obter mestre, porque ele já está sendo usado por *arg*.

134007, falhou para liberar mestre**Descrição**

arg não conseguiu liberar mestre, porque *arg* tem mestre.

134008, Demasiados subscritores**Descrição**

A rotina *arg* não foi subscrita no evento *arg* devido a demasiados subscritores.

134009, Erro no arquivo do subscritor**Descrição**

O sistema falhou na criação do arquivo *arg*.

134010, Erro de referência do subscritor**Descrição**

arg não contém o procedimento *arg*.

134011, Erro desconhecido do subscritor**Descrição**

Erro desconhecido durante iniciação dos subscritores.

6 Resolução de problemas por registro de eventos

6.12 13 xxxx

Continuação

134017, Buffer cheio

Descrição

Buffer1: *arg*

Buffer2: *arg*

Ações recomendadas

Espere o programa diretamente carregado atualmente terminar sua execução

134018, Limite de Tempo do semáforo do Registro

Descrição

Registro: *arg*

Mensagem: *arg*

134025, Mudança do Material Suspendida

Descrição

A mudança do material foi suspendida devida a um erro ou parada.

Ações recomendadas

Conserte o problema, restabeleça o erro e reinicie.

134019, Mestre requerido

Descrição

arg precisa ser mestre para executar o comando (*arg*).

134026, Mudança do Material Cancelada

Descrição

A mudança do material foi cancelada.

134020, Arquivo não encontrado

Descrição

arg não pôde ser encontrado.

Ações recomendadas

Certifique-se de que o arquivo existe.

134027, Evento Ilegal de Mudança de Material

Descrição

Um início de mudança de material foi emitido enquanto a mudança de material já se encontrava em execução.

134021, Erro de Sintaxe

Descrição

O arquivo "*arg*" contém erros de sintaxe ou erros de referência.

Consequências

O arquivo não foi carregado.

Ações recomendadas

Verifique os erros e registros rapid para conhecer as causas e conserte o arquivo.

134028, Evento Ilegal de Mudança de Material

Descrição

Um pedido de proceder com a mudança de material foi emitido em forma inesperada.

134029, Alteração de material resumida

Descrição

A alteração de material foi resumida após estar no estado de suspensa.

134022, Tentativa duplicada para carregar programa

Descrição

Tentativa duplicada para carregar index do programa *arg*.

Ações recomendadas

Espere o programa diretamente carregado atualmente terminar sua execução

134030, Mudança de Material Omitida

Descrição

O fornecimento do material está desativado.

Consequências

A mudança do material será omitida para este serviço.

134023, Tentativa duplicada para carregar programa

Descrição

Tentativa duplicada para carregar um nome de módulo: *arg*.

134032, Erro do protocolo

Descrição

Um comando de alteração do material foi enviado para o robô antes do anterior ter sido completado.

Continua na página seguinte

134033, Ativar Erro de Fornecimento de Material**Descrição**

Não foi possível ativar fornecimento do material.

134034, Tempo Esgotado para Mudança do Material**Descrição**

Tempo esgotado da decisão de mudança do material.

Consequências

A decisão da mudança do material pode não ser confiável.

Ações recomendadas

Os procedimentos atribuídos ao evento decidir devem ser verificados em procura de atrasos.

134035, Índice do material inválido**Descrição**

O índice do material *arg* não está mapeado para nenhum sistema.

Consequências

Não é possível realizar a alteração do material.

Ações recomendadas

Atribua corretamente o índice de material nos arquivos de índice.

134036, Erro de alteração do material**Descrição**

Tempo esgotado ao aguardar a definição do seletor.

Consequências

Não é possível concluir a alteração do material com sucesso.

Ações recomendadas

Verifique se o sinal do seletor está configurado corretamente.

134039, Alternância abaixada antes do comando ter finalizado**Descrição**

A alternância do comando foi abaixada antes do comando ter finalizado.

Consequências

O sistema de controle externo não receberá o resultado do comando.

Causas prováveis

Sistema de controles externos não conforme protocolo

134040, Comando prévio não finalizado**Descrição**

Um comando (*arg*) foi enviado antes de que o anterior (*arg*) fosse terminado.

Causas prováveis

Sistema de controles externos não conforme protocolo

134041, Definição do sinal faltando**Descrição**

O sinal *arg* não pôde ser encontrado.

134042, Volume não gravado**Descrição**

Volume total consumido para o trabalho está fora da tolerância aceitável Volume: *arg*

Consequências

A tabela Accuvol não será atualizada.

134050, Tempo limite do aplicador alcançado**Descrição**

O tempo limite foi alcançado enquanto se aguardava o aplicador ficar pronto.

Ações recomendadas

Confira outras mensagens de processo para obter informação adicional.

134051, Partida externa quando sem programa**Descrição**

Um comando de Partida externa (*arg*) foi recebido quando não estava carregado nenhum programa

Causas prováveis

Sistema de controles externos não estão conforme protocolo

134052, Overpush**Descrição**

O sistema empurrou muito material

Consequências

O trabalho de pintura atual talvez esteja contaminado

Ações recomendadas

Desative o pincel e, então, verifique os parâmetros de pressão

6 Resolução de problemas por registro de eventos

6.12 13 xxxx

Continuação

134053, Discordância na configuração do aplicador

Descrição

Existe uma discordância entre o número de sinais de ativação do aplicador e o número de sinais do pincel.

Consequências

Robotware Paint não funcionará corretamente

Ações recomendadas

Verifique a configuração do processo

134054, Falhou o comando no estado e-stop

Descrição

Comando *arg* não permitido quando o controlador está no estado e-stop.

Ações recomendadas

Remova as condições de parada de emergência e redefina o estado de parada de emergência.

134055, Erro de configuração

Descrição

Impossível adicionar *arg.xml* nas definições de configuração. Existem muitos arquivos de configuração.

Consequências

A opção "*arg*" será definida para zero.

Ações recomendadas

Mescle a configuração em outro arquivo, ou incremente o tamanho do buffer.

134056, Erro de configuração

Descrição

Impossível encontrar o arquivo: *arg.xml*

Consequências

A opção "*arg*" será definida para zero.

Ações recomendadas

Certifique-se de que o arquivo existe.

134057, Erro de configuração

Descrição

Impossível analisar o arquivo: *arg.xml*

Consequências

A opção "*arg*" será definida para zero.

Ações recomendadas

Corrija a marcação no arquivo XML.

134058, Erro de configuração

Descrição

Não encontrado a opção no arquivo: *arg.xml*

Consequências

A opção "*arg*" será definida para zero.

Ações recomendadas

Adicione a opção no arquivo XML.

134059, Erro do analisador de XML

Descrição

A primeira dimensão passada para o analisador de XML era muito grande.

Ações recomendadas

Contate o suporte ao cliente.

134060, Erro do analisador de XML

Descrição

A terceira dimensão passada para o analisador de XML não era grande suficiente.

Ações recomendadas

Contate o suporte ao cliente.

134061, Estouro do analisador de XML

Descrição

Existem muitas opções no arquivo: *arg*

Consequências

Somente as opções *arg* foram analisadas.

Ações recomendadas

Remova algumas opções ou incremente o tamanho do buffer.

134062, Erro do processador de XML

Descrição

Impossível abrir o arquivo: *arg* para leitura.

Ações recomendadas

Certifique-se de que o arquivo existe e que pode ser acessado.

134063, Erro do analisador de XML

Descrição

Não encontrado um conjunto especificado de símbolos.

Continua na página seguinte

Ações recomendadas

Corrija a marcação no arquivo XML.

134064, Erro do analisador de CSV**Descrição**

Linhas fora do alcance no arquivo: *arg*

Conseqüências

As linhas fora do alcance no arquivo serão puladas.

Ações recomendadas

Remova a quantidade de linhas, ou incremente o tamanho do buffer.

134065, Erro do analisador de CSV**Descrição**

Encontrado um número de linhas que não era um inteiro positivo no arquivo: *arg*

Conseqüências

As linhas restantes no arquivo serão puladas.

Ações recomendadas

Altere o número de linhas para um inteiro positivo.

134066, Erro do analisador de CSV**Descrição**

Existem muitas colunas em uma linha no arquivo: *arg*

Conseqüências

As colunas restantes na linha no arquivo serão puladas.

Ações recomendadas

Reduza a quantidade de colunas, ou incremente o tamanho do buffer.

134067, Erro do analisador de CSV**Descrição**

Impossível abrir o arquivo: *arg* para leitura.

Ações recomendadas

Certifique-se de que o arquivo exista e que possa ser acessado.

134068, Erro de configuração**Descrição**

Ocorreu um tempo limite do semáforo ao analisar o arquivo: *arg.xml*

Conseqüências

A opção "*arg*" será definida para zero.

Ações recomendadas

Faça o P-Start do controlador para forçar uma releitura de todos os arquivos de configuração.

134100, Servo CBS não ativado.**Descrição**

O Servo CBS não foi ativado ao decidir realizar uma mudança de material.

Conseqüências

A mudança do material ou operação de manutenção serão omitidas.

Ações recomendadas

Ative o servo CBS.

134101, CBS reiniciado enquanto se executavam operações.**Descrição**

O CBS foi reiniciado no estado: *arg*

Conseqüências

O CBS se encontra num estado não confiável.

Ações recomendadas

A integridade do sistema deve ser restabelecida manualmente movendo os cartuchos de volta para suas estações de início.

134102, Erro de CBS irre recuperável.**Descrição**

Ocorreu um erro irre recuperável.

Conseqüências

O CBS se encontra num estado não confiável.

Ações recomendadas

A integridade do sistema deve ser restabelecida manualmente movendo os cartuchos de volta para suas estações de início.

134103, Sem solução para o índice do material.**Descrição**

Nenhum cartucho e combinação IFS encontrados para o índice do material selecionado.

Conseqüências

A mudança do material será omitida.

Ações recomendadas

Reconfigure o sistema adicionando o índice de material.

6 Resolução de problemas por registro de eventos

6.12 13 xxxx

Continuação

134104, Sem estação para o índice do material.

Descrição

Nenhuma estação IFS pode abastecer o índice de material selecionado.

134105, Sem cartucho para o índice do material.

Descrição

Nenhum cartucho está disponível para a estação selecionada e índice de material.

134106, Não é possível esvaziar a estação auxiliar.

Descrição

Não é possível esvaziar a estação auxiliar devido a um erro irrecoverável. de CBS.

Ações recomendadas

A integridade do sistema deve ser restabelecida manualmente movendo os cartuchos de volta para suas estações de início.

134107, A estação de armazenagem não é uma IFS.

Descrição

O cartucho devolvido não foi armazenado numa IFS.

Consequências

O post-processo do cartucho será omitido.

134108, Possível colisão CBS.

Descrição

A execução do robô tem sido interrompida para evitar uma colisão com o manipulador CBS.*arg*

Ações recomendadas

Mova manualmente o manipulador CBS longe do robô e reinicie a execução.

134110, Comando Safe Move para o endereço não sucedido.

Descrição

Não é permitido o movimento para o endereço: *arg*, com gripper: *arg*

Ações recomendadas

Reconfigure o acesso do gripper.

134111, Comando Safe Move para o endereço não sucedido.

Descrição

O servo CBS não está ativado.

Ações recomendadas

Ative o servo CBS.

134112, Comando Safe Move para o endereço não sucedido.

Descrição

O braço não pôde ser movido.

134113, Comando Safe Move para o endereço não sucedido.

Descrição

O servo CBS não pôde ser controlado.

134114, Comando Mover para o endereço não sucedido.

Descrição

Ângulo inválido configurado para o endereço: *arg*

134115, Comando Mover para o endereço não sucedido.

Descrição

Distância inválida configurada para o endereço: *arg*

134116, Comando Mover para o endereço não sucedido.

Descrição

Tempo limite esgotado enquanto se esperava que o controlador do servo completasse o comando prévio.

Ações recomendadas

Confira se o controlador do servo e interface de comunicações estão ok.

134117, Comando Mover para o endereço não sucedido.

Descrição

Tempo esgotado enquanto se esperava o reconhecimento do controlador do servo.

Continua na página seguinte

Ações recomendadas

Confira se o controlador do servo e interface de comunicações estão ok.

134118, Comando Servo ligado não sucedido.**Descrição**

Tempo esgotado enquanto se esperava feedback do controlador do servo.

Ações recomendadas

Confira se o controlador do servo e interface de comunicações estão ok.

134119, Comando Servo desligado não sucedido.**Descrição**

Tempo esgotado enquanto se esperava feedback do controlador do servo.

Ações recomendadas

Confira se o controlador do servo e interface de comunicações estão ok.

134120, Comando Calibrar servo não sucedido.**Descrição**

Tempo esgotado enquanto se esperava que o controlador do servo completasse o comando anterior.

Ações recomendadas

Confira se o controlador do servo e interface de comunicações estão ok.

134121, Comando "Calibrar Servo" não sucedido.**Descrição**

Tempo esgotado enquanto se esperava o reconhecimento do controlador do servo.

Ações recomendadas

Confira se o controlador do servo e interface de comunicações estão ok.

134122, Comando "Ajustar Aceleração" do servo não sucedido.**Descrição**

Ajuste especificado fora do intervalo.

134123, Comando "Ajustar Aceleração do Servo" não sucedido.**Descrição**

Tempo esgotado enquanto se esperava que o controlador do servo completasse o comando anterior.

Ações recomendadas

Confira se o controlador do servo e interface de comunicações estão ok.

134124, Comando "Ajustar Aceleração do Servo" não sucedido.**Descrição**

Tempo esgotado enquanto se esperava o reconhecimento do controlador do servo.

Ações recomendadas

Confira se o controlador do servo e interface de comunicações estão ok.

134125, Comando "Ajustar Velocidade do Servo" não sucedido.**Descrição**

Ajuste especificado fora do intervalo.

134126, Mover braço para cima falhou.**Descrição**

O servo CBS não está ativado.

Ações recomendadas

Ative o servo CBS.

134127, Mover braço para cima falhou.**Descrição**

Tempo limite esgotado ao aguardar resposta do servo.

Ações recomendadas

Verifique se o servo está ativado e calibrado corretamente.

134128, Mover braço para baixo falhou.**Descrição**

O servo CBS não está ativado.

Ações recomendadas

Ative o servo CBS.

6 Resolução de problemas por registro de eventos

6.12 13 xxxx

Continuação

134129, Mover braço para baixo falhou.

Descrição

Tempo limite esgotado ao aguardar resposta do servo.

Ações recomendadas

Verifique se o servo está ativado e calibrado corretamente.

134130, Comando "Mover Braço para Cima" não sucedido.

Descrição

Tempo esgotado enquanto se esperava feedback do sensor.

Ações recomendadas

Confira que os sensores do braço estão trabalhando.

134131, Comando "Mover Braço para Baixo" não sucedido.

Descrição

Tempo esgotado enquanto se esperava feedback do sensor.

Ações recomendadas

Confira que os sensores do braço estão trabalhando.

134132, Comando "Gripper Aberto" não sucedido.

Descrição

Tentativa de abrir o Gripper enquanto o braço não se encontrava abaixo.

Ações recomendadas

Certifique-se que o braço manipulador encontra-se abaixo.

134133, Comando "Gripper Aberto" não sucedido.

Descrição

Gripper especificado desconhecido: *arg*

134134, Comando "Gripper Aberto" não sucedido.

Descrição

Tempo esgotado enquanto se esperava feedback do sensor.

Ações recomendadas

Confira que os sensores do Gripper estão trabalhando.

134135, Comando "Gripper Fechado" não sucedido.

Descrição

Gripper especificado desconhecido: *arg*

Continua na página seguinte

134136, Comando "Gripper Fechado" não sucedido.

Descrição

Tempo esgotado enquanto se esperava feedback do sensor.

Ações recomendadas

Confira que os sensores do Gripper estão trabalhando.

134137, Presença inesperada de cartucho.

Descrição

Um cartucho inesperado está bloqueando o Gripper: *arg*

Ações recomendadas

Retire o cartucho inconveniente e verifique a integridade do sistema.

134138, Nenhum cartucho presente.

Descrição

Se esperava um cartucho no Gripper: *arg*

Ações recomendadas

Localize o cartucho ausente e verifique a integridade do sistema.

134139, Comando "Gripper Perceber" não sucedido.

Descrição

Gripper especificado desconhecido: *arg*

134140, Verificação de acesso ao Gripper não sucedida.

Descrição

Gripper especificado desconhecido: *arg*

134145, Erro de verificação de vácuo.

Descrição

Tempo esgotado enquanto esperava feedback do sensor.

134150, Comando Desbloquear estação não sucedido.

Descrição

Não é possível desbloquear a estação no endereço: *arg*

Ações recomendadas

Verificar se o sinal de bloqueio da estação está ok.

134151, Comando Bloquear estação não sucedido.**Descrição**

Não é possível bloquear a estação no endereço: *arg*

Ações recomendadas

Verificar se o sinal de bloqueio da estação está ok.

134152, Comando Ajustar seletor IFS primário não sucedido.**Descrição**

Não é possível ajustar o seletor IFS primário no endereço: *arg*

Ações recomendadas

Verificar se o sinal do seletor IFS primário está ok.

134153, Comando Ajustar seletor CC primário não sucedido.**Descrição**

Não é possível ajustar o seletor CC primário no endereço: *arg*

Ações recomendadas

Verificar se o sinal do seletor CC primário está ok.

134154, Ajustar seletor IFS secundário não sucedido.**Descrição**

Não é possível ajustar o seletor IFS secundário no endereço: *arg*

Ações recomendadas

Verificar se o sinal do seletor IFS secundário está ok.

134155, Comando Ajustar seletor CC secundário não sucedido.**Descrição**

Não é possível ajustar o seletor CC secundário no endereço: *arg*

Ações recomendadas

Verificar se o sinal do seletor CC secundário está ok.

134160, Sensores do braço desviados/contornados.**Descrição**

Sensores do braço desviados/contornados.

Consequências

Velocidade do manipulador CBS pode ser reduzida

134161, Sensor direito do Gripper desviado/contornado.**Descrição**

Sensor direito do Gripper desviado/contornado.

Consequências

Algumas falhas de integridade não serão detectadas, e não poderão evitar danos ao sistema.

134162, Sensor esquerdo do Gripper desviado/contornado.**Descrição**

Sensor esquerdo do Gripper desviado/contornado.

Consequências

Algumas falhas de integridade não serão detectadas, e não poderão evitar danos ao sistema.

134163, Sensor do cartucho direito desviado/contornado.**Descrição**

Sensor do cartucho direito desviado/contornado.

Consequências

Algumas falhas de integridade não serão detectadas, e não poderão evitar danos ao sistema.

134164, Sensor do cartucho esquerdo desviado/contornado.**Descrição**

Sensor do cartucho esquerdo desviado/contornado.

Consequências

Algumas falhas de integridade não serão detectadas, e não poderão evitar danos ao sistema.

134165, Libere o sensor desviado/contornado.**Descrição**

Libere o sensor desviado/contornado.

134166, Sensor de vácuo desviado/contornado.**Descrição**

Sensor de vácuo desviado/contornado.

Consequências

A falha em produzir vácuo não será detectada, e os cartuchos podem cair do aplicador.

6 Resolução de problemas por registro de eventos

6.12 13 xxxx

Continuação

134167, Feedback da posição do servo foi desviado/contornado.

Descrição

Feedback da posição do servo foi desviado/contornado.

Consequências

As características de otimização da velocidade não serão utilizadas.

134168, Reconhecimento do comando do servo foi desviado/contornado.

Descrição

Reconhecimento do comando do servo foi desviado/contornado.

Consequências

O servo pode não se comportar corretamente.

134170, Erro de configuração CBS.

Descrição

O endereço de entrega não está especificado.

Consequências

O sistema não trabalhará corretamente.

134171, Erro de configuração CBS.

Descrição

O endereço de início não está especificado.

Consequências

O sistema não trabalhará corretamente.

134172, Erro de configuração CBS.

Descrição

O Gripper de início não está especificado.

Consequências

O sistema não trabalhará corretamente.

134173, Erro de configuração CBS.

Descrição

O volume do cartucho padrão não está especificado.

Consequências

O sistema não trabalhará corretamente.

134174, Erro de configuração CBS.

Descrição

Nenhum cartucho tem sido definido.

Consequências

O sistema não trabalhará corretamente.

134175, Erro de configuração CBS.

Descrição

Nenhum material foi definido.

Consequências

O sistema não trabalhará corretamente.

134176, Erro de configuração CBS.

Descrição

Nenhum endereço foi definido.

Consequências

O sistema não trabalhará corretamente.

134177, Erro de configuração CBS.

Descrição

Nenhuma estação de início especificada para o cartucho: *arg*

Consequências

O cartucho será omitido.

134178, Erro de configuração CBS.

Descrição

Foram definidos muitas estações IFS.

Consequências

Algumas estações IFS serão omitidas.

134180, Não pôde se estabelecer os dados da placa de base.

Descrição

Endereço: *arg* Conteúdo: *arg*

134181, Não pôde obter os dados da placa de base.

Descrição

Conteúdo: *arg*

134182, Não pôde obter os dados da placa de base.

Descrição

Tipo: *arg*

Continua na página seguinte

134183, Não pôde obter os dados da placa de base.

Descrição

Acesso: *arg*

134184, Não pôde obter os dados da placa de base.

Descrição

Ângulo: *arg*

134185, Não pôde obter os dados da placa de base.

Descrição

Distância: *arg*

134186, Não pôde obter os dados de acesso ao cartucho.

Descrição

Cartucho: *arg* Endereço: *arg*

134187, Não pôde estabelecer os dados do cartucho.

Descrição

Cartucho: *arg* Dados: *arg*

134188, Não pôde obter dados do cartucho.

Descrição

Cartucho: *arg* Dados: *arg*

134189, Não pôde estabelecer dados IFS.

Descrição

Índice: *arg* Dados: *arg*

134190, Não pôde obter dados IFS.

Descrição

Índice: *arg* Dados: *arg*

134191, Comando Índice IFS da resolução de endereço não sucedido.

Descrição

Endereço: *arg*

134192, Comando Endereço IFS da resolução de índice não sucedido.

Descrição

Índice: *arg*

134193, Não pôde obter a ods dados válvula ou do material da estação.

Descrição

Estação: *arg* Material: *arg*

134194, Não foi possível obter o endereço inicial para o cartucho.

Descrição

Cartucho: *arg*

134195, Nenhuma estação auxiliar encontrada.

Descrição

Nenhuma estação auxiliar encontrada após tentar opções diferentes.

Ações recomendadas

Cancelar o manipulador e reconfigurar o sistema.

134196, Nenhuma estação de armazenagem encontrada.

Descrição

Nenhuma estação de armazenagem encontrada após tentar opções diferentes.

Ações recomendadas

Cancelar o manipulador e reconfigurar o sistema.

134200, Comando "Mover Cartucho" falhou.

Descrição

"Mover cartucho" falhou no estado: *arg*

Ações recomendadas

Conserte o problema que está causando a falha e reinicie a operação.

134201, "Cancelar mover cartucho" falhou

Descrição

"Cancelar mover cartucho" falhou no estado: *arg*

Ações recomendadas

Conserte o problema que está causando a falha e reinicie a operação.

Continua na página seguinte

6 Resolução de problemas por registro de eventos

6.12 13 xxxx

Continuação

134202, "Trocar Etapa Um do Cartucho" falhou.

Descrição

"Trocar cartucho" falhou no estado: *arg*

Ações recomendadas

Conserte o problema que está causando a falha e reinicie a operação.

134203, "Trocar Etapa Dois do Cartucho" falhou.

Descrição

"Trocar cartucho" falhou no estado: *arg*

Ações recomendadas

Conserte o problema que está causando a falha e reinicie a operação.

134204, "Trocar Etapa Três do Cartucho" falhou.

Descrição

"Trocar cartucho" falhou no estado: *arg*

Ações recomendadas

Conserte o problema que está causando a falha e reinicie a operação.

134210, Erro mover cartucho.

Descrição

Já existe um cartucho no endereço 'To': *arg*

Consequências

Não é possível continuar com a operação.

134211, Erro mover cartucho.

Descrição

Já existe um cartucho no endereço 'From': *arg*

Consequências

Não é possível continuar com a operação.

134212, Mover Cartucho Error.

Descrição

Um impossível alcance ao endereço 'From' foi especificado: *arg*

Consequências

Não é possível continuar a operação.

Ações recomendadas

Reconfigure o acesso da placa de base.

134213, Mover Cartucho Error.

Descrição

Um impossível alcance ao endereço 'To' foi especificado: *arg*

Consequências

Não é possível continuar a operação.

Ações recomendadas

Reconfigure o acesso da placa de base.

134214, Erro mover cartucho.

Descrição

O cartucho no endereço 'From' não é permitido no endereço 'To'. Cartucho: *arg* Endereço: *arg*

Consequências

Não é possível continuar a operação.

Ações recomendadas

Reconfigure o acesso do cartucho.

134215, Erro na Troca de Cartucho.

Descrição

Não há cartucho no endereço de entrega.

Consequências

Não é possível continuar com a operação.

134216, Erro na Troca do Cartucho.

Descrição

Não é possível achar uma estação apropriada para colocar o cartucho devolvido.

Consequências

Não é possível continuar com a operação.

134217, Erro na Troca do Cartucho.

Descrição

Não existe um cartucho no endereço 'From': *arg*

Consequências

Não é possível continuar com a operação.

134218, Erro na Troca do Cartucho.

Descrição

Um impossível alcance ao endereço 'From' foi especificado: *arg*

Consequências

Não é possível continuar a operação.

Continua na página seguinte

Ações recomendadas

Reconfigure o acesso da placa de base.

134219, Cartucho inesperado no aplicador.**Descrição**

Um cartucho inesperado foi achado enquanto se experimentava o aplicador.

Ações recomendadas

Remova o cartucho inconveniente e reinicie a operação.

134220, Presença inesperada de cartucho.**Descrição**

Um cartucho inesperado foi encontrado durante a verificação de start.

Ações recomendadas

Retire o cartucho inconveniente e verifique a integridade do sistema.

134221, Nenhum cartucho foi encontrado enquanto se experimentava.**Descrição**

Era esperado encontrar um cartucho na estação para processar.

Consequências

As operações do processo no cartucho foram evitadas.

Ações recomendadas

Verifique manualmente a integridade do sistema.

134222, O cartucho precisa ser fornecido com a garra correta.**Descrição**

Para evitar colisões, o cartucho precisa ser movido para fora da área de entrega com a garra correta.

Ações recomendadas

Certifique-se de que todas as estações possam ser acessadas com ambas as garras.

134223, Calibrar servo falhou.**Descrição**

Impossível calibrar enquanto um servo está ativado.

Ações recomendadas

Desative o servo CBS.

134224, Atualizar posição do servo falhou.**Descrição**

Impossível atualizar a posição do servo enquanto um servo está ativado.

Ações recomendadas

Desative o servo CBS e execute uma recalibragem manual.

134225, Posição do eixo vertical é inválida.**Descrição**

Os resolvers interno e externo reportam posições diferentes.

Ações recomendadas

Execute uma recalibragem.

134226, Posição do eixo de ângulo é inválida.**Descrição**

Os resolvers interno e externo reportam posições diferentes.

Ações recomendadas

Execute uma recalibragem.

134230, Erro de verificação de integridade.**Descrição**

Um cartucho inesperado foi encontrado durante a verificação de integridade no endereço: *arg*

Ações recomendadas

Verifique manualmente a integridade do sistema.

134231, Erro de verificação de integridade.**Descrição**

Não foi encontrado o cartucho esperado durante a verificação da integridade no endereço: *arg*

Ações recomendadas

Verifique manualmente a integridade do sistema.

134240, Erro de operação de manutenção.**Descrição**

Operação de manutenção especificada desconhecida: *arg*

134241, Erro de operação de manutenção.**Descrição**

Operação de processo especificada de cartucho desconhecida: *arg*

6 Resolução de problemas por registro de eventos

6.12 13 xxxx

Continuação

134242, Erro de operação de manutenção.

Descrição

Não foi possível mover um cartucho desde ou para um orifício.

134243, Erro de operação de manutenção.

Descrição

Cartucho desconhecido especificado: *arg*

134244, Erro de operação de manutenção.

Descrição

Nenhuma solução IFS para o cartucho especificado: *arg*

134245, Falha operação de manutenção.

Descrição

Comando Verificação de integridade não sucedido.

Ações recomendadas

Conserte o problema que motiva a falha e reinicie a operação.

134246, Falha operação de manutenção.

Descrição

Impossível mover todos os cartuchos para a posição inicial.

Ações recomendadas

A operação deve ser concluída manualmente.

134250, Tempo limite esgotado de PotLife de cartucho.

Descrição

O sistema detectou um tempo limite esgotado de potlife no cartucho: *arg*

Consequências

O cartucho será limpo.

134251, O cartucho alcançou o limite de uso contínuo.

Descrição

O sistema detectou um uso contínuo máximo do cartucho: *arg*

Consequências

O cartucho será limpo.

134260, Deter tempo limite de troca.

Descrição

O tempo limite foi alcançado enquanto se aguardava que uma outra tarefa recomeçara o processo de troca.

134270, Tempo limite de liberação de pressão DCL

Descrição

O tempo limite foi alcançado enquanto se aguardava a queda de pressão no DCU. Pressão atual: *arg*

134300, VB Statemachine suspenso

Descrição

O VB Statemachine foi suspenso devido a um erro.

Ações recomendadas

Conserte o problema, restabeleça o erro e reinicie.

134301, VB Statemachine resumido

Descrição

VB Statemachine foi resumido após estar no estado de suspenso.

134305, VB statemachine abortado.

Descrição

O VB statemachine foi abortado.

134310, Sensor de cartucho DSF 1 foi pulado.

Descrição

Sensor de cartucho DSF 1 foi pulado.

Consequências

O sistema executará mais lento, e falhas de integridade não serão detectadas.

134311, Sensor de cartucho DSF 2 foi pulado.

Descrição

Sensor de cartucho DSF 2 foi pulado.

Consequências

O sistema executará mais lento, e falhas de integridade não serão detectadas.

134312, Sensor nativo de cartucho 1 foi pulado.

Descrição

Sensor nativo de cartucho 1 foi pulado.

Continua na página seguinte

Conseqüências

O sistema executará mais lento, e falhas de integridade não serão detectadas.

134313, Sensor nativo de cartucho 2 foi pulado.**Descrição**

Sensor nativo de cartucho 2 foi pulado.

Conseqüências

O sistema executará mais lento, e falhas de integridade não serão detectadas.

134314, Sensor DSD de cartucho 1 foi pulado.**Descrição**

Sensor DSD de cartucho 1 foi pulado.

Conseqüências

O sistema executará mais lento, e falhas de integridade não serão detectadas.

134315, Sensor DSD de cartucho 2 foi pulado.**Descrição**

Sensor DSD de cartucho 2 foi pulado.

Conseqüências

O sistema executará mais lento, e falhas de integridade não serão detectadas.

134316, Sensor DSF de cartucho 1 foi pulado.**Descrição**

Sensor DSF de cartucho 1 foi pulado.

Conseqüências

O sistema executará mais lento, e falhas de integridade não serão detectadas.

134317, Sensor DSF de cartucho 2 foi pulado.**Descrição**

Sensor DSF de cartucho 2 foi pulado.

Conseqüências

O sistema executará mais lento, e falhas de integridade não serão detectadas.

134320, Mover DSF falhou.**Descrição**

Posição especificada desconhecida: *arg*

134321, Comando Mover DSF falhou.**Descrição**

Tempo limite esgotado enquanto se esperava feedback do sensor.

Ações recomendadas

Confira se os sensores DSF estão funcionando.

134325, Comando Mover cartucho não sucedido.**Descrição**

Posição especificada de cartucho desconhecida: *arg*

134326, Comando Mover cartucho não sucedido.**Descrição**

Cartucho desconhecido especificado: *arg*

134327, Comando Mover cartucho não sucedido.**Descrição**

Tempo limite esgotado enquanto se esperava feedback do sensor. Cartucho: *arg* Posição: *arg*

Ações recomendadas

Verifique se os sensores de cartucho estão funcionando.

134329, Obter posição do cartucho falhou.**Descrição**

Cartucho desconhecido especificado: *arg*

134330, Restabeleça as posições do cartucho que falhou.**Descrição**

Não foi possível mover os cartuchos às posições previamente conhecidas.

Ações recomendadas

Mova os cartuchos manualmente para as posições apropriadas.

134340, Erro de configuração VB.**Descrição**

Volume máximo de cartucho não especificado.

Conseqüências

O sistema não trabalhará corretamente. Cartuchos não podem ser preenchidos.

Ações recomendadas

Adicione o valor faltante no arquivo de configuração do VB.

6 Resolução de problemas por registro de eventos

6.12 13 xxxx

Continuação

134341, Erro de configuração VB.

Descrição

Volume de cartucho de troca (swap) não especificado.

Consequências

O sistema não trabalhará de maneira otimizada. Cartuchos irão se esvaziar completamente antes que a troca ocorra.

Ações recomendadas

Adicione o valor faltante no arquivo de configuração do VB.

134342, Erro de configuração VB.

Descrição

Volume suficiente de cartucho não especificado.

Consequências

O sistema não trabalhará de maneira otimizada. Preenchimento sempre irá ocorrer, mesmo se cartuchos tem volume suficiente.

Ações recomendadas

Adicione o valor faltante no arquivo de configuração do VB.

134343, Erro de configuração VB.

Descrição

Volume de divisão não especificado.

Consequências

O sistema não trabalhará de maneira otimizada. Último cartucho pode acarretar demora na troca de material.

Ações recomendadas

Adicione o valor faltante no arquivo de configuração do VB.

134350, Mover o cartucho para posição inicial falhou.

Descrição

Operação falhou no estado: *arg*

134351, Mover o cartucho para DSD falhou.

Descrição

Operação falhou no estado: *arg*

134352, Mover o cartucho para DSF falhou.

Descrição

Operação falhou no estado: *arg*

134353, Mover DSF para o cartucho falhou.

Descrição

Operação falhou no estado: *arg*

134360, Erro de operação de manutenção do VB.

Descrição

Operação de manutenção especificada desconhecida: *arg*

134400, Sem pintura.

Descrição

Acabou a pintura no cartucho *arg* antes de ficar *arg* pronto.

Consequências

O robô tem sido parado para evitar consumo adicional de fluidos.

Ações recomendadas

Inicie o robô quando o novo cartucho ficar pronto. Reduza o pincel de fluido e acelere, e confira outras mensagens de processo.

134401, Problema de enchimento do aplicador

Descrição

A linha de pintura e aplicador não foi apropriadamente abastecida. *arg* > *arg*.

Ações recomendadas

Reabasteça o aplicador ou a linha de pintura e confira outras mensagens de processo.

134402, Problema de enchimento do cartucho

Descrição

O cartucho *arg* não foi apropriadamente abastecido. *arg* > *arg*.

Ações recomendadas

Reabasteça o cartucho e confira outras mensagens de processo.

134405, Estado de VB ilegal.

Descrição

Um statemachine ingressou em um estado desconhecido.

134406, DCL não pronto.

Descrição

O estado do sistema do DCL *arg* não se encontra no estado pronto.

Continua na página seguinte

Ações recomendadas

Execute a operação de manutenção para reabastecer o DCL desse sistema.

134410, Sensor especificado desconhecido.**Descrição**

ID de sensor desconhecido: *arg*.

Ações recomendadas

Certifique-se de que os parâmetros do comando de pintura são corretos.

134411, Cartucho desconhecido especificado.**Descrição**

ID de cartucho desconhecido: *arg*.

Ações recomendadas

Certifique-se de que os parâmetros do comando de pintura são corretos.

134412, Posição especificada desconhecida.**Descrição**

ID de posição desconhecida: *arg*.

Ações recomendadas

Certifique-se de que os parâmetros do comando de pintura são corretos.

134420, Pule o erro de cartucho.**Descrição**

Não é permitido executar o sistema com dois ou mais sensores desativados por cartucho *arg*.

Ações recomendadas

Ativar mais sensores.

134421, Pule o erro de DSF.**Descrição**

Não é permitido executar o sistema com ambos os dois sensores DSF desativados.

Ações recomendadas

Ativar um dos sensores.

134425, Posição DSF desconhecida.**Descrição**

O DSF não se encontra em uma posição conhecida.

Ações recomendadas

Coloque-o numa posição conhecida ou verifique os seus sensores.

134426, Posição desconhecida do cartucho.**Descrição**

O cartucho *arg* não se encontra em uma posição conhecida.

Ações recomendadas

Coloque-o numa posição conhecida ou verifique os seus sensores.

134430, Erro ao mover o DSF.**Descrição**

Não foi possível mover o DSF para o cartucho *arg*.

134431, Erro ao mover o cartucho.**Descrição**

Não foi possível mover o cartucho *arg* à posição inicial.

134432, Erro ao mover o cartucho.**Descrição**

Não foi possível mover o cartucho *arg* à posição do DSF.

134433, Erro ao mover o cartucho.**Descrição**

Não foi possível mover o cartucho *arg* à posição do DSD.

134501, Erro ao mover a unidade de estacionamento.**Descrição**

Não é possível mover a unidade de estacionamento para o aplicador *arg*. Tempo limite esgotado ao aguardar o semáforo.

134502, Erro ao mover a unidade de estacionamento.**Descrição**

Não é possível mover a unidade de estacionamento para o aplicador *arg*. O manipulador ainda está na posição de alteração de material.

6 Resolução de problemas por registro de eventos

6.12 13 xxxx

Continuação

134503, Erro ao mover a unidade de estacionamento.

Descrição

Não é possível mover a unidade de estacionamento para o aplicador *arg*. A unidade de limpeza não está na posição inferior.

134504, Erro ao mover a unidade de estacionamento.

Descrição

Não é possível mover a unidade de estacionamento para o aplicador *arg*. O braço do CBS não está na posição superior.

134505, Erro ao mover a unidade de estacionamento.

Descrição

Não é possível mover a unidade de estacionamento para o aplicador *arg*. Tempo limite esgotado ao aguardar resposta do sensor.

134511, Erro ao mover a unidade de limpeza.

Descrição

Não é possível mover a unidade de limpeza para cima. Tempo limite esgotado ao aguardar o semáforo.

134512, Erro ao mover a unidade de limpeza.

Descrição

Não é possível mover a unidade de limpeza para cima. A unidade de estacionamento não está em uma posição válida.

134513, Erro ao mover a unidade de limpeza.

Descrição

Não é possível mover a unidade de limpeza para cima. Tempo limite esgotado ao aguardar resposta do sensor.

134514, Erro ao mover a unidade de limpeza.

Descrição

Não é possível mover a unidade de limpeza para baixo. Tempo limite esgotado ao aguardar o semáforo.

134515, Erro ao mover a unidade de limpeza.

Descrição

Não é possível mover a unidade de limpeza para baixo. Tempo limite esgotado ao aguardar resposta do sensor.

Continua na página seguinte

134521, Falha na fixação do aplicador.

Descrição

Tempo limite esgotado ao aguardar o semáforo.

134522, Falha na fixação do aplicador.

Descrição

Não há suprimento de ar para a válvula de liberação.

134523, Falha na fixação do aplicador.

Descrição

O manipulador não está na posição de alteração de material.

134524, Falha na fixação do aplicador.

Descrição

Tempo limite esgotado ao aguardar resposta do sensor.

134526, Falha na liberação do aplicador.

Descrição

Tempo limite esgotado ao aguardar o semáforo.

134527, Falha na liberação do aplicador.

Descrição

Não há suprimento de ar para a válvula de liberação.

134528, Falha na liberação do aplicador.

Descrição

O manipulador não está na posição de alteração de material.

134531, Unidade de estacionamento em posição desconhecida.

Descrição

Verifique os sensores ou o suprimento de ar.

134532, Unidade de limpeza em posição desconhecida.

Descrição

Verifique os sensores ou o suprimento de ar.

134533, Erro de integridade do aplicador.

Descrição

Não há aplicador montado, mas *arg* é acionado.

134534, Integridade do aplicador corrigida.**Descrição**

Não há aplicador montado.

134535, Integridade do aplicador corrigida.**Descrição**

O aplicador *arg* está montado.

134536, Erro de integridade do aplicador.**Descrição**

É esperado um aplicador montado.

134537, Erro de integridade do aplicador.**Descrição**

Não foram encontrados aplicadores nas estações de estacionamento.

6.13 15 xxxx

6.13 15 xxxx

150330, Erro do RAPID no módulo

Módulo (linha/coluna): *arg*

Descrição

Há um erro com o símbolo: *arg*

Tarefa:*arg*

7 Diagramas dos circuitos

7.1 Sobre os diagramas de circuitos

Visão geral

Os diagramas de circuitos não estão incluídos neste manual, mas são fornecidos como documentos separados no DVD da documentação. Veja os números dos artigos nas tabelas abaixo.

Controladores

Produto	Números dos artigos para diagramas dos circuitos
<i>Circuit diagram - IRC5 (drive system 09)</i>	3HAC024480-005
<i>Circuit diagram - IRC 5 Compact</i>	3HAC031403-003
<i>Circuit diagram - IRC5 Panel Mounted Controller</i>	3HAC026871-006
<i>Circuit diagram - Euromap</i>	3HAC024120-004

Robôs

Produto	Números dos artigos para diagramas dos circuitos
<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 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

Continua na página seguinte

7 Diagramas dos circuitos

7.1 Sobre os diagramas de circuitos

Continuação

Produto	Números dos artigos para diagramas dos circuitos
<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 7600</i>	3HAC13347-1 3HAC025744-001

Seguimento dos movimentos

Produto	Números dos artigos para diagramas dos circuitos
<i>Circuit diagram - IRBT IRB 6600/7600</i>	3HEA803013-001
<i>Circuit diagram - IRBT IRB 4400/4400F</i>	3HEA803014-001
<i>Circuit diagram - IRBT IRB 4600</i>	3HAC033657-001

Posicionadores

Produto	Números dos artigos para diagramas dos circuitos
<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

Produto	Números dos artigos para diagramas dos circuitos
<i>Circuit diagram - DressPack 6650S/7600</i>	3HAC026209-001
<i>Circuit diagram - SpotPack 6650S/7600</i>	3HAC026208-001
<i>Circuit diagram - DressPack 6620</i>	3HAC026136-001
<i>Circuit diagram - SpotPack 6620</i>	3HAC026208-001

Continua na página seguinte

Continuação

Produto	Números dos artigos para diagramas dos circuitos
<i>Circuit diagram - DressPack 6640</i>	<i>3HAC026209-001</i>
<i>Circuit diagram - SpotPack 6640</i>	<i>3HAC026208-001</i>
<i>Circuit diagram - DressPack 6660</i>	<i>3HAC029940-001</i>

Use o diagrama de circuitos correto (IRB 6600, IRB 6650 e IRB 6650S)

O arnês do cabo do robô está disponível em dois desenhos diferentes. O cabeamento pode estar dividido, ou não, entre o braço superior e inferior. Do mesmo modo, também, há duas versões diferentes do diagrama de circuitos. Decida qual diagrama de circuitos é válido para o robô, verificando o número do artigo para o arnês do cabo.

Esta página é deixada em branco propositalmente

Index

A

Alimentação elétrica, com falhas, 47
Alimentação Elétrica do Cliente, LEDs, 82
Alimentação Elétrica do Control Module, LEDs, 81
Alimentação Elétrica do Drive Module, 89
Alimentação elétrica do freio, com defeito, 57–58
Apresentar um relatório de erros, 34

B

barra paralela danificada, 52
barulho, 52
barulhos, 52, 55

C

Cabo com defeito, 47, 49
cabos sob tensão, 49
calibração com defeitos, 52
com defeitos, 49
Computador do eixo, LEDs, 86
Conector com defeito, 47
Contactor, K41, 42
Contactor do freio, K44, 58

D

definição do TCP incorreta, 52
Disjuntor, F6, 42
Disjuntor F5, 45

E

ESD
eliminação do dano, 22
equipamento sensível, 22
ponto de conexão da pulseira, 22
etiquetas
manipulador, 11

F

FlexPendant, inativo, 47
Freio, liberação, 58
freio com defeito, 57
freios de segurança, 19

I

Incompatibilidade, hardware/software, 51
Interferência, 60

J

juntas vazando, 54

L

LED, sinal, 42
loops de programa, 40

M

manipulador
símbolos, 11
Manipulador Desmorona-se, 54
Manual, como utilizar, 27
Mensagens erráticas de eventos, 49, 60
mudança de estado, 40

N

normas
ANSI, 18
CAN, 18
EN, 17
EN IEC, 17
EN ISO, 17

O

óleo quente de caixa de engrenagens, 54–55

P

padrões
proteção, 17
padrões de proteção, 17
padrões de segurança, padrões
segurança, 17
perdas de óleo, 54
Placa da interface do contactor, LEDs, 90
Placa do Painel, LEDs, 83
Placa dos LEDs, LEDs, 84
Placa Ethernet, LEDs, 80
precisão do caminho, 52
Proteção à terra com defeito, 45
Proteção de falhas de aterramento, caída, 37

R

Relatório de erros, 34
risco de segurança
partes quentes, 24
robô
símbolos, 11
rolamentos danificados, 52, 55

S

segurança
ESD, 22
pulseira, 22
símbolos, 9
símbolos no manipulador, 11
sinais, 9
sinais no manual, 9
símbolos
segurança, 9
sinais
segurança, níveis de perigo, 9
sinais de segurança
no manual, 9

T

Transformador principal, 42

U

Unidade Adicional de Acionamento, 88
Unidade de Acionamento Principal, 88
Unidade do Computador, LEDs, 83

V

Voltagem, Drive Module, 20

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
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

ABB Inc.
Discrete Automation and Motion
Robotics
1250 Brown Road
Auburn Hills, MI 48326
USA
Telephone: +1 248 391 9000

www.abb.com/robotics