

ABB Robotics

# Manual del operador Resolución de problemas del IRC5



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

**Manual del operador**  
**Resolución de problemas del IRC5**

M2004

ID de documento: 3HAC020738-005

Revisión: P

La información de este manual puede cambiar sin previo aviso y no puede entenderse como un compromiso por parte de ABB. ABB no se hace responsable de ningún error que pueda aparecer en este manual.

Excepto en los casos en que se indica expresamente en este manual, ninguna parte del mismo debe entenderse como una garantía por parte de ABB por las pérdidas, lesiones, daños materiales, idoneidad para un fin determinado ni garantías similares. ABB no será en ningún caso responsable de los daños accidentales o consecuentes que se produzcan como consecuencia del uso de este manual o de los productos descritos en el mismo.

Se prohíbe la reproducción o la copia de este manual o cualquiera de sus partes si no se cuenta con una autorización escrita de ABB.

Usted puede obtener copias adicionales de este manual a través de ABB.

El idioma original de esta publicación es el inglés. Cualquier otro idioma suministrado ha sido traducido del inglés.

© Copyright 2005-2013 ABB. Reservados todos los derechos.

ABB AB  
Robotics Products  
SE-721 68 Västerås  
Suecia

# Contenido

Descripción general de este manual .....	7
<b>1 Seguridad</b> .....	<b>11</b>
1.1 Señales de seguridad del manual .....	11
1.2 Símbolos de seguridad de los adhesivos del manipulador .....	13
1.3 Seguridad durante la resolución de problemas .....	18
1.4 Normas de seguridad aplicables .....	19
1.5 Seguridad durante la resolución de problemas .....	21
1.5.1 PELIGRO: ¡Los robots que no tienen sus frenos de retención de ejes son potencialmente letales! .....	21
1.5.2 ¡PELIGRO - Tensión activa en el interior del módulo de accionamiento! .....	22
1.5.3 AVISO: ¡La unidad es sensible a las descargas electrostáticas! .....	24
1.5.4 CUIDADO: ¡Las piezas calientes pueden causar quemaduras! .....	26
<b>2 Descripción general de la resolución de problemas</b> .....	<b>27</b>
2.1 Documentación y referencias .....	27
2.2 Descripción general .....	29
2.3 Conjunto de herramientas estándar .....	31
2.4 Sugerencias y trucos durante la resolución de problemas .....	32
2.4.1 Estrategias de resolución de problemas .....	32
2.4.2 Trabajo de forma sistemática .....	34
2.4.3 Seguimiento del historial .....	35
2.5 Preparación de un informe de errores .....	36
<b>3 Solución de problemas por síntomas de fallo</b> .....	<b>39</b>
3.1 Fallos durante la puesta en marcha .....	39
3.2 El controlador no responde .....	41
3.3 Bajo rendimiento en el controlador .....	42
3.4 Todos los LEDs del controlador están apagados .....	44
3.5 Sin tensión en la toma de servicio .....	47
3.6 Problema al poner en marcha el FlexPendant .....	49
3.7 Problema al conectar el FlexPendant al controlador .....	50
3.8 Mensajes de evento erráticos en el FlexPendant .....	51
3.9 Problema al mover el robot .....	52
3.10 Fallo de regrabación de firmware .....	53
3.11 Exactitud de trayectoria poco uniforme .....	54
3.12 Manchas de aceite y grasa en los motores y las cajas reductoras. ....	56
3.13 Ruidos mecánicos .....	57
3.14 El manipulador se precipita al desconectar la alimentación .....	59
3.15 Problema al liberar los frenos del robot .....	60
3.16 Errores intermitentes .....	62
<b>4 Resolución de problemas por unidades</b> .....	<b>63</b>
4.1 Resolución de problemas del FlexPendant .....	63
4.2 Resolución de problemas de comunicaciones .....	64
4.3 Solución de problemas de los buses de campo y las unidades de E/S .....	65
4.4 Resolución de problemas de alimentación .....	66
4.4.1 Solución de problemas de DSQC 604 .....	66
4.4.2 Solución de problemas, DSQC 661 .....	70
4.4.3 Solución de problemas, DSQC 662 .....	74
<b>5 Descripciones e información general</b> .....	<b>79</b>
5.1 Indicaciones .....	79
5.1.1 LEDs del módulo de control .....	79
5.1.2 Indicadores LED del Drive Module .....	88

<b>6</b>	<b>Resolución de problemas según el registro de eventos</b>	<b>95</b>
6.1	Cómo leer los mensajes del registro de eventos de RAPID .....	95
6.2	1x xxx .....	96
6.3	2x xxx .....	124
6.4	3x xxx .....	176
6.5	4x xxx .....	237
6.6	5x xxx .....	347
6.7	7x xxx .....	386
6.8	8x xxx .....	432
6.9	10 xxxx .....	433
6.10	11 xxxx .....	434
6.11	12 xxxx .....	533
6.12	13 xxxx .....	536
6.13	15 xxxx .....	577
<b>7</b>	<b>Diagramas de circuitos</b>	<b>579</b>
7.1	Acerca de los diagramas de circuitos .....	579
	<b>Índice</b>	<b>583</b>

---

# Descripción general de este manual

## Acerca de este manual

Este manual contiene información, procedimientos y descripciones para la resolución de problemas de los sistemas de robot basados en el controlador IRC5.

## Utilización

Este manual debe utilizarse siempre que el funcionamiento del robot se vea interrumpido por un problema de funcionamiento, independientemente de si se crea o no un mensaje en el registro de eventos de error.

## ¿A quién va destinado este manual?

Este manual está dirigido al personal siguiente:

- Operadores de máquinas y robots cualificados para la realización de una resolución de problemas muy básica y la comunicación de cualquier incidencia al personal de servicio técnico.
- Programadores cualificados para escribir y modificar programas de RAPID.
- Personal especializado en resolución de problemas, normalmente personal de servicio técnico muy experimentado, cualificado para el aislamiento metódico, el análisis y la corrección de averías dentro del sistema de robot.

## Requisitos previos

El lector deberá:

- Tener una amplia experiencia en la resolución de problemas de maquinaria electromecánica.
- Tener un conocimiento profundo del funcionamiento del sistema de robot.
- Estar familiarizado con la instalación de robot concreta que está afectada, sus equipos circundantes y sus periféricos.

## Referencias

Referencia:	ID de documento:
<i>Manual del producto - IRC5</i>	3HAC021313-005
<i>Manual del operador - Información de seguridad para emergencias</i>	3HAC027098-001
<i>Manual del operador - Información general de seguridad</i>	3HAC031045-005
<i>Manual del operador - IRC5 con FlexPendant</i>	3HAC16590-5
<i>Manual del operador - RobotStudio</i>	3HAC032104-005
<i>Manual del operador - Procedimientos iniciales - IRC5 y RobotStudio</i>	3HAC027097-005
<i>Manual de referencia técnica - Parámetros del sistema</i>	3HAC17076-5
<i>Manual de aplicaciones - MultiMove</i>	3HAC021272-005

Continúa en la página siguiente

## Descripción general de este manual

Continuación

### Revisiones

Revisión	Descripción
-	Primera edición.
A	Se ha añadido información. Documento reestructurado en parte.
B	Cambiada la información sobre cómo enviar un informe de errores. Añadida la información sobre los registros de cambios de RAPID. Añadidos mensajes del registro de eventos.
C	Actualización de los mensajes del registro de eventos.
D	Actualización de los mensajes del registro de eventos.
E	Actualización de los mensajes del registro de eventos.
F	Correcciones menores. Actualización de los mensajes del registro de eventos.
G	Correcciones menores. Actualización de los mensajes del registro de eventos.
H	Nueva información en la sección Unidad de medida serie acerca de la batería. Información más detallada acerca de la solución de problemas de las fuentes de alimentación DSQC 604, 661 y 662. Eliminadas las señales de E/S de seguridad: DRV1PANCH1, DRV1PANCH2, DRV1SPEED. Introducido el nuevo sistema de accionamiento. Se describen los sistemas de accionamiento 04 y 09.
J	Publicado con RobotWare 5.13 Capítulo <i>Seguridad</i> actualizado con: <ul style="list-style-type: none"><li>Actualizados los gráficos de las señales de seguridad para los niveles Peligro y Aviso. Consulte <a href="#">Señales de seguridad del manual en la página 11</a>.</li><li>Nuevos adhesivos de seguridad en los manipuladores; consulte <a href="#">Símbolos de seguridad de los adhesivos del manipulador en la página 13</a>.</li><li>Actualizado el gráfico de la sección <i>¡PELIGRO - Tensión activa en el interior del módulo de accionamiento!</i> en la página 22.</li></ul> Actualizado el contenido de las siguientes secciones: <ul style="list-style-type: none"><li>Correcciones en la información del sistema de accionamiento en el capítulo <a href="#">Descripciones e información general en la página 79</a></li><li>Reestructuración de los capítulos de acuerdo con la nueva estrategia de documentos.</li><li>Actualizado el gráfico en <i>Acciones recomendadas</i> en la sección <a href="#">Sin tensión en la toma de servicio en la página 47</a>.</li><li>Actualizada la información de <i>Causas posibles</i> en la sección <a href="#">Problema al poner en marcha el FlexPendant en la página 49</a>.</li><li>Gráficos actualizados en la sección <a href="#">LEDs del módulo de control en la página 79</a>.</li><li>Gráfico actualizado en <i>Causas posibles</i> de la sección <a href="#">Problema al liberar los frenos del robot en la página 60</a>.</li></ul>
K	Actualización de los mensajes del registro de eventos.
L	Publicado con RobotWare 5.14 <a href="#">Series de números de evento en la página 95</a> añadidas.

Continúa en la página siguiente



Revisión	Descripción
M	Publicado con RobotWare 5.14.02 Actualización de los mensajes del registro de eventos.
N	Publicado con RobotWare 5.15. Actualización de los mensajes del registro de eventos.
P	Publicado con RobotWare 5.15.01. Actualizada la sección <a href="#">Descripción general en la página 29</a> .

**Esta página se ha dejado vacía intencionadamente**

# 1 Seguridad

## 1.1 Señales de seguridad del manual


### Introducción a las señales de seguridad

Esta sección especifica todos los peligros que pueden aparecer al realizar el trabajo descrito en este manual. Cada peligro se compone de:

- Un título que especifica el nivel de peligro (PELIGRO, AVISO o CUIDADO) y el tipo de peligro.
- Una descripción breve de qué ocurrirá si el operador o el personal de servicio no eliminan el peligro.
- Instrucciones para la eliminación del peligro y facilitar con ello la realización del trabajo.

### Niveles de peligrosidad

En la tabla siguiente se definen los títulos que especifican los niveles de peligrosidad indicados en todo este manual.




Símbolo	Designación	Significado
 xx0200000022	PELIGRO	Advierte de que, si no se siguen las instrucciones, <i>se producirá</i> un accidente que puede dar lugar a lesiones graves o fatales y/o daños graves en el producto. Por ejemplo, se utiliza en situaciones de peligro relacionadas con el contacto con unidades eléctricas de alta tensión, riesgo de explosión o incendio, riesgo de gases tóxicos, riesgo de aplastamiento, impacto, caída desde gran altura, etc.
 xx0100000002	AVISO	Advierte de que, si no se siguen las instrucciones, <i>es posible</i> que se produzca un accidente que puede dar lugar a lesiones graves, posiblemente fatales y/o a daños importantes en el producto. Por ejemplo, se utiliza en situaciones de peligro relacionadas con el contacto con unidades eléctricas de alta tensión, riesgo de explosión o incendio, riesgo de gases tóxicos, riesgo de aplastamiento, impacto, caída desde gran altura, etc.
 xx0200000024	DESCARGA ELÉCTRICA	Advierte de los peligros de tipo eléctrico que podrían dar lugar a lesiones graves o incluso la muerte.
 xx0100000003	¡CUIDADO!	Advierte de que, si no se siguen las instrucciones, es posible que se produzca un accidente que puede dar lugar a lesiones y/o daños en el producto. También se utiliza para avisar de riesgos como quemaduras, lesiones oculares, lesiones cutáneas, daños auditivos, aplastamiento, resbalón, tropiezo, impacto, caída desde gran altura, etc. Además, se utiliza en advertencias que incluyen requisitos funcionales en operaciones de montaje y retirada de equipos en las que existe el riesgo de causar daños en el producto o causar roturas.

*Continúa en la página siguiente*

# 1 Seguridad

## 1.1 Señales de seguridad del manual

Continuación

Símbolo	Designación	Significado
 xx0200000023	DESCARGA ELEC- TROSTÁTICA	Advierte de los peligros electrostáticos que podrían causar daños graves al producto.
 xx0100000004	NOTA	Describe hechos y situaciones importantes.
 xx0100000098	RECOMENDACIÓN	Describe dónde buscar información adicional acerca de cómo realizar una operación de una forma más sencilla.

## 1.2 Símbolos de seguridad de los adhesivos del manipulador

### Introducción a los adhesivos

En esta sección se describen brevemente los símbolos de seguridad utilizados en los adhesivos (etiquetas) del manipulador.

Los símbolos se utilizan en combinaciones en los adhesivos, cada uno para describir cada aviso específico. Las descripciones de esta sección son genéricas; los adhesivos pueden contener información adicional, como por ejemplo valores.



#### Nota

Deben respetarse en todo momento los símbolos de seguridad y salud de los adhesivos presentes en el manipulador. También debe respetarse la información de seguridad adicional proporcionada por el consultor o integrador de sistemas.



### Tipos de adhesivos

Tanto el manipulador como el controlador presentan varios adhesivos informativos y de seguridad que contienen información importante acerca del producto. Esta información es de utilidad para todas las personas que manejen el sistema de manipulador, por ejemplo durante la instalación, el servicio técnico o el uso.

Los adhesivos de seguridad no varían según el idioma: sólo utilizan gráficos. Consulte [Símbolos de los adhesivos de seguridad en la página 13](#).

Los adhesivos de información pueden contener información en forma de texto (en inglés, alemán y francés).

### Símbolos de los adhesivos de seguridad


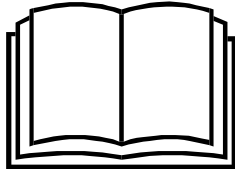
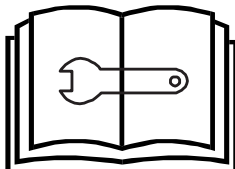
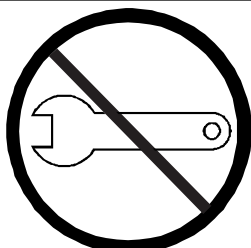
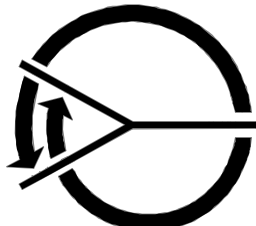

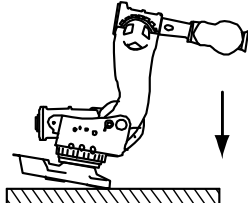
Símbolo	Descripción
 xx0900000812	<b>¡Aviso!</b> Advierte de que, si no se siguen las instrucciones, <i>es posible</i> que se produzca un accidente que puede dar lugar a lesiones graves, posiblemente fatales y/o a daños importantes en el producto. Por ejemplo, se utiliza en situaciones de peligro relacionadas con el contacto con unidades eléctricas de alta tensión, riesgo de explosión o incendio, riesgo de gases tóxicos, riesgo de aplastamiento, impacto, caída desde gran altura, etc.
 xx0900000811	<b>¡Cuidado!</b> Advierte de que, si no se siguen las instrucciones, es posible que se produzca un accidente que puede dar lugar a lesiones y/o daños en el producto. También se utiliza para avisar de riesgos como quemaduras, lesiones oculares, lesiones cutáneas, daños auditivos, aplastamiento, resbalón, tropiezo, impacto, caída desde gran altura, etc. Además, se utiliza en advertencias que incluyen requisitos funcionales en operaciones de montaje y retirada de equipos en las que existe el riesgo de causar daños en el producto o causar roturas.

Continúa en la página siguiente

# 1 Seguridad


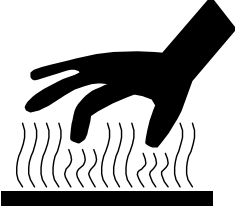
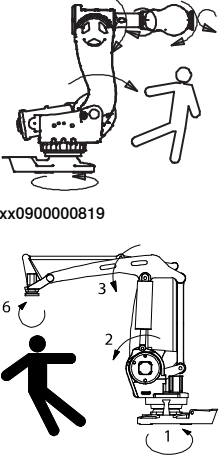
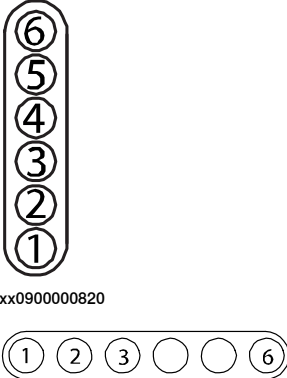
## 1.2 Símbolos de seguridad de los adhesivos del manipulador

Continuación

Símbolo	Descripción
 xx0900000839	<b>Prohibición</b> Se utiliza en combinaciones con otros símbolos.
 xx0900000813	<b>Consulte la documentación del usuario</b> Lea la documentación del usuario para obtener más detalles. El manual que debe leer se define con el símbolo: <ul style="list-style-type: none"><li>• Sin texto: <i>Manual del producto</i>.</li><li>• EPS: <i>Manual de aplicaciones - Electronic Position Switches</i>.</li></ul>
 xx0900000816	<b>Antes de desmantelar, consulte el Manual del producto</b>
 xx0900000815	<b>No desmantelar</b> El desmantelamiento de este componente puede dar lugar a lesiones.
 xx0900000814	<b>Rotación extendida</b> Este eje presenta rotación extendida (área de trabajo) en comparación con el eje estándar.
 xx0900000808	<b>Liberación de los frenos</b> La pulsación de este botón dará lugar a la liberación de los frenos. Esto significa que el brazo del manipulador puede precipitarse.
 xx0900000810	<b>Riesgo de volcado al aflojar los pernos</b> El manipulador puede volcar si los pernos no están apretados de forma segura.

Continúa en la página siguiente

Continuación

Símbolo	Descripción
 <p>xx0900000817</p>	<p><b>Aplastamiento</b> Riesgo de lesiones por aplastamiento.</p>
 <p>xx0900000818</p>	<p><b>Calor</b> Riesgo de calor que puede provocar quemaduras.</p>
 <p>xx0900000819</p> <p>xx1000001141</p>	<p><b>Robot en movimiento</b> El robot puede moverse de forma inesperada.</p>
 <p>xx0900000820</p> <p>xx1000001140</p>	<p><b>Botones de liberación de frenos</b></p>

Continúa en la página siguiente

# 1 Seguridad

## 1.2 Símbolos de seguridad de los adhesivos del manipulador

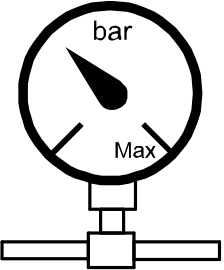
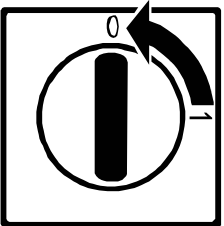
Continuación

Símbolo	Descripción
 xx0900000821	Argolla de elevación
 xx1000001242	Eslinga de cadena con acortador
 xx0900000822	Elevación del robot
 xx0900000823	<b>Aceite</b> Puede usarse en combinación con una prohibición si no se permite el uso de aceite.
 xx0900000824	Tope mecánico
 xx1000001144	Sin tope mecánico
 xx0900000825	<b>Energía almacenada</b> Avisa de que este componente contiene energía almacenada. Se utiliza en combinación con el símbolo <i>No desmantelar</i> .

Continúa en la página siguiente



Continuación

Símbolo	Descripción
 <p>xx0900000826</p>	<p><b>Presión</b>                      Advierte de que este componente está presurizado. Normalmente contiene texto adicional para indicar el nivel de presión.</p>
 <p>xx0900000827</p>	<p><b>Apagar con el mando</b>                      Utilice el interruptor de alimentación del controlador.</p>

# 1 Seguridad

---

## 1.3 Seguridad durante la resolución de problemas

### 1.3 Seguridad durante la resolución de problemas

---

#### Generalidades

Todos los trabajos normales de servicio técnico, instalación, mantenimiento y reparación suelen realizarse con la alimentación eléctrica y la potencia neumática e hidráulica desconectadas. Normalmente, todos los movimientos del manipulador se evitan mediante topes mecánicos, etc.

El trabajo de resolución de problemas es distinto. Durante la resolución de problemas, pueden estar encendidas todas las fuentes de alimentación o cualquiera de ellas y el movimiento del manipulador puede controlarse manualmente desde el FlexPendant, con un programa de robot que se ejecuta localmente o con un PLC al que el sistema puede estar conectado.

---

#### Riesgos durante la resolución de problemas

Esto implica que es necesario tener en cuenta distintas consideraciones especiales **sin desviarse lo más mínimo** durante el trabajo de resolución de problemas:

- Todas las piezas eléctricas deben considerarse como piezas *con tensión*.
- Se debe estar alerta ya que el manipulador puede moverse en cualquier momento.
- Dado que los circuitos de seguridad pueden estar desconectados o puenteados para permitir las funciones que normalmente están prohibidas, es de esperar que el sistema actúe en consecuencia.

## 1.4 Normas de seguridad aplicables

### Normas, EN ISO

El sistema de manipulador ha sido diseñado de acuerdo con los requisitos de las siguientes normas:

Norma	Descripción
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 <sup>i</sup>	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 <sup>ii</sup>	Classification of air cleanliness
EN ISO 13732-1	Ergonomics of the thermal environment - Part 1
EN IEC 61000-6-4 (opción 129-1)	EMC, Generic emission
EN IEC 61000-6-2	EMC, Generic immunity
EN IEC 60974-1 <sup>iii</sup>	Arc welding equipment - Part 1: Welding power sources
EN IEC 60974-10 <sup>iii</sup>	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)

<sup>i</sup> Existe una desviación con respecto al párrafo 6.2, en el sentido de que sólo se documentan los tiempos y distancias de paro en el peor caso.

<sup>ii</sup> Sólo robots con protección Clean Room.

<sup>iii</sup> Sólo válido para los robots de soldadura al arco. Sustituye a EN IEC 61000-6-4 para los robots de soldadura al arco.

### Normas europeas

Norma	Descripción
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

*Continúa en la página siguiente*

# 1 Seguridad

---

## 1.4 Normas de seguridad aplicables

*Continuación*

---

### Otras normas

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

1.5.1 PELIGRO: ¡Los robots que no tienen sus frenos de retención de ejes son potencialmente letales!

## 1.5 Seguridad durante la resolución de problemas



1.5.1 PELIGRO: ¡Los robots que no tienen sus frenos de retención de ejes son potencialmente letales!

### Descripción

Dado que el sistema de brazos del robot tiene un peso elevado, especialmente en los modelos de robot de mayor tamaño, existe peligro si los frenos de retención están desconectados, averiados o desgastados o si no funcionan correctamente por cualquier otro motivo.

Por ejemplo, la caída del sistema de brazos del IRB 7600 puede causar la muerte o lesiones graves a una persona que se encuentre debajo.

### Eliminación

	Acción	Información/figura
1	Si sospecha que los frenos de retención no funcionan, sujete el sistema de brazos del robot por otros medios antes de trabajar en él.	Encontrará especificaciones de pesos y otros parámetros en el <i>Manual de producto</i> de cada modelo de robot.
2	<p>¡Si inhabilita intencionadamente los frenos de retención mediante la conexión de una fuente de tensión externa, debe poner el máximo cuidado!</p> <p> <b>PELIGRO</b></p> <p>¡NUNCA permanezca dentro del área de trabajo del robot al desactivar los frenos de retención, a no ser que el sistema de brazos esté sujeto por otros medios!</p> <p> <b>PELIGRO</b></p> <p>¡No se sitúe bajo ninguna circunstancia debajo de ninguno de los ejes del robot!</p>	La forma de conectar correctamente una fuente de tensión externa se detalla en el <b>Manual de producto</b> de cada modelo de robot.

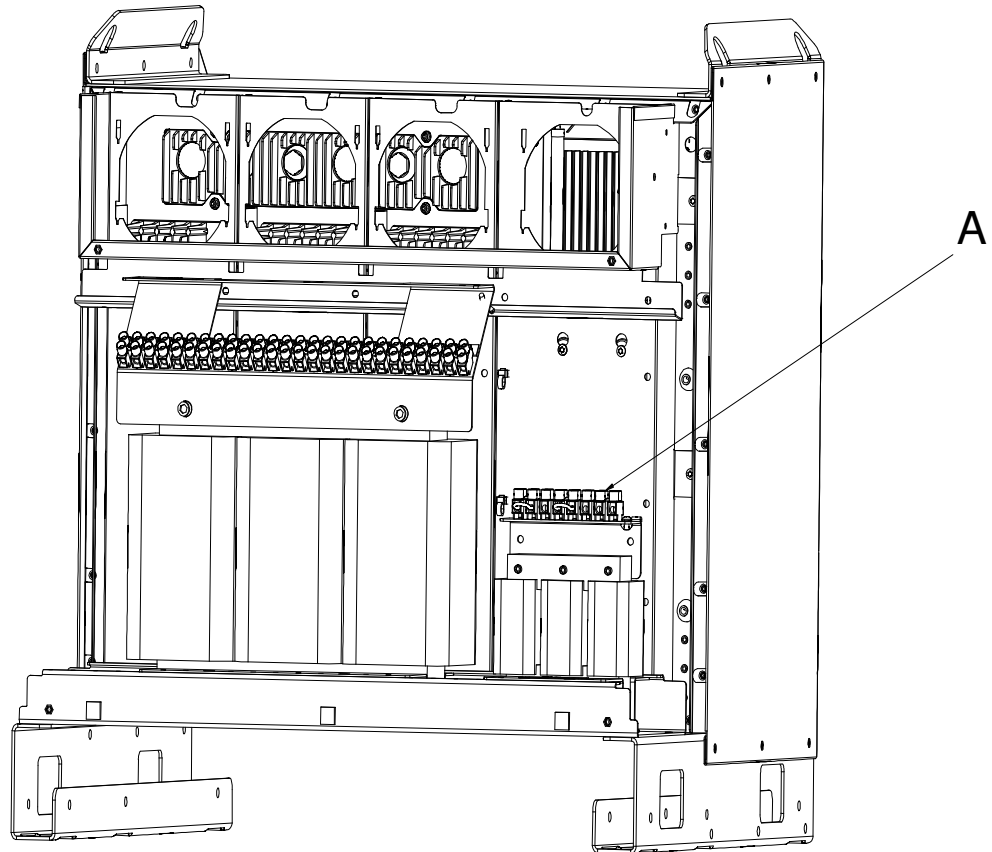
# 1 Seguridad

## 1.5.2 ¡PELIGRO - Tensión activa en el interior del módulo de accionamiento!

## 1.5.2 ¡PELIGRO - Tensión activa en el interior del módulo de accionamiento!

### Descripción

El módulo de accionamiento presenta tensión activa potencialmente accesible inmediatamente debajo de las cubiertas posteriores y dentro de la cubierta delantera, incluso si los interruptores principales están apagados.

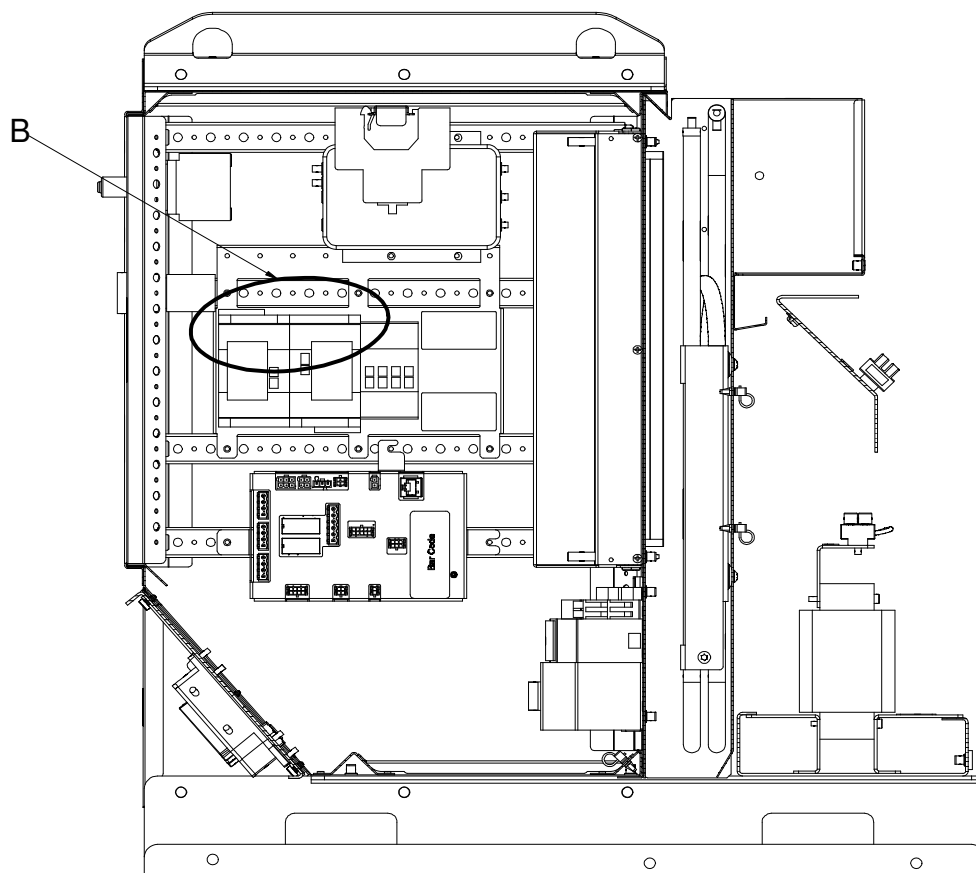


en100000049

Continúa en la página siguiente

## 1.5.2 ¡PELIGRO - Tensión activa en el interior del módulo de accionamiento!

Continuación



SECTION AA

en100000050

A	Tensión activa en los bornes del transformador incluso si los interruptores de alimentación principal están apagados.
B	Tensión activa en los bornes Motors ON incluso si los interruptores de alimentación principal están apagados.

### Eliminación

Lea esta información antes de abrir la cubierta posterior de cualquiera de los módulos.

Paso	Acción
1	Asegúrese de que la alimentación principal entrante esté apagada.
2	Utilice un voltímetro para comprobar que no haya tensión entre ninguno de los bornes.
3	Continúe con el trabajo de servicio técnico.

# 1 Seguridad

## 1.5.3 AVISO: ¡La unidad es sensible a las descargas electrostáticas!

## 1.5.3 AVISO: ¡La unidad es sensible a las descargas electrostáticas!

### Descripción

Una descarga electrostática supone la transferencia de una carga estática eléctrica entre dos cuerpos que presentan potenciales diferentes, ya sea por contacto directo o a través de un campo eléctrico inducido. Al manejar las piezas o las carcasas que las contienen, el personal que no esté conectado a tierra es susceptible de transferir cargas estáticas elevadas. La descarga puede destruir los componentes electrónicos sensibles.

### Eliminación

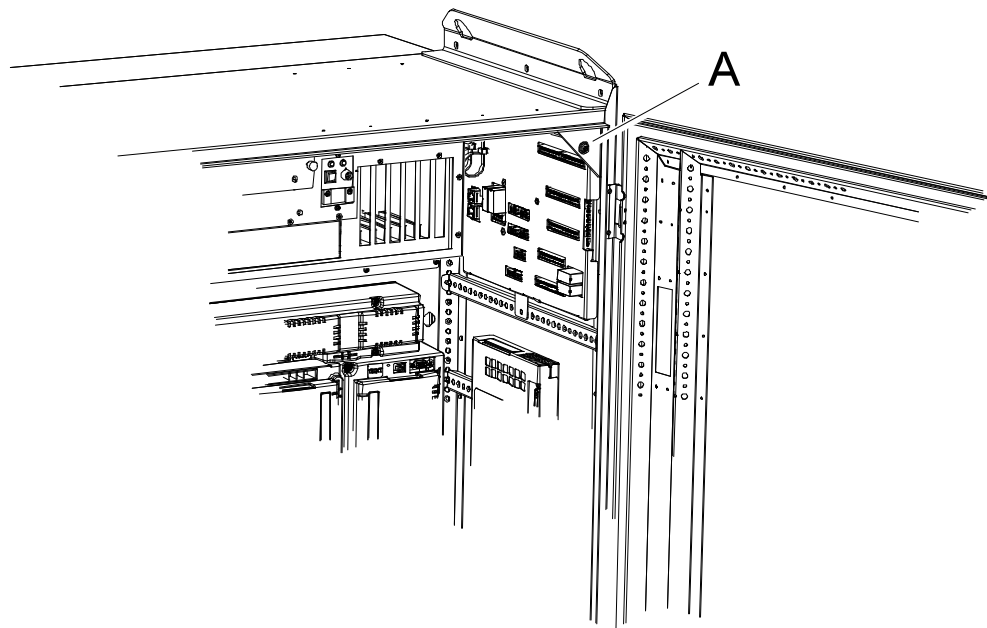
	Acción	Nota
1	Utilice una muñequera antiestática.	Las muñequeras antiestáticas deben comprobarse frecuentemente para garantizar que no presenten daños y que funcionen correctamente.
2	Utilice una alfombrilla de suelo contra descargas electrostáticas.	La alfombrilla debe estar conectada a tierra a través de una resistencia limitadora de intensidad.
3	Utilice una alfombrilla disipativa de mesa.	La alfombrilla debe permitir la descarga controlada de las tensiones estáticas y debe estar conectada a tierra.

### Ubicación del botón de conexión para la muñequera antiestática

La ubicación del botón para muñequera se muestra en la figura siguiente.

### IRC5

El botón de conexión para la muñequera antiestática se encuentra en la esquina superior derecha.



xx0500002171

A	Botón de conexión para la muñequera antiestática
---	--

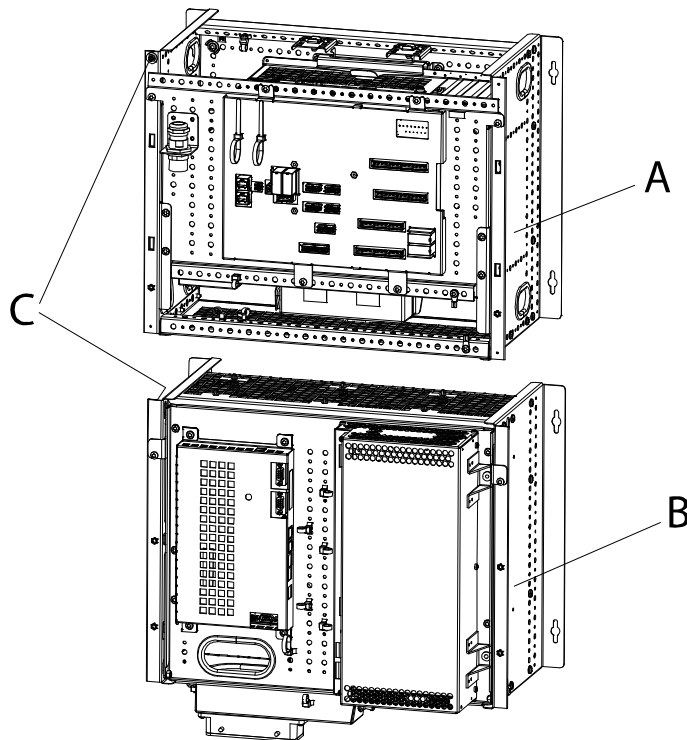
*Continúa en la página siguiente*



1.5.3 AVISO: ¡La unidad es sensible a las descargas electrostáticas!

Continuación

Panel Mounted Controller



xx0600003249

A	Panel Mounted Control Module
B	Panel Mounted Drive Module
C	Botón de conexión para la muñequera antiestática ¡ATENCIÓN! Mientras no se utiliza, la muñequera debe estar siempre conectada al botón para muñequera.

# 1 Seguridad

## 1.5.4 CUIDADO: ¡Las piezas calientes pueden causar quemaduras!

## 1.5.4 CUIDADO: ¡Las piezas calientes pueden causar quemaduras!

### Descripción

Durante el funcionamiento normal, muchas piezas del manipulador se calientan, especialmente los motores de accionamiento y los engranajes. Algunas zonas alrededor de estas piezas también se calientan. El contacto con estas piezas puede causar quemaduras de distinta gravedad.

Debido a una temperatura ambiental más alta, más superficies del manipulador se calientan y pueden dar lugar a quemaduras.



#### Nota

Las piezas del convertidor de frecuencia del armario pueden estar calientes.

### Eliminación

Las instrucciones siguientes detallan cómo evitar los peligros especificados anteriormente:

	Acción	Información
1	Utilice siempre una mano, manteniéndola a cierta distancia, para notar si un componente potencialmente caliente irradia calor antes de llegar a tocarlo.	
2	Espere hasta que el componente potencialmente caliente se haya enfriado si necesita retirarlo o manejarlo en cualquier otro sentido.	
3	La resistencia de drenaje puede alcanzar temperaturas de hasta 80 grados.	

## 2 Descripción general de la resolución de problemas

### 2.1 Documentación y referencias

---

#### Generalidades

Hemos dedicado un esfuerzo considerable a redactar los mensajes del registro de eventos y la documentación técnica. A pesar de que pueden presentar imprecisiones, sí le proporcionarán las claves esenciales. También los actualizamos constantemente.

La documentación del producto está disponible en varios idiomas.

---

#### ¡Lea la documentación!

¡No pruebe soluciones una tras otra sin antes leer el manual!

Las referencias a los números de documento se especifican en el capítulo *Información de referencia de Manual del producto - IRC5*.

---

#### ¡Consulte el diagrama de circuitos!

La totalidad de los circuitos eléctricos del controlador está documentada en *Manual del producto - IRC5*. En él encontrará una gran cantidad de información útil, o incluso esencial, para cualquier persona capacitada y dedicada a la resolución de problemas.

## 2 Descripción general de la resolución de problemas

### 2.1 Documentación y referencias

Continuación

#### ¡Consulte los registros!

Los registros de eventos de error que pueden verse en el FlexPendant o RobotStudio, contienen una gran cantidad de información sobre cualquier problema de funcionamiento detectado por el sistema.



en0300000547

#### ¡Compruebe los LEDs de la unidad electrónica!

Si piensa que un fallo puede ser causado por una unidad electrónica (una tarjeta de circuitos del controlador u otro elemento similar), los LEDs de la parte frontal de la unidad pueden servir de indicación.

Se especifican en la sección [Indicaciones en la página 79](#).

## 2.2 Descripción general

### Cómo utilizar este manual durante la resolución de problemas

La tabla que aparece a continuación detalla cómo aprovechar al máximo la información de este manual durante la resolución de problemas del sistema de robot.

Tipo	Descripción
Solución de problemas por síntomas de fallo	<ul style="list-style-type: none"> <li>Fallo sin mensajes del registro de eventos</li> <li>Combinaciones de fallos</li> </ul>
Resolución de problemas por unidades	<ul style="list-style-type: none"> <li>FlexPendant</li> <li>Comunicación de datos</li> <li>Bus de campo y unidades de E/S</li> <li>Fuente de alimentación</li> </ul>
Descripción e información general	<ul style="list-style-type: none"> <li>Indicaciones</li> </ul>
Resolución de problemas con ayuda de los registros de eventos	<ul style="list-style-type: none"> <li>Cómo leer los mensajes del registro de eventos</li> <li>Mensajes del registro de eventos</li> </ul>

### Manual de solución de problemas

Solución de problemas por síntomas de fallo	<p>Cada uno de los fallos o errores son detectados inicialmente como un síntoma para el cual puede crearse o no un mensaje en el registro de eventos. Podría tratarse de un mensaje de registro de eventos de error del FlexPendant o una observación que indica que la caja reductora del eje 6 se está calentando o que no es posible poner en marcha el controlador. Los fallos que muestra un mensaje de registro de eventos aparecen enumerados al final de este manual.</p> <p>Consulte <a href="#">Solución de problemas por síntomas de fallo en la página 39</a>.</p>
Resolución de problemas por unidades	<p>Describe cómo realizar la resolución de problemas si lo que se describe a continuación no funciona correctamente.</p> <ul style="list-style-type: none"> <li>FlexPendant</li> <li>comunicaciones de datos de los Control Modules y los Drive Modules.</li> <li>bus de campo y unidades de E/S</li> <li>fuelle de alimentación</li> </ul> <p>Consulte <a href="#">Resolución de problemas por unidades en la página 63</a>.</p>
Descripción e información general (indicaciones)	<p>Todos los LEDs y demás indicadores (tanto de los módulos de control y accionamiento como de las tarjetas de circuitos separadas y otros elementos) se describen en esta sección junto con información acerca de sus modos de indicación y significados respectivos. Con frecuencia se especifican acciones recomendadas o referencias que contienen estas instrucciones.</p> <p>Consulte <a href="#">Descripciones e información general en la página 79</a>.</p>
Resolución de problemas con ayuda de los registros de eventos	<p>Enumera todos los mensajes disponibles para el registro de eventos. Puede visualizarlos en el FlexPendant o a través de RobotStudio. La posibilidad de consultar todos los mensajes resultará útil durante la resolución de problemas.</p> <p>Consulte <a href="#">Resolución de problemas según el registro de eventos en la página 95</a>.</p>

Continúa en la página siguiente

## 2 Descripción general de la resolución de problemas

---

### 2.2 Descripción general

#### *Continuación*

#### Información adicional

Además de la información ofrecida en este documento, hay otros documentos que pueden aportar información esencial, como el diagrama de circuitos.

Estos documentos útiles se enumeran en [Descripción general de este manual en la página 7](#).

### 2.3 Conjunto de herramientas estándar

#### Generalidades

A continuación se enumeran las herramientas necesarias para realizar el propio trabajo de resolución de problemas. Todas las herramientas necesarias para implementar cualquier medida correctora, como la sustitución de piezas, se enumeran en sus secciones correspondientes del Manual del producto.

#### Contenido del conjunto de herramientas estándar del IRC5

Herramienta	Comentario
Destornillador Torx	Tx10
Destornillador Torx	Tx25
Destornillador Torx con punta esférica	Tx25
Destornillador plano	4 mm
Destornillador plano	8 mm
Destornillador plano	12 mm
Destornillador	De estrella del nº 1
Llave tubular	8 mm

#### Contenido del conjunto de herramientas estándar para resolución de problemas

Cant.	Ref.	Herramienta	Com.
-	-	Herramientas convencionales de taller	Contenido especificado anteriormente.
1	-	Multímetro	-
1	-	Osciloscopio	-
1	-	Grabadora	-

## 2 Descripción general de la resolución de problemas

---

### 2.4.1 Estrategias de resolución de problemas

## 2.4 Sugerencias y trucos durante la resolución de problemas

### 2.4.1 Estrategias de resolución de problemas

---

#### ¡Aísle el fallo!

Un fallo determinado puede dar lugar a varios síntomas a la vez, para los cuales pueden crearse o no mensajes en el registro de eventos de error. Para poder eliminar el fallo con eficacia, resulta vital distinguir el síntoma original de los síntomas que han sido consecuencia de éste.

Una forma útil de aislar el fallo puede ser la creación de un registro histórico de fallos, como se especifica en la sección [¡Cree un registro histórico de fallos! en la página 35.](#)

---

#### ¡Divida la cadena de fallos en dos partes!

Durante la resolución de problemas de cualquier sistema, resulta conveniente dividir la cadena de fallos en dos partes. Significa lo siguiente:

- Identifique la cadena completa.
- Decida y mida el valor esperado en la mitad de la cadena.
- Utilícela para determinar en qué mitad se ha producido el fallo.
- Divida esta mitad en dos mitades más, y así en adelante.
- Finalmente conseguirá aislar un solo componente. El que ha causado el fallo.

#### Ejemplo

Una instalación concreta de IRB 7600 tiene una alimentación de 12 V CC en la muñeca del manipulador para una herramienta. La herramienta no funciona y, al comprobarla, se detecta que no le llega la alimentación de 12 V CC.

- Compruebe si existe la alimentación de 12 V CC en la base del manipulador. La medición indica que *no* existe una alimentación de 12 V CC. (Referencia: Diagrama de circuitos del *Manual del producto - IRC5*)
  - Compruebe los conectores existentes entre el manipulador y la fuente de alimentación del controlador. La medición indica que *no* existe una alimentación de 12 V CC. (Referencia: Diagrama de circuitos del *Manual del producto - IRC5*)
  - Compruebe el LED de la unidad de alimentación. (Referencia: [Indicaciones en la página 79](#))
- 

#### ¡Compruebe los parámetros y cables de comunicación!

Las causas más comunes de los errores de la comunicación serie son:

- Cables defectuosos (por ejemplo, las señales de envío y recepción están intercambiadas)
- Velocidades de transferencia (número de baudios)
- Tamaños de datos mal configurados

*Continúa en la página siguiente*



#### **¡Compruebe las versiones de software!**

Asegúrese de que RobotWare y otros elementos de software ejecutados por el sistema sean de las versiones correctas. Algunas versiones no son compatibles con determinadas combinaciones de hardware.

Anote también los números de versión de todo el software ejecutado, dado que será información útil para el personal de asistencia de ABB.

La forma de preparar un informe de errores completo para el personal de servicio técnico local de ABB se detalla en la sección [Preparación de un informe de errores en la página 36](#).

## 2 Descripción general de la resolución de problemas

---

### 2.4.2 Trabajo de forma sistemática

#### 2.4.2 Trabajo de forma sistemática

---

##### ¡No sustituya unidades al azar!

Antes de sustituir *cualquier parte*, es importante determinar la causa probable del fallo y, con ello, determinar qué unidad es necesario sustituir.

La sustitución de unidades al azar puede resolver en ocasiones un problema grave, pero la persona dedicada a la resolución de problemas puede acabar con varias unidades que quizá funcionen perfectamente (o no).

---

##### ¡Sustituya un elemento cada vez!

A la hora de sustituir una unidad presumiblemente defectuosa que ha sido aislada, es importante sustituir **una sola** unidad cada vez.

Sustituya siempre los componentes de la forma detallada en la sección Reparación del Manual de producto del robot o del controlador correspondiente.

Compruebe el sistema después de la sustitución, para ver si el problema ha quedado resuelto.

Si sustituye varias unidades a la vez:

- Resulta imposible determinar cuál de las unidades ha causado el fallo.
  - Se complica tremendamente el pedido de un repuesto.
  - Pueden introducirse nuevos fallos en el sistema.
- 

##### ¡Compruebe los elementos circundantes!

Con frecuencia, la causa puede resultar evidente una vez que se detecta visualmente. En el área de la unidad que funciona erróneamente, asegúrese de comprobar lo siguiente:

- ¿Están bien apretados los tornillos de fijación?
  - ¿Están bien conectados los conectores?
  - ¿Se encuentran en buen estado y sin daños los cables?
  - ¿Están limpias las unidades (especialmente las unidades electrónicas)?
  - ¿Ha instalado la unidad correcta?
- 

##### ¡Compruebe si ha retirado todas las herramientas!

Algunos trabajos de reparación y mantenimiento requieren el uso de herramientas especiales fijadas al equipo del robot. Si no se retiran (por ejemplo un dispositivo de bloqueo del cilindro de equilibrio o un cable de señales que conduce a una unidad de ordenador utilizada para mediciones), pueden dar lugar a un comportamiento errático en el robot.

¡Asegúrese de que todas estas herramientas hayan sido retiradas una vez completado el trabajo de mantenimiento!

#### 2.4.3 Seguimiento del historial

##### ¡Cree un registro histórico de fallos!

En algunos casos, una instalación determinada puede dar lugar a fallos que no aparecen en otras. Por tanto, el registro de cada instalación puede ser una ayuda considerable para la persona dedicada a la resolución de problemas.

Para facilitar la resolución de problemas, un registro de las circunstancias que rodean al fallo presenta las ventajas siguientes:

- Permite a la persona dedicada a la resolución de problemas detectar patrones en las causas y consecuencias que quizá no se observen en cada fallo individual.
- Puede ayudar a detectar un evento concreto que siempre tiene lugar inmediatamente antes del fallo, por ejemplo en una parte concreta del ciclo de trabajo que se ejecuta.

##### ¡Compruebe el historial!

Asegúrese de consultar siempre el registro histórico si lo utiliza. Recuerde también preguntar al operador o la persona que estaba trabajando con el sistema cuando se detectó el problema por primera vez.

##### ¿En qué momento se produjo el fallo?

El síntoma que debe buscar durante la resolución de problemas depende enormemente del momento en el que se produjo el fallo: ¿Estaba recién instalado el robot? ¿Se han hecho reparaciones recientemente?

En esta tabla se ofrecen sugerencias específicas sobre qué buscar en situaciones concretas:

Si el sistema acaba de ser:	Haga lo siguiente:
Instalado	Verifique: <ul style="list-style-type: none"><li>• Archivos de configuración</li><li>• Conexiones</li><li>• Opciones y su configuración</li></ul>
Reparado	Verifique: <ul style="list-style-type: none"><li>• Todas las conexiones a la pieza sustituida</li><li>• Fuentes de alimentación</li><li>• Que se haya montado la pieza correcta</li></ul>
Actualizado a una nueva versión del software	Verifique: <ul style="list-style-type: none"><li>• Versiones del software</li><li>• Compatibilidades entre el hardware y el software (</li><li>• Opciones y su configuración</li></ul>
Trasladado de un emplazamiento a otro (un robot que ya funcionaba correctamente)	Verifique: <ul style="list-style-type: none"><li>• Conexiones</li><li>• Versiones del software</li></ul>

## 2 Descripción general de la resolución de problemas

### 2.5 Preparación de un informe de errores

### 2.5 Preparación de un informe de errores

#### Introducción

Si necesita la ayuda del personal de asistencia de ABB durante la resolución de problemas de su sistema, puede preparar un informe de errores formal como se detalla a continuación.

Para que el personal de asistencia de ABB pueda resolver mejor su problema, usted tiene la posibilidad de adjuntar un archivo de diagnóstico especial generado por el sistema si así se solicita.

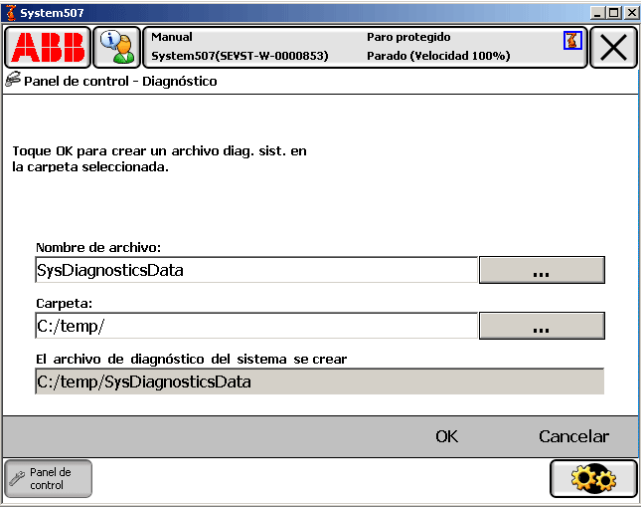
El archivo de diagnóstico contiene lo siguiente:

- **Registro de eventos:** Una lista con todos los eventos del sistema.
- **Copia de seguridad:** Una copia de seguridad del sistema, realizada para fines de diagnóstico.
- **Información del sistema:** Información interna del sistema, útil para el personal de asistencia de ABB.

¡RECUERDE que no es obligatorio crear ni adjuntar ningún archivo adicional al informe de errores, a no ser que lo solicite el personal de asistencia!

#### Creación del archivo de diagnóstico

El archivo de diagnóstico se crea manualmente de la forma detallada a continuación.

	Acción
1	<p>Toque <b>ABB</b>, a continuación <b>Panel de control</b> y después <b>Diagnóstico</b>. Aparece la pantalla siguiente:</p>  <p>en0500002175</p>
2	<p>Especifique el nombre que desee asignar al archivo de diagnóstico y la carpeta en la que desea guardarlo y toque <b>OK</b>. La carpeta de guardado predeterminada es C:/Temp, pero puede elegir cualquier carpeta, por ejemplo una memoria USB con conexión externa. Esta operación puede requerir varios minutos. Durante ese tiempo se muestra el mensaje "Creando el archivo. Espere, por favor."</p>

Continúa en la página siguiente

## 2 Descripción general de la resolución de problemas

### 2.5 Preparación de un informe de errores

*Continuación*

	<b>Acción</b>
3	Para reducir el tiempo de transferencia del archivo, puede comprimir los datos en un archivo ZIP.
4	Escriba un mensaje de correo electrónico normal a la dirección de su personal de asistencia local de ABB y asegúrese de incluir la información siguiente: <ul style="list-style-type: none"><li>• Número de serie del robot</li><li>• Versión de RobotWare</li><li>• Opciones externas</li><li>• Una descripción escrita del fallo. Cuanto más detallada sea la descripción, más fácil le resultará al personal de asistencia de ABB ayudarle.</li><li>• Si dispone de una, incluya la clave de licencia.</li><li>• ¡No olvide adjuntar el archivo de diagnóstico!</li></ul>
5	¡Envíelo!

**Esta página se ha dejado vacía intencionadamente**

# 3 Solución de problemas por síntomas de fallo

## 3.1 Fallos durante la puesta en marcha

### Introducción

En esta sección se describen los posibles fallos que podrían aparecer durante la puesta en marcha y la acción recomendada para cada fallo.

### Consecuencias

Problema para poner en marcha el sistema.

### Síntomas y causas

A continuación se enumeran los posibles síntomas de un fallo de puesta en marcha:

- No se encienden los LEDs de ninguna unidad.
- Salta la tierra de protección ante averías.
- Resulta imposible cargar el software del sistema.
- El FlexPendant no responde.
- El FlexPendant se enciende, pero no responde a ninguna acción.
- El disco que contiene el software del sistema no se pone en marcha correctamente.

### Acciones recomendadas

A continuación se enumeran las acciones recomendadas en caso de un fallo de puesta en marcha:



#### Nota

Esta situación puede deberse a una pérdida de alimentación en muchos momentos.

	Acción	Información/figura
1	Asegúrese de que la alimentación principal del sistema esté presente y respete los límites especificados.	Encontrará esta información en la documentación de su planta o su célula.
2	Asegúrese de que el transformador principal del módulo de accionamiento haya sido conectado correctamente para los niveles de tensión disponibles.	La forma de conectar el transformador principal se detalla en el manual de producto del controlador.
3	Asegúrese de que todos los interruptores principales estén encendidos.	
4	Asegúrese de que la alimentación del módulo de control y del módulo de accionamiento se encuentren dentro de los límites especificados.	En caso necesario, resuelva los problemas de las unidades de alimentación como se explica en la sección <a href="#">Resolución de problemas de alimentación en la página 66</a> .
5	Si no se enciende ningún LED, continúe en la sección <a href="#">Todos los LEDs del controlador están apagados en la página 44</a> .	

*Continúa en la página siguiente*

### 3 Solución de problemas por síntomas de fallo

---

#### 3.1 Fallos durante la puesta en marcha

*Continuación*

	Acción	Información/figura
6	Si el sistema no responde, continúe en <i>El controlador no responde en la página 41</i> .	
7	Si el FlexPendant no responde, continúe en la sección <i>Problema al poner en marcha el FlexPendant en la página 49</i> .	
8	Si el FlexPendant se pone en marcha pero no se comunica con el controlador, continúe en la sección <i>Problema al conectar el FlexPendant al controlador en la página 50</i> .	



### 3.2 El controlador no responde

#### Descripción

En esta sección se describen los posibles fallos y las acciones recomendadas para cada fallo:

- El controlador de robot no responde
- No se encienden los LEDs indicadores

#### Consecuencias

El sistema no puede usarse con el FlexPendant.

#### Causas posibles

	Síntomas	Acción recomendada
1	El controlador no está conectado a la alimentación principal.	Asegúrese de que la alimentación principal funcione correctamente y de que el nivel de tensión coincida con los requisitos del controlador.
2	El transformador principal no funciona o no está conectado correctamente.	Asegúrese de que el transformador principal esté configurado correctamente para el nivel de tensión de la red.
3	Es posible que el fusible principal (Q1) haya saltado.	Asegúrese de que el fusible principal (Q1) del interior del módulo de accionamiento no haya saltado.
4	Falta de conexión entre los módulos de control y accionamiento.	Si el módulo de accionamiento no se pone en marcha a pesar de que el módulo de control está funcionando y el interruptor principal del módulo de accionamiento está encendido, asegúrese de que todas las conexiones entre los módulos de accionamiento y control se hayan realizado correctamente.

## 3 Solución de problemas por síntomas de fallo

### 3.3 Bajo rendimiento en el controlador

### 3.3 Bajo rendimiento en el controlador

#### Descripción

El controlador presenta un rendimiento bajo y parece funcionar de forma irracional. El controlador *no* está completamente “muerto”. Si lo está, siga los pasos detallados en la sección [El controlador no responde en la página 41](#).

#### Consecuencias

Es posible que se observen los síntomas siguientes:

- La ejecución del programa es deficiente, aparentemente errática y con bloqueos en ocasiones.

#### Causas posibles

El sistema de ordenadores está experimentando una carga excesiva, lo que puede deberse a una de las causas siguientes o a una combinación de ellas:

- Programas que contienen una proporción excesiva de instrucciones únicamente lógicas que provocan bucles de programa demasiado rápidos, lo cual a su vez sobrecarga el procesador.
- El intervalo de actualización de E/S tiene asignado un valor bajo, lo cual provoca actualizaciones frecuentes y una elevada carga de E/S.
- Se utilizan con demasiada frecuencia conexiones cruzadas internas del sistema y funciones lógicas.
- Un PLC externo u otro ordenador de supervisión, se pone en contacto con el sistema con una frecuencia excesiva, lo que sobrecarga el sistema.

#### Acciones recomendadas

	Acción	Información/figura
1	<p>Compruebe si el programa contiene instrucciones lógicas (u otras instrucciones que “no requieren tiempo de ejecución”), dado que estos programas pueden provocar que la ejecución entre en un bucle si no se cumple ninguna de las condiciones previstas.</p> <p>Para evitar estos bucles, puede probar a añadir una o varias instrucciones WAIT. Utilice únicamente tiempos de espera breves en las instrucciones WAIT, para evitar una ralentización innecesaria del programa.</p>	<p>Algunas ubicaciones adecuadas para la incorporación de instrucciones WAIT son las siguientes:</p> <ul style="list-style-type: none"><li>• En la rutina Main, preferiblemente cerca de su final.</li><li>• En los bucles WHILE/FOR/GOTO, preferiblemente al final, cerca de la parte ENDWHILE/ENDFOR o similar de la instrucción.</li></ul>
2	<p>Asegúrese de que el valor del intervalo de actualizaciones de E/S de cada tarjeta de E/S no sea demasiado bajo. Estos valores se cambian mediante RobotStudio.</p> <p>Las unidades de E/S que no sean leídas regularmente pueden pasarse al modo de “cambio de estado”, de la forma que se detalla en el manual de RobotStudio.</p>	<p>ABB recomienda las frecuencias de sondeo siguientes:</p> <ul style="list-style-type: none"><li>• DSQC 327A: 1000</li><li>• DSQC 328A: 1000</li><li>• DSQC 332A: 1000</li><li>• DSQC 377A: 20-40</li><li>• Todas las demás: &gt;100</li></ul>

Continúa en la página siguiente

### 3 Solución de problemas por síntomas de fallo

#### 3.3 Bajo rendimiento en el controlador

*Continuación*

	<b>Acción</b>	<b>Información/figura</b>
3	Compruebe si existe un número elevado de conexiones cruzadas o comunicaciones de E/S entre el PLC y el sistema de robot.	Una comunicación intensa con PLCs u otros ordenadores externos puede generar una carga considerable para el ordenador principal del sistema de robot.
4	Intente programar el PLC de forma que utilice instrucciones controladas por eventos en lugar de instrucciones en bucle.	El sistema de robot cuenta con varias entradas y salidas fijas en el sistema que pueden usarse para este fin. Una comunicación intensa con PLCs u otros ordenadores externos puede generar una carga considerable para el ordenador principal del sistema de robot.

### 3 Solución de problemas por síntomas de fallo

---

#### 3.4 Todos los LEDs del controlador están apagados

#### 3.4 Todos los LEDs del controlador están apagados

---

##### Descripción

Ninguno de los LEDs se enciende en el módulo de control ni en el módulo de accionamiento.

---

##### Consecuencias

El sistema no puede ser utilizado ni puesto en marcha en absoluto.

---

##### Causas posibles

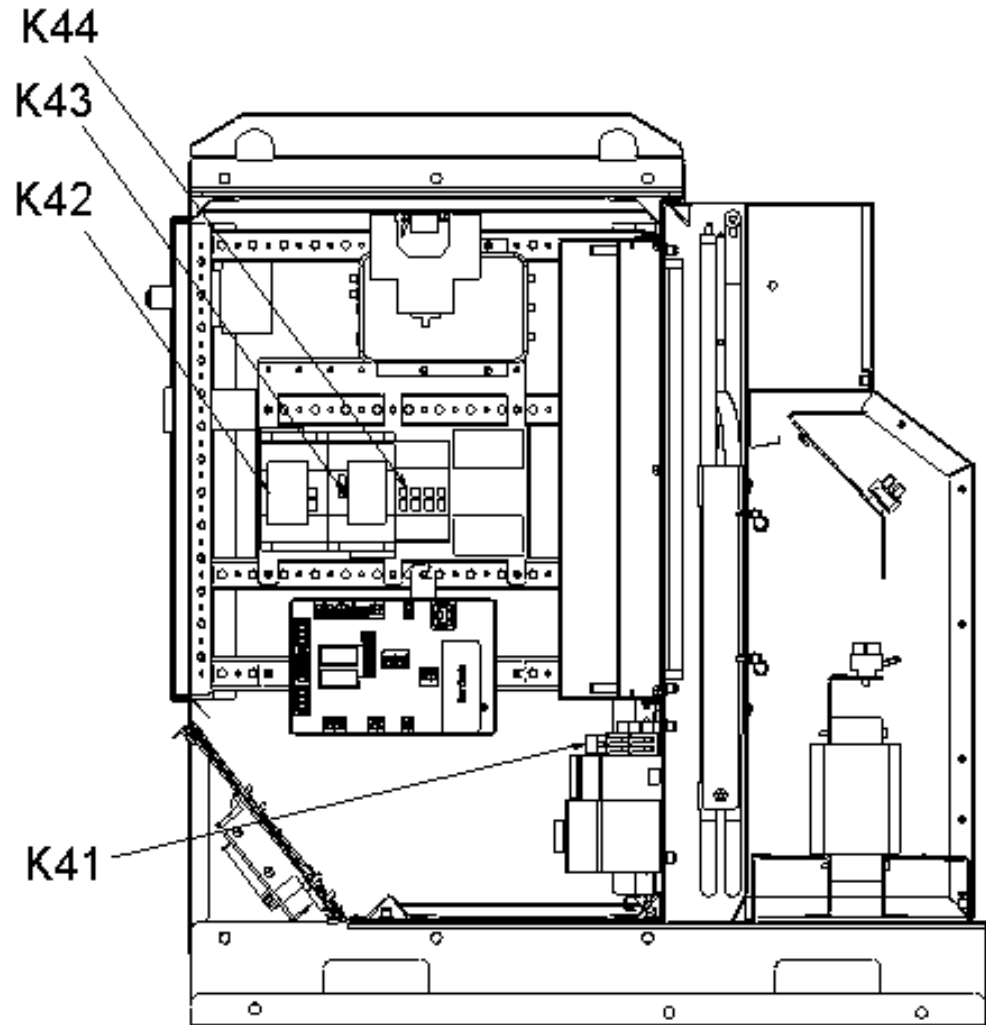
Este síntoma puede deberse a las causas siguientes (enumeradas en orden de probabilidad):

- El sistema no recibe alimentación.
- El transformador principal no está conectado a la tensión de alimentación correcta.
- El interruptor F6 (si se usa) funciona incorrectamente o está abierto por algún otro motivo.
- El contactor K41 no funciona correctamente o está abierto por algún otro motivo.

### 3 Solución de problemas por síntomas de fallo

#### 3.4 Todos los LEDs del controlador están apagados

Continuación



en100000051

#### Acciones recomendadas


	Acción	Información
1	Asegúrese de que el interruptor principal esté encendido.	
2	Asegúrese de que el sistema reciba alimentación.	Utilice un voltímetro para medir la tensión principal entrante.
3	Compruebe la conexión del transformador principal.	Las tensiones aparecen marcadas en los bornes. Asegúrese de que coinciden con la alimentación del centro de producción.
4	Asegúrese de que el interruptor F6 (si se usa) esté cerrado en la posición 3.	El interruptor F6 aparece en el diagrama de circuitos del manual de producto del controlador.
5	Asegúrese de que el contactor K41 se abra y se cierre cuando se le ordena.	

Continúa en la página siguiente

### 3 Solución de problemas por síntomas de fallo

#### 3.4 Todos los LEDs del controlador están apagados

Continuación

	Acción	Información
6	 xx0200000024 Desconecte el conector X1 de la fuente de alimentación del módulo de accionamiento y mida la tensión entrante.	Mida entre los pines X1.1 y X1.5.
7	Si la tensión entrante de la fuente de alimentación es correcta (230 V de CA) pero los LEDs siguen sin funcionar, sustituya la fuente de alimentación del módulo de accionamiento.	Sustituya la fuente de alimentación de la forma detallada en el manual de producto del controlador.

### 3.5 Sin tensión en la toma de servicio

#### Descripción

Algunos módulos de control cuentan con tomas hembra de tensión de servicio y esta información se aplica únicamente a estos módulos.

No existe tensión en la toma de servicio del módulo de control para alimentar un equipo de servicio externo.

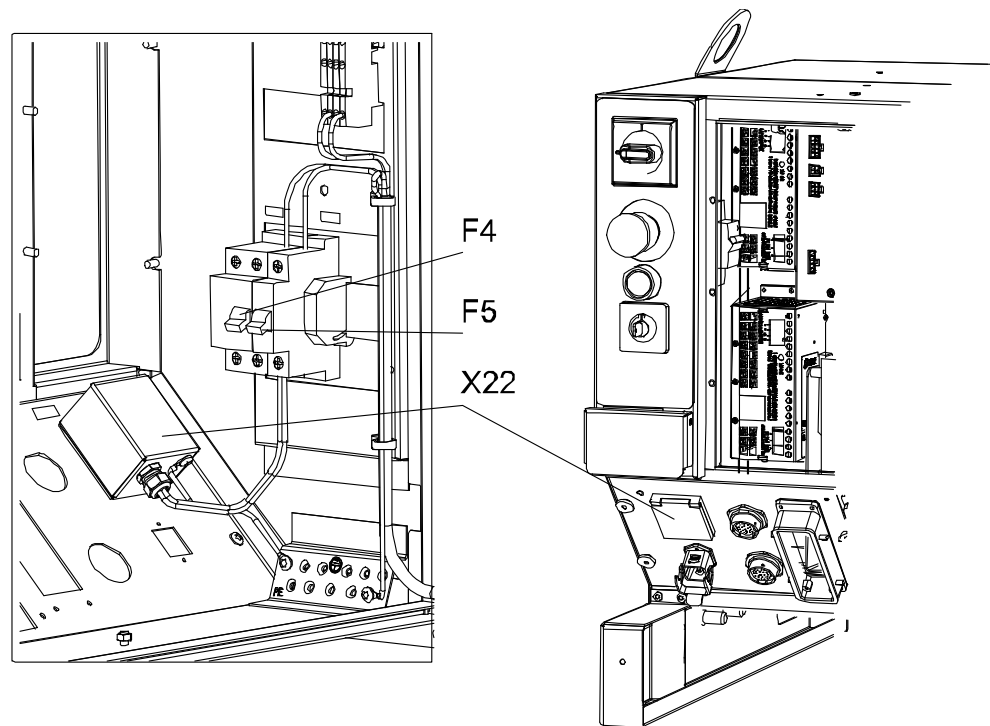
#### Consecuencias

El equipo conectado a la toma de servicio del módulo de control no funciona.

#### Causas probables

Este síntoma puede deberse a las causas siguientes (enumeradas en orden de probabilidad):

- Interruptor saltado (F5)
- Tierra de protección ante averías saltada (F4)
- Pérdida de alimentación principal
- Transformadores conectados incorrectamente



xx0500001403

#### Acciones recomendadas

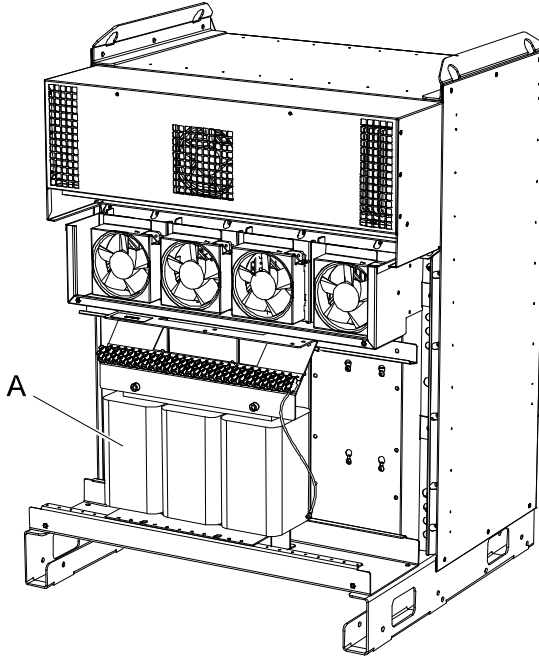
	Acción	Información
1	Asegúrese de que el interruptor del módulo de control no haya saltado.	Asegúrese de que el equipo conectado a la toma de servicio no consuma demasiada alimentación, lo que hace que el interruptor salte.

*Continúa en la página siguiente*

### 3 Solución de problemas por síntomas de fallo

#### 3.5 Sin tensión en la toma de servicio

Continuación

	Acción	Información
2	Asegúrese de que la tierra de protección ante averías no haya saltado.	Asegúrese de que los equipos conectados a la toma de servicio no conduzcan corriente a tierra, lo que hace que la tierra de protección ante averías salte.
3	Asegúrese de que la fuente de alimentación del sistema de robot esté dentro de las especificaciones.	Consulte la documentación de la planta para comprobar los valores de tensión.
4	Asegúrese de que el transformador (A) que proporciona la alimentación a la toma esté conectado correctamente, es decir, que las tensiones de entrada y salida se correspondan con las especificaciones.	 <p data-bbox="863 1196 975 1218">xx0500002028</p> <p data-bbox="863 1234 1362 1290">Consulte la documentación de la planta para comprobar los valores de tensión.</p>



#### 3.6 Problema al poner en marcha el FlexPendant

##### Descripción

El FlexPendant está "muerto" completamente o de forma intermitente. No se permite ninguna entrada y no hay ninguna función disponible. Si el FlexPendant se pone en marcha pero no muestra ninguna imagen en la pantalla, realice los pasos detallados en la sección [Problema al conectar el FlexPendant al controlador en la página 50](#).

##### Consecuencias

El sistema no puede usarse con el FlexPendant.

##### Causas posibles

Este síntoma puede deberse a las causas siguientes (enumeradas en orden de probabilidad):

- El sistema no ha sido encendido.
- El FlexPendant no está conectado al controlador.
- El cable proveniente del controlador está dañado.
- El conector del cable está dañado.
- La alimentación desde el controlador para el FlexPendant está averiada.

##### Acciones recomendadas

Se recomiendan las acciones siguientes (enumeradas en orden de probabilidad).

	Acción	Información
1	Asegúrese de que el sistema esté encendido y de que el FlexPendant esté conectado al controlador.	La forma de conectar el FlexPendant al controlador se detalla en <i>Manual del operador - Procedimientos iniciales - IRC5 y RobotStudio</i> .
2	Inspeccione el cable del FlexPendant para detectar los posibles daños físicos visibles.	Si está averiado, sustituya el FlexPendant.
3	Si es posible, haga una prueba conectando otro FlexPendant para descartar el FlexPendant y el cable como fuentes del error.	
4	Si es posible, pruebe el FlexPendant con otro controlador para descartar el controlador como fuente del error.	

## 3 Solución de problemas por síntomas de fallo

### 3.7 Problema al conectar el FlexPendant al controlador

#### 3.7 Problema al conectar el FlexPendant al controlador

##### Descripción

El FlexPendant se enciende, pero no muestra ninguna imagen en la pantalla.

No se permite ninguna entrada y no hay ninguna función disponible.

El FlexPendant no está completamente muerto. Si está muerto, siga los pasos detallados en la sección [Problema al poner en marcha el FlexPendant en la página 49](#).

##### Consecuencias

El sistema no puede usarse con el FlexPendant.

##### Causas posibles

Este síntoma puede deberse a las causas siguientes (enumeradas en orden de probabilidad):

- La red Ethernet presenta problemas.
- El ordenador principal presenta problemas.

##### Acciones recomendadas

Se recomiendan las acciones siguientes (enumeradas en orden de probabilidad).

	Acción	Información
1	Compruebe todos los cables que van desde la unidad de alimentación hasta el ordenador principal, asegurándose de que estén conectados correctamente.	
2	Asegúrese de que el FlexPendant haya sido conectado correctamente al controlador.	
3	Compruebe todos los LEDs indicadores de todas las unidades del controlador.	Todos los LEDs indicadores y su significado se especifican en la sección <a href="#">Indicaciones en la página 79</a> .
4	Compruebe todas las señales de estado del ordenador principal.	

### 3.8 Mensajes de evento erráticos en el FlexPendant

#### Descripción

Los mensajes de evento mostrados en el FlexPendant son erráticos y no parecen corresponderse con ningún problema de funcionamiento real del robot. Es posible que aparezcan varios tipos de mensajes aparentemente erróneos.

Este tipo de fallo puede producirse tras un desmontaje o una regeneración a gran escala del manipulador, si estos trabajos no se han realizado correctamente.

#### Consecuencias

Graves problemas de uso debido a los mensajes que aparecen constantemente.

#### Causas posibles

Este síntoma puede deberse a las causas siguientes (enumeradas en orden de probabilidad):

- Cableado interno del manipulador no realizado correctamente. Las causas pueden ser las siguientes: Conexión defectuosa de los conectores, bucles de cable demasiado tensos y que suponen tirones durante los movimientos del manipulador, aplastamientos en el aislamiento de los cables o daños por rozamiento que provocan la derivación de las señales a tierra.

#### Acciones recomendadas

Se recomiendan las acciones siguientes (enumeradas en orden de probabilidad).

	Acción	Información
1	Inspeccione todo el cableado interno del manipulador, especialmente todos los cables desconectados, conectados con otro encaminamiento o reunidos en un haz durante los últimos trabajos de reparación.	Monte de nuevo los cables de la forma detallada en el manual de producto del robot.
2	Inspeccione todos los conectores de los cables para asegurarse de que estén bien conectados y apretados.	
3	Inspeccione el aislamiento de todos los cables para detectar posibles daños.	Sustituya los cables defectuosos de la forma detallada en el manual de producto del robot.

## 3 Solución de problemas por síntomas de fallo

### 3.9 Problema al mover el robot

#### 3.9 Problema al mover el robot

---

##### Descripción

Es posible poner en marcha el sistema pero el joystick del FlexPendant no funciona.

---

##### Consecuencias

No se posible mover el robot manualmente.

---

##### Causas posibles


Este síntoma puede deberse a las causas siguientes (enumeradas en orden de probabilidad):

- El joystick está defectuoso.
- Es posible que el joystick esté inclinado.

---

##### Acciones recomendadas

Se recomiendan las acciones siguientes (enumeradas en orden de probabilidad).

	Acción	Información
1	Asegúrese de que el controlador está en modo manual.	La forma de cambiar el modo de funcionamiento se describe en <i>Manual del operador - IRC5 con FlexPendant</i> .
2	Asegúrese de que el FlexPendant esté conectado correctamente al módulo de control.	
3	Restablezca el FlexPendant.	<p>Pulse el botón de restablecimiento situado en la parte posterior del FlexPendant.</p> <p> <b>Nota</b></p> <p>El pulsador de restablecimiento permite restablecer el FlexPendant, pero no el sistema que funciona dentro del controlador.</p>

### 3.10 Fallo de regrabación de firmware

#### Descripción

Al regrabar el firmware, es posible que el proceso automático falle.

#### Consecuencias

El proceso de regrabación automático se ha interrumpido y el sistema se detiene.

#### Causas posibles

Este fallo se produce normalmente debido a la incompatibilidad entre el hardware y el software.

#### Consecuencias

Se recomiendan las acciones siguientes (enumeradas en orden de probabilidad).

	Acción	Información
1	Consulte el registro de eventos para encontrar un mensaje que indica qué unidad ha fallado.	Los registros también están disponibles a través de RobotStudio.
2	¿Ha sustituido recientemente la unidad pertinente? En caso afirmativo, asegúrese de que las versiones de las unidades anterior y nueva sean idénticas. Si NO es así, compruebe las versiones del software.	
3	¿Ha sustituido recientemente RobotWare? En caso afirmativo, asegúrese de que las versiones de las unidades anterior y nueva sean idénticas. ¡De lo contrario, realice los pasos siguientes!	
4	Pida a su representante local de ABB una versión de firmware que sea compatible con su combinación de hardware y software.	

## 3 Solución de problemas por síntomas de fallo

### 3.11 Exactitud de trayectoria poco uniforme

#### 3.11 Exactitud de trayectoria poco uniforme

##### Descripción

La trayectoria del punto central de la herramienta del robot no es uniforme. Varía cada cierto tiempo y en ocasiones trae consigo ruido producido por los rodamientos, las cajas reductoras u otros puntos.

##### Consecuencias

No es posible continuar con la producción.

##### Causas posibles

Este síntoma puede deberse a las causas siguientes (enumeradas en orden de probabilidad):

- Robot no calibrado correctamente.
- Punto central de la herramienta del robot definido incorrectamente.
- Barra paralela dañada (sólo se aplica a los robots que cuentan con barras paralelas).
- Daños en la unión mecánica entre un motor y la caja reductora. Con frecuencia, esto hace que se genere ruido desde el motor dañado.
- Rodamientos dañados o desgastados (especialmente si los problemas de uniformidad de la trayectoria van asociados a chasquidos o chirridos provenientes de uno o varios rodamientos).
- Es posible que tenga conectado un tipo de robot incorrecto al controlador.
- Es posible que los frenos no se liberen correctamente.

##### Acciones recomendadas

Para poder solucionar estos síntomas, se recomiendan las acciones siguientes (enumeradas en orden de probabilidad):

	Acción	Información/figura
1	Asegúrese de que la herramienta y el objeto de trabajo del robot estén definidos correctamente.	La forma de definirlos se detalla en <i>Manual del operador - IRC5 con FlexPendant</i> .
2	Compruebe las posiciones de los cuenta-revoluciones.	Actualice en caso necesario.
3	En caso necesario, recalibre los ejes del robot.	La forma de calibrar el robot se detalla en <i>Manual del operador - IRC5 con FlexPendant</i> .
4	Busque el rodamiento defectuoso siguiendo el origen del ruido.	Sustituya el rodamiento defectuoso de la forma especificada en el manual de producto del robot.
5	Busque el motor defectuoso siguiendo el origen del ruido. Estudie la trayectoria del TCP del robot para establecer qué eje, y por tanto qué motor, puede presentar la avería.	Sustituya el motor o la caja reductora defectuosos de la forma especificada en el manual de producto del robot.

Continúa en la página siguiente

### 3 Solución de problemas por síntomas de fallo

#### 3.11 Exactitud de trayectoria poco uniforme

*Continuación*

	Acción	Información/figura
6	Compruebe el estado de la barra paralela (sólo se aplica a los robots que cuentan con barras paralelas).	Sustituya la barra paralela defectuosa de la forma especificada en el manual de producto del robot.
7	Asegúrese de que el tipo de robot correcto esté conectado, como se especifica en los archivos de configuración.	
8	Asegúrese de que los frenos del robot funcionen adecuadamente.	Siga los pasos que se detallan en la sección <a href="#">Problema al liberar los frenos del robot en la página 60</a> .

### 3 Solución de problemas por síntomas de fallo

#### 3.12 Manchas de aceite y grasa en los motores y las cajas reductoras.

#### 3.12 Manchas de aceite y grasa en los motores y las cajas reductoras.

##### Descripción

El área que rodea al motor o a la caja reductora presenta restos de fugas de aceite. Puede ocurrir en la base, muy cerca de la superficie de contacto, o en el extremo inferior del motor, en el resolver.

##### Consecuencias

Aparte del aspecto sucio, en algunos casos no hay consecuencias graves si la fuga de aceite es muy pequeña. Sin embargo, en algunos casos el aceite fugado lubrica el freno del motor, haciendo que el manipulador se precipite al apagarlo.


##### Causas posibles

Este síntoma puede deberse a las causas siguientes (enumeradas en orden de probabilidad):

- Retén con fugas entre la caja reductora y el motor.
- Caja reductora demasiado llena de aceite.
- Aceite de la caja reductora demasiado caliente.

##### Acciones recomendadas

Para poder solucionar estos síntomas, se recomiendan las acciones siguientes (enumeradas en orden de probabilidad):

	Acción	Información
1	 ¡CUIDADO! Antes de acercarse al componente potencialmente caliente del robot, respete la información de seguridad de la sección <b>CUIDADO: ¡Las piezas calientes pueden causar quemaduras!</b> en la página 26.	
2	Inspeccione todos los retenes y juntas situados entre el motor y la caja reductora. Los distintos modelos de manipulador utilizan retenes de tipos diferentes.	Sustituya los retenes y juntas dañados, como se especifica en el manual de producto del robot.
3	Compruebe el nivel de aceite de la caja reductora.	El nivel correcto del aceite se especifica en el manual de producto del robot.
4	El exceso de temperatura del aceite de la caja reductora puede deberse a: <ul style="list-style-type: none"><li>• Calidad del aceite o nivel de aceite incorrectos.</li><li>• El ciclo de trabajo del robot hace un uso excesivo de un eje determinado. Investigue si es posible programar "periodos de enfriamiento" reducidos como parte de la aplicación.</li><li>• Sobrepresión creada dentro de la caja reductora.</li></ul>	Compruebe qué nivel y tipo de aceite se recomiendan en el manual de producto del robot. Los manipuladores que realizan ciclos de trabajo muy concretos que los someten a un trabajo muy intenso pueden utilizar tapones de aceite ventilados. No se incluyen en los manipuladores para trabajos normales, pero puede adquirirlos a través de su representante local de ABB.



### 3.13 Ruidos mecánicos

#### Descripción

Durante el funcionamiento, no debe escucharse ningún ruido mecánico proveniente de los motores, las cajas reductoras, los rodamientos o elementos similares. Con frecuencia, los rodamientos dañados emiten chirridos, ruidos de raspado y chasquidos cuando están a punto de averiarse.

#### Consecuencias

Los daños en los rodamientos hacen que la exactitud de la trayectoria no sea uniforme y, en casos graves, es posible que la articulación quede totalmente bloqueada.

#### Causas posibles

Este síntoma puede deberse a las causas siguientes (enumeradas en orden de probabilidad):


- Rodamientos desgastados.
- Penetración de contaminación entre los anillos del rodamiento.
- Pérdida de lubricación de los rodamientos.

Si el ruido proviene de una caja reductora, también es posible que ocurra lo siguiente:

- Sobrecalentamiento.

#### Acciones recomendadas

Se recomiendan las acciones siguientes (enumeradas en orden de probabilidad).

	Acción	Información
1	 <b>¡CUIDADO!</b> Antes de acercarse al componente potencialmente caliente del robot, respete la información de seguridad de la sección <b>CUIDADO: ¡Las piezas calientes pueden causar quemaduras! en la página 26.</b>	
2	Determine qué rodamiento emite el ruido.	
3	Asegúrese de que el rodamiento tenga una lubricación suficiente.	Como se especifica en el manual de producto del robot.
4	Si es posible, retire la articulación y mida la separación.	Como se especifica en el manual de producto del robot.
5	No debe reemplazar individualmente los rodamientos del interior del motor, sino la totalidad del motor.	Sustituya los motores defectuosos de la forma especificada en el manual de producto el robot.
6	Asegúrese de que los rodamientos estén montados correctamente.	Consulte también el manual de producto del robot para obtener instrucciones generales para el manejo de los rodamientos.

*Continúa en la página siguiente*

### 3 Solución de problemas por síntomas de fallo

---

#### 3.13 Ruidos mecánicos

Continuación

	Acción	Información
7	<p>El exceso de temperatura del aceite de la caja reductora puede deberse a:</p> <ul style="list-style-type: none"><li>• Calidad del aceite o nivel de aceite incorrectos.</li><li>• El ciclo de trabajo del robot hace un uso excesivo de un eje determinado. Investigue si es posible programar "periodos de enfriamiento" reducidos como parte de la aplicación.</li><li>• Sobrepresión creada dentro de la caja reductora.</li></ul>	<p>Compruebe qué nivel y tipo de aceite se recomiendan en el manual de producto del robot.</p> <p>Los manipuladores que realizan ciclos de trabajo muy concretos que los someten a un trabajo muy intenso pueden utilizar tapones de aceite ventilados. No se incluyen en los manipuladores para trabajos normales, pero puede adquirirlos a través de su representante local de ABB.</p>

### 3.14 El manipulador se precipita al desconectar la alimentación

#### Descripción

El manipulador funciona correctamente mientras el estado Motores ON está activado, pero al pasar a Motores OFF, se cae por su propio peso.

El freno de retención que está integrado en cada motor no puede sostener el peso del brazo del manipulador.

#### Consecuencias

Este problema puede causar lesiones graves o incluso la muerte del personal que trabaja en el área, o bien daños graves en el manipulador y/o el equipo circundante.

#### Causas posibles

Este síntoma puede deberse a las causas siguientes (enumeradas en orden de probabilidad):

- Freno defectuoso.
- Alimentación defectuosa al freno.

#### Acciones recomendadas

Se recomiendan las acciones siguientes (enumeradas en orden de probabilidad).

	Acción	Información
1	Determine qué motores hacen que el robot se caiga.	
2	Compruebe la alimentación del freno del motor que causa la caída durante el estado Motores OFF.	Consulte también los diagramas de circuitos de los manuales de producto del robot y del controlador .
3	Retire el resolver del motor para comprobar si aparecen signos de fugas de aceite.	Si se detecta una avería, es necesario reemplazar el motor como una unidad completa, de la forma detallada en el manual de producto del robot.
4	Retire el motor de la caja reductora para inspeccionarlo desde el lado de impulsión.	Si se detecta una avería, es necesario reemplazar el motor como una unidad completa, de la forma detallada en el manual de producto del robot.

### 3 Solución de problemas por síntomas de fallo

#### 3.15 Problema al liberar los frenos del robot

#### 3.15 Problema al liberar los frenos del robot

##### Descripción

Al iniciar el funcionamiento del robot o mover el robot, los frenos internos del robot deben liberarse para permitir el movimiento.

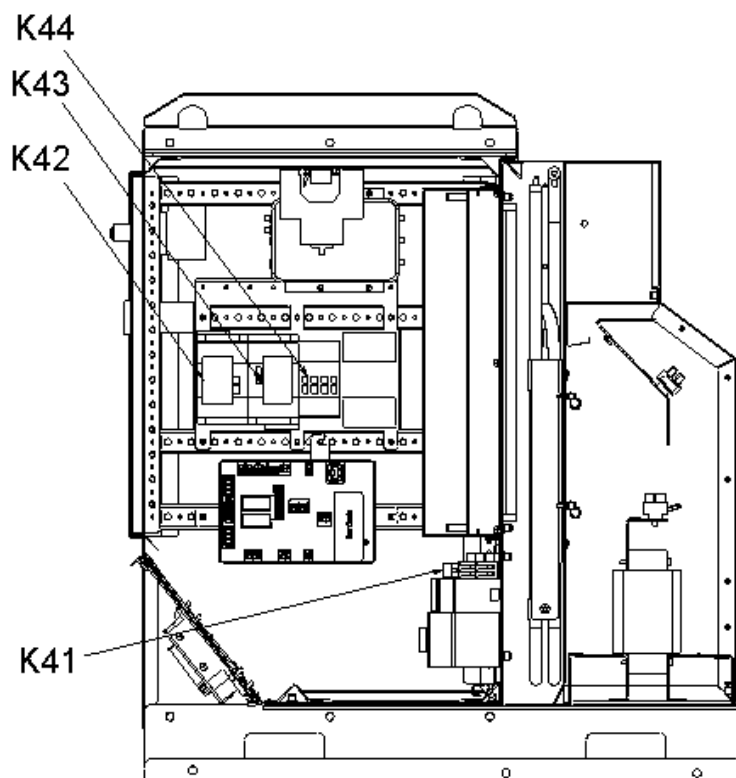
##### Consecuencias

Si los frenos no se liberan, no es posible ningún movimiento del robot y pueden aparecer varios mensajes en el registro de errores.

##### Causas posibles

Este síntoma puede deberse a las causas siguientes (enumeradas en orden de probabilidad):

- El contactor de frenos (K44) no funciona correctamente.
- El sistema no pasa correctamente al estado Motores ON.
- Freno defectuoso en el eje del robot.
- Falta la tensión de alimentación de 24 V de frenos.



SECCIONA

en100000051

*Continúa en la página siguiente*

#### Acciones recomendadas

En esta sección se detalla qué pasos deben realizarse si los frenos del robot no se liberan.

	Acción	Información
1	Asegúrese de que el contactor de frenos esté activado.	Debe escucharse un 'tic', o puede incluso medir la resistencia entre los contactos auxiliares de la parte superior del contactor.
2	Asegúrese de que los contactores de funcionamiento (K42 y K43) estén activados. ¡RECUERDE que es necesario que estén activados <b>ambos</b> contactores, no sólo uno!	Debe escucharse un 'tic', o puede incluso medir la resistencia entre los contactos auxiliares de la parte superior del contactor.
3	Utilice los pulsadores del robot para poner a prueba los frenos. Si sólo uno de los frenos funciona incorrectamente, es posible que el freno instalado esté defectuoso y que deba reemplazarlo. Si ninguno de los frenos funciona, es probable que no está disponible la alimentación de 24 V de los frenos.	La ubicación de los pulsadores varía en función del modelo de robot. ¡Consulte el manual de producto del robot!
4	Compruebe la alimentación del módulo de accionamiento para asegurarse de que la tensión de 24 V de los frenos sea correcta.	
5	Existen varios fallos diferentes del sistema que pueden hacer que los frenos permanezcan activados. En estos casos, los mensajes del registro de eventos le proporcionarán información adicional.	Los mensajes del registro de eventos también están disponibles a través de RobotStudio.

## 3 Solución de problemas por síntomas de fallo

### 3.16 Errores intermitentes

#### 3.16 Errores intermitentes

##### Descripción

Durante el funcionamiento, los errores y averías pueden producirse de una forma aparentemente aleatoria.

##### Consecuencias

El funcionamiento se interrumpe y, ocasionalmente, se muestran mensajes en el registro de eventos que no parecen estar relacionados con ninguna avería real del sistema. Este tipo de problema afecta en ocasiones a las cadenas de paro de emergencia o de habilitación respectivamente y en ocasiones pueden resultar muy difíciles de aclarar.

##### Causas probables

Estos errores pueden producirse en cualquier parte del sistema de robot y pueden deberse a:

- Interferencias externas
- Interferencias internas
- Conexiones sueltas o uniones secas, por ejemplo conexiones incorrectas de los apantallamientos de los cables
- Fenómenos térmicos, por ejemplo grandes variaciones de temperatura en el centro de producción

##### Acciones recomendadas

Para poder solucionar estos síntomas, se recomiendan las acciones siguientes (enumeradas en orden de probabilidad):

	Acción	Información/figura
1	Compruebe todos los cables, especialmente en las cadenas de paro de emergencia y habilitación. Asegúrese de que todos los conectores estén conectados correctamente.	
2	Compruebe si los LEDs indicadores indican cualquier avería que podría ayudar a esclarecer el problema.	El significado de todos los LEDs indicadores se especifica en la sección <a href="#">Indicaciones en la página 79</a> .
3	Compruebe los mensajes del registro de eventos. En ocasiones, algunas combinaciones concretas de errores son intermitentes.	Los mensajes del registro de eventos pueden consultarse a través del FlexPendant o con RobotStudio.
4	Compruebe el comportamiento del robot y otras situaciones cada vez que se produce ese tipo de error.	Si es posible, mantenga registradas las averías en un registro o un medio similar.
5	Compruebe si cualquier situación del entorno de trabajo del robot cambia también periódicamente, por ejemplo en caso de interferencias de equipos eléctricos que sólo se usan cada cierto tiempo.	
6	Investigue si las condiciones ambientales (como la temperatura ambiente, la humedad, etc.) tienen algo que ver con la avería.	Si es posible, mantenga registradas las averías en un registro o un medio similar.

## 4 Resolución de problemas por unidades

### 4.1 Resolución de problemas del FlexPendant

#### Generalidades

El FlexPendant se comunica a través de la tarjeta de panel con el ordenador principal del módulo de control. El FlexPendant está conectado físicamente a la tarjeta de panel mediante un cable que incorpora una alimentación de +24 V y dos cadenas de dispositivo de habilitación y de paro de emergencia.

#### Procedimiento

El procedimiento siguiente detalla qué debe hacer si el FlexPendant no funciona correctamente.

	Acción	Información/figura
1	Si el FlexPendant está completamente “muerto”, siga los pasos detallados en la sección <i>Problema al poner en marcha el FlexPendant en la página 49</i> .	
2	Si el FlexPendant se pone en marcha pero no funciona correctamente, siga los pasos detallados en la sección <i>Problema al conectar el FlexPendant al controlador en la página 50</i> .	
3	Si el FlexPendant se pone en marcha, parece funcionar pero muestra mensajes de evento erráticos, siga los pasos detallados en la sección <i>Mensajes de evento erráticos en el FlexPendant en la página 51</i> .	
4	Compruebe las conexiones y la integridad de los cables.	
5	Compruebe la alimentación de 24 V.	
6	Lea el mensaje del registro de eventos de error y siga las instrucciones de las referencias.	

## 4 Resolución de problemas por unidades

---

### 4.2 Resolución de problemas de comunicaciones

### 4.2 Resolución de problemas de comunicaciones

---

#### Descripción general

En esta sección se detalla cómo resolver los problemas de comunicaciones de datos de los módulos de control y accionamiento.

---

#### Procedimiento de resolución de problemas

A la hora de resolver los problemas de comunicaciones, siga el procedimiento general detallado a continuación:

	Acción	Información/figuras
1	Cables defectuosos (por ejemplo, las señales de envío y recepción están intercambiadas).	
2	Velocidades de transferencia (número de baudios).	
3	Tamaños de datos mal configurados	



### 4.3 Solución de problemas de los buses de campo y las unidades de E/S

---

#### Dónde encontrar más información

La información acerca de cómo solucionar problemas de los buses de campo y las unidades de E/S se encuentra en el manual del bus de campo o la unidad de E/S correspondiente.

## 4 Resolución de problemas por unidades

### 4.4.1 Solución de problemas de DSQC 604

## 4.4 Resolución de problemas de alimentación

### 4.4.1 Solución de problemas de DSQC 604

#### Equipo de prueba necesario

Equipo necesario para la solución de problemas:

- Ohmímetro
- Carga resistiva (por ejemplo en el ordenador principal DSQC 639, en +24V\_PC)
- Voltímetro

#### Preparativos

	Acción	Nota
1	Busque errores y avisos en el FlexPendant.	

#### Procedimiento de solución de problemas, DSQC 604

La tabla de solución de problemas ha sido concebida para usarla como un conjunto detallado de instrucciones, conjuntamente con el diagrama de flujo de solución de problemas. Consulte [Diagrama de flujo de solución de problemas, DSQC 604 en la página 69](#).

	Prueba	Nota	Acción
1	Compruebe el LED indicador de la unidad DSQC 604.	El LED indicador está identificado como DCOK.	Si el LED presenta el color VERDE, la fuente de alimentación debe funcionar correctamente. Si el LED está PARPADEANDO EN VERDE, es posible que las salidas de CC no estén conectadas a ninguna unidad o que exista un cortocircuito en una salida. Continúe en el paso 2. Si el LED está APAGADO, o bien la fuente de alimentación está defectuosa o su tensión de entrada es insuficiente. Continúe en el paso 4.
2	Compruebe las conexiones entre las salidas de CC y las unidades conectadas.	Asegúrese de que la fuente de alimentación esté conectada a sus unidades correctas. Se requiere una carga mínima de 0,5-1 A en al menos una salida de CC para que la unidad 604 funcione correctamente.	Si las conexiones se encuentran en buen estado, continúe en el paso 3. Si las conexiones están defectuosas o la fuente de alimentación no está conectada a ninguna unidad, repare las conexiones o conecte las unidades. Compruebe que el fallo haya sido eliminado y repita estas indicaciones en caso necesario.

Continúa en la página siguiente

## 4 Resolución de problemas por unidades

### 4.4.1 Solución de problemas de DSQC 604

Continuación

	Prueba	Nota	Acción
3	Compruebe si hay cortocircuitos en las salidas de CC.	<p>Compruebe las dos salidas de CC de la unidad DSQC 604 y las entradas de las unidades circundantes.</p> <p>Mida la resistencia entre los pines de tensión y la masa. La resistencia NO debe ser cero.</p> <p>Las salidas de CC se muestran en el diagrama de circuitos de <i>Manual del producto - IRC5</i>.</p>	<p>Si no encuentra ningún cortocircuito, continúe en el paso 4.</p> <p>Si encuentra algún cortocircuito en la unidad DSQC 604, continúe en el paso 10.</p> <p>Si encuentra un cortocircuito en cualquiera de las unidades circundantes, corrija la situación en la unidad. Compruebe que el fallo haya sido eliminado y repita estas indicaciones en caso necesario.</p>
4	Desconecte una salida de CC cada vez y mida su tensión.	<p>Asegúrese de que haya al menos una unidad conectada en todo momento. Se requiere una carga mínima de 0,5-1 A en al menos una salida para que la unidad 604 funcione correctamente.</p> <p>Mida la tensión con un voltímetro. La tensión debe ser: <math>+24\text{ V} &lt; U &lt; +27\text{ V}</math>.</p> <p>Las salidas de CC se muestran en el diagrama de circuitos de <i>Manual del producto - IRC5</i>.</p>	<p>Si detecta la tensión correcta en todas las salidas y el LED DCOK presenta el color verde, quiere decir que la fuente de alimentación funciona correctamente.</p> <p>Si detecta la tensión correcta en todas las salidas y el LED DCOK está apagado, la fuente de alimentación se considera defectuosa pero no es necesario reemplazarla al instante.</p> <p>Si no se detecta tensión o ésta es incorrecta, continúe en el paso 5.</p>
5	Mida la tensión de entrada de la unidad 604.	<p>Mida la tensión con un voltímetro. La tensión debe ser: <math>172 &lt; U &lt; 276\text{ V}</math>.</p> <p>La entrada de CA se muestra en el diagrama de circuitos de <i>Manual del producto - IRC5</i>.</p>	<p>Si la tensión de entrada es correcta, continúe en el paso 10.</p> <p>Si no se detecta tensión de entrada o ésta es incorrecta, continúe en el paso 6.</p>
6	Compruebe los interruptores Q1-2.	<p>Asegúrese de que estén cerrados.</p> <p>Su ubicación física se muestra en el diagrama de circuitos de <i>Manual del producto - IRC5</i>.</p>	<p>Si los interruptores están cerrados, continúe en el paso 7.</p> <p>Si los interruptores están abiertos, ciérrelos. Compruebe que el fallo haya sido eliminado y repita estas indicaciones en caso necesario.</p>
7	Compruebe el fusible principal F2 y el fusible opcional F6 si se usa.	<p>Asegúrese de que estén abiertos.</p> <p>Su ubicación física se muestra en el diagrama de circuitos de <i>Manual del producto - IRC5</i>.</p>	<p>Si los fusibles están abiertos, continúe en el paso 8.</p> <p>Si los fusibles están cerrados, ábralos. Compruebe que el fallo haya sido eliminado y repita estas indicaciones en caso necesario.</p>
8	Asegúrese de que la tensión de entrada al armario sea la correcta para ese armario en concreto.		<p>Si la tensión de entrada es correcta, continúe en el paso 9.</p> <p>Si la tensión de entrada es incorrecta, ajústela. Compruebe que el fallo haya sido eliminado y repita estas indicaciones en caso necesario.</p>

Continúa en la página siguiente

## 4 Resolución de problemas por unidades

---

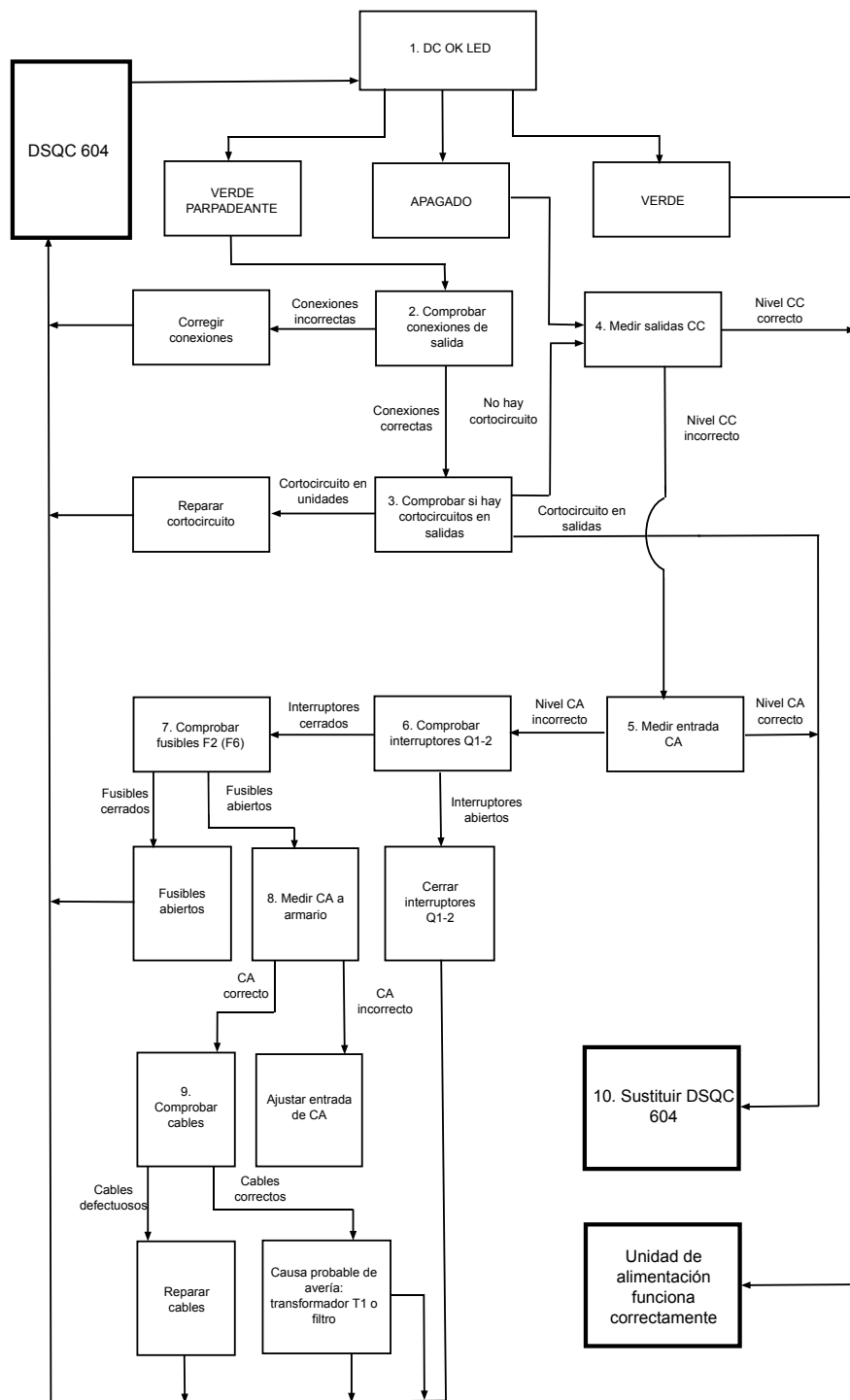
### 4.4.1 Solución de problemas de DSQC 604

*Continuación*

	Prueba	Nota	Acción
9	Compruebe los cables.	Asegúrese de que los cables estén conectados correctamente y que no estén defectuosos.	Si los cables están en buen estado, es probable que el problema se deba al transformador T1 o al filtro de entrada. Intente poner en funcionamiento la alimentación. Compruebe que el fallo haya sido eliminado y repita estas indicaciones en caso necesario.  Si encuentra cables desconectados o defectuosos, conéctelos o repárelos. Compruebe que el fallo haya sido eliminado y repita estas indicaciones en caso necesario.

*Continúa en la página siguiente*

Diagrama de flujo de solución de problemas, DSQC 604



xx1200001309

## 4 Resolución de problemas por unidades

### 4.4.2 Solución de problemas, DSQC 661

#### 4.4.2 Solución de problemas, DSQC 661

##### Equipo de prueba necesario

Equipo necesario para la solución de problemas:

- Ohmímetro
- Carga resistiva (por ejemplo en el ordenador principal DSQC 639, en +24V\_PC)
- Voltímetro

##### Preparativos

	Acción
1	Busque errores y avisos en el FlexPendant.
2	Asegúrese de que la fuente de alimentación del sistema de control se encuentre en el modo de funcionamiento. Para ello, espere 30 segundos tras el encendido.

##### Procedimiento de solución de problemas de DSQC 661

La tabla de solución de problemas ha sido concebida para usarla como un conjunto detallado de instrucciones, conjuntamente con el diagrama de flujo de solución de problemas. Consulte [Diagrama de flujo de solución de problemas, DSQC 661 en la página 73](#).

	Prueba	Nota	Acción
1	Compruebe el LED indicador de la unidad DSQC 661.	El LED indicador está identificado como DCOK.	Si el LED presenta el color VERDE, la unidad 661 debe funcionar correctamente. Si el LED está PARPADEANDO EN VERDE, es posible que la salida de CC no esté conectada a ninguna unidad (carga) o que exista un cortocircuito en la salida. Continúe en el paso 2. Si el LED está APAGADO, o bien la unidad 661 está defectuosa o su tensión de entrada es insuficiente. Continúe en el paso 4.
2	Compruebe la conexión entre la salida de CC y la unidad conectada.	Asegúrese de que la fuente de alimentación esté conectada a la unidad DSQC 662. Se requiere una carga mínima de 0,5-1 A en la salida de CC para que la unidad 661 funcione correctamente.	Si la conexión se encuentra en buen estado, continúe en el paso 3. Si la conexión está defectuosa o la fuente de alimentación no está conectada a la unidad DSQC 662, repare la conexión o conéctela. Compruebe que el fallo haya sido eliminado y repita estas indicaciones en caso necesario.

Continúa en la página siguiente

## 4 Resolución de problemas por unidades

### 4.4.2 Solución de problemas, DSQC 661

Continuación

	Prueba	Nota	Acción
3	Compruebe si hay algún cortocircuito en la salida de CC.	Compruebe la salida de CC de la unidad DSQC 661 y la entrada de la unidad DSQC 662. Mida la resistencia entre los pines de tensión y la masa. La resistencia NO debe ser cero. La salida de CC se muestra en el diagrama de circuitos de <i>Manual del producto - IRC5</i> .	Si no encuentra ningún cortocircuito, continúe en el paso 4. Si encuentra algún cortocircuito en la unidad DSQC 661, continúe en el paso 10. Si encuentra un cortocircuito en la unidad DSQC 662, corrija la situación en la unidad. Compruebe que el fallo haya sido eliminado y repita estas indicaciones en caso necesario.
4	Mida la tensión de CC mientras la salida está conectada a la unidad DSQC 662 o a otra carga.	La unidad DSQC 661 requiere una carga mínima de 0,5 - 1 A para suministrar +24 V. Mida la tensión con un voltímetro. La tensión debe ser: $+24\text{ V} < U < +27\text{ V}$ . La salida de CC se muestra en el diagrama de circuitos de <i>Manual del producto - IRC5</i> .	Si detecta la tensión correcta y el LED DCOK presenta el color verde, quiere decir que la fuente de alimentación funciona correctamente. Si detecta la tensión correcta y el LED DCOK está apagado, la fuente de alimentación se considera defectuosa pero no es necesario reemplazarla al instante. Si no se detecta tensión o ésta es incorrecta, continúe en el paso 5.
5	Mida la tensión de entrada de la unidad 661.	Mida la tensión con un voltímetro. La tensión debe ser: $172 < U < 276\text{ V}$ . La entrada de CA se muestra en el diagrama de circuitos de <i>Manual del producto - IRC5</i> .	Si la tensión de entrada es correcta, continúe en el paso 10. Si no se detecta tensión de entrada o ésta es incorrecta, continúe en el paso 6.
6	Compruebe los interruptores Q1-2.	Asegúrese de que estén cerrados. Su ubicación física se muestra en el diagrama de circuitos de <i>Manual del producto - IRC5</i> .	Si los interruptores están cerrados, continúe en el paso 7. Si los interruptores están abiertos, ciérrelos. Compruebe que el fallo haya sido eliminado y repita estas indicaciones en caso necesario.
7	Compruebe el fusible principal F2 y el fusible opcional F6 si se usa.	Asegúrese de que estén abiertos. Su ubicación física se muestra en el diagrama de circuitos de <i>Manual del producto - IRC5</i> .	Si los fusibles están abiertos, continúe en el paso 8. Si los fusibles están cerrados, ábralos. Compruebe que el fallo haya sido eliminado y repita estas indicaciones en caso necesario.
8	Asegúrese de que la tensión de entrada al armario sea la correcta para ese armario en concreto.		Si la tensión de entrada es correcta, continúe en el paso 9. Si la tensión de entrada es incorrecta, ajústela. Compruebe que el fallo haya sido eliminado y repita estas indicaciones en caso necesario.

Continúa en la página siguiente

## 4 Resolución de problemas por unidades

### 4.4.2 Solución de problemas, DSQC 661

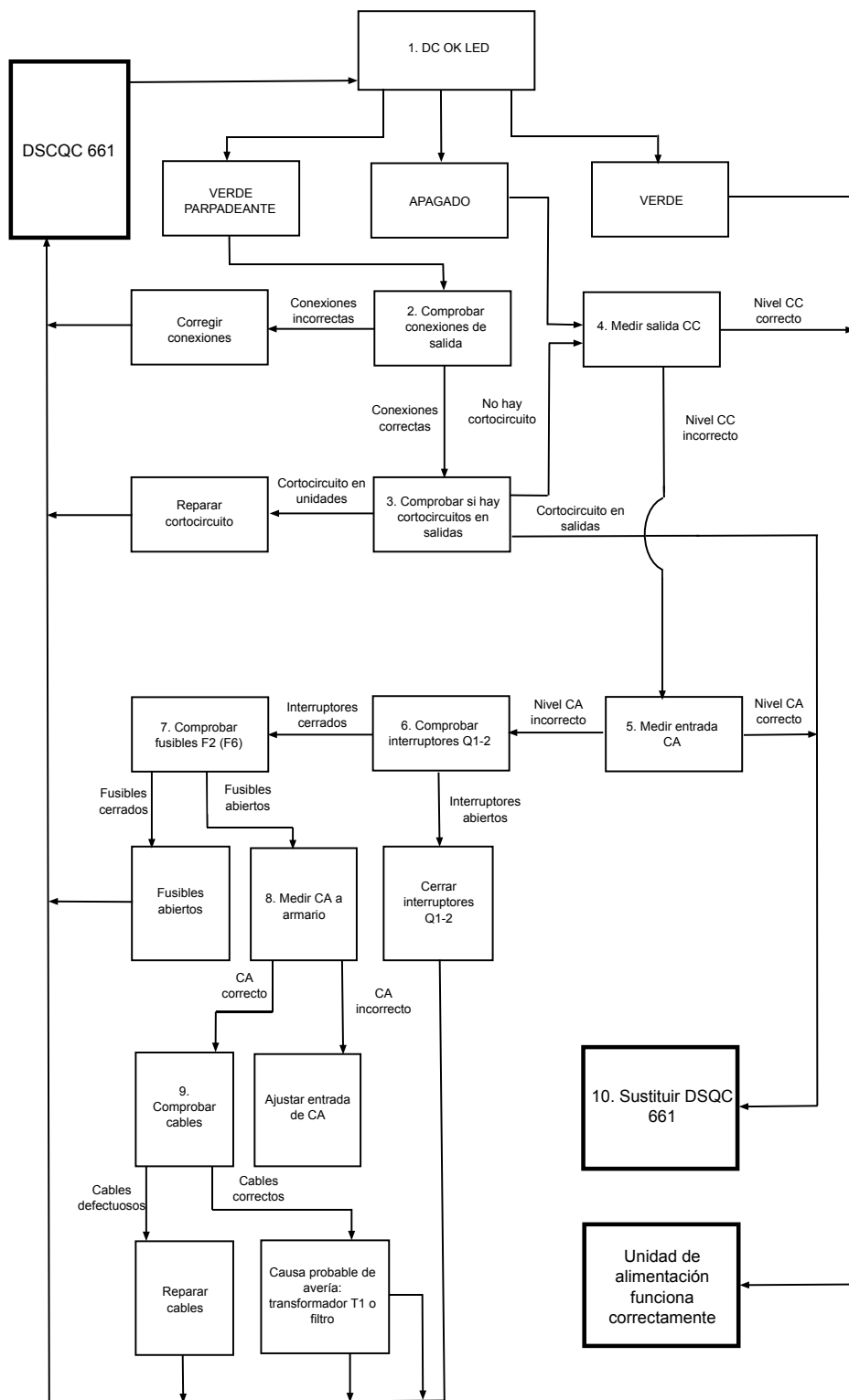
Continuación

	Prueba	Nota	Acción
9	Compruebe los cables.	Asegúrese de que los cables estén conectados correctamente y que no estén defectuosos.	Si los cables están en buen estado, es probable que el problema se deba al transformador T1 o al filtro de entrada. Intente poner en funcionamiento la alimentación. Compruebe que el fallo haya sido eliminado y repita estas indicaciones en caso necesario.  Si encuentra cables desconectados o defectuosos, conéctelos o repárelos. Compruebe que el fallo haya sido eliminado y repita estas indicaciones en caso necesario.
10	Si la unidad 661 puede estar defectuosa, sustitúyala y verifique que el fallo haya quedado solucionado.	La forma de sustituir la unidad se detalla en <i>Manual del producto - IRC5</i> .	

Continúa en la página siguiente



Diagrama de flujo de solución de problemas, DSQC 661



xx120001313

## 4 Resolución de problemas por unidades

---

### 4.4.3 Solución de problemas, DSQC 662

### 4.4.3 Solución de problemas, DSQC 662

---

#### Equipo de prueba necesario

Equipo necesario para la solución de problemas:

- Ohmímetro
- Carga resistiva (por ejemplo en el ordenador principal DSQC 639, en +24V\_PC)
- Voltímetro

#### Preparativos

	Acción	Nota
1	Busque errores y avisos en el FlexPendant.	
2	Asegúrese de que la tarjeta de distribución de alimentación se encuentre en el modo de funcionamiento. Para ello, espere 1 minuto tras el encendido.	Al cortar la alimentación de CA, el LED indicador (LED Status) de la unidad DSQC 662 cambia al color rojo y se mantiene en rojo hasta que se vacíe el UltraCAP. Esta operación puede requerir un largo tiempo y es completamente normal. No significa que haya ningún problema en la unidad 662.

*Continúa en la página siguiente*

#### Procedimiento de solución de problemas de DSQC 662

La tabla de solución de problemas ha sido concebida para usarla como un conjunto detallado de instrucciones, conjuntamente con el diagrama de flujo de solución de problemas. Consulte [Diagrama de flujo de solución de problemas, DSQC 662 en la página 77](#).

	Prueba	Nota	Acción
1	Compruebe el LED indicador de la unidad DSQC 662.	El LED indicador está identificado como LED Status.	<p>Si el LED presenta el color VERDE, la unidad 662 debe funcionar correctamente.</p> <p>Si el LED está PARPADEANDO EN VERDE, quiere decir que se ha producido un error de comunicación USB. Continúe en el paso 2.</p> <p>Si el LED está ROJO, la tensión de entrada o salida es insuficiente y/o la señal lógica ACOK_N tiene el nivel alto. Continúe en el paso 4.</p> <p>Si el LED está PARPADEANDO EN VERDE, una o varias salidas de CC presentan un nivel de tensión por debajo del especificado. Asegúrese de que los cables estén conectados correctamente a sus unidades correspondientes. Continúe en el paso 4.</p> <p>Si el LED está PARPADEANDO EN VERDE Y ROJO, quiere decir que se ha producido un error de actualización de firmware. Esto no debería ocurrir durante el modo de funcionamiento; continúe en el paso 6.</p> <p>Si el LED está APAGADO, o bien la unidad 662 está defectuosa o su tensión de entrada es insuficiente. Continúe en el paso 4.</p>
2	Compruebe la conexión USB en ambos extremos.		<p>Si la conexión parece encontrarse en buen estado, continúe en el paso 6.</p> <p>Si existe algún problema con la conexión, continúe en el paso 3.</p>
3	Intente corregir la comunicación entre la fuente de alimentación y el ordenador, reconectando el cable.	Asegúrese de que el cable USB esté conectado correctamente en ambos extremos.	<p>Si la comunicación se recupera, compruebe que el fallo haya sido eliminado y repita estas indicaciones en caso necesario.</p> <p>Si no consigue restablecer la comunicación, continúe en el paso 6.</p>

*Continúa en la página siguiente*

## 4 Resolución de problemas por unidades

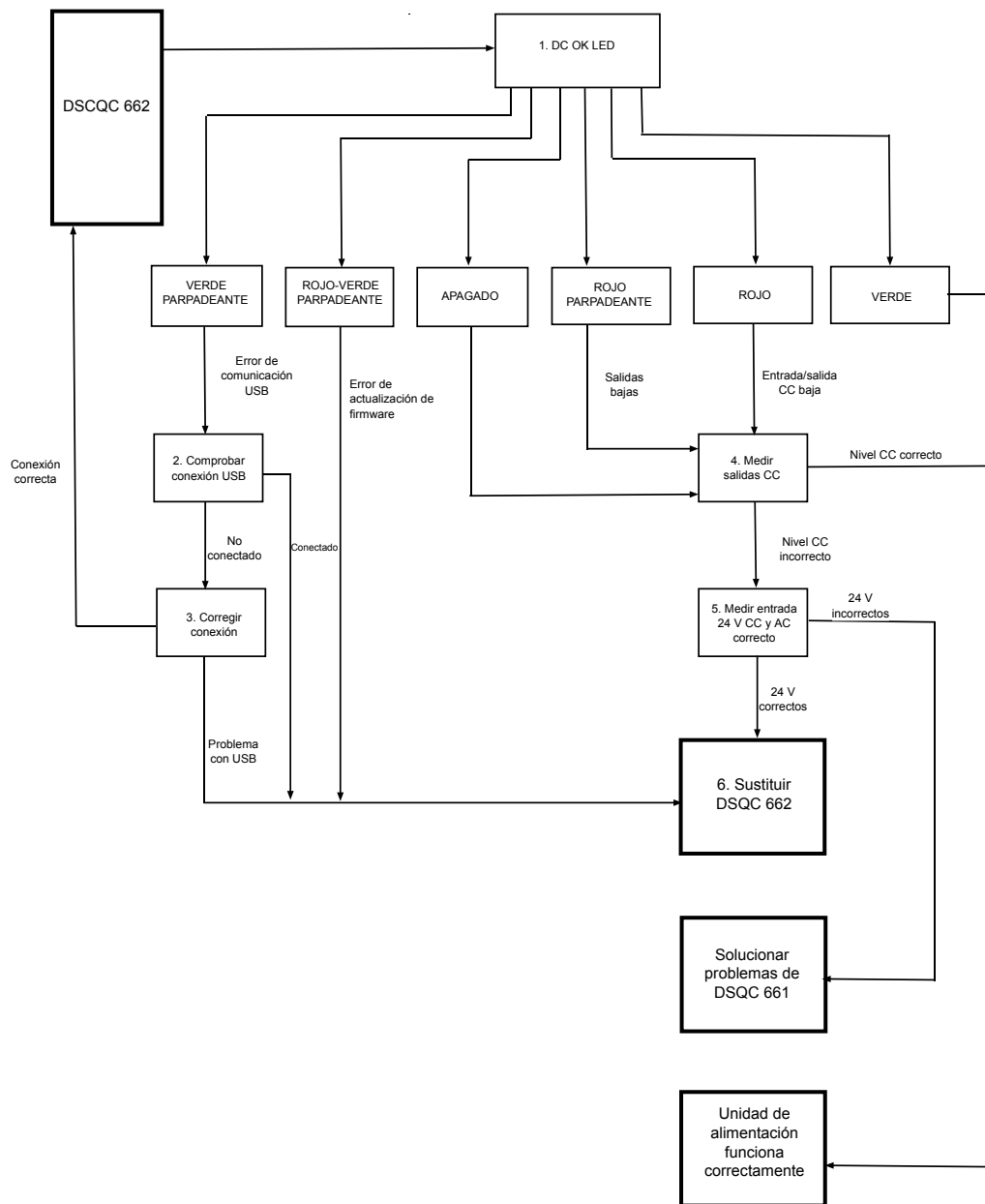
### 4.4.3 Solución de problemas, DSQC 662

#### Continuación

	Prueba	Nota	Acción
4	Desconecte una salida de CC cada vez y mida su tensión.	Asegúrese de que haya al menos una unidad conectada en todo momento. Se requiere una carga mínima de 0,5-1 A en al menos una salida para que la unidad 662 funcione correctamente. Mida la tensión con un voltímetro. La tensión debe ser: $+24\text{ V} < U < +27\text{ V}$ . Las salidas de CC se muestran en el diagrama de circuitos de <i>Manual del producto - IRC5</i> .	Si detecta la tensión correcta en todas las salidas y el LED Status presenta el color verde, quiere decir que la fuente de alimentación funciona correctamente. Si detecta la tensión correcta en todas las salidas y el LED Status NO presenta el color verde, la fuente de alimentación se considera defectuosa pero no es necesario reemplazarla al instante. Si no se detecta tensión o ésta es incorrecta, continúe en el paso 5.
5	Mida la tensión de entrada de la unidad 662 y la señal ACOK_N.	Mida la tensión con un voltímetro. La tensión de entrada debe ser: $24 < U < 27\text{ V}$ y ACOK_N debe ser 0 V. Asegúrese de que los conectores X1 y X2 estén conectados correctamente a ambos extremos. La entrada de CC X1 y el conector X2 de ACOK_N se muestran en el diagrama de circuitos de <i>Manual del producto - IRC5</i> .	Si la tensión de entrada es correcta, continúe en el paso 6. Si no se detecta tensión de entrada o ésta es incorrecta, realice la solución de problemas de la unidad DSQC 661.
6	Si la unidad 662 puede estar defectuosa, sustitúyala y verifique que el fallo haya quedado solucionado.	La forma de sustituir la unidad se detalla en <i>Manual del producto - IRC5</i> .	

Continúa en la página siguiente

Diagrama de flujo de solución de problemas, DSQC 662



xx120001314

**Esta página se ha dejado vacía intencionadamente**

## 5 Descripciones e información general

### 5.1 Indicaciones

#### 5.1.1 LEDs del módulo de control

---

##### Generalidades

El módulo de control incorpora un conjunto de LEDs indicadores que ofrecen información importante para la resolución de problemas. Si no llega a encenderse ningún LED al encender el sistema, siga las operaciones de resolución de problemas detalladas en la sección [Todos los LEDs del controlador están apagados en la página 44](#)

Todos los LEDs de las distintas unidades y su significado se describen en las secciones siguientes.

Todas las unidades dotadas de LEDs se muestran en la figura siguiente:

*Continúa en la página siguiente*

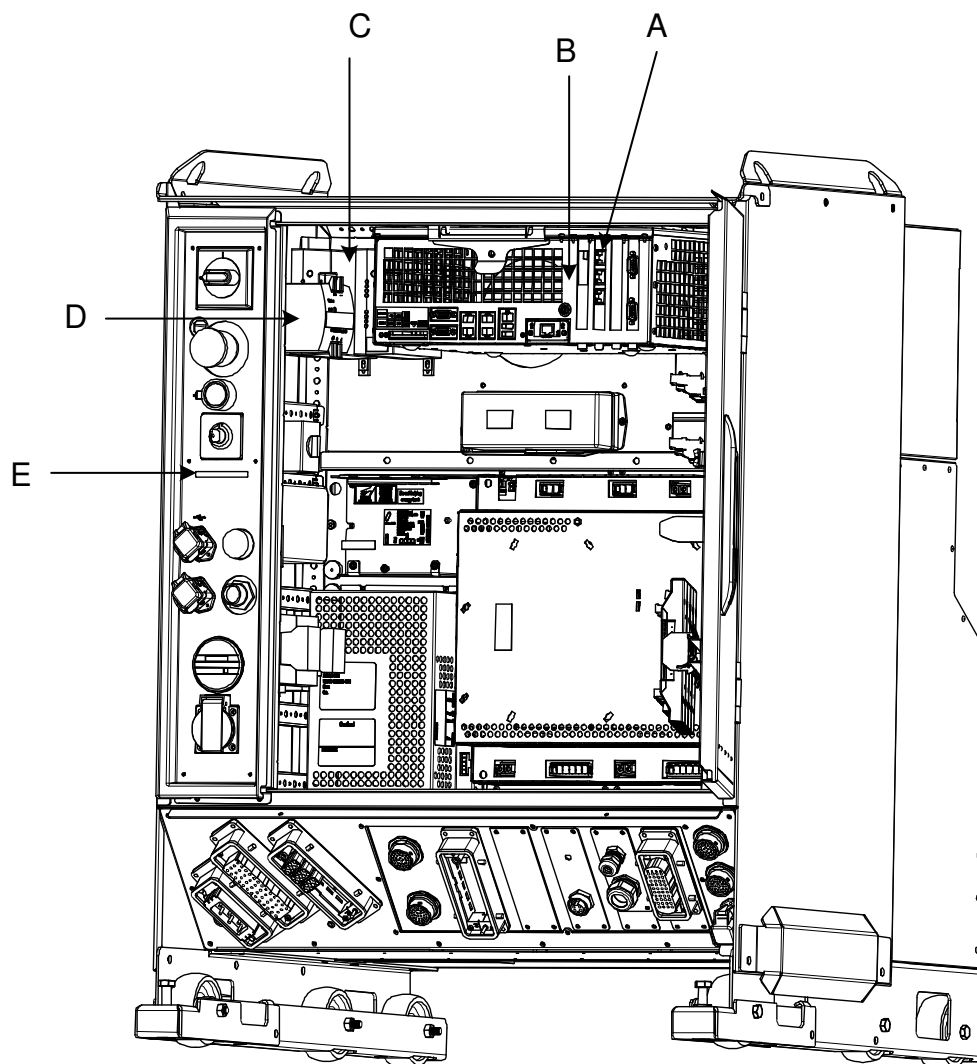
## 5 Descripciones e información general

### 5.1.1 LEDs del módulo de control

Continuación

#### LEDs

Controlador de armario sencillo



en100000039

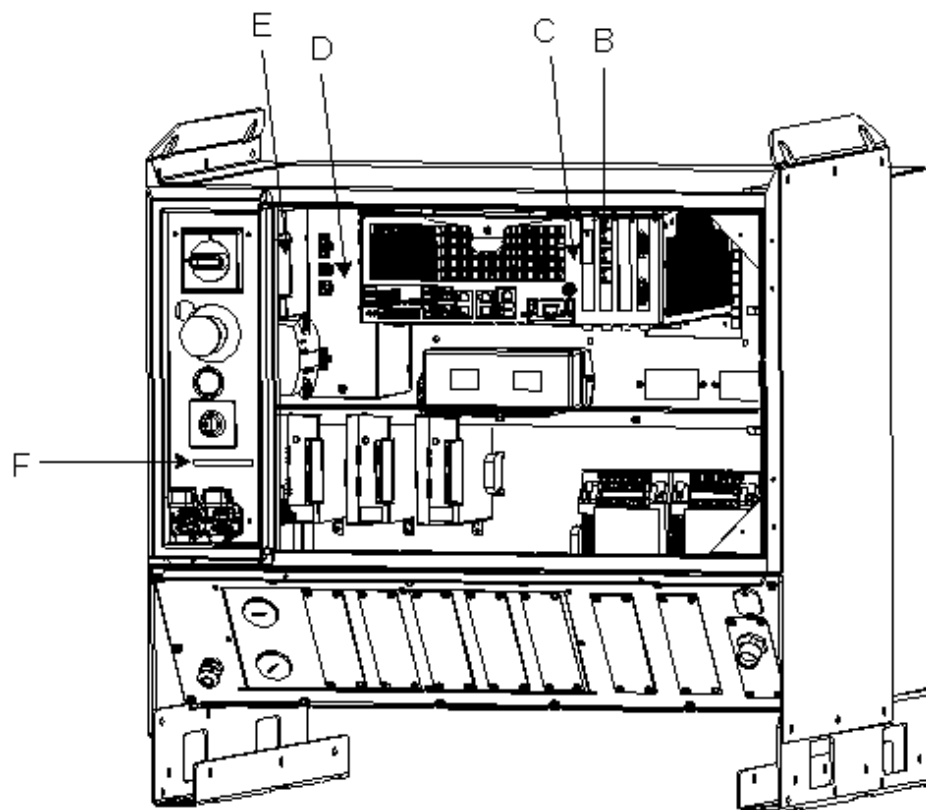
A	Tarjeta Ethernet (cualquiera de las cuatro ranuras para tarjetas)
B	Unidad de ordenadores (DSQC 639)
C	Fuente de alimentación de E/S del usuario (hasta tres unidades)
D	Fuente de alimentación del módulo de control
E	Tarjeta de LEDs

Continúa en la página siguiente



*Continuación*

Módulo de control para el controlador de doble armario



en100000035

B	Tarjeta Ethernet (cualquiera de las cuatro ranuras para tarjetas)
C	Unidad de ordenadores (DSQC 639)
D	Fuente de alimentación de E/S del usuario (hasta tres unidades)
E	Fuente de alimentación del módulo de control
F	Tarjeta de LEDs

*Continúa en la página siguiente*

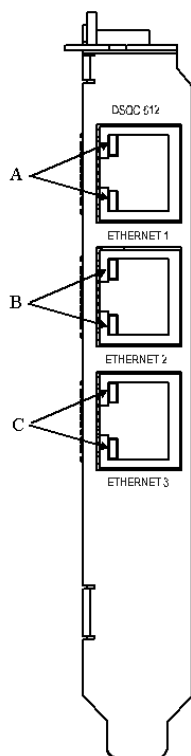
## 5 Descripciones e información general

### 5.1.1 LEDs del módulo de control

Continuación

#### Tarjeta Ethernet

La figura siguiente muestra los LEDs de la tarjeta de Ethernet:



en0400000919

A	LED de conector AXC2
B	LED de conector AXC3
C	LED de conector AXC4

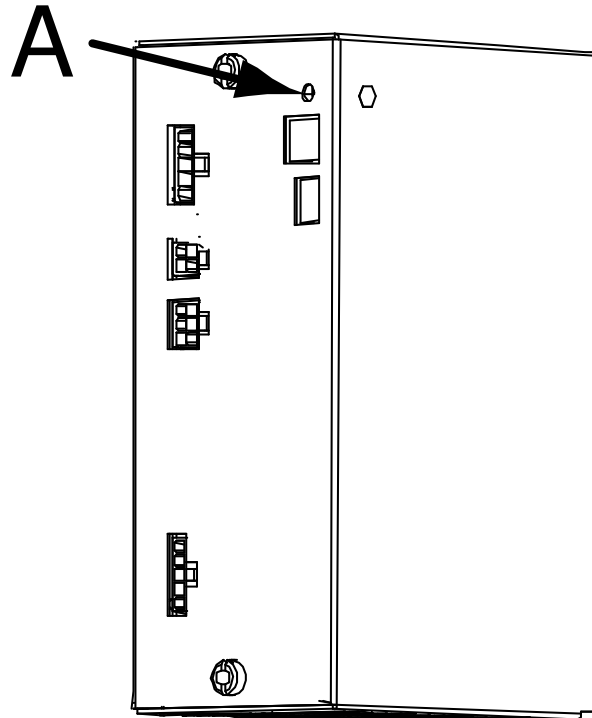
Descripción	Significado
LED de conector AXC2	Muestra el estado de la comunicación de Ethernet entre el ordenador de ejes 2 y la tarjeta de Ethernet. VERDE apagado: Se ha seleccionado la velocidad de datos de 10 Mbps. VERDE encendido: Se ha seleccionado la velocidad de datos de 100 Mbps. AMARILLO parpadeante: Las dos unidades se comunican a través del canal de Ethernet. AMARILLO fijo: Se ha establecido un enlace de red local. AMARILLO apagado: No se ha establecido un enlace de red local.
LED de conector AXC3	Muestra el estado de la comunicación de Ethernet entre el ordenador de ejes 3 y la tarjeta de Ethernet ¡Consulte la descripción anterior!
LED de conector AXC4	Muestra el estado de la comunicación de Ethernet entre el ordenador de ejes 4 y la tarjeta de Ethernet ¡Consulte la descripción anterior!

Continúa en la página siguiente

**Alimentación del Control Module**

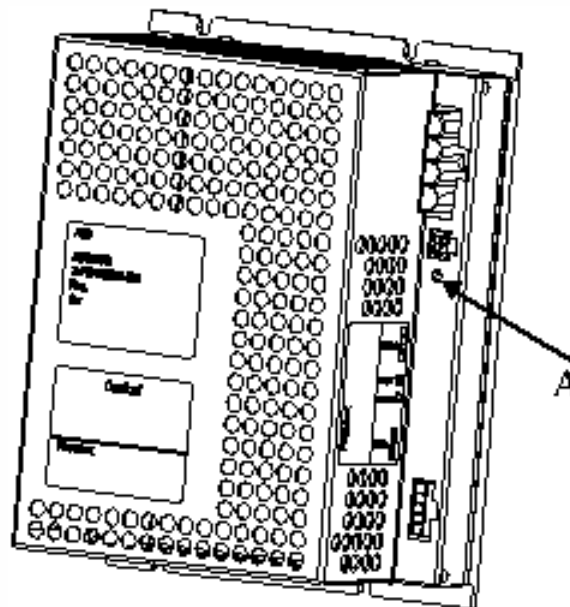
La figura siguiente muestra los LEDs de la fuente de alimentación del módulo de control:

DSQC



xx0400001073

DSQC 661



en1000000041

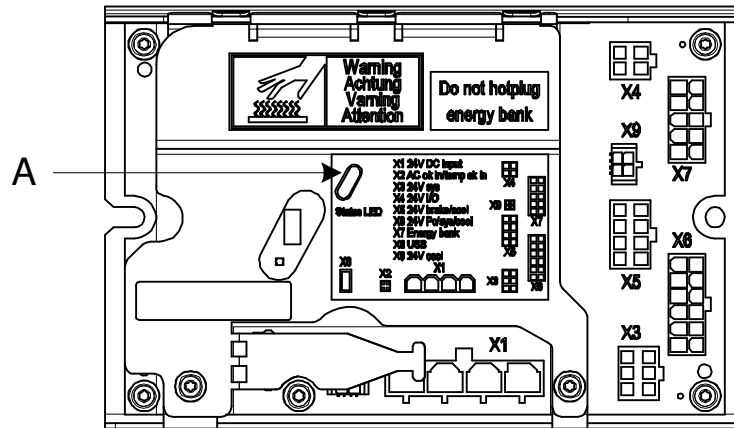
Continúa en la página siguiente

## 5 Descripciones e información general

### 5.1.1 LEDs del módulo de control

Continuación

DSQC 662



en100000042

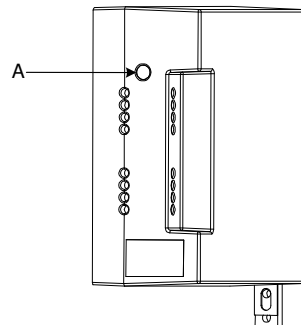
A	Indicador DCOK
Descripción	Significado
Indicador DCOK	VERDE: Si todas las salidas de CC se encuentran por encima de los niveles mínimos especificados. APAGADO: Si una o varias de las salidas de CC se encuentran por debajo del nivel mínimo especificado.

### Tarjeta de distribución de alimentación del Control Module

Descripción	Significado
Indicador DCOK	VERDE: Si la salida de CC se encuentra por encima del nivel mínimo especificado. APAGADO: Si la salida de CC se encuentra por debajo del nivel mínimo especificado.

### Alimentación de usuario

La figura siguiente muestra los LEDs del módulo de alimentación de usuario:



en100000037

A	Indicador DCOK
---	----------------

Continúa en la página siguiente

## 5 Descripciones e información general

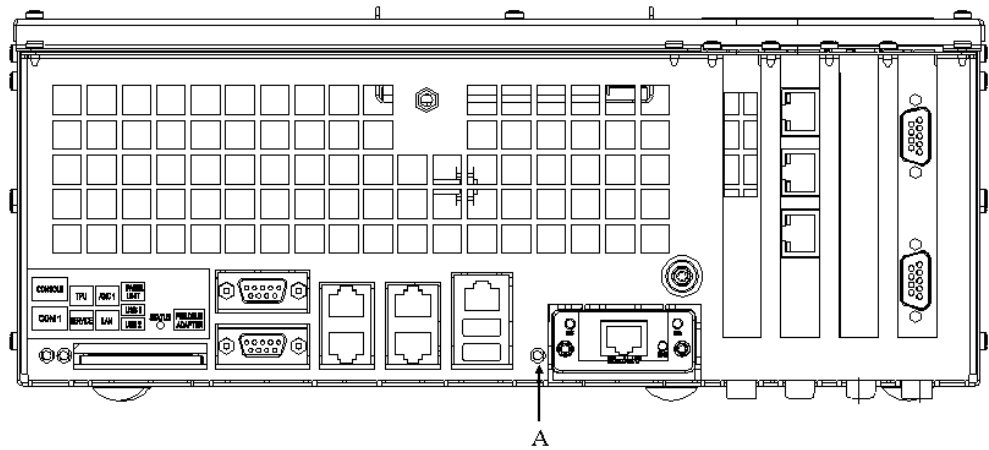
### 5.1.1 LEDs del módulo de control

*Continuación*

Descripción	Significado
Indicador DCOK	VERDE: Si todas las salidas de CC se encuentran por encima de los niveles mínimos especificados. APAGADO: Si una o varias de las salidas de CC se encuentran por debajo del nivel mínimo especificado.

#### Unidad de ordenadores

La figura siguiente muestra los LEDs de la unidad de ordenadores:



en100000040

Descripción	Significado
LED de estado	Muestra el estado de la comunicación en la unidad de ordenadores

*Continúa en la página siguiente*

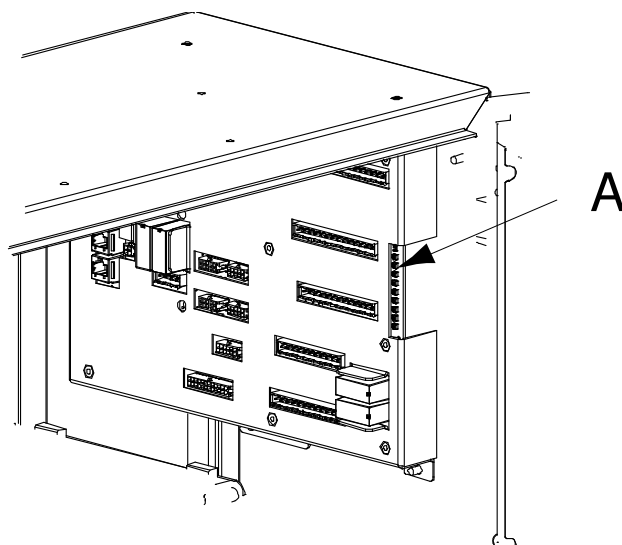
## 5 Descripciones e información general

### 5.1.1 LEDs del módulo de control

Continuación

#### Tarjeta de panel

La figura siguiente muestra los LEDs de la tarjeta de panel:



xx0400001076

A	LEDs de la tarjeta de panel
---	-----------------------------

Los LEDs de la tarjeta de panel se describen a continuación, en orden de arriba abajo.

Descripción	Significado
LED de estado	VERDE parpadeante: Error de comunicación serie. VERDE fijo: No se ha detectado ningún error y el sistema está en funcionamiento. ROJO parpadeante: El sistema se encuentra en el modo de encendido/autocomprobación. ROJO fijo: Otro error distinto de un error de comunicación serie.
LED de indicación, ES1	AMARILLO si la cadena 1 de paro de emergencia está cerrada.
LED de indicación, ES2	AMARILLO si la cadena 2 de paro de emergencia está cerrada.
LED de indicación, GS1	AMARILLO si la cadena 1 de interruptores de paro general está cerrada.
LED de indicación, GS2	AMARILLO si la cadena 2 de interruptores de paro general está cerrada.
LED de indicación, AS1	AMARILLO si la cadena 1 de interruptores de paro automático está cerrada.
LED de indicación, AS2	AMARILLO si la cadena 2 de interruptores de paro automático está cerrada.
LED de indicación, SS1	AMARILLO si la cadena 1 de interruptores de paro superior está cerrada.
LED de indicación, SS2	AMARILLO si la cadena 2 de interruptores de paro superior está cerrada.
LED de indicación, EN1	AMARILLO si ENABLE1=1 y la comunicación RS funciona correctamente.

Continúa en la página siguiente

#### **Tarjeta de LEDs**

El funcionamiento de los LEDs de la tarjeta de LEDs son idénticos a los de la tarjeta de panel descrita anteriormente.

Si la tarjeta de LEDs no funciona pero la tarjeta de panel sí lo hace, el problema se debe a la comunicación entre estas tarjetas o a la propia tarjeta de LEDs. Compruebe los cables que las unen.

## 5 Descripciones e información general

### 5.1.2 Indicadores LED del Drive Module

### 5.1.2 Indicadores LED del Drive Module

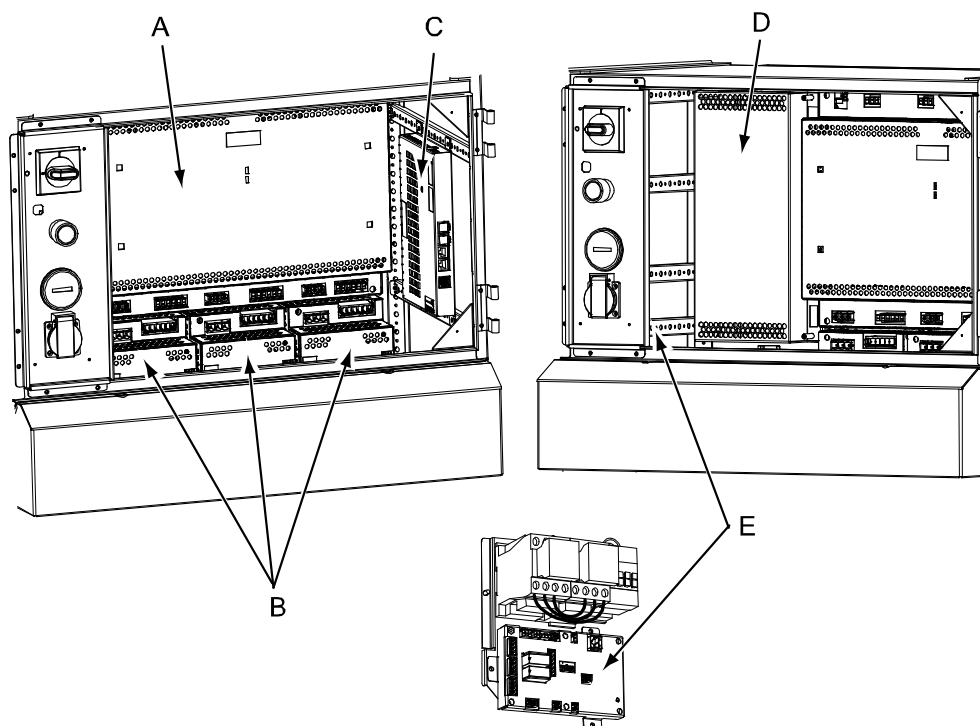
#### Generalidades

El módulo de accionamiento incorpora un conjunto de LEDs indicadores que ofrecen información importante para la resolución de problemas. Si no llega a encenderse ningún LED al encender el sistema, siga las operaciones de resolución de problemas detalladas en la sección *Todos los LEDs del controlador están apagados en la página 44*.

Todos los LEDs de las distintas unidades y su significado se describen en las secciones siguientes.

Todas las unidades dotadas de LEDs se muestran en la figura siguiente:

#### Unidades



xx080000484

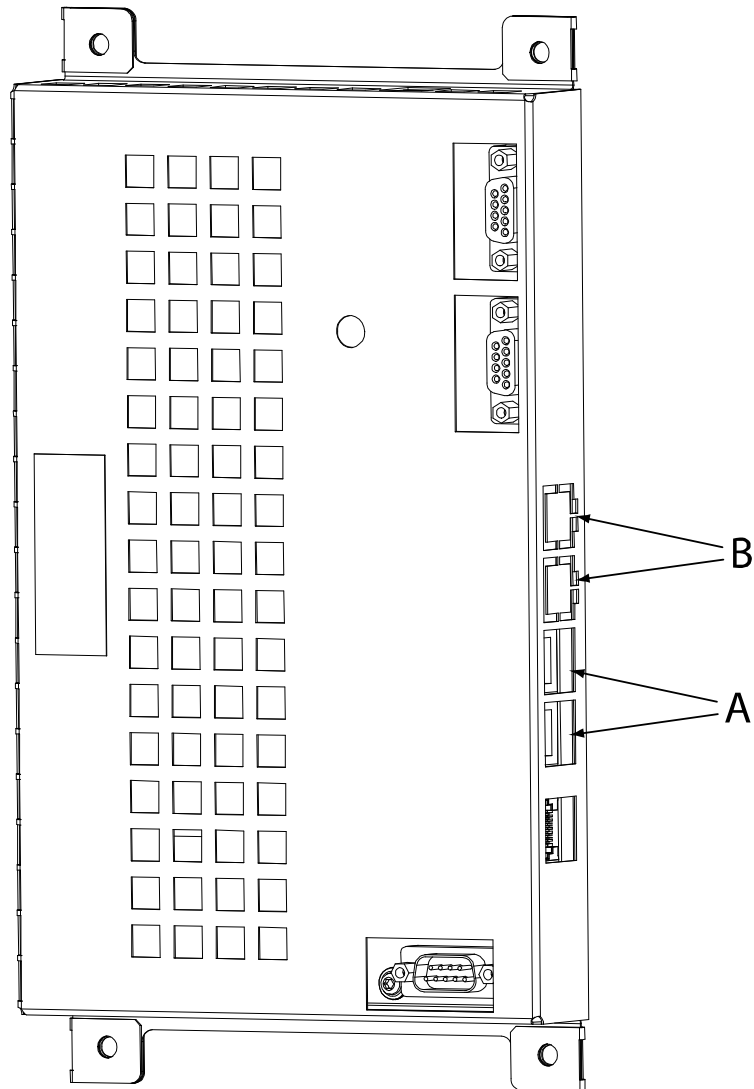
A	Unidad de accionamiento principal
B	Unidades de accionamiento adicionales
C	Ordenador de ejes
D	Alimentación del módulo de accionamiento
E	Placa de interfaz de contactor

Continúa en la página siguiente



#### Ordenador de ejes

La figura siguiente muestra los LEDs del ordenador de ejes:



xx080000485

A	LED de estado
B	LED de Ethernet

## 5 Descripciones e información general

### 5.1.2 Indicadores LED del Drive Module

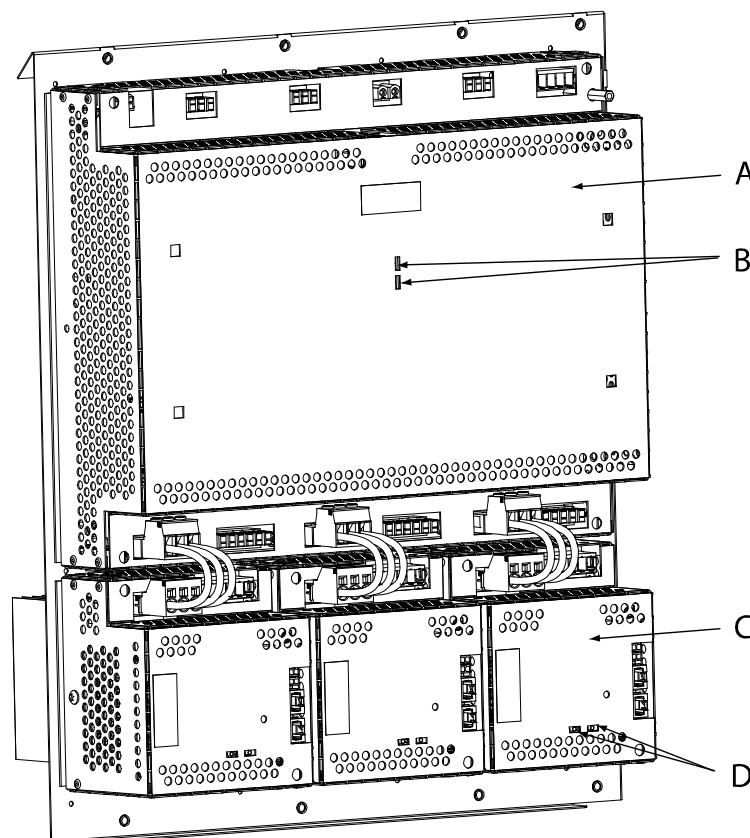
Continuación

Descripción	Significado
LED de estado	<p>Secuencia normal durante la puesta en marcha:</p> <ol style="list-style-type: none"><li>1 ROJO fijo: Predeterminado en el momento del encendido.</li><li>2 ROJO parpadeante: Establecimiento de la conexión con el ordenador principal y carga de programa en el ordenador de ejes.</li><li>3 VERDE parpadeante: Puesta en marcha del programa del ordenador de ejes y conexión de las unidades periféricas.</li><li>4 VERDE fijo: Secuencia de puesta en marcha lista. La aplicación está en marcha.</li></ol> <p>Las siguientes situaciones indican errores:</p> <ul style="list-style-type: none"><li>• APAGADO: No llega alimentación al ordenador de ejes, o error interno (de hardware/firmware).</li><li>• ROJO fijo (permanente): El ordenador de ejes no ha conseguido inicializar el hardware básico.</li><li>• ROJO parpadeante (permanente): Falta la conexión con el ordenador principal, problema de puesta en marcha del ordenador principal o problema de instalación de RobotWare.</li><li>• VERDE parpadeante (permanente): Faltan las conexiones con las unidades periféricas o problema de inicio de RobotWare.</li></ul>
LED de Ethernet	<p>Muestra el estado de la comunicación de Ethernet entre un ordenador de ejes adicional (2, 3 ó 4) y la tarjeta de Ethernet.</p> <ul style="list-style-type: none"><li>• VERDE apagado: Se ha seleccionado la velocidad de datos de 10 Mbps.</li><li>• VERDE encendido: Se ha seleccionado la velocidad de datos de 100 Mbps.</li><li>• AMARILLO parpadeante: Las dos unidades se comunican a través del canal de Ethernet.</li><li>• AMARILLO fijo: Se ha establecido un enlace de red local.</li><li>• AMARILLO apagado: No se ha establecido un enlace de red local.</li></ul>

Continúa en la página siguiente

#### Unidad de accionamiento principal y unidad de accionamiento adicional

La figura siguiente muestra los LEDs indicadores de la unidad de accionamiento principal y las unidades de accionamiento adicionales.



xx080000486

A	Unidad de accionamiento principal
B	LEDs de Ethernet de la unidad de accionamiento principal
C	Unidad de accionamiento adicional
D	LEDs de Ethernet de las unidades de accionamiento adicionales

Descripción	Significado
LEDs de Ethernet (B y D)	<p>Muestra el estado de la comunicación de Ethernet entre un ordenador de ejes adicional (2, 3 ó 4) y la tarjeta de Ethernet.</p> <ul style="list-style-type: none"> <li>• VERDE apagado: Se ha seleccionado la velocidad de datos de 10 Mbps.</li> <li>• VERDE encendido: Se ha seleccionado la velocidad de datos de 100 Mbps.</li> <li>• AMARILLO parpadeante: Las dos unidades se comunican a través del canal de Ethernet.</li> <li>• AMARILLO fijo: Se ha establecido un enlace de red local.</li> <li>• AMARILLO apagado: No se ha establecido un enlace de red local.</li> </ul>

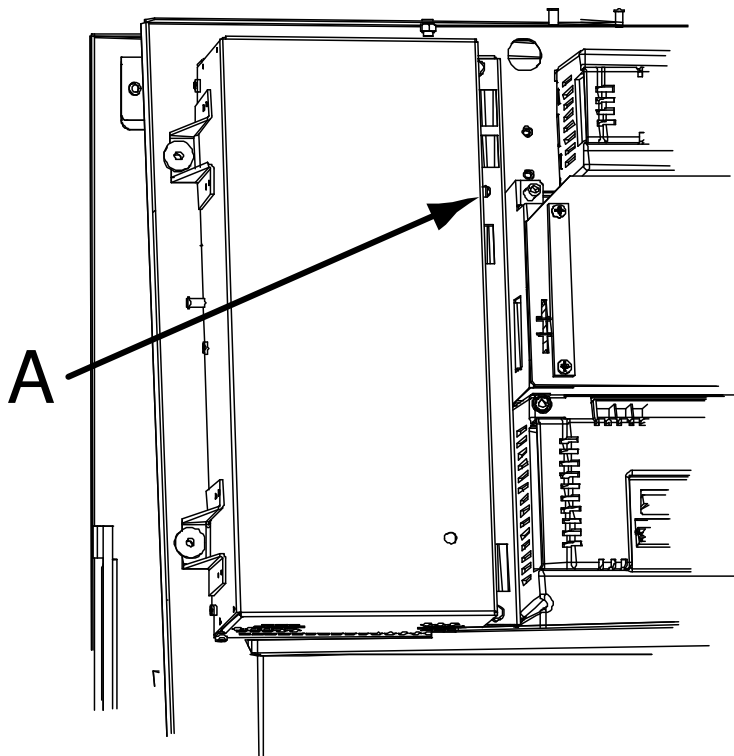
## 5 Descripciones e información general

### 5.1.2 Indicadores LED del Drive Module

Continuación

#### Alimentación del módulo de accionamiento

La figura siguiente muestra los LEDs de la fuente de alimentación del módulo de accionamiento:



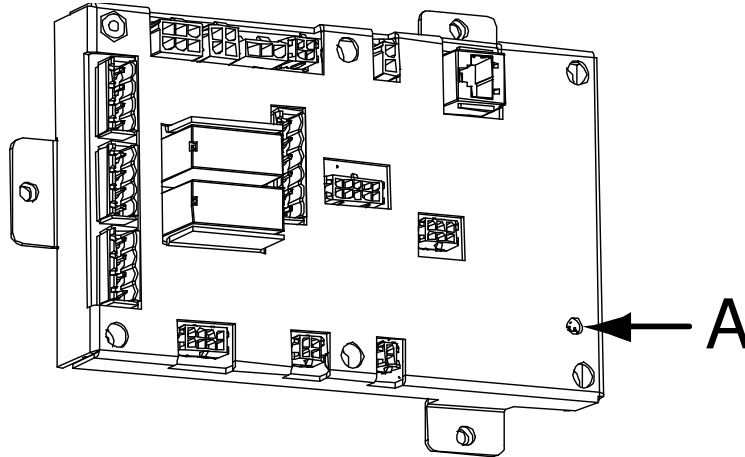
xx0400001090

A	Indicador DCOK
Descripción	Significado
Indicador DCOK	VERDE: Si todas las salidas de CC se encuentran por encima de los niveles mínimos especificados. APAGADO: Si una o varias de las salidas de CC se encuentran por debajo del nivel mínimo especificado.

Continúa en la página siguiente

#### Tarjeta de interfaz de contactores

La figura siguiente muestra los LEDs de la tarjeta de interfaz de contactores:



xx0400001091

A	LED de estado
Descripción	
LED de estado	<p>VERDE parpadeante: Error de comunicación serie.</p> <p>VERDE fijo: No se ha detectado ningún error y el sistema está en funcionamiento.</p> <p>ROJO parpadeante: El sistema se encuentra en el modo de encendido/autocomprobación.</p> <p>ROJO fijo: Otro error distinto de un error de comunicación serie.</p>

**Esta página se ha dejado vacía intencionadamente**

# 6 Resolución de problemas según el registro de eventos

## 6.1 Cómo leer los mensajes del registro de eventos de RAPID

### Series de números de evento

Los mensajes de eventos se dividen en los siguientes grupos, en función de la parte del sistema de robot a la que se refieran.

Serie de números	Tipo de evento
1x xxx	Eventos de manejo; eventos relacionados con el manejo del sistema.
2x xxx	Eventos de sistema; eventos relacionados con las funciones del sistema, los estados del sistema, etc.
3x xxx	Eventos de hardware; eventos relacionados con el hardware del sistema, los manipuladores y el hardware del controlador.
4x xxx	Eventos de programa; eventos relacionados con las instrucciones de RAPID, los datos, etc.
5x xxx	Eventos de movimiento; eventos relacionados con el control de los movimientos del manipulador y el posicionamiento.
7x xxx	Eventos de E/S; eventos relacionados con las entradas y salidas, los buses de datos, etc.
8x xxx	Eventos de usuario; eventos definidos por el usuario
11 xxx	Eventos de proceso; eventos específicos de las aplicaciones, la soldadura al arco, la soldadura por puntos, etc. 1 - 199 Continuous application platform 200 - 399 Discrete Application Platform 400 - 599 Arc 600 - 699 Spot 700 - 799 Bosch 800 - 899 Dispense 1000 - 1200 Pick and Place 1400 - 1499 Production Manager 1500 - 1549 BullsEye 1550 - 1599 SmartTac 1600 - 1699 Production Monitor 1700 - 1749 TorchClean 1750 - 1799 Navigator 1800 - 1849 Arcitec 1850 - 1899 MigRob 2400 - 2449 AristoMig 2500 - 2599 Weld Data Monitor
12 xxx	Eventos de configuración; eventos relacionados con la configuración del sistema.
13 xxx	Paint
15 xxx	RAPID

## 6 Resolución de problemas según el registro de eventos

---

### 6.2 1x xxx

### 6.2 1x xxx

---

#### 10002, Puntero de programa restablecido

##### Descripción

El puntero de programa de la tarea *arg* se ha restablecido.

##### Consecuencias

En el momento del inicio, la ejecución del programa empezará por la primera instrucción de la rutina de entrada de la tarea. ¡RECUERDE que es posible que el manipulador se mueva hasta una posición inesperada en el momento del inicio!

##### Causas probables

Es posible que el operador haya solicitado manualmente esta acción.

---

#### 10009, Memoria de trabajo llena

##### Descripción

La tarea *arg* no tiene más memoria para las nuevas instrucciones de RAPID o los nuevos datos.

##### Acciones recomendadas

Guarde el programa y reinicie el sistema.

---

#### 10010, Estado de Motores OFF

##### Descripción

El sistema se encuentra en el estado Motores OFF. Entra en este estado después de pasar del modo manual al automático o si el circuito Motores ON se ha abierto durante la ejecución del programa.

##### Consecuencias

No podrá realizar ninguna operación hasta cerrar el circuito Motores ON. Entretanto los ejes del manipulador se mantienen en su posición mediante frenos mecánicos de sujeción.

---

#### 10011, Estado de Motores ON

##### Descripción

El sistema se encuentra en el estado Motores ON.

##### Consecuencias

El circuito Motores ON se ha cerrado, lo que ha activado la alimentación a los motores del manipulador. Puede reanudar el funcionamiento normal.

---

#### 10012, Estado de paro protegido

##### Descripción

El sistema se encuentra en el estado de paro protegido. Entra en este estado después de pasar del modo automático al manual o si el circuito Motores ON ha sido abierto por un paro de emergencia, un paro general, un paro automático o un paro superior.

##### Consecuencias

No podrá realizar ninguna operación hasta cerrar el circuito Motores ON. Entretanto los ejes del manipulador se mantienen en su posición mediante frenos mecánicos de sujeción.

##### Causas probables

Alguno de los dispositivos de seguridad conectados a las entradas de paro del sistema se ha abierto. Se muestran en el Diagrama de circuitos.

##### Acciones recomendadas

1. Compruebe cuál de los dispositivos de seguridad ha provocado el paro.
2. Cierre el dispositivo.
3. Para reanudar el funcionamiento, devuelva el sistema al estado Motores ON.

---

#### 10013, Estado de paro de emergencia

##### Descripción

El sistema se encuentra en el estado de paro de emergencia, dado que el circuito Motors ON ha sido abierto por un dispositivo de paro de emergencia.

##### Consecuencias

Toda la ejecución de programas, y con ello las acciones del robot, se detienen inmediatamente. Entretanto los ejes del robot se mantienen en su posición mediante frenos mecánicos de sujeción.

##### Causas probables

Alguno de los dispositivos de paro de emergencia conectados a la entrada de paro de emergencia se ha abierto. Puede tratarse de dispositivos internos (del controlador o de la unidad de programación) o externos (conectados por el creador de sistemas). Los dispositivos internos se muestran en el Diagrama de circuitos.

##### Acciones recomendadas

- 1) Compruebe cuál de los dispositivos de paro de emergencia ha provocado el paro.

*Continúa en la página siguiente*



- 2) Cierre o restablezca el dispositivo.
- 3) Para reanudar el funcionamiento, devuelva el sistema al estado Motores ON presionando este botón del módulo de control.

---

### 10014, Estado de fallo de sistema

#### Descripción

La ejecución de todas las tareas de tipo NORMAL se ha detenido a causa de un problema de funcionamiento.

#### Consecuencias

No será posible iniciar ningún programa ni realizar movimientos manuales en el manipulador hasta que se reinicie el sistema.

#### Causas probables

Existe un gran número de problemas de funcionamiento que pueden provocar este estado. ¡Utilice la unidad de programación o RobotStudio para comprobar los demás mensajes del registro de eventos y encontrar otros eventos que se hayan producido al mismo tiempo!

#### Acciones recomendadas

1. Determine las causas del paro, con ayuda del registro de eventos.
2. Solucione el fallo.
3. Reinicie el sistema de la forma detallada en el Manual del operador.

---

### 10015, Modo manual seleccionado

#### Descripción

El sistema se encuentra en el modo manual.

#### Consecuencias

Es posible realizar operaciones programadas, pero únicamente a una velocidad máxima de 250 mm/s. También es posible mover manualmente el manipulador, después de presionar el dispositivo de habilitación de la unidad de programación.

---

### 10016, Modo automático solicitado

#### Descripción

Se ha solicitado al sistema que pase al modo automático.

#### Consecuencias

El sistema pasará al modo automático tras la confirmación en la unidad de programación.

---

### 10017, Modo automático confirmado

#### Descripción

El sistema se encuentra en el modo automático.

#### Consecuencias

El dispositivo de habilitación está desconectado. El robot puede moverse sin intervención humana.

---

### 10018, Modo manual a velocidad máxima solicitado

#### Descripción

Se ha solicitado al sistema que pase al modo manual sin restricciones de velocidad.

#### Consecuencias

El sistema pasará al modo manual a velocidad máxima.

---

### 10019, Modo manual a velocidad máxima confirmado

#### Descripción

El sistema se encuentra en el modo manual sin restricciones de velocidad.

#### Consecuencias

El funcionamiento programado es posible mientras se presiona el botón Hold-to-run de la unidad de programación. También es posible mover manualmente el manipulador, después de presionar el dispositivo de habilitación de la unidad de programación.

---

### 10020, Estado de error de ejecución

#### Descripción

La ejecución del programa de la tarea *arg* se ha detenido a causa de un error espontáneo.

#### Consecuencias

No podrá ejecutar ningún programa hasta haber eliminado el error.

#### Causas probables

Existe un gran número de problemas de funcionamiento que pueden provocar este estado. ¡Utilice la unidad de programación o RobotStudio para comprobar los demás mensajes del registro de eventos y encontrar otros eventos que se hayan producido al mismo tiempo!

#### Acciones recomendadas

1. Determine las causas del paro, con ayuda del registro de eventos.
2. Solucione el fallo.
3. Si es necesario, mueva el puntero de programa a main antes de presionar el botón de inicio.

## 6 Resolución de problemas según el registro de eventos

---

### 6.2 1x xxx

#### Continuación

---

#### 10021, Restablecimiento de error de ejecución

##### Descripción

La ejecución del programa de la tarea *arg* ha abandonado el estado de error espontáneo.

---

#### 10024, Disparo de colisión

##### Descripción

Algún elemento mecánico del manipulador ha colisionado con un elemento de equipo fijo de la célula.

##### Consecuencias

El movimiento del manipulador se ha interrumpido y la ejecución del programa se ha detenido.

---

#### 10025, Colisión confirmada

##### Descripción

La detección de colisión ha sido confirmada.

##### Acciones recomendadas

---

#### 10026, Retracción de colisión

##### Descripción

El manipulador ha intentado retroceder para alejarse del obstáculo con el que ha colisionado, consiguiendo hacerlo con éxito.

##### Consecuencias

El sistema está preparado para reanudar el funcionamiento normal.

---

#### 10027, Fallo de retracción de colisión

##### Descripción

El manipulador ha intentado retroceder para alejarse del obstáculo con el que ha colisionado, pero no ha conseguido hacerlo con éxito.

##### Consecuencias

El sistema NO está preparado para reanudar el funcionamiento normal.

##### Causas probables

Esto puede deberse a que el robot se ha quedado pegado al objeto con el que ha colisionado.

##### Acciones recomendadas

- 1) Entre en el modo manual.
- 2) Mueva manualmente el robot para alejarlo del objeto.
- 3) Para reanudar el funcionamiento, reinicie el programa.

---

#### 10030, Todos los ejes conmutados

##### Descripción

El sistema ha comprobado que todos los ejes del manipulador están conmutados.

##### Consecuencias

El funcionamiento normal es posible.

---

#### 10031, Todos los ejes calibrados

##### Descripción

El sistema ha comprobado que todos los ejes del manipulador están calibrados.

##### Consecuencias

El funcionamiento normal es posible.

---

#### 10032, Todos los cuentarrevoluciones actualizados

##### Descripción

El sistema ha comprobado que todos los cuentarrevoluciones de los ejes del manipulador están actualizados.

##### Consecuencias

El funcionamiento normal es posible.

---

#### 10033, Todos los ejes sincronizados

##### Descripción

El sistema ha comprobado que todos los ejes del manipulador están sincronizados.

##### Consecuencias

El funcionamiento normal es posible.

---

#### 10034, Eje no conmutado

##### Descripción

El sistema ha comprobado que uno o varios ejes del manipulador no están conmutados.

##### Consecuencias

Para permitir el funcionamiento, todos los ejes del manipulador deben estar conmutados.

##### Causas probables

Es posible que el motor de accionamiento del manipulador y las unidades relacionadas hayan sido alterados, por ejemplo tras sustituir una unidad defectuosa.

##### Acciones recomendadas

Conmute los ejes del manipulador de la forma detallada en el Manual del producto del manipulador.

*Continúa en la página siguiente*

---

### 10035, Eje no calibrado

#### Descripción

El sistema ha comprobado que uno o varios ejes del manipulador no están calibrados.

#### Consecuencias

Para permitir el funcionamiento, todos los ejes del manipulador deben estar calibrados.

#### Causas probables

Es posible que el motor de accionamiento del manipulador y las unidades relacionadas hayan sido alterados, por ejemplo tras sustituir una unidad defectuosa.

#### Acciones recomendadas

Calibre los ejes del manipulador de la forma detallada en el Manual del producto del manipulador.

---

### 10036, Cuentarrevoluciones no actualizado

#### Descripción

El sistema ha comprobado que los contarrevoluciones de uno o varios ejes del manipulador no están actualizados.

#### Consecuencias

Para permitir el funcionamiento, los contarrevoluciones de todos los ejes del manipulador deben estar actualizados.

#### Causas probables

Es posible que el motor de accionamiento del manipulador y las unidades relacionadas hayan sido alterados, por ejemplo tras sustituir una unidad defectuosa.

#### Acciones recomendadas

Actualice los contarrevoluciones de todos los ejes del manipulador de la forma detallada en el Manual del producto del manipulador.

---

### 10037, Eje no sincronizado

#### Descripción

El sistema ha comprobado que uno o varios ejes del manipulador no están sincronizados.

#### Consecuencias

Para permitir el funcionamiento, todos los ejes del manipulador deben estar sincronizados.

#### Causas probables

Es posible que el motor de accionamiento del manipulador y las unidades relacionadas hayan sido alterados, por ejemplo tras sustituir una unidad defectuosa.

#### Acciones recomendadas

Sincronice los ejes del manipulador de la forma detallada en el Manual del producto del manipulador.

---

### 10038, Memoria de la tarjeta de medida serie en buen estado

#### Descripción

Durante el inicio, el sistema ha detectado que todos los datos de la tarjeta de medida serie (SMB) se encuentran en buen estado.

#### Consecuencias

El funcionamiento es posible.

---

### 10039, Memoria de la tarjeta de medida serie en mal estado

#### Descripción

Durante el inicio, el sistema ha detectado que los datos de la tarjeta de medida serie (SMB) no se encuentran en buen estado.

#### Consecuencias

Todos los datos deben encontrarse en buen estado para permitir el funcionamiento automático. Es posible mover manualmente el robot.

#### Causas probables

Existen diferencias entre los datos almacenados en la tarjeta de medida serie y los almacenados en el controlador. Puede deberse a la sustitución de la tarjeta de medida serie, del controlador o de ambos.

#### Acciones recomendadas

1) Actualice los datos de la tarjeta de medida serie de la forma detallada en el Manual del operador del IRC5.

---

### 10040, Programa cargado

#### Descripción

Se ha cargado un programa o un módulo de programa en la tarea *arg*. Después de la carga, quedan *arg* bytes de memoria. El programa cargado tiene un tamaño de *arg*.

---

### 10041, Programa eliminado

#### Descripción

Se ha eliminado un programa o un módulo de programa de la tarea *arg*.

#### Consecuencias

Si el programa eliminado contenía la rutina de entrada a la tarea, el programa dejará de ser ejecutable.

*Continúa en la página siguiente*

## 6 Resolución de problemas según el registro de eventos

---

### 6.2 1x xxx

#### Continuación

##### Causas probables

Es posible que sea necesario eliminar manualmente el programa.

##### Acciones recomendadas

- 1) Defina una rutina de entrada en uno de los demás programas de la tarea, o bien:
- 2) Cargue un programa que contenga una rutina de entrada.

---

#### 10042, Eje recalibrado

##### Descripción

Se ha realizado una calibración fina o una actualización de cuentarrevoluciones para un eje de una unidad mecánica ya sincronizada.

---

#### 10043, Fallo de reinicio

##### Descripción

La tarea *arg* no puede reiniciarse.

---

#### 10044, Puntero de programa actualizado

##### Descripción

Es posible que la tarea *arg* haya cambiado la posición del puntero de programa.

##### Acciones recomendadas

---

#### 10045, Sistema reiniciado

##### Descripción

Se ha reiniciado un sistema ya instalado.

##### Acciones recomendadas

---

#### 10046, Sistema reiniciado en frío

##### Descripción

Primer inicio tras la instalación.

##### Acciones recomendadas

---

#### 10048, Tarea de segundo plano detenida

##### Descripción

La tarea *arg* se ha detenido sin motivo aparente.

##### Acciones recomendadas

---

#### 10051, Error de rutina de eventos

##### Descripción

La tarea *arg* no pudo iniciar la rutina de eventos de sistema especificada *arg*. La rutina es desconocida en el sistema o el programa no puede vincularse.

##### Acciones recomendadas

Inserte la rutina en un módulo de sistema o corrija el programa.

---

#### 10052, Inicio de recuperación

##### Descripción

El movimiento de recuperación se ha iniciado.

##### Acciones recomendadas

---

#### 10053, Recuperación ejecutada

##### Descripción

El movimiento de recuperación se ha ejecutado en su totalidad.

##### Acciones recomendadas

---

#### 10054, Recuperación rechazada

##### Descripción

La recuperación sobre la ruta no es posible dado que un cliente ya la ha solicitado.

##### Acciones recomendadas

Se ha solicitado un nuevo movimiento de recuperación durante un movimiento de recuperación ya iniciado. Reduzca el número de solicitudes de inicio de las E/S del sistema.

---

#### 10055, Proceso de trayectoria reiniciado

##### Descripción

El proceso de trayectoria se ha reiniciado.

##### Acciones recomendadas

---

#### 10060, Prueba de cadena de habilitación

##### Descripción

La cadena de habilitación se comprueba siempre durante el inicio. Si la prueba falla, aparece un mensaje de error referido a la habilitación.

##### Acciones recomendadas

Si la prueba de habilitación falla en el momento del inicio, el mensaje de error relacionado será "Tiempo límite de cadena de habilitación".

Continúa en la página siguiente

---

### 10061, Se ha modificado un objetivo.

**Descripción**

Un objetivo del módulo *arg* de la tarea *arg* ha sido modificado o ajustado.

Línea inicial *arg*, columna *arg*, línea final *arg*.

---

### 10062, Se ha editado un módulo.

**Descripción**

El módulo *arg* de la tarea *arg* ha sido editado entre las líneas: *arg*, *arg*.

---

### 10063, Módulo editado

**Descripción**

El módulo *arg* de la tarea *arg* ha sido editado.

---

### 10064, Se ha borrado un módulo.

**Descripción**

El módulo *arg* de la tarea *arg* ha sido borrado.

---

### 10065, Un nuevo usuario ha empezado a modificar el código de RAPID.

**Descripción**

El usuario *arg* ha empezado a hacer cambios en los programas de RAPID de la tarea *arg*.

---

### 10066, Imposible cargar un módulo de sistema

**Descripción**

El módulo de sistema *arg* de la tarea *arg* no puede ser cargado dado que no se encuentra el archivo.

---

### 10067, Restablecimiento de puntero de programa

**Descripción**

Imposible restablecer el puntero de programa para la tarea *arg*.

**Consecuencias**

El programa no se iniciará.

**Causas probables**

- No hay ningún programa cargado.
- Falta la rutina Main.
- Hay errores en el programa.

**Acciones recomendadas**

1. Cargue el programa si no hay ningún programa cargado.
2. Compruebe que el programa tenga una rutina Main. Si no hay ninguna rutina Main, añada una.

3. Busque los posibles errores en el programa y corríjalos.

4. Consulte los mensajes de error anteriores del registro de eventos.

---

### 10068, Iniciar programa

**Descripción**

Imposible iniciar el programa para la tarea *arg*.

**Consecuencias**

El programa no se ejecutará.

---

### 10074, Servidor de NFS activo

**Descripción**

El sistema de control se comunica correctamente con el servidor de NFS *arg*.

---

### 10075, Servidor de NFS inactivo

**Descripción**

El sistema de control no puede comunicarse correctamente con el servidor de NFS *arg*.

**Consecuencias**

Si el servidor *arg* está configurado como TRUSTED (De confianza), la ejecución del programa se detendrá. Si el servidor está configurado como NON-TRUSTED (No de confianza), la ejecución continuará. Estas definiciones se especifican en el Manual de aplicaciones: Comunicación con el robot y control de E/S.

**Causas probables**

Si este mensaje aparece al iniciar el sistema por primera vez, es posible que la configuración del servidor sea incorrecta. Si aparece durante el funcionamiento, la comunicación que funcionaba anteriormente se ha perdido debido a la interrupción de la conexión. ¡Consulte también el registro de eventos de E/S!

**Acciones recomendadas**

1. Compruebe la configuración del servidor de NFS.
2. Compruebe todo el hardware de comunicación, los cables, etc.
3. Compruebe la configuración del cliente de NFS en el controlador.

---

### 10076, Servidor de FTP activo

**Descripción**

El sistema de control se comunica correctamente con el servidor de FTP *arg*.

## 6 Resolución de problemas según el registro de eventos

---

### 6.2 1x xxx

#### Continuación

---

#### 10077, Servidor de FTP inactivo

##### Descripción

El sistema de control no puede comunicarse correctamente con el servidor de FTP *arg*.

##### Consecuencias

Si el servidor *arg* está configurado como TRUSTED (De confianza), la ejecución del programa se detendrá. Si el servidor está configurado como NON-TRUSTED (No de confianza), la ejecución continuará. Estas definiciones se especifican en el Manual de aplicaciones: Comunicación con el robot y control de E/S.

##### Causas probables

Si este mensaje aparece al iniciar el sistema por primera vez, es posible que la configuración del servidor sea incorrecta. Si aparece durante el funcionamiento, la comunicación que funcionaba anteriormente se ha perdido debido a la interrupción de la conexión. ¡Consulte también el registro de eventos de E/S!

##### Acciones recomendadas

1. Compruebe la configuración del servidor de FTP.
2. Compruebe todo el hardware de comunicación, los cables, etc.
3. Compruebe la configuración del cliente de FTP en el controlador.

---

#### 10080, Se ha encontrado un archivo de RAPID actualizado

##### Descripción

La tarea SEMISTATIC *arg* tiene instalada una versión de un módulo anterior a la instalada en el archivo de origen *arg*

##### Acciones recomendadas

Reinicie el sistema con un arranque P-start para instalar la versión más reciente.

---

#### 10081, Tarea en segundo plano

##### Descripción

Imposible cargar una nueva versión de un módulo. El origen del módulo es *arg*.

##### Acciones recomendadas

Consulte los mensajes anteriores para determinar las causas o reinicie el sistema con un arranque P-start para cargar la versión más reciente.

---

#### 10082, Supervisión de tareas de RAPID

##### Descripción

La tarea *arg* no está en funcionamiento. El sistema cambiará al estado SysFail. Ahora es imposible cambiar a Motores ON *arg*.

##### Acciones recomendadas

Consulte los mensajes anteriores para determinar las causas. Reinicie el sistema para restablecer el estado de error.

---

#### 10083, Supervisión de tareas de RAPID

##### Descripción

La tarea *arg* no está en funcionamiento. El sistema cambiará al estado Motores OFF. *arg*

##### Acciones recomendadas

Consulte los mensajes anteriores para determinar las causas.

---

#### 10084, Supervisión de tareas de RAPID

##### Descripción

La tarea *arg* no está en funcionamiento. Todas las tareas de tipo NORMAL se detendrán también.

##### Acciones recomendadas

Consulte los mensajes anteriores para determinar las causas.

---

#### 10085, Supervisión de tareas de RAPID

##### Descripción

No es posible detener la tarea *arg*. El nivel trustLevel cambiará a un nivel de seguridad.

##### Acciones recomendadas

Si desea poder detener la tarea, cambie el nivel trustLevel o el tipo de tarea en el menú de parámetros del sistema.

---

#### 10086, Robot purgado correctamente

##### Descripción

La presión de purga se ha recuperado después de un fallo de purga.

##### Acciones recomendadas

---

#### 10087, Estado de purga: .

##### Descripción

Estado cambiado.

Continúa en la página siguiente

### Acciones recomendadas

---

#### 10090, P-Start realizado

##### Descripción

Se ha realizado un arranque P-Start.

##### Consecuencias

Tras el reinicio, el estado del sistema se reanuda, excepto los programas y módulos cargados manualmente. Las tareas estáticas y semiestáticas se reinician desde el principio, no desde el estado que tenían al detener el sistema.

Los módulos se instalan y cargan de acuerdo con la configuración establecida. Los parámetros de sistema no se ven afectados.

##### Causas probables

1. El arranque P-Start fue ordenado por el usuario.
2. El sistema forzó el arranque P-Start debido a datos inconsistentes, problemas de funcionamiento o estados de tarea no recuperables.

---

#### 10091, Imposible reiniciar

##### Descripción

No es posible reiniciar después de una detección de colisión sin antes confirmar la ventana de diálogo de error.

##### Acciones recomendadas

---

#### 10092, Imposible (re)iniciar

##### Descripción

No es posible (re)iniciar a causa de la pérdida del contacto con el módulo de E/S *arg* configurado con el nivel *trustLevel* 3.

##### Acciones recomendadas

---

#### 10093, Imposible (re)iniciar

##### Descripción

El (re)inicio de la tarea *arg* no es posible antes de realizar un arranque en caliente.

##### Acciones recomendadas

La tarea de segundo plano está configurada con el nivel *trustLevel* cambiado a *SysHalt*.

---

#### 10095, Al menos una tarea no seleccionada en panel de selección de tareas

##### Descripción

Hay una o varias tareas de tipo *NORMAL* sin seleccionar en el panel de selección de tareas al realizar un (re)inicio.

### Acciones recomendadas

---

#### 10096, ¡ inactivo!

##### Descripción

El objeto de trabajo *arg* contiene una unidad mecánica coordinada que no está activada.

##### Acciones recomendadas

Active la unidad mecánica y realice de nuevo la operación.

---

#### 10097, Imposible reiniciar

##### Descripción

La tarea *arg* se encuentra en el estado bloqueado y por ello no es posible reiniciar el programa desde la posición actual.

##### Acciones recomendadas

Debe mover el puntero de programa antes del reinicio.

---

#### 10098, Imposible reiniciar

##### Descripción

La tarea *arg* se ha encontrado en el estado de fallo de sistema y por ello no es posible reiniciar el programa desde la posición actual.

##### Acciones recomendadas

Debe mover el puntero de programa antes del reinicio.

---

#### 10099, Inicio de programa rechazado

##### Descripción

El sistema ha realizado un paro suave y el programa no puede reiniciarse.

##### Consecuencias

El sistema pasa al estado Motores OFF y no puede iniciarse.

El significado completo de este estado se describe en el Manual de resolución de problemas del IRC5.

##### Causas probables

Es posible que el paro suave se deba a la apertura del circuito de seguridad.

##### Acciones recomendadas

- 1) Compruebe los circuitos de seguridad para detectar si algún interruptor está abierto.
- 2) Pase al modo Motores ON y reinicie el programa.

## 6 Resolución de problemas según el registro de eventos

---

### 6.2 1x xxx

#### Continuación

---

#### 10106, Mensaje de servicio

##### Descripción

Ha llegado el momento de realizar el servicio técnico del robot *arg* porque han transcurrido *arg* días desde el último servicio técnico.

##### Acciones recomendadas

---

#### 10107, Mensaje de servicio

##### Descripción

Quedan *arg* días para el servicio técnico del robot *arg*.

##### Acciones recomendadas

---

#### 10108, Mensaje de servicio

##### Descripción

Ha llegado el momento de realizar el servicio técnico del robot *arg* porque se han alcanzado las *arg* horas de producción desde el último servicio técnico.

##### Acciones recomendadas

---

#### 10109, Mensaje de servicio

##### Descripción

Quedan *arg* horas de producción hasta el siguiente servicio técnico del robot *arg*.

##### Acciones recomendadas

---

#### 10110, Mensaje de servicio

##### Descripción

La caja reductora de *arg* del robot *arg* requiere servicio técnico.

##### Acciones recomendadas

---

#### 10111, Mensaje de servicio

##### Descripción

La caja reductora de *arg* del robot *arg* ha alcanzado el *arg* % de su intervalo de servicio.

##### Acciones recomendadas

---

#### 10112, Mensaje de servicio

##### Descripción

La fecha y hora del sistema han cambiado.  
Esto puede causar problemas con la notificación de calendario del SIS.

##### Acciones recomendadas

Es posible que deba cambiar el valor de los parámetros de SIS Calender Limit (Límite de calendario) y Calender Warning (Advertencia de calendario).

---

#### 10120, Programa detenido

##### Descripción

La tarea *arg* se ha detenido. Se debe a que se ha producido un paro externo o interno después de la instrucción actual.

##### Acciones recomendadas

---

#### 10121, Programa detenido

##### Descripción

La tarea *arg* se ha detenido. El motivo es que la tarea ha llegado a una instrucción Exit.

##### Acciones recomendadas

---

#### 10122, Programa detenido

##### Descripción

La tarea *arg* se ha detenido. Se debe a que la tarea se ha ejecutado en su totalidad.

##### Acciones recomendadas

---

#### 10123, Programa detenido

##### Descripción

La tarea *arg* se ha detenido. Se debe a que este paso de la tarea se ha ejecutado en su totalidad.

##### Acciones recomendadas

---

#### 10124, Programa detenido

##### Descripción

La tarea *arg* se ha detenido. Se debe a que la tarea ha llegado a una instrucción Break.

##### Acciones recomendadas

---

#### 10125, Programa detenido

##### Descripción

La tarea *arg* se ha detenido. Se debe a que se ha producido un paro externo o interno.

Continúa en la página siguiente



---

**Acciones recomendadas**

---

**10126, Programa detenido****Descripción**

La tarea *arg* se ha detenido. Se debe a que se ha producido un error.

**Acciones recomendadas**

---

**10127, La ejecución hacia atrás no es posible****Descripción**

La tarea *arg* se ha detenido. El motivo es que no es posible ejecutar hacia atrás más allá del comienzo de la lista de instrucciones.

**Acciones recomendadas**

---

**10128, La ejecución hacia atrás no es posible****Descripción**

La tarea *arg* se ha detenido. El motivo es que no es posible ejecutar hacia atrás más allá de la instrucción.

**Acciones recomendadas**

---

**10129, Programa detenido****Descripción**

La tarea *arg* se ha detenido. Se debe a que la rutina de evento de RESET o POWER\_ON se ha ejecutado en su totalidad.

**Acciones recomendadas**

---

**10130, Programa detenido****Descripción**

La tarea *arg* se ha detenido. Se debe a que este paso de movimiento de la tarea se ha ejecutado en su totalidad.

**Acciones recomendadas**

---

**10131, Programa detenido****Descripción**

La tarea *arg* se ha detenido. Se debe a que la rutina a la que se ha llamado desde la interrupción de E/S de sistema se ha ejecutado en su totalidad.

---

**Acciones recomendadas**

---

**10132, Programa detenido****Descripción**

La tarea *arg* se ha detenido. No fue posible determinar las causas.

**Acciones recomendadas**

---

**10133, Programa detenido****Descripción**

La tarea *arg* se ha detenido. Se debe a que la tarea se ha ejecutado en su totalidad con la ejecución de los gestores UNDO.

---

**10150, Programa iniciado****Descripción**

La ejecución de la tarea *arg* ha empezado por la primera instrucción de la rutina de entrada de la tarea. No fue posible determinar el origen.

**Acciones recomendadas**

---

**10151, Programa iniciado****Descripción**

La ejecución de la tarea *arg* ha empezado por la primera instrucción de la rutina de entrada de la tarea. El origen es un cliente externo.

**Acciones recomendadas**

---

**10152, Programa iniciado****Descripción**

La ejecución de la tarea *arg* ha empezado por la primera instrucción de la rutina de entrada de la tarea. La solicitud de inicio fue iniciada por una acción, lo que ha provocado la ejecución del gestor UNDO.

---

**10155, Programa reiniciado****Descripción**

La ejecución de la tarea *arg* se ha reanudado en el mismo punto en el que se detuvo anteriormente. No fue posible determinar el origen.

## 6 Resolución de problemas según el registro de eventos

---

### 6.2 1x xxx

#### Continuación

##### Acciones recomendadas

---

#### 10156, Programa reiniciado

##### Descripción

La ejecución de la tarea *arg* se ha reanudado en el mismo punto en el que se detuvo anteriormente. El origen es un cliente externo.

##### Acciones recomendadas

---

#### 10157, Programa reiniciado

##### Descripción

La ejecución de la tarea *arg* se ha reanudado en el mismo punto en el que se detuvo anteriormente. La solicitud de reinicio fue iniciada por una acción, lo que ha provocado la ejecución del gestor UNDO.

---

#### 10170, Tarea en segundo plano

##### Descripción

La tarea no se inicia correctamente. La tarea está vacía.

##### Acciones recomendadas

---

#### 10171, Tarea en segundo plano

##### Descripción

La tarea no se inicia correctamente. Estado incorrecto.

##### Acciones recomendadas

---

#### 10172, Tarea en segundo plano

##### Descripción

La tarea no se inicia correctamente. Imposible cambiar el PP a la rutina Main.

##### Causas probables

El módulo que contiene la rutina Main no se ha cargado porque el archivo del módulo no se encuentra en el directorio de destino.

El módulo que contiene la rutina Main no se ha cargado porque el archivo de configuración no contiene ninguna entrada para la carga del módulo.

Falta la rutina Main.

La entrada a Main está dañada.

##### Acciones recomendadas

Cargue manualmente el módulo o realice un arranque I-start tras eliminar la causa del problema.

---

#### 10173, Tarea en segundo plano

##### Descripción

La tarea no se inicia correctamente. Imposible cambiar el modo de ejecución.

##### Acciones recomendadas

---

#### 10174, Tarea en segundo plano

##### Descripción

La tarea no se inicia correctamente. La solicitud de inicio ha fallado.

##### Acciones recomendadas

---

#### 10175, Tarea en segundo plano

##### Descripción

La tarea no se inicia debido a un error de sintaxis.

##### Acciones recomendadas

---

#### 10176, Tarea en segundo plano

##### Descripción

La tarea no se inicia correctamente. Imposible cargar el módulo'.

##### Causas probables

El módulo no se encuentra en el directorio de destino.

##### Acciones recomendadas

1. Copie el archivo de módulo al directorio de destino.
2. Realice un arranque I-start.

---

#### 10177, La tarea rechaza iniciarse

##### Descripción

Tarea *arg*:

No hay suficiente memoria de programas o la memoria de programas está fragmentada. Es posible que falten módulos o que haya datos que no han sido instalados.

##### Acciones recomendadas

1. Descargue/recargue los módulos y reinicie en caliente.
2. Divida las estructuras de datos de gran tamaño.
3. Realice un arranque P-Start del sistema.
4. Aumente el tamaño de pila de la tarea.

---

#### 10178, Las tareas de tipo static/semistatic no pueden ejecutarse paso a paso

##### Descripción

No es posible iniciar la tarea *arg*.

Continúa en la página siguiente

Las tareas de tipo static/semistatic sólo pueden ejecutarse en el modo continuo.

### Consecuencias

No se iniciará ninguna tarea.

### Causas probables

Se está intentando ejecutar paso a paso (hacia delante o hacia atrás) una tarea de tipo static/semistatic.

### Acciones recomendadas

Inicie *arg* en el modo continuo.

---

### 10185, No se pudo preparar la tarea para el inicio

#### Descripción

Tarea *arg*:

No hay suficiente memoria de programas o la memoria de programas está fragmentada. Es posible que falten módulos o que haya datos que no han sido instalados.

#### Acciones recomendadas

1. Descargue/recargue los módulos y reinicie en caliente.
2. Divida las estructuras de datos de gran tamaño.
3. Realice un arranque P-Start del sistema.

---

### 10190, Área protegida no realizada

#### Descripción

Se ha producido una caída de alimentación en medio de un área protegida de la tarea *arg*. El sistema está intentando recuperarse automáticamente.

#### Acciones recomendadas

---

### 10191, Área protegida no realizada

#### Descripción

Se ha producido una caída de alimentación en medio de un área protegida de la tarea *arg*. Se ha eliminado un error pendiente de la cola.

#### Acciones recomendadas

---

### 10192, Área protegida no realizada

#### Descripción

Se ha producido una caída de alimentación en medio de un área protegida de la tarea *arg*. Se ha eliminado una salida pendiente de la cola.

### Acciones recomendadas

---

### 10193, Área protegida no realizada

#### Descripción

Se ha producido una caída de alimentación en medio de un área protegida de la tarea *arg*. Puede dar lugar a un ciclo de programa adicional.

#### Acciones recomendadas

---

### 10194, Área protegida no realizada

#### Descripción

Se ha producido una caída de alimentación en medio de un área protegida de la tarea *arg*. La tarea se reinicia desde la rutina Main.

#### Acciones recomendadas

---

### 10195, Área protegida no realizada

#### Descripción

Se ha producido una caída de alimentación en medio de un área protegida de la tarea *arg*. Todas las tareas se restablecerán y todos los programas de usuario se perderán.

#### Acciones recomendadas

Pruebe a guardar el programa de usuario y reinicie un arranque en caliente del sistema.

---

### 10196, Área protegida no realizada

#### Descripción

Se ha producido una caída de alimentación en medio de un área protegida de la tarea *arg*.

#### Acciones recomendadas

---

### 10210, Ejecución cancelada

#### Descripción

El reinicio eliminará la ejecución de la tarea *arg* de una rutina de evento de sistema POWER ON.

#### Acciones recomendadas

---

### 10211, Ejecución cancelada

#### Descripción

El reinicio eliminará la ejecución de la tarea *arg* de una rutina de evento de sistema STOP.

## 6 Resolución de problemas según el registro de eventos

---

### 6.2 1x xxx

#### Continuación

##### Acciones recomendadas

---

#### 10212, Ejecución cancelada

##### Descripción

El reinicio eliminará la ejecución de la tarea *arg* de una rutina de evento de sistema EMERGENCY STOP.

##### Acciones recomendadas

---

#### 10213, Ejecución cancelada

##### Descripción

El reinicio eliminará la ejecución de la tarea *arg* de una rutina de evento de sistema START.

##### Acciones recomendadas

---

#### 10214, Ejecución cancelada

##### Descripción

El reinicio eliminará la ejecución de la tarea *arg* de una rutina de evento de sistema RESTART.

##### Acciones recomendadas

---

#### 10215, Ejecución cancelada

##### Descripción

El reinicio eliminará la ejecución de la tarea *arg* de una rutina de evento de sistema RESET.

##### Acciones recomendadas

---

#### 10216, Ejecución cancelada

##### Descripción

El reinicio eliminará la ejecución de la tarea *arg* de una rutina de evento de sistema INTERNAL.

##### Acciones recomendadas

---

#### 10217, Ejecución cancelada

##### Descripción

El reinicio eliminará la ejecución de la tarea *arg* de una rutina USER.

##### Acciones recomendadas

---

#### 10218, Ejecución cancelada

##### Descripción

El reinicio eliminará la ejecución de la tarea *arg*.

##### Acciones recomendadas

---

#### 10219, Ejecución cancelada

##### Descripción

El reinicio eliminará la ejecución de la tarea *arg* de una rutina de evento de sistema STEP.

##### Acciones recomendadas

---

#### 10230, Paso de copia de seguridad ejecutado

##### Descripción

El paso de copia de seguridad 'Prepare' se ha ejecutado en su totalidad.

##### Acciones recomendadas

---

#### 10231, Paso de copia de seguridad ejecutado

##### Descripción

El paso de copia de seguridad 'Configuration' se ha ejecutado en su totalidad.

##### Acciones recomendadas

---

#### 10232, Paso de copia de seguridad ejecutado

##### Descripción

La copia de seguridad de la tarea se ha ejecutado en su totalidad.

##### Acciones recomendadas

---

#### 10250, Paso de restauración ejecutado

##### Descripción

El paso de restauración 'Prepare' se ha ejecutado en su totalidad.

##### Acciones recomendadas

---

#### 10251, Paso de restauración ejecutado

##### Descripción

El paso de restauración 'Configuration' se ha ejecutado en su totalidad.

##### Acciones recomendadas

---

#### 10252, Paso de restauración ejecutado

##### Descripción

La restauración de 'Task' se ha ejecutado en su totalidad.

*Continúa en la página siguiente*

---

### Acciones recomendadas

---

#### 10253, Paso de restauración ejecutado

##### Descripción

La restauración de 'User Task' se ha ejecutado en su totalidad.

##### Acciones recomendadas

---

#### 10260, Generada información del sistema de diagnóstico

##### Descripción

La información del sistema de diagnóstico se generó correctamente en el archivo *arg*

---

#### 10261, Información del sistema de diagnóstico no disponible

##### Descripción

El usuario solicitó guardar información del sistema de diagnóstico en el archivo *arg*. El sistema no ha podido satisfacer esta petición.

##### Consecuencias

La información del sistema de diagnóstico se utiliza normalmente al informar a la asistencia de ABB de un problema con el sistema.

##### Causas probables

El sistema se encuentra en un estado que impide generar la información solicitada.

Compruebe que el dispositivo disponga de suficiente espacio libre.

##### Acciones recomendadas

Si experimenta cualquier problema con el sistema, póngase en contacto con la asistencia de ABB.

---

#### 10270, Función Cyclic Brake Check realizada

##### Descripción

La función Cyclic Brake Check ha sido realizada con todos los frenos supervisados por los controladores de seguridad.

---

#### 10271, Cyclic Brake Check iniciado

##### Descripción

Se ha iniciado Cyclic Brake Check.

---

#### 10300, P-start solicitado

##### Descripción

El arranque P-start ha sido solicitado por el sistema.

##### Acciones recomendadas

---

#### 10301, P-start solicitado

##### Descripción

El arranque P-start ha sido solicitado manualmente o automáticamente durante una configuración.

##### Acciones recomendadas

---

#### 10304, Actualización solicitada

##### Descripción

Se ha realizado una actualización de la configuración del programa.

##### Acciones recomendadas

---

#### 10350, Fallo de actualización de tarea

##### Descripción

El sistema no pudo actualizar la tarea *arg* a la nueva configuración.

##### Acciones recomendadas

---

#### 10351, Tarea eliminada

##### Descripción

La tarea *arg* fue eliminada a causa de cambios en la configuración.

##### Acciones recomendadas

---

#### 10352, Tarea añadida

##### Descripción

La tarea *arg* fue instalada a causa de cambios en la configuración.

##### Acciones recomendadas

---

#### 10353, Tarea reinstalada

##### Descripción

La tarea *arg* fue reinstalada a causa de cambios en la configuración.

## 6 Resolución de problemas según el registro de eventos

---

### 6.2 1x xxx

#### Continuación

##### Acciones recomendadas

---

#### 10354, Restauración anulada por la pérdida de datos del sistema.

##### Descripción

El sistema está utilizando una copia de seguridad de los datos del sistema, dado que los datos del sistema no se guardaron correctamente al apagar el sistema por última vez. Por ello, se volvió a intentar una restauración solicitada anteriormente desde el directorio *arg*, pero el intento fue anulado.

##### Consecuencias

No se cargará ningún programa o módulo de RAPID.

##### Causas probables

Los datos del sistema no se guardaron correctamente al apagar el sistema por última vez.

##### Acciones recomendadas

Después de la recuperación de la pérdida de datos del sistema a causa de una copia de seguridad o restauración o por la reinstalación del sistema, compruebe que el directorio de copia de seguridad *arg* se encuentre en buen estado y realice de nuevo la restauración.

---

#### 10355, Error de restauración

##### Descripción

Error durante la restauración de la tarea. Se intenta cargar una tarea desconocida, *arg*.

##### Consecuencias

La carga ha sido anulada para *arg*.

##### Causas probables

El sistema actual no contiene las mismas opciones que el utilizado para crear la copia de seguridad.

---

#### 10400, El usuario ha iniciado una sesión

##### Descripción

El usuario *arg* ha iniciado una sesión con *arg*.

---

#### 10401, El usuario ha cerrado la sesión

##### Descripción

El usuario *arg* con *arg* ha cerrado la sesión.

---

#### 10420, Nueva trayectoria de robot insegura

##### Descripción

La trayectoria del robot ha quedado libre después de la modificación de un objetivo en la tarea *arg*. Por ese motivo, el

*Continúa en la página siguiente*

robot avanzará hacia la posición indicada en la instrucción de movimiento del puntero de programa. Las instrucciones de movimiento que se encuentren entre el objetivo modificado y el puntero de programa se omitirán.

##### Consecuencias

En este movimiento se utiliza la velocidad programada. La nueva trayectoria no verificada puede contener obstáculos que pueden dar lugar a una colisión.

##### Acciones recomendadas

Compruebe el puntero de programa y cámbielo de posición en caso necesario.

Reduzca la velocidad.

---

#### 10421, Trayectoria planificada no anulada

##### Descripción

Un objetivo que puede formar parte de la trayectoria planificada del robot ha sido modificado. La nueva posición del objetivo se usará la próxima vez que se ejecute la instrucción con el objetivo.

##### Consecuencias

La trayectoria planificada actual está usando la anterior posición de objetivo.

##### Acciones recomendadas

Si la trayectoria planificada actual es insegura, mueva el puntero de programa para anularla.

---

#### 11020, Error de copia de seguridad

##### Descripción

Error durante el paso 'Prepare' de la copia de seguridad. Error desconocido.

##### Acciones recomendadas

*arg*

---

#### 11021, Error de copia de seguridad

##### Descripción

Error durante el paso 'Prepare' de la copia de seguridad. Error general.

##### Acciones recomendadas

*arg*

---

#### 11022, Error de copia de seguridad

##### Descripción

Error durante el paso 'Prepare' de la copia de seguridad. El directorio contiene elementos que deben crearse.

**Acciones recomendadas***arg*

---

**11023, Error de copia de seguridad****Descripción**

Error durante el paso 'Prepare' de la copia de seguridad. El directorio carece de al menos un elemento necesario.

**Acciones recomendadas***arg*

---

**11024, Error de copia de seguridad****Descripción**

Error durante el paso 'Prepare' de la copia de seguridad. El directorio no existe.

**Acciones recomendadas***arg*

---

**11025, Error de copia de seguridad****Descripción**

Error durante el paso 'Prepare' de la copia de seguridad. Imposible crear el directorio.

**Acciones recomendadas***arg*

---

**11026, Error de copia de seguridad****Descripción**

Error durante el paso 'Prepare' de la copia de seguridad. Error al escribir la copia de seguridad.

**Acciones recomendadas***arg*

---

**11027, Error de copia de seguridad****Descripción**

Error durante el paso 'Prepare' de la copia de seguridad. Error al leer los parámetros de configuración.

**Acciones recomendadas***arg*

---

**11028, Error de copia de seguridad****Descripción**

Error durante el paso 'Prepare' de la copia de seguridad. Error al escribir los parámetros de configuración.

**Acciones recomendadas***arg*

---

**11029, Error de copia de seguridad****Descripción**

Error durante el paso 'Prepare' de la copia de seguridad. La estructura tiene demasiados niveles de profundidad.

**Acciones recomendadas***arg*

---

**11030, Error de copia de seguridad****Descripción**

Error durante el paso 'Prepare' de la copia de seguridad. No hay más objetos.

**Acciones recomendadas***arg*

---

**11031, Error de copia de seguridad****Descripción**

Error durante el paso 'Prepare' de la copia de seguridad. El directorio carece de al menos un elemento necesario.

**Acciones recomendadas***arg*

---

**11032, Error de copia de seguridad****Descripción**

Error durante el paso 'Prepare' de la copia de seguridad. La versión del sistema no coincide con la de la copia de seguridad.

**Acciones recomendadas***arg*

---

**11033, Error de copia de seguridad****Descripción**

Error durante el paso 'Prepare' de la copia de seguridad. Error al restaurar los parámetros de configuración.

**Acciones recomendadas***arg*

---

**11034, Error de copia de seguridad****Descripción**

Error durante el paso 'Prepare' de la copia de seguridad. Error al restaurar los parámetros de configuración.

*Continúa en la página siguiente*

## 6 Resolución de problemas según el registro de eventos

---

### 6.2 1x xxx

#### Continuación

##### Acciones recomendadas

*arg*

---

#### 11035, Error de copia de seguridad

##### Descripción

Error durante el paso 'Prepare' de la copia de seguridad. El sistema actual y la copia de seguridad no coinciden.

##### Acciones recomendadas

*arg*

---

#### 11036, Error de copia de seguridad

##### Descripción

Error durante el paso 'Prepare' de la copia de seguridad. Error de escritura.

##### Consecuencias

La copia de seguridad estará incompleta.

##### Causas probables

Es posible que no tenga acceso de escritura a la unidad de destino de la copia de seguridad.

Es posible que la unidad esté llena.

Si se trata de una unidad de red, es posible que haya perdido la conexión.

##### Acciones recomendadas

*arg*

---

#### 11037, Error de copia de seguridad

##### Descripción

Error durante el paso 'Prepare' de la copia de seguridad. Al menos uno de los nombres de modo es demasiado largo.

##### Acciones recomendadas

*arg*

---

#### 11038, Error de copia de seguridad

##### Descripción

Error durante el paso 'Prepare' de la copia de seguridad. Tarea desconocida.

##### Acciones recomendadas

*arg*

---

#### 11039, Error de copia de seguridad

##### Descripción

Error durante el paso 'Prepare' de la copia de seguridad. Soporte de almacenamiento lleno.

##### Acciones recomendadas

*arg*

---

#### 11040, Error de copia de seguridad

##### Descripción

Error durante el paso 'Prepare' de la copia de seguridad. No es posible eliminar el elemento.

##### Acciones recomendadas

*arg*

---

#### 11041, Error de copia de seguridad

##### Descripción

Error durante el paso 'Preparación' de la copia de seguridad. Error durante la verificación del sistema. system.xml no está instalado en el sistema.

##### Consecuencias

La copia de seguridad se ha cancelado.

##### Causas probables

system.xml no está instalado en el sistema.

##### Acciones recomendadas

Reinstale el sistema.

---

#### 11042, Error de copia de seguridad

##### Descripción

Error durante el paso 'Preparación' de la copia de seguridad. Error durante la verificación del sistema. system.xml no está presente en el directorio SYSTEM.

##### Consecuencias

La copia de seguridad se ha cancelado.

##### Causas probables

system.xml no está presente en el directorio SYSTEM.

##### Acciones recomendadas

Reinstale el sistema.

---

#### 11043, Error de copia de seguridad

##### Descripción

Error durante el paso 'Preparación' de la copia de seguridad. Error durante la verificación del sistema. linked\_m.sys no está presente en el directorio HOME.

##### Consecuencias

La copia de seguridad se ha cancelado.

##### Causas probables

linked\_m.sys no está presente en el directorio HOME.

*Continúa en la página siguiente*



**Acciones recomendadas**

Reinstale el sistema.

---

**11044, Error de copia de seguridad****Descripción**

Error al verificar la ruta de copia de seguridad.

**Consecuencias**

La copia de seguridad se ha cancelado.

**Causas probables**

La ruta de copia de seguridad contiene un carácter no válido.

**Acciones recomendadas**

Verifique la ruta de copia de seguridad.

---

**11045, Error de copia de seguridad****Descripción**

Error al crear el directorio de copia de seguridad debido a la ausencia de derechos de acceso.

**Consecuencias**

La copia de seguridad se ha cancelado.

**Causas probables**

Ausencia de derechos de acceso en la ruta de copia de seguridad indicada.

**Acciones recomendadas**

Verifique los derechos de acceso.

---

**11120, Error de copia de seguridad****Descripción**

Error durante el paso 'Configuration' de la copia de seguridad.  
Error desconocido.

**Acciones recomendadas**

---

**11121, Error de copia de seguridad****Descripción**

Error durante el paso 'Configuration' de la copia de seguridad.  
Error general.

**Acciones recomendadas**

---

**11122, Error de copia de seguridad****Descripción**

Error durante el paso 'Configuration' de la copia de seguridad.  
El directorio contiene elementos que deben crearse.

**Acciones recomendadas**

---

**11123, Error de copia de seguridad****Descripción**

Error durante el paso 'Configuration' de la copia de seguridad.  
El directorio carece de al menos un elemento necesario.

**Acciones recomendadas**

---

**11124, Error de copia de seguridad****Descripción**

Error durante el paso 'Configuration' de la copia de seguridad.  
El directorio no existe.

**Acciones recomendadas**

---

**11125, Error de copia de seguridad****Descripción**

Error durante el paso 'Configuration' de la copia de seguridad.  
Imposible crear el directorio.

**Acciones recomendadas**

---

**11126, Error de copia de seguridad****Descripción**

Error durante el paso 'Configuration' de la copia de seguridad.  
Error al escribir la copia de seguridad.

**Acciones recomendadas**

---

**11127, Error de copia de seguridad****Descripción**

Error durante el paso 'Configuration' de la copia de seguridad.  
Error al leer los parámetros de configuración.

**Acciones recomendadas**

---

**11128, Error de copia de seguridad****Descripción**

Error durante el paso 'Configuration' de la copia de seguridad.  
Error al escribir los parámetros de configuración.

**Acciones recomendadas**

---

**11129, Error de copia de seguridad****Descripción**

Error durante el paso 'Configuration' de la copia de seguridad.  
La estructura tiene demasiados niveles de profundidad.

*Continúa en la página siguiente*

## 6 Resolución de problemas según el registro de eventos

---

### 6.2 1x xxx

#### Continuación

##### Acciones recomendadas

---

#### 11130, Error de copia de seguridad

##### Descripción

Error durante el paso 'Configuration' de la copia de seguridad.  
No hay más objetos.

##### Acciones recomendadas

---

#### 11131, Error de copia de seguridad

##### Descripción

Error durante el paso 'Configuration' de la copia de seguridad.  
El directorio carece de al menos un elemento necesario.

##### Acciones recomendadas

---

#### 11132, Error de copia de seguridad

##### Descripción

Error durante el paso 'Configuration' de la copia de seguridad.  
La versión del sistema no coincide con la de la copia de seguridad.

##### Acciones recomendadas

---

#### 11133, Error de copia de seguridad

##### Descripción

Error durante el paso 'Configuration' de la copia de seguridad.  
Error al restaurar los parámetros de configuración.

##### Acciones recomendadas

---

#### 11134, Error de copia de seguridad

##### Descripción

Error durante el paso 'Configuration' de la copia de seguridad.  
Error al restaurar los parámetros de configuración.

##### Acciones recomendadas

---

#### 11135, Error de copia de seguridad

##### Descripción

Error durante el paso 'Configuration' de la copia de seguridad.  
El sistema actual y la copia de seguridad no coinciden.

##### Acciones recomendadas

---

#### 11136, Error de copia de seguridad

##### Descripción

Error durante el paso 'Configuration' de la copia de seguridad.  
Error de escritura.

##### Acciones recomendadas

---

#### 11137, Error de copia de seguridad

##### Descripción

Error durante el paso 'Configuration' de la copia de seguridad.  
Al menos uno de los nombres de modo es demasiado largo.

##### Acciones recomendadas

---

#### 11138, Error de copia de seguridad

##### Descripción

Error durante el paso 'Configuration' de la copia de seguridad.  
Tarea desconocida.

##### Acciones recomendadas

---

#### 11139, Error de copia de seguridad

##### Descripción

Error durante el paso 'Configuration' de la copia de seguridad.  
Soporte de almacenamiento lleno.

##### Acciones recomendadas

---

#### 11140, Error de copia de seguridad

##### Descripción

Error durante el paso 'Configuration' de la copia de seguridad.  
No es posible eliminar el elemento.

##### Acciones recomendadas

---

#### 11220, Error de copia de seguridad

##### Descripción

Error durante la copia de seguridad de la tarea. Error desconocido.

##### Acciones recomendadas

---

#### 11221, Error de copia de seguridad

##### Descripción

Error durante la copia de seguridad de la tarea. Error general.

*Continúa en la página siguiente*

**Acciones recomendadas**

---

**11222, Error de copia de seguridad****Descripción**

Error durante la copia de seguridad de la tarea. El directorio contiene elementos que deben crearse.

**Acciones recomendadas**

---

**11223, Error de copia de seguridad****Descripción**

Error durante la copia de seguridad de la tarea. El directorio carece de al menos un elemento necesario.

**Acciones recomendadas**

---

**11224, Error de copia de seguridad****Descripción**

Error durante la copia de seguridad de la tarea. El directorio no existe.

**Acciones recomendadas**

---

**11225, Error de copia de seguridad****Descripción**

Error durante la copia de seguridad de la tarea. Imposible crear el directorio.

**Acciones recomendadas**

---

**11226, Error de copia de seguridad****Descripción**

Error durante la copia de seguridad de la tarea. Error al escribir la copia de seguridad.

**Acciones recomendadas**

---

**11227, Error de copia de seguridad****Descripción**

Error durante la copia de seguridad de la tarea. Error al leer los parámetros de configuración.

**Acciones recomendadas**

---

**11228, Error de copia de seguridad****Descripción**

Error durante la copia de seguridad de la tarea. Error al escribir los parámetros de configuración.

**Acciones recomendadas**

---

**11229, Error de copia de seguridad****Descripción**

Error durante la copia de seguridad de la tarea. La estructura tiene demasiados niveles de profundidad.

**Acciones recomendadas**

---

**11230, Error de copia de seguridad****Descripción**

Error durante la copia de seguridad de la tarea. No hay más objetos.

**Acciones recomendadas**

---

**11231, Error de copia de seguridad****Descripción**

Error durante la copia de seguridad de la tarea. El directorio carece de al menos un elemento necesario.

**Acciones recomendadas**

---

**11232, Error de copia de seguridad****Descripción**

Error durante la copia de seguridad de la tarea. La versión del sistema no coincide con la de la copia de seguridad.

**Acciones recomendadas**

---

**11233, Error de copia de seguridad****Descripción**

Error durante la copia de seguridad de la tarea. Error al restaurar los parámetros de configuración.

**Acciones recomendadas**

---

**11234, Error de copia de seguridad****Descripción**

Error durante la copia de seguridad de la tarea. Error al restaurar los parámetros de configuración.

**Acciones recomendadas**

---

**11235, Error de copia de seguridad****Descripción**

Error durante la copia de seguridad de la tarea. El sistema actual y la copia de seguridad no coinciden.

*Continúa en la página siguiente*

## 6 Resolución de problemas según el registro de eventos

---

6.2 1x xxx

### Continuación

#### Acciones recomendadas

---

#### 11236, Error de copia de seguridad

##### Descripción

Error durante la copia de seguridad de la tarea. Error de escritura.

##### Acciones recomendadas

Verifique: No queda espacio libre en el dispositivo. Dispositivo dañado.

---

#### 11237, Error de copia de seguridad

##### Descripción

Error durante la copia de seguridad de la tarea. Al menos uno de los nombres de modo es demasiado largo.

##### Acciones recomendadas

---

#### 11238, Error de copia de seguridad

##### Descripción

Error durante la copia de seguridad de la tarea. Tarea desconocida.

##### Acciones recomendadas

---

#### 11239, Error de copia de seguridad

##### Descripción

Error durante la copia de seguridad de la tarea. Soporte de almacenamiento lleno.

##### Acciones recomendadas

---

#### 11240, Error de copia de seguridad

##### Descripción

Error durante la copia de seguridad de la tarea. No es posible eliminar el elemento.

##### Acciones recomendadas

---

#### 12020, Error de restauración

##### Descripción

Error durante el paso 'Prepare' de la restauración. Error desconocido.

##### Acciones recomendadas

*arg*

---

#### 12021, Error de restauración

##### Descripción

Error durante el paso 'Prepare' de la restauración. Error general.

##### Acciones recomendadas

*arg*

---

#### 12022, Error de restauración

##### Descripción

Error durante el paso 'Prepare' de la restauración. El directorio contiene elementos que deben crearse.

##### Acciones recomendadas

*arg*

---

#### 12023, Error de restauración

##### Descripción

Error durante el paso 'Prepare' de la restauración. El directorio carece de al menos un elemento necesario.

##### Acciones recomendadas

*arg*

---

#### 12024, Error de restauración

##### Descripción

Error durante el paso 'Prepare' de la restauración. El directorio no existe.

##### Acciones recomendadas

*arg*

---

#### 12025, Error de restauración

##### Descripción

Error durante el paso 'Prepare' de la restauración. Imposible crear el directorio.

##### Acciones recomendadas

*arg*

---

#### 12026, Error de restauración

##### Descripción

Error durante el paso 'Prepare' de la restauración. Error al escribir la copia de seguridad.

##### Acciones recomendadas

*arg*

*Continúa en la página siguiente*

---

### 12027, Error de restauración

**Descripción**

Error durante el paso 'Prepare' de la restauración. Error al leer los parámetros de configuración.

**Acciones recomendadas**

*arg*

---

### 12028, Error de restauración

**Descripción**

Error durante el paso 'Prepare' de la restauración. Error al escribir los parámetros de configuración.

**Acciones recomendadas**

*arg*

---

### 12029, Error de restauración

**Descripción**

Error durante el paso 'Prepare' de la restauración. La estructura tiene demasiados niveles de profundidad.

**Acciones recomendadas**

*arg*

---

### 12030, Error de restauración

**Descripción**

Error durante el paso 'Prepare' de la restauración. No hay más objetos.

**Acciones recomendadas**

*arg*

---

### 12031, Error de restauración

**Descripción**

Error durante el paso 'Prepare' de la restauración. El directorio carece de al menos un elemento necesario.

**Acciones recomendadas**

*arg*

---

### 12032, Error de restauración

**Descripción**

Error durante el paso 'Prepare' de la restauración. La versión del sistema no coincide con la de la copia de seguridad.

**Acciones recomendadas**

*arg*

---

### 12033, Error de restauración

**Descripción**

Error durante el paso 'Prepare' de la restauración. Error al restaurar los parámetros de configuración.

**Acciones recomendadas**

*arg*

---

### 12034, Error de restauración

**Descripción**

Error durante el paso 'Prepare' de la restauración. Error al restaurar los parámetros de configuración.

**Acciones recomendadas**

*arg*

---

### 12035, Error de restauración

**Descripción**

Error durante el paso 'Prepare' de la restauración. El sistema actual y la copia de seguridad no coinciden.

**Acciones recomendadas**

*arg*

---

### 12036, Error de restauración

**Descripción**

Error durante el paso 'Prepare' de la restauración. Error de escritura.

**Acciones recomendadas**

*arg*

---

### 12037, Error de restauración

**Descripción**

Error durante el paso 'Prepare' de la restauración. Al menos uno de los nombres de modo es demasiado largo.

**Acciones recomendadas**

*arg*

---

### 12038, Error de restauración

**Descripción**

Error durante el paso 'Prepare' de la restauración. Tarea desconocida.

**Acciones recomendadas**

*arg*

## 6 Resolución de problemas según el registro de eventos

---

### 6.2 1x xxx

#### Continuación

---

#### 12039, Error de restauración

##### Descripción

Error durante el paso 'Prepare' de la restauración. Soporte de almacenamiento lleno.

##### Acciones recomendadas

*arg*

---

#### 12040, Error de restauración

##### Descripción

Error durante el paso 'Prepare' de la restauración. No es posible eliminar el elemento.

##### Acciones recomendadas

*arg*

---

#### 12120, Error de restauración

##### Descripción

Error durante el paso 'Configuration' de la restauración. Error desconocido.

##### Acciones recomendadas

---

#### 12121, Error de restauración

##### Descripción

Error durante el paso 'Configuration' de la restauración. Error general.

##### Acciones recomendadas

---

#### 12122, Error de restauración

##### Descripción

Error durante el paso 'Configuration' de la restauración. El directorio contiene elementos que deben crearse.

##### Acciones recomendadas

---

#### 12123, Error de restauración

##### Descripción

Error durante el paso 'Configuration' de la restauración. El directorio carece de al menos un elemento necesario.

##### Acciones recomendadas

---

#### 12124, Error de restauración

##### Descripción

Error durante el paso 'Configuration' de la restauración. El directorio no existe.

*Continúa en la página siguiente*

##### Acciones recomendadas

---

#### 12125, Error de restauración

##### Descripción

Error durante el paso 'Configuration' de la restauración. Imposible crear el directorio.

##### Acciones recomendadas

---

#### 12126, Error de restauración

##### Descripción

Error durante el paso 'Configuration' de la restauración. Error al escribir la copia de seguridad.

##### Acciones recomendadas

---

#### 12127, Error de restauración

##### Descripción

Error durante el paso 'Configuration' de la restauración. Error al leer los parámetros de configuración.

##### Acciones recomendadas

---

#### 12128, Error de restauración

##### Descripción

Error durante el paso 'Configuration' de la restauración. Error al escribir los parámetros de configuración.

##### Acciones recomendadas

---

#### 12129, Error de restauración

##### Descripción

Error durante el paso 'Configuration' de la restauración. La estructura tiene demasiados niveles de profundidad.

##### Acciones recomendadas

---

#### 12130, Error de restauración

##### Descripción

Error durante el paso 'Configuration' de la restauración. No hay más objetos.

##### Acciones recomendadas

---

#### 12131, Error de restauración

##### Descripción

Error durante el paso 'Configuration' de la restauración. El directorio carece de al menos un elemento necesario.

**Acciones recomendadas**

---

**12132, Error de restauración****Descripción**

Error durante el paso 'Configuration' de la restauración. La versión del sistema no coincide con la de la copia de seguridad.

**Acciones recomendadas**

---

**12133, Error de restauración****Descripción**

Error durante el paso 'Configuration' de la restauración. Error al restaurar los parámetros de configuración.

**Acciones recomendadas**

---

**12134, Error de restauración****Descripción**

Error durante el paso 'Configuration' de la restauración. Error al restaurar los parámetros de configuración.

**Acciones recomendadas**

---

**12135, Error de restauración****Descripción**

Error durante el paso 'Configuration' de la restauración. El sistema actual y la copia de seguridad no coinciden.

**Acciones recomendadas**

---

**12136, Error de restauración****Descripción**

Error durante el paso 'Configuration' de la restauración. Error de escritura.

**Acciones recomendadas**

---

**12137, Error de restauración****Descripción**

Error durante el paso 'Configuration' de la restauración. Al menos uno de los nombres de modo es demasiado largo.

**Acciones recomendadas**

---

**12138, Error de restauración****Descripción**

Error durante el paso 'Configuration' de la restauración. Tarea desconocida.

**Acciones recomendadas**

---

**12139, Error de restauración****Descripción**

Error durante el paso 'Configuration' de la restauración. Soporte de almacenamiento lleno.

**Acciones recomendadas**

---

**12140, Error de restauración****Descripción**

Error durante el paso 'Configuration' de la restauración. No es posible eliminar el elemento.

**Acciones recomendadas**

---

**12220, Error de restauración****Descripción**

Error durante la restauración de la tarea. Error desconocido.

**Acciones recomendadas**

---

**12221, Error de restauración****Descripción**

Error durante la restauración de la tarea. Error general.

**Acciones recomendadas**

---

**12222, Error de restauración****Descripción**

Error durante la restauración de la tarea. El directorio contiene elementos que deben crearse.

**Acciones recomendadas**

---

**12223, Error de restauración****Descripción**

Error durante la restauración de la tarea. El directorio carece de al menos un elemento necesario.

**Acciones recomendadas**

---

**12224, Error de restauración****Descripción**

Error durante la restauración de la tarea. El directorio no existe.

## 6 Resolución de problemas según el registro de eventos

---

### 6.2 1x xxx

#### Continuación

##### Acciones recomendadas

---

#### 12225, Error de restauración

##### Descripción

Error durante la restauración de la tarea. Imposible crear el directorio.

##### Acciones recomendadas

---

#### 12226, Error de restauración

##### Descripción

Error durante la restauración de la tarea. Error al escribir la copia de seguridad.

##### Acciones recomendadas

---

#### 12227, Error de restauración

##### Descripción

Error durante la restauración de la tarea. Error al leer los parámetros de configuración.

##### Acciones recomendadas

---

#### 12228, Error de restauración

##### Descripción

Error durante la restauración de la tarea. Error al escribir los parámetros de configuración.

##### Acciones recomendadas

---

#### 12229, Error de restauración

##### Descripción

Error durante la restauración de la tarea. La estructura tiene demasiados niveles de profundidad.

##### Acciones recomendadas

---

#### 12230, Error de restauración

##### Descripción

Error durante la restauración de la tarea. No hay más objetos.

##### Acciones recomendadas

---

#### 12231, Error de restauración

##### Descripción

Error durante la restauración de la tarea. El directorio carece de al menos un elemento necesario.

##### Acciones recomendadas

---

#### 12232, Error de restauración

##### Descripción

Error durante la restauración de la tarea. La versión del sistema no coincide con la de la copia de seguridad.

##### Acciones recomendadas

---

#### 12233, Error de restauración

##### Descripción

Error durante la restauración de la tarea. Error al restaurar los parámetros de configuración.

##### Acciones recomendadas

---

#### 12234, Error de restauración

##### Descripción

Error durante la restauración de la tarea. Error al restaurar los parámetros de configuración.

##### Acciones recomendadas

---

#### 12235, Error de restauración

##### Descripción

Error durante la restauración de la tarea. El sistema actual y la copia de seguridad no coinciden.

##### Acciones recomendadas

---

#### 12236, Error de restauración

##### Descripción

Error durante la restauración de la tarea. Error de escritura.

##### Acciones recomendadas

---

#### 12237, Error de restauración

##### Descripción

Error durante la restauración de la tarea. Al menos uno de los nombres de modo es demasiado largo.

##### Acciones recomendadas

---

#### 12238, Error de restauración

##### Descripción

Error durante la restauración de la tarea. Tarea desconocida.

*Continúa en la página siguiente*



**Acciones recomendadas**

---

**12239, Error de restauración****Descripción**

Error durante la restauración de la tarea. Soporte de almacenamiento lleno.

**Acciones recomendadas**

---

**12240, Error de restauración****Descripción**

Error durante la restauración de la tarea. No es posible eliminar el elemento.

**Acciones recomendadas**

---

**12320, Error de restauración****Descripción**

Error durante la restauración de la tarea de usuario. Error desconocido.

**Acciones recomendadas**

---

**12321, Error de restauración****Descripción**

Error durante la restauración de la tarea de usuario. Error general.

**Acciones recomendadas**

---

**12322, Error de restauración****Descripción**

Error durante la restauración de la tarea de usuario. El directorio contiene elementos que deben crearse.

**Acciones recomendadas**

---

**12323, Error de restauración****Descripción**

Error durante la restauración de la tarea de usuario. El directorio carece de al menos un elemento necesario.

**Acciones recomendadas**

---

**12324, Error de restauración****Descripción**

Error durante la restauración de la tarea de usuario. El directorio no existe.

**Acciones recomendadas**

---

**12325, Error de restauración****Descripción**

Error durante la restauración de la tarea de usuario. Imposible crear el directorio.

**Acciones recomendadas**

---

**12326, Error de restauración****Descripción**

Error durante la restauración de la tarea de usuario. Error al escribir la copia de seguridad.

**Acciones recomendadas**

---

**12327, Error de restauración****Descripción**

Error durante la restauración de la tarea de usuario. Error al leer los parámetros de configuración.

**Acciones recomendadas**

---

**12328, Error de restauración****Descripción**

Error durante la restauración de la tarea de usuario. Error al escribir los parámetros de configuración.

**Acciones recomendadas**

---

**12329, Error de restauración****Descripción**

Error durante la restauración de la tarea de usuario. La estructura tiene demasiados niveles de profundidad.

**Acciones recomendadas**

---

**12330, Error de restauración****Descripción**

Error durante la restauración de la tarea de usuario. No hay más objetos.

**Acciones recomendadas**

---

**12331, Error de restauración****Descripción**

Error durante la restauración de la tarea de usuario. El directorio carece de al menos un elemento necesario.

*Continúa en la página siguiente*

## 6 Resolución de problemas según el registro de eventos

---

### 6.2 1x xxx

#### Continuación

##### Acciones recomendadas

---

#### 12332, Error de restauración

##### Descripción

Error durante la restauración de la tarea de usuario. La versión del sistema no coincide con la de la copia de seguridad.

##### Acciones recomendadas

---

#### 12333, Error de restauración

##### Descripción

Error durante la restauración de la tarea de usuario. Error al restaurar los parámetros de configuración.

##### Acciones recomendadas

---

#### 12334, Error de restauración

##### Descripción

Error durante la restauración de la tarea de usuario. Error al restaurar los parámetros de configuración.

##### Acciones recomendadas

---

#### 12335, Error de restauración

##### Descripción

Error durante la restauración de la tarea de usuario. El sistema actual y la copia de seguridad no coinciden.

##### Acciones recomendadas

---

#### 12336, Error de restauración

##### Descripción

Error durante la restauración de la tarea de usuario. Error de escritura.

##### Acciones recomendadas

---

#### 12337, Error de restauración

##### Descripción

Error durante la restauración de la tarea de usuario. Al menos uno de los nombres de modo es demasiado largo.

##### Acciones recomendadas

---

#### 12338, Error de restauración

##### Descripción

Error durante la restauración de la tarea de usuario. Tarea desconocida.

##### Acciones recomendadas

---

#### 12339, Error de restauración

##### Descripción

Error durante la restauración de la tarea de usuario. Soporte de almacenamiento lleno.

##### Acciones recomendadas

---

#### 12340, Error de restauración

##### Descripción

Error durante la restauración de la tarea de usuario. No es posible eliminar el elemento.

##### Acciones recomendadas

---

#### 12510, Máscara de subred no válida

##### Descripción

La máscara de subred *arg* de la interfaz de red *arg* no es válida.

##### Consecuencias

La interfaz de red no se configurará y no puede utilizarse.

##### Causas probables

Es posible que la máscara de subred no esté bien escrita.

##### Acciones recomendadas

1) Asegúrese de que la máscara de subred sea correcta.

---

#### 12511, Dirección IP de interfaz de red no válida

##### Descripción

La dirección IP *arg* de la interfaz de red *arg* no es válida o falta.

##### Consecuencias

La interfaz no se configurará y no puede utilizarse.

##### Causas probables

Es posible que la dirección IP esté mal escrita o que ya exista en la red.

##### Acciones recomendadas

1) Asegúrese de que la dirección IP de la interfaz sea correcta y que no esté duplicada.

---

#### 12512, Dirección IP de pasarela de red no válida

##### Descripción

La dirección IP de la pasarela predeterminada *arg* no es válida o falta, o bien la dirección IP de red local *arg* no es válida.

##### Consecuencias

La red no estará disponible y no podrá utilizarse.

Continúa en la página siguiente

**Causas probables**

Es posible que la dirección IP de la pasarela y/o de la red estén mal escritas.

**Acciones recomendadas**

1) Asegúrese de que las direcciones IP de la pasarela y de la red local sean correctas.

**Acciones recomendadas**

- 1) Asegúrese de que el cable de red local funcione correctamente y que esté conectado correctamente.
- 2) Asegúrese de que el servidor de DHCP esté activado.
- 3) Configure manualmente la dirección IP de red local.

---

**12513, No se reciben parámetros del servidor de DHCP****Descripción**

La interfaz de red *arg* no ha recibido ningún parámetro del servidor de DHCP.

**Consecuencias**

La interfaz no se configurará y no puede utilizarse.

**Causas probables**

La conexión de red local no funciona o el servidor de DHCP no está activado.

---

**12514, Error de inicialización de interfaz de red****Descripción**

No se pudo inicializar la interfaz de red *arg*.

**Consecuencias**

La interfaz no se configurará y no puede utilizarse.

**Causas probables**

Es posible que los parámetros de la red sean incorrectos.  
- Si bien es poco probable, es posible que el hardware se encuentre en mal estado y deba reemplazarlo.

**Acciones recomendadas**

- 1) Asegúrese de que los parámetros de red de la interfaz utilizada sean correctos.
- 2) Aísle las causas reemplazando el hardware sospechoso.

## 6 Resolución de problemas según el registro de eventos

---

### 6.3 2x xxx

### 6.3 2x xxx

---

#### 20010, Estado de paro de emergencia

##### Descripción

El circuito de paro de emergencia ha sido interrumpido anteriormente y, mientras estaba interrumpido, se ha intentado utilizar el robot.

##### Consecuencias

El sistema permanece en el estado "En espera de Motors ON después de paro de emergencia".

##### Causas probables

Se ha intentado manipular un control antes de devolver el sistema al estado Motors ON.

##### Acciones recomendadas

1) Para reanudar el funcionamiento, devuelva el sistema al estado Motors ON presionando el botón Motors ON del módulo de control.

---

#### 20011, Estado de paro de emergencia.

##### Descripción

Se requiere el restablecimiento del paro de emergencia.

##### Acciones recomendadas

Libere en primer lugar el botón de paro de emergencia y presione a continuación el botón de panel.

---

#### 20012, Estado de fallo de sistema activo

##### Descripción

Error de sistema no recuperable.

Se requiere un arranque en caliente.

##### Acciones recomendadas

Apague la alimentación y enciéndala de nuevo si el comando de restablecimiento de software no se ejecuta o está fuera de alcance.

---

#### 20025, Tiempo límite de orden de paro

##### Descripción

La orden de paro fue ejecutada como un paro protegido forzado al no recibir ninguna confirmación dentro del tiempo esperado.

##### Acciones recomendadas

---

#### 20030, Eje no conmutado

##### Descripción

Uno o varios de los ejes internos de la unidad mecánica no están conmutados.

##### Acciones recomendadas

---

#### 20031, Eje no calibrado.

##### Descripción

Uno o varios de los ejes de medición absoluta/relativa no están calibrados.

##### Acciones recomendadas

Asegúrese de que el eje no esté calibrado y calíbrelo.

---

#### 20032, Cuentarrevoluciones no actualizado

##### Descripción

El cuentarrevoluciones no está actualizado.

Uno o varios ejes de medición absoluta no están sincronizados.

##### Acciones recomendadas

Mueva los ejes hasta la posición de sincronización y actualice los cuentarrevoluciones.

---

#### 20033, Eje no sincronizado.

##### Descripción

Uno o varios de los ejes de medición relativa no están sincronizados.

##### Acciones recomendadas

Solicite Motores ON y sincronice todas las unidades mecánicas de la lista.

---

#### 20034, Memoria de la tarjeta de medida serie en mal estado

##### Descripción

Esta acción o este estado no se permiten porque los datos de la tarjeta de medida serie (SMB) no se encuentran en buen estado.

*Continúa en la página siguiente*

**Consecuencias**

Todos los datos deben encontrarse en buen estado para permitir el funcionamiento automático. Es posible mover manualmente el robot.

**Causas probables**

Existen diferencias entre los datos almacenados en la tarjeta de medida serie y los almacenados en el controlador. Puede deberse a la sustitución de la tarjeta de medida serie, del controlador o de ambos, o al borrado manual de la tarjeta de medida serie.

**Acciones recomendadas**

1) Actualice los datos de la tarjeta de medida serie de la forma detallada en el Manual del operador del IRC5.

---

**20051, Comando no permitido****Descripción**

Este comando sólo se permite si el cliente tiene el control del recurso (programa/movimiento).

**Consecuencias**

El sistema permanece en el mismo estado y la acción solicitada no se realiza.

**Acciones recomendadas**

1) Compruebe si el cliente tiene el control, comprobando el valor de "Acceso de escritura" en RobotStudio.  
2) Compruebe si el cliente que debería tener el control lo tiene realmente.

---

**20054, Comando no permitido****Descripción**

Este comando NO se permite cuando el programa se está ejecutando.

**Consecuencias**

El sistema permanece en el mismo estado y la acción solicitada no se realiza.

**Acciones recomendadas**

1) Asegúrese de que el programa no se esté ejecutando.

---

**20060, Comando no permitido****Descripción**

Este comando no se permite en el modo automático.

**Consecuencias**

El sistema permanece en el mismo estado y la acción solicitada no se realiza.

**Acciones recomendadas**

1) Asegúrese de que el sistema NO se encuentre en el modo automático.

---

**20061, Comando no permitido****Descripción**

Este comando no se permite al cambiar al modo automático.

**Consecuencias**

El sistema permanece en el mismo estado y la acción solicitada no se realiza.

**Acciones recomendadas**

1) Asegúrese de que el sistema NO esté cambiando al modo automático.

---

**20062, Comando no permitido****Descripción**

Este comando no se permite en el modo manual.

**Consecuencias**

El sistema permanece en el mismo estado y la acción solicitada no se realiza.

**Acciones recomendadas**

1) Asegúrese de que el sistema NO se encuentre en el modo manual.

---

**20063, Comando no permitido****Descripción**

Este comando no se permite en el modo manual a máxima velocidad.

**Consecuencias**

El sistema permanece en el mismo estado y la acción solicitada no se realiza.

**Acciones recomendadas**

1) Asegúrese de que el sistema NO se encuentre en el modo manual a máxima velocidad.

---

**20064, Comando no permitido****Descripción**

Este comando no se permite al cambiar al modo manual a máxima velocidad.

**Consecuencias**

El sistema permanece en el mismo estado y la acción solicitada no se realiza.

## 6 Resolución de problemas según el registro de eventos

---

### 6.3 2x xxx

#### Continuación

##### Acciones recomendadas

1) Asegúrese de que el sistema NO esté cambiando al modo manual a máxima velocidad.

---

#### 20065, Comando no permitido

##### Descripción

El comando sólo está permitido en el modo manual (a velocidad reducida o a máxima velocidad).

##### Consecuencias

El sistema permanece en el mismo estado y la acción solicitada no se realiza.

##### Acciones recomendadas

1) Asegúrese de que el sistema NO esté en el modo Automático ni cambiado al modo manual (a velocidad reducida o a máxima velocidad).

---

#### 20066, Comando no permitido

##### Descripción

La acción de entrada de sistema *arg* no se permite en el modo manual a velocidad total.

##### Consecuencias

El sistema permanece en el mismo estado y la acción solicitada no se realiza.

##### Acciones recomendadas

1) Asegúrese de que el sistema NO se encuentre en el modo manual a velocidad total.

---

#### 20067, Comando no permitido

##### Descripción

La acción de entrada de sistema *arg* no se permite al cambiar al modo manual velocidad total.

##### Consecuencias

El sistema permanece en el mismo estado y la acción solicitada no se realiza.

##### Acciones recomendadas

Asegúrese de que el sistema NO esté cambiando al modo manual velocidad total.

---

#### 20070, Comando no permitido

##### Descripción

Este comando no se permite en el estado Motores ON.

##### Consecuencias

El sistema permanece en el mismo estado y la acción solicitada no se realiza.

##### Acciones recomendadas

1) Asegúrese de que el sistema se encuentre en el estado Motores OFF.

---

#### 20071, Comando no permitido

##### Descripción

Este comando no se permite mientras se cambia al estado Motores ON.

##### Consecuencias

El sistema permanece en el mismo estado y la acción solicitada no se realiza.

##### Acciones recomendadas

1) Investigue quién ha solicitado la acción y por qué y, en caso necesario, corrija las causas.

---

#### 20072, Comando no permitido

##### Descripción

Este comando no se permite en el estado Motores OFF.

##### Consecuencias

El sistema permanece en el mismo estado y la acción solicitada no se realiza.

##### Acciones recomendadas

1) Asegúrese de que el sistema se encuentre en el estado Motores ON.

---

#### 20073, Comando no permitido

##### Descripción

Este comando no se permite mientras se cambia al estado Motores OFF.

##### Consecuencias

El sistema permanece en el mismo estado y la acción solicitada no se realiza.

##### Acciones recomendadas

1) Investigue quién ha solicitado la acción y por qué y, en caso necesario, corrija las causas.

---

#### 20074, Comando no permitido

##### Descripción

Este comando no se permite en el estado de paro protegido.

*Continúa en la página siguiente*

**Consecuencias**

El sistema permanece en el mismo estado y la acción solicitada no se realiza.

**Acciones recomendadas**

1) Asegúrese de que el sistema NO se encuentre en el estado de paro protegido.

---

**20075, Comando no permitido****Descripción**

Este comando no se permite en el estado de paro de emergencia.

**Consecuencias**

Se requiere el restablecimiento del paro de emergencia.

**Acciones recomendadas**

1) Asegúrese de que el sistema NO se encuentre en el estado de paro de emergencia.

---

**20076, Comando no permitido****Descripción**

Este comando no se permite en el estado de fallo del sistema.

**Consecuencias**

Se ha producido un error de sistema no recuperable y se requiere un arranque en caliente.

**Acciones recomendadas**

- 1) Asegúrese de que el sistema NO se encuentre en el estado de paro de emergencia.
- 2) Realice un reinicio de la forma detallada en el Manual del operador del IRC5.
- 3) Si el reinicio no es posible, apague y encienda de nuevo la alimentación principal.

---

**20080, Comando no permitido****Descripción**

Este comando no se permite si el eje no ha sido conmutado.

**Consecuencias**

El sistema permanece en el mismo estado y la acción solicitada no se realiza.

**Acciones recomendadas**

- 1) Conmute el eje de la forma detallada en el documento Additional Axes Manual (Manual de ejes adicionales).
- 2) Investigue quién ha solicitado la acción y por qué y, en caso necesario, corrija las causas.

---

**20081, Comando no permitido****Descripción**

Este comando no se permite si el eje no está calibrado.

**Consecuencias**

El sistema permanece en el mismo estado y la acción solicitada no se realiza.

**Acciones recomendadas**

1) Calibre el eje de la forma detallada en las instrucciones de calibración con Pendulum o en las instrucciones de calibración con Levelmeter, en función del equipo que vaya a utilizar.

---

**20082, Comando no permitido****Descripción**

Este comando no se permite si el cuentarrevoluciones del eje no está actualizado.

**Consecuencias**

El sistema permanece en el mismo estado y la acción solicitada no se realiza.

**Acciones recomendadas**

1) Actualice el cuentarrevoluciones de la forma detallada en el Manual del operador del IRC5.

---

**20083, Comando no permitido****Descripción**

Este comando no se permite si el eje no está sincronizado.

**Consecuencias**

El sistema permanece en el mismo estado y la acción solicitada no se realiza.

**Acciones recomendadas**

1) Sincronice el eje de la forma detallada en las instrucciones de calibración con Pendulum o en las instrucciones de calibración con Levelmeter, en función del equipo que vaya a utilizar.

---

**20084, Comando no permitido****Descripción**

Este comando no se permite porque los datos de la tarjeta de medida serie (SMB) no se encuentran en buen estado.

**Consecuencias**

Todos los datos deben encontrarse en buen estado para permitir el funcionamiento automático. Es posible mover manualmente el robot.

## 6 Resolución de problemas según el registro de eventos

---

### 6.3 2x xxx

#### Continuación

##### Acciones recomendadas

1) Actualice los datos de la tarjeta de medida serie de la forma detallada en el Manual del operador del IRC5.

---

#### 20088, Modo automático rechazado

##### Descripción

No fue posible cambiar la velocidad al 100% cuando se solicitó el modo automático.

##### Consecuencias

El sistema no puede pasar al modo automático.

##### Causas probables

No fue posible cambiar la velocidad al 100%.

##### Acciones recomendadas

- 1) Regrese al modo manual.
- 2a) Cambie la velocidad en el menú de configuración rápida.
- 2b) o cambie el parámetro de sistema Controller/Auto Condition Reset/AllDebugSettings/Reset a No si el sistema debe estar en el modo de depuración al cambiar al modo automático.
- 3) Regrese al modo automático y confirme.

---

#### 20089, Modo automático rechazado

##### Descripción

La cadena de llamadas ha sido alterada para comenzar en una rutina distinta de Main y no pudo ser restablecida a Main al solicitar el modo automático.

##### Consecuencias

El sistema no puede pasar al modo automático.

##### Causas probables

No fue posible situar el puntero de programa en Main.

##### Acciones recomendadas

- 1) Regrese al modo manual.
- 2a) Mueva el PP a Main.
- 2b) O bien si el programa siempre debe empezar en la nueva rutina, cambie el parámetro de sistema Main entry (dominio Controller, tipo Task) al nuevo nombre de rutina.
- 2c) o cambie el parámetro de sistema Controller/Auto Condition Reset/AllDebugSettings/Reset a No si el sistema debe estar en el modo de depuración al cambiar al modo automático.
- 3) Regrese al modo automático y confirme.

---

#### 20092, Comando no permitido

##### Descripción

No se permite en el estado de inicio de E/S de sistema bloqueado.

*Continúa en la página siguiente*

##### Acciones recomendadas

---

#### 20093, Modo automático rechazado

##### Descripción

Una o varias de las tareas de tipo NORMAL estaban desactivadas y no pudieron ser activadas al solicitar el modo automático.

##### Consecuencias

El sistema no puede pasar al modo automático.

##### Causas probables

No es posible restablecer el panel de selección de tareas del bloque sincronizado.

##### Acciones recomendadas

- 1) Regrese al modo manual.
- 2a) Mueva el PP a Main.
- 2b) o ejecute paso a paso para salir del bloque sincronizado.
- 2c) o cambie el parámetro de sistema Controller/Auto Condition Reset/AllDebugSettings/Reset a No si el sistema debe estar en el modo de depuración al cambiar al modo automático.
- 3) Regrese al modo automático y confirme.

---

#### 20094, Nombre de carga no encontrado

##### Descripción

No se encuentra el nombre de carga *arg*.

##### Consecuencias

Imposible realizar un movimiento sin una definición correcta de la carga.

##### Causas probables

Es posible que el módulo que contiene la definición de la carga se haya eliminado.

##### Acciones recomendadas

Cargue el módulo que contiene la definición de la carga.  
Seleccione otra carga.

---

#### 20095, Nombre de herramienta no encontrado

##### Descripción

No se encuentra el nombre de herramienta *arg*.

##### Consecuencias

Imposible realizar un movimiento sin una definición correcta de la herramienta.

##### Causas probables

Es posible que el módulo que contiene la definición de la herramienta se haya eliminado.



**Acciones recomendadas**

Cargue el módulo que contiene la definición de la herramienta.  
Seleccione otra herramienta.

---

**20096, Nombre de objeto de trabajo no encontrado****Descripción**

No se encuentra el nombre de objeto de trabajo *arg*.

**Consecuencias**

Imposible realizar un movimiento sin una definición correcta del objeto de trabajo.

**Causas probables**

Es posible que el módulo que contiene la definición del objeto de trabajo se haya eliminado.

**Acciones recomendadas**

Cargue el módulo que contiene la definición del objeto de trabajo.  
Seleccione otro objeto de trabajo.

---

**20097, No se permite mover con una carga de tipo LOCAL PERS****Descripción**

El objeto *arg* es de tipo LOCAL PERS y no es posible realizar el movimiento.

**Acciones recomendadas**

Cambie la carga.

---

**20098, No se permite mover con una herramienta de tipo LOCAL PERS****Descripción**

El objeto *arg* es de tipo LOCAL PERS y no es posible realizar el movimiento.

**Acciones recomendadas**

Cambie la herramienta.

---

**20099, No se permite mover con un objeto de trabajo de tipo LOCAL PERS****Descripción**

El objeto *arg* es de tipo LOCAL PERS y no es posible realizar el movimiento.

**Acciones recomendadas**

Cambie el objeto de trabajo.

---

**20101, Unidad de programación (programa) en control.****Descripción**

La ventana de la unidad de programación tiene el foco y el control del servidor de programas.

**Acciones recomendadas**

Active la ventana de producción y repita el comando.

---

**20103, Controlador ocupado actualizando el panel de selección de tareas.****Descripción**

El panel de selección de tareas está siendo actualizado. No es posible ejecutar el comando solicitado.

**Acciones recomendadas**

Ejecute de nuevo el comando o realice un arranque en caliente y ejecute de nuevo el comando.

---

**20104, La ruta de sistema es demasiado larga.****Descripción**

La ruta de sistema es demasiado larga. El sistema no puede actuar de forma segura.

**Consecuencias**

El sistema entrará en el estado de fallo del sistema.

**Acciones recomendadas**

Mueva el sistema hasta una ubicación que presente una ruta de archivo más corta.

---

**20105, Copia de seguridad en proceso****Descripción**

Ya existe una copia de seguridad en proceso.

**Consecuencias**

El comando "Backup" de la señal de entrada del sistema se rechazará.

**Acciones recomendadas**

Utilice la señal de salida del sistema "Backup in progress" para controlar si es posible iniciar una copia de seguridad.

---

**20106, Ruta de copia de seguridad****Descripción**

Hay errores en la ruta de copia de seguridad o en el nombre de la copia de seguridad en la configuración para la entrada

## 6 Resolución de problemas según el registro de eventos

---

### 6.3 2x xxx

#### Continuación

de sistema Backup. No fue posible crear el directorio para la copia de seguridad.

Ruta de copia de seguridad: *arg*

Nombre de copia de seguridad: *arg*

#### Consecuencias

El comando "Backup" de la señal de entrada del sistema se rechazará.

#### Acciones recomendadas

Verifique que la ruta y el nombre configurados para la entrada de sistema Backup sean correctos.

---

### 20111, Unidad de programación (programa) en control

#### Descripción

La ventana de la unidad de programación tiene el foco y el control del servidor de programas.

#### Acciones recomendadas

Active la ventana de producción y repita el comando.

---

### 20120, E/S de sistema en control

#### Descripción

Consulte el título

#### Acciones recomendadas

---

### 20126, Datos de carga cambiados

#### Descripción

La carga activa *arg* ha sido eliminada y sustituida con *arg*. Los datos de la carga estaban situados en la tarea *arg* conectada a la unidad mecánica *arg*.

#### Consecuencias

Es posible que la definición de carga del movimiento no sea correcta.

#### Causas probables

Los datos de carga han sido eliminados. Es posible que el módulo que contiene la definición original de la herramienta haya sido eliminado.

#### Acciones recomendadas

Si necesita la definición anterior, busque el programa o el módulo que contiene los datos de carga originales y cárguelo.

---

### 20127, Datos de herramienta cambiados

#### Descripción

La herramienta activa *arg* ha sido eliminada y sustituida con *arg*. Los datos de la herramienta estaban situados en la tarea *arg* conectada a la unidad mecánica *arg*.

#### Consecuencias

Es posible que la definición de herramienta del movimiento no sea correcta.

#### Causas probables

Los datos de herramienta han sido eliminados. Es posible que el módulo que contiene la definición original de la herramienta haya sido eliminado.

#### Acciones recomendadas

Si necesita la definición anterior, busque el programa o el módulo que contiene los datos de herramienta originales y cárguelo.

---

### 20128, Datos de objeto de trabajo cambiados

#### Descripción

El objeto de trabajo activo *arg* ha sido eliminado y sustituido con *arg*. Los datos del objeto de trabajo estaban situados en la tarea *arg* conectada a la unidad mecánica *arg*.

#### Consecuencias

Es posible que la definición de objeto de trabajo del movimiento no sea correcta.

#### Causas probables

Los datos del objeto de trabajo fueron eliminados. Es posible que el módulo que contiene la definición original de la herramienta haya sido eliminado.

#### Acciones recomendadas

Si necesita la definición anterior, busque el programa o el módulo que contiene los datos de objeto de trabajo originales y cárguelo.

---

### 20130, Menú de tareas activas restaurado

#### Descripción

Durante el arranque en caliente, el "menú de tareas activas" se restaura en el modo automático.

#### Consecuencias

Si tenía una o varias tareas no activadas, volverán a estar activadas tras el arranque en caliente en el modo automático.

#### Causas probables

Se ha realizado un arranque en caliente.

Continúa en la página siguiente

### Acciones recomendadas

Entre en el modo manual.

2. Desactive las tareas que no desee.
3. Vuelva al modo automático.

---

### 20131, Modo automático rechazado

#### Descripción

Una o varias señales de E/S lógicas estaban bloqueadas y no pudieron ser desbloqueadas al solicitar el modo automático.

#### Consecuencias

El sistema no puede pasar al modo automático.

#### Causas probables

Alguna señal de E/S bloqueada no pudo ser desbloqueada.

#### Acciones recomendadas

- 1) Regrese al modo manual.
- 2a) Consulte el registro de eventos en busca de errores relacionados con la E/S.
- 2b) o cambie el parámetro de sistema Controller/Auto Condition Reset/AllDebugSettings/Reset a No si el sistema debe estar en el modo de depuración al cambiar al modo automático.
- 3) Regrese al modo automático y confirme.

---

### 20132, Señales de E/S bloqueadas

#### Descripción

Una o varias señales de E/S lógicas estaban bloqueadas durante el inicio en el modo automático.

#### Consecuencias

Las señales bloqueadas se desbloquearán.

#### Causas probables

El sistema fue cambiado al modo automático durante el arranque en caliente.  
El parámetro de sistema AllDebugSettings tiene el valor Yes.

#### Acciones recomendadas

Ninguna. El sistema ha restablecido automáticamente los valores de depuración.

Para conservar los valores de depuración en el modo automático:

- 1) Regrese al modo manual.
- 2) Cambie el parámetro de sistema Controller/Auto Condition Reset/AllDebugSettings/Reset a NO.
- 3) Regrese al modo automático y confirme.
- 4) Para obtener más información, consulte el Manual de referencia técnica - Parámetros del sistema.

---

### 20133, Valores de depuración en el modo automático

#### Descripción

Una o varias señales de E/S lógicas estaban bloqueadas durante el inicio en el modo automático.

#### Consecuencias

Las señales de E/S bloqueadas seguirán bloqueadas.  
El sistema no estará en el modo de plena producción en automático.

#### Acciones recomendadas

Para el modo de plena producción:

- 1) Regrese al modo manual.
- 2) Cambie el parámetro de sistema Controller/Auto Condition Reset/AllDebugSettings/Reset a YES.
- 3) Regrese al modo automático y confirme.
- 4) Para obtener más información, consulte el Manual de referencia técnica - Parámetros del sistema.

---

### 20134, Cadena de llamadas

#### Descripción

La cadena de llamadas ha sido alterada para partir de una rutina distinta de main.

#### Consecuencias

El puntero de programa se restablecerá a la rutina Main.

#### Causas probables

El sistema fue cambiado al modo automático durante el arranque en caliente.  
El parámetro de sistema AllDebugSettings tiene el valor Yes.

#### Acciones recomendadas

Para usar el modo de depuración en el modo automático:

- 1) Regrese al modo manual.
- 2) Cambie el parámetro de sistema AllDebugSetting a NO.
- 3) Regrese al modo automático y confirme.
- 4) Para obtener más información, consulte el Manual de referencia técnica - Parámetros del sistema.

---

### 20135, Valores de depuración en el modo automático

#### Descripción

La cadena de llamadas ha sido alterada para partir de una rutina distinta de main.

#### Consecuencias

El puntero de programa no se situará en Main.

## 6 Resolución de problemas según el registro de eventos

---

### 6.3 2x xxx

#### Continuación

El sistema no estará en el modo de plena producción en automático.

#### Acciones recomendadas

Para el modo de plena producción:

- 1) Regrese al modo manual.
- 2) Cambie el parámetro de sistema Controller/Auto Condition Reset/AllDebugSettings/Reset a YES.
- 3) Regrese al modo automático y confirme.
- 4) Para obtener más información, consulte el Manual de referencia técnica - Parámetros del sistema.

---

### 20136, Velocidad reducida

#### Descripción

El sistema estaba funcionando a velocidad reducida durante el inicio en el modo automático.

#### Consecuencias

La velocidad cambiará al 100%.

#### Causas probables

El sistema fue cambiado al modo automático durante el arranque en caliente.

#### Acciones recomendadas

Ninguna. El sistema ha restablecido automáticamente los valores de depuración.

Para conservar los valores de depuración en el modo automático:

- 1) Regrese al modo manual.
- 2) Cambie el parámetro de sistema Controller/Auto Condition Reset/AllDebugSettings/Reset a NO.
- 3) Regrese al modo automático y confirme.
- 4) Para obtener más información, consulte el Manual de referencia técnica - Parámetros del sistema.

---

### 20137, Valores de depuración en el modo automático

#### Descripción

El sistema estaba funcionando a velocidad reducida durante el inicio en el modo automático.

#### Consecuencias

La velocidad permanecerá sin cambios.

El sistema no estará en el modo de plena producción en automático.

#### Acciones recomendadas

Para el modo de plena producción:

- 1) Regrese al modo manual.

2) Cambie el parámetro de sistema Controller/Auto Condition Reset/AllDebugSettings/Reset a YES.

3) Regrese al modo automático y confirme.

4) Para obtener más información, consulte el Manual de referencia técnica - Parámetros del sistema.

---

### 20138, Tareas desactivadas

#### Descripción

Una o varias de las tareas de tipo NORMAL estaban desactivadas durante el inicio en el modo automático.

#### Consecuencias

Todas las tareas normales desactivadas se activarán.

#### Causas probables

El sistema fue cambiado al modo automático durante el arranque en caliente.

El parámetro de sistema AllDebugSettings tiene el valor Yes.

#### Acciones recomendadas

Ninguna. El sistema ha restablecido automáticamente los valores de depuración.

Para conservar los valores de depuración en el modo automático:

- 1) Regrese al modo manual.
- 2) Cambie el parámetro de sistema Controller/Auto Condition Reset/AllDebugSettings/Reset a NO.
- 3) Regrese al modo automático y confirme.
- 4) Para obtener más información, consulte el Manual de referencia técnica - Parámetros del sistema.

---

### 20139, Valores de depuración en el modo automático

#### Descripción

Una o varias de las tareas de tipo NORMAL estaban desactivadas durante el inicio en el modo automático.

#### Consecuencias

Las tareas desactivadas permanecerán desactivadas.

El sistema no estará en el modo de plena producción en automático.

#### Acciones recomendadas

Para el modo de plena producción:

- 1) Regrese al modo manual.
- 2) Cambie el parámetro de sistema Controller/Auto Condition Reset/AllDebugSettings/Reset a YES.
- 3) Regrese al modo automático y confirme.
- 4) Para obtener más información, consulte el Manual de referencia técnica - Parámetros del sistema.

*Continúa en la página siguiente*

---

### 20140, Motores ON rechazado

**Descripción**

El paso a Motores ON a través de las E/S del sistema fue rechazado.

**Acciones recomendadas**

---

### 20141, Motores OFF rechazado

**Descripción**

El paso a Motores OFF a través de las E/S del sistema fue rechazado.

**Acciones recomendadas**

---

### 20142, Inicio rechazado

**Descripción**

El inicio/reinicio del programa a través de las E/S del sistema fue rechazado.

**Consecuencias**

No será posible iniciar el programa.

**Causas probables**

- Puede deberse a que el robot está fuera de la distancia de recuperación.
- El programa se estaba ejecutando.
- Hay una operación de copia de seguridad en curso.

**Acciones recomendadas**

- Realice un movimiento manual del robot hasta la zona de recuperación o mueva el puntero de programa.
- Detenga el programa antes de activar System Input Start.

---

### 20143, Inicio de main rechazado

**Descripción**

El inicio del programa en la rutina main a través de las E/S del sistema fue rechazado.

**Consecuencias**

No será posible iniciar el programa.

**Causas probables**

- El programa se estaba ejecutando.
- Hay una operación de copia de seguridad en curso.

**Acciones recomendadas**

Detenga el programa antes de activar System Input Start at Main.

---

### 20144, Detención rechazada

**Descripción**

La detención del programa a través de las E/S del sistema fue rechazada.

**Acciones recomendadas**

---

### 20145, Detención de ciclo rechazada

**Descripción**

La detención del programa tras el ciclo a través de las E/S del sistema fue rechazada.

**Acciones recomendadas**

---

### 20146, Interrupción manual rechazada

**Descripción**

La interrupción manual del programa a través de las E/S del sistema fue rechazada.

**Consecuencias**

La interrupción manual no se ejecutará.

**Causas probables**

- El programa se estaba ejecutando.
- Hay una operación de copia de seguridad en curso.

**Acciones recomendadas**

Detenga el programa antes de activar System Input Interrupt.

---

### 20147, Carga e inicio rechazados

**Descripción**

La carga y el inicio del programa a través de las E/S del sistema fueron rechazados.

**Consecuencias**

No será posible iniciar el programa.

**Causas probables**

- Los argumentos System Input Load y Start son incorrectos.
- El módulo fue cargado, pero el sistema no pudo establecer el puntero de programa.
- El programa se estaba ejecutando.
- Hay una operación de copia de seguridad en curso.

**Acciones recomendadas**

Compruebe lo siguiente:

- Que los argumentos de System Input Load and Start sean correctos.
- Que el nombre del archivo de programa a cargar esté definido y sea correcto (incluida la unidad de almacenamiento).

## 6 Resolución de problemas según el registro de eventos

---

### 6.3 2x xxx

#### Continuación

- Que el nombre de la tarea en la que debe cargarse el programa esté definido y sea correcto.
- Que el programa estaba detenido antes de activar System Input Load and Start.

---

#### 20148, Confirmación rechazada

##### Descripción

La confirmación del restablecimiento del paro de emergencia a través de las E/S del sistema fue rechazada.

##### Acciones recomendadas

---

#### 20149, Restablecimiento de error rechazado

##### Descripción

El restablecimiento del error de ejecución del programa a través de las E/S del sistema fue rechazado.

##### Acciones recomendadas

---

#### 20150, Fallo de carga

##### Descripción

La carga de un programa a través de la E/S del sistema ha fallado.

##### Consecuencias

No será posible iniciar el programa.

##### Causas probables

- Los argumentos para System Input Load son incorrectos.
- El módulo fue cargado, pero el sistema no pudo establecer el puntero de programa.
- El programa se estaba ejecutando.
- Hay una operación de copia de seguridad en curso.

##### Acciones recomendadas

Compruebe lo siguiente:

- Que los argumentos de System Input Load sean correctos.
- Que el nombre del archivo de programa a cargar esté definido y sea correcto (incluida la unidad de almacenamiento).
- Que el nombre de la tarea en la que debe cargarse el programa esté definido y sea correcto.
- Que el programa estaba detenido antes de activar System Input Load.

---

#### 20153, Motors ON e inicio rechazados

##### Descripción

El paso a Motors ON y el inicio/reinicio del programa a través de las E/S del sistema fueron rechazados.

*Continúa en la página siguiente*

##### Consecuencias

No será posible iniciar el programa.

##### Causas probables

- Puede deberse a que el robot está fuera de la distancia de recuperación.
- El programa se estaba ejecutando.
- Hay una operación de copia de seguridad en curso.

##### Acciones recomendadas

- Realice un movimiento manual del robot hasta la zona de recuperación o mueva el puntero de programa.
- Detenga el programa antes de activar System Input Motors On and Start.

---

#### 20154, Detención de instrucción rechazada

##### Descripción

La detención del programa tras la instrucción a través de las E/S del sistema fue rechazada.

##### Acciones recomendadas

---

#### 20156, Argumento no definido

##### Descripción

El nombre de la rutina de interrupción para la interrupción manual a través de las E/S del sistema no está definido.

##### Acciones recomendadas

Configure el nombre de la rutina de interrupción.

---

#### 20157, Argumento no definido

##### Descripción

El nombre del programa para la carga y el inicio a través de las E/S del sistema no está definido.

##### Acciones recomendadas

Configure el nombre del programa.

---

#### 20158, No hay señal de entrada de sistema

##### Descripción

Se ha configurado una entrada de sistema a una señal de E/S que no existe.

Entrada de sistema: *arg*

Nombre de señal: *arg*

##### Consecuencias

El sistema pasa al estado SYS FAIL.

**Acciones recomendadas**

Añada la señal *arg* a *eio.cfg* o elimine la entrada de sistema *arg* de *eio.cfg*.

Debe configurar una señal para cada entrada de sistema.

---

**20159, No hay señal de salida de sistema****Descripción**

Se ha configurado una salida de sistema a una señal de E/S que no existe.

Salida de sistema: *arg*

Nombre de señal: *arg*

**Consecuencias**

El sistema pasa al estado SYS FAIL.

**Acciones recomendadas**

Añada la señal *arg* a *eio.cfg* o elimine la salida de sistema *arg* de *eio.cfg*.

Debe configurar una señal para cada salida de sistema.

---

**20161, Trayectoria no encontrada****Descripción**

El módulo de sistema *arg* de la tarea *arg* tiene una especificación correspondiente en la configuración de "Task modules" (Módulos de tarea) que hace referencia a una ruta de archivo que no existe.

**Acciones recomendadas**

Consulte "Task modules" (Módulos de tarea) en el menú "System

Parameter" (Parámetros del sistema) y cambie la ruta del elemento en este módulo de sistema.

---

**20162, Error de escritura****Descripción**

Se ha producido un error de escritura cuando el sistema intentaba guardar el módulo de sistema *arg* en *arg*

en la tarea *arg*. También es posible que el sistema no tenga espacio libre.

**Acciones recomendadas**

Consulte "Task modules" (Módulos de tarea) en el menú "System

Parameter" (Parámetros del sistema) y cambie la ruta del elemento en este módulo de sistema.

---

**20164, Fallo de reconfiguración****Descripción**

Aún hay módulos de sistema no guardados.

**Acciones recomendadas**

Lea las descripciones del error en los mensajes anteriores.

Vuelva a intentar el inicio del sistema.

---

**20165, Puntero de programa perdido.****Descripción**

Ya no es posible reiniciar a partir de la posición actual.

**Acciones recomendadas**

Es necesario iniciar el programa desde el principio.

---

**20166, Guardado de módulo rechazado****Descripción**

El módulo *arg* es anterior al código fuente de *arg* en la tarea *arg*.

**Acciones recomendadas**

---

**20167, Módulo no guardado****Descripción**

El módulo *arg* ha cambiado pero aún no está guardado en la tarea *arg*.

**Acciones recomendadas**

---

**20170, Sistema parado****Descripción**

Se ha detectado un error que ha parado el sistema.

**Consecuencias**

El sistema entra en el estado SYS STOP y el robot se ha detenido a lo largo de la trayectoria. El significado completo de este estado se describe en el Manual de solución de problemas del IRC5.

**Causas probables**

Existen varios errores que pueden provocar este cambio de estado.

*Continúa en la página siguiente*

## 6 Resolución de problemas según el registro de eventos

---

### 6.3 2x xxx

#### Continuación

##### Acciones recomendadas

- 1) Compruebe otros mensajes del registro de errores que se hayan producido al mismo tiempo para determinar la causa real.
- 2) Solucione la causa del fallo.

---

#### 20171, Sistema detenido

##### Descripción

Se ha detectado un error que ha detenido el sistema.

##### Consecuencias

El sistema entra en el estado SYSHALT, el programa y el movimiento del robot se han parado y los motores se han apagado. El significado completo de este estado se describe en el Manual de solución de problemas del IRC5.

##### Causas probables

Existen varios errores que pueden provocar este cambio de estado.

##### Acciones recomendadas

- 1) Compruebe otros mensajes del registro de errores que se hayan producido al mismo tiempo para determinar la causa real.
- 2) Solucione la causa del fallo.
- 3) Reinicie el programa.

---

#### 20172, Fallo del sistema

##### Descripción

Se ha detectado un error que ha provocado un fallo del sistema.

##### Consecuencias

El sistema pasa al estado SYSFAIL. El programa y el movimiento del robot se han parado y los motores se han apagado. El significado completo de este estado se describe en el Manual de solución de problemas del IRC5.

##### Causas probables

Existen varios errores que pueden provocar este cambio de estado.

##### Acciones recomendadas

- 1) Compruebe otros mensajes del registro de errores que se hayan producido al mismo tiempo para determinar la causa real.
- 2) Solucione la causa del fallo.
- 3) Realice un reinicio del sistema de la forma detallada en el Manual del operador del IRC5.

Continúa en la página siguiente

---

#### 20176, Salida analógica de sistema fuera de límites

##### Descripción

El valor *arg* de la salida de sistema *arg*, señal *arg*, está fuera de sus límites (mín. lógico: *arg* m/s, máx. lógico: *arg* m/s).

##### Consecuencias

El nuevo valor no se ha establecido y se conserva el valor anterior de la señal analógica.

##### Causas probables

Los límites lógicos superior y/o inferior de la señal pueden estar mal definidos.

##### Acciones recomendadas

Ajuste los valores de los límites lógicos superior y/o inferior para la señal y reinicie el controlador.

---

#### 20177, Cortocircuito en circuito de fase de motor

##### Descripción

El motor o el cable de motor del eje *arg* del módulo de accionamiento *arg* y la unidad de accionamiento número *arg* es un cortocircuito.

##### Consecuencias

No podrá realizar ninguna operación hasta haber corregido el fallo. El sistema pasa al estado SYS HALT.

##### Causas probables

Puede deberse a un motor o un cable de motor en mal estado. También puede estar causado por la existencia de contaminación en los contactores de los cables o a una avería en los devanados del motor.

##### Acciones recomendadas

- 1) Asegúrese de que el cable del motor esté conectado correctamente a la unidad de accionamiento.
- 2) Compruebe el cable y el motor midiendo sus respectivas resistencias. Desconecte antes de la medición.
- 3) Sustituya cualquier componente defectuoso.

---

#### 20178, Nombre de tarea incorrecto configurado

##### Descripción

El nombre de tarea incorrecto *arg* ha sido configurado para la entrada de sistema *arg*.

##### Consecuencias

La señal de entrada digital no estará conectada al evento especificado.

##### Acciones recomendadas

Modifique la configuración y reinicie el sistema.



---

### 20179, Memoria de disco en un nivel bajo crítico

**Descripción**

La capacidad de almacenamiento libre del disco ha alcanzado un nivel crítico. En este momento está por debajo de los 10 Mb. La ejecución de programas de RAPID se detendrá.

**Consecuencias**

El espacio libre del disco está muy cerca de llenarse completamente. Cuando esto ocurra, el sistema no podrá funcionar.

**Causas probables**

Demasiados datos en el disco.

**Acciones recomendadas**

- 1) Guarde los archivos en otro disco conectado a la red.
- 2) Borre datos del disco.
- 3) Después de eliminar archivos del disco, reinicie el programa.

---

### 20181, Restablecimiento de sistema rechazado.

**Descripción**

No se permite restablecer el sistema a través de las E/S del sistema.

**Acciones recomendadas**

---

### 20184, Argumento incorrecto para entradas del sistema

**Descripción**

Se ha declarado un modo de arranque no definido para las E/S del sistema.

**Acciones recomendadas**

---

### 20185, Nombre incorrecto

**Descripción**

Se ha declarado un nombre no definido en la configuración `runchn_bool` actual.

**Acciones recomendadas**

---

### 20187, Archivo de registro de diagnóstico creado

**Descripción**

Debido a uno de los distintos fallos posibles, se ha creado un archivo de diagnósticos del sistema en *arg*. Este archivo contiene información de depuración interna y se ha diseñado para los fines de solución de problemas y depuración.

**Consecuencias**

El sistema reaccionará ante el error dando lugar a un paro, como se especifica en su propio texto del registro de eventos.

**Causas probables**

Existen varios errores que pueden provocar esta situación. Por lo general, los fallos que hacen que el sistema pase al estado SYS FAIL también crean un archivo de registro de diagnóstico.

**Acciones recomendadas**

Si es necesario, puede añadir este archivo al final de un informe de errores para enviarlo a su representante local de ABB.

---

### 20188, Datos de sistema no válidos

**Descripción**

El contenido del archivo *arg*, que contiene datos persistentes del sistema, no es válido. Código de error interno: *arg*. El sistema ha sido reiniciado utilizando los últimos datos válidos del sistema, guardados anteriormente en *arg*.

**Consecuencias**

Los cambios realizados en la configuración del sistema o en los programas de RAPID desde *arg* NO estarán disponibles después del reinicio. Tendrá que implementar de nuevo estos cambios.

**Acciones recomendadas**

- 1) Compruebe otros mensajes del registro de errores que se hayan producido al mismo tiempo para determinar la causa real.
- 2) Si es aceptable, realice un arranque B-start para aceptar el inicio con los últimos datos válidos cargados en el sistema.
- 3) Reinstale el sistema.
- 4) Compruebe la cantidad de espacio libre en el disco. Si es necesario, elimine datos para aumentar la capacidad de disco disponible.

---

### 20189, Datos de robot no válidos

**Descripción**

Imposible cargar los datos de robot independientes de sistema del archivo *arg*. El archivo existe porque el contenido no es válido. Código interno: *arg*

**Acciones recomendadas**

Compruebe los demás mensajes registrados para conocer las acciones necesarias. Asegúrese de que queda memoria libre en el dispositivo.

## 6 Resolución de problemas según el registro de eventos

---

### 6.3 2x xxx

#### Continuación

---

#### 20192, Memoria de disco casi agotada

##### Descripción

La capacidad de almacenamiento libre del disco es inferior a los 25 MB. Cuando descienda hasta los 10 MB, se detendrá la ejecución de los programas de RAPID.

##### Consecuencias

La capacidad del disco está a punto de agotarse. Cuando esto ocurra, el sistema no podrá funcionar.

##### Causas probables

Demasiados datos en el disco.

##### Acciones recomendadas

- 1) Guarde los archivos en otro disco conectado a la red.
- 2) Borre datos del disco.

---

#### 20193, Aviso de actualización de datos de robot

##### Descripción

Los valores de sincronización de los ejes y los datos de información de servicio (SIS) han sido restaurados desde la copia de seguridad.

Los datos de robot independiente de sistema no se guardaron durante el cierre del sistema. Los datos han sido restaurados desde la última copia de seguridad.

##### Acciones recomendadas

Asegúrese de que queda suficiente memoria libre en el dispositivo.  
Es posible que la batería de respaldo se haya descargado. Compruebe el registro de hardware.

---

#### 20194, Datos de sistema no copiados

##### Descripción

El sistema se ha restaurado correctamente, pero no fue posible crear una copia de seguridad de los datos de sistema actuales.

##### Acciones recomendadas

Asegúrese de que queda suficiente memoria libre en el dispositivo *arg*.

---

#### 20195, Datos de sistema perdidos durante el último apagado del sistema

##### Descripción

Normalmente, todos los datos de sistema se guardan al apagar. Durante el último apagado, el guardado de los datos ha fallado.

El sistema ha sido reiniciado utilizando los últimos datos válidos del sistema, guardados anteriormente en *arg*.

##### Consecuencias

*arg* Los cambios realizados en la configuración del sistema o en los programas de RAPID desde *arg* NO estarán disponibles después del reinicio. Tendrá que implementar de nuevo estos cambios.

##### Causas probables

Es posible que el banco de energía de respaldo estuviera descargado en el momento del cierre. Es posible que el disco de almacenamiento esté lleno.

##### Acciones recomendadas

- 1) Compruebe otros mensajes del registro de errores que se hayan producido al mismo tiempo para determinar la causa real.
- 2) Si es aceptable, realice un arranque B-start para aceptar el inicio con los datos cargados en el sistema.
- 3) Reinstale el sistema.
- 4) Compruebe la cantidad de espacio libre en el disco. Si es necesario, elimine datos para aumentar la capacidad de disco disponible.

---

#### 20196, Módulo guardado

##### Descripción

Durante la reconfiguración del sistema se ha encontrado un módulo modificado pero no guardado aún.  
El módulo se ha guardado en *arg*.

##### Acciones recomendadas

---

#### 20197, Imposible encontrar los datos de sistema del ciclo anterior

##### Descripción

Normalmente, todos los datos de sistema se guardan al apagar. No es posible encontrar el archivo que contiene los datos persistentes del sistema. El sistema ha sido reiniciado utilizando los últimos datos válidos del sistema, guardados anteriormente en *arg*.

##### Consecuencias

*arg* Los cambios realizados en la configuración del sistema o en los programas de RAPID desde *arg* NO estarán disponibles después del reinicio. Tendrá que implementar de nuevo estos cambios.

Continúa en la página siguiente

### Causas probables

Es posible que tenga que mover o eliminar manualmente el archivo que contiene los datos de sistema guardados.

### Acciones recomendadas

- 1) Compruebe la ubicación y la disponibilidad del archivo de datos de sistema.
- 2) Si es aceptable, realice un arranque B-start para aceptar el inicio con los últimos datos válidos cargados en el sistema.
- 3) Reinstale el sistema.

---

### 20199, SoftStop de sistema rechazado

#### Descripción

La entrada de sistema SoftStop no se permite.

#### Acciones recomendadas

---

### 20200, Interruptor de fin de carrera abierto por el SC

#### Descripción

El interruptor de fin de carrera del robot ha sido abierto por el Safety Controller (SC).

#### Consecuencias

El sistema pasa al estado de paro protegido.

#### Causas probables

El controlador Safety Controller ha abierto el interruptor de fin de carrera debido a una vulneración de la seguridad.

#### Acciones recomendadas

- 1) Consulte el motivo indicado en otros registros de eventos.
- 2) Compruebe el cable entre tarjeta de contactor y el controlador Safety Controller.
- 3) Rearme el paro pulsando el pulsador Motors ON o activando la entrada de sistema adecuada.

---

### 20201, Interruptor de límite abierto

#### Descripción

El interruptor de límite del robot se ha abierto.

#### Consecuencias

El sistema pasa al estado Motores OFF.

#### Causas probables

Se ha hecho funcionar al robot fuera del área de trabajo definido por los interruptores de límite montados en el robot.

#### Acciones recomendadas

- 1) Presione un botón "Override Limit" (Redefinir límite) externo si existe y mueva manualmente el robot al área de trabajo.

- 2) Reanude el funcionamiento.

---

### 20202, Paro de emergencia abierto

#### Descripción

El circuito de paro de emergencia ha sido interrumpido anteriormente y, mientras estaba interrumpido, se ha intentado utilizar el robot.

#### Consecuencias

El sistema permanece en el estado de paro de emergencia.

#### Causas probables

Se ha intentado manipular un control, por ejemplo el dispositivo de habilitación.

#### Acciones recomendadas

- 1) Para reanudar el funcionamiento, restablezca en primer lugar el botón de paro de emergencia que ha disparado el paro.
- 2) A continuación, devuelva el sistema al estado Motores ON presionando el botón Motores ON del módulo de control.

---

### 20203, Dispositivo de habilitación abierto

#### Descripción

Sólo una de las dos cadenas de dispositivo de habilitación estaba abierta.

#### Consecuencias

El sistema pasa al estado SYS HALT.

#### Causas probables

Es posible que el dispositivo de habilitación de la unidad de programación esté defectuoso o mal conectado. Tanto la unidad de programación como su dispositivo de habilitación se describen en el Manual de resolución de problemas del IRC5.

#### Acciones recomendadas

- 1) Compruebe el cable de la unidad de programación y su conexión.
- 2) Si es necesario, sustituya la unidad de programación defectuosa o su cable.

---

### 20204, Desequilibrio de llave de funcionamiento

#### Descripción

El sistema ha detectado un desequilibrio en los dos circuitos paralelos MANUAL / AUTO de la llave de funcionamiento.

#### Causas probables

El par de contactos de alguno de los cables conectados al circuito de la llave de funcionamiento presenta un fallo de funcionamiento.

## 6 Resolución de problemas según el registro de eventos

---

### 6.3 2x xxx

#### Continuación

##### Acciones recomendadas

- 1) Aísle el cable de conexión que está causando el conflicto.
- 2) Conecte el cable de la forma correcta.

---

#### 20205, Paro automático abierto

##### Descripción

El circuito de paro automático se ha interrumpido.

##### Consecuencias

El sistema pasa al estado de paro automático.

##### Causas probables

Uno o varios de los interruptores conectados en serie con el circuito de paro automático se han abierto, algo que puede deberse a un gran número de fallos. Esto es sólo posible durante el modo de funcionamiento automático. El circuito de paro automático se describe en el Manual de solución de problemas.

##### Acciones recomendadas

- 1) Busque el interruptor, restablézcalo o reinicie el sistema.
- 2) Compruebe los cables y las conexiones.

---

#### 20206, Paro general abierto

##### Descripción

El circuito de paro general se ha interrumpido.

##### Consecuencias

El sistema pasa al estado de paro general.

##### Causas probables

Uno o varios de los interruptores conectados en serie con el circuito de paro general se han abierto, algo que puede deberse a un gran número de fallos. Esto es posible en cualquier modo de funcionamiento. El circuito de paro general se describe en el Manual de solución de problemas.

##### Acciones recomendadas

- 1) Busque el interruptor, restablézcalo o reinicie el sistema.
- 2) Compruebe los cables y las conexiones.

---

#### 20208, Interruptores de la cadena abiertos

##### Descripción

Una cadena de seguridad distinta de las del paro automático y el paro general se ha interrumpido.

##### Consecuencias

El sistema pasa al estado de paro protegido.

##### Causas probables

Uno o varios de los interruptores conectados en serie con el circuito superior de la cadena de funcionamiento se han abierto,

algo que puede deberse a un gran número de fallos. La cadena de funcionamiento superior se describe en el Manual de resolución de problemas y en el diagrama de circuitos.

##### Acciones recomendadas

- 1) Compruebe los demás mensajes de error para determinar la causa principal del fallo.
- 2) Busque el interruptor, restablézcalo o reinicie el sistema.
- 3) Compruebe los cables y las conexiones.

---

#### 20209, Contactor externo abierto

##### Descripción

Un contactor externo se ha abierto.

##### Consecuencias

El sistema pasa del estado Motores OFF al estado SYSHALT al intentar el inicio.

##### Causas probables

La cadena de funcionamiento de un equipo externo se ha interrumpido, lo que puede deberse a los contactores auxiliares del contactor externo o, si se usa, a un PLC que lo controla. El contactor externo suministra alimentación a un equipo externo, de un modo similar a la alimentación que proporciona el contactor de funcionamiento a un robot. Es posible que el fallo sólo se produzca al intentar pasar al modo Motores ON. La cadena de funcionamiento se describe en el Manual de solución de problemas y en el diagrama de circuitos.

##### Acciones recomendadas

- 1) Busque el interruptor, restablézcalo o reinicie el sistema.
- 2) Compruebe los cables y las conexiones.
- 3) Compruebe los contactores auxiliares del contactor externo.
- 4) Si se usa, compruebe los equipos de PLC utilizados para controlar el contactor externo.

---

#### 20211, Fallo en dos canales, cadena de ENABLE

##### Descripción

Un interruptor de sólo una de las dos cadenas de ENABLE se ha visto afectado brevemente, interrumpiendo la cadena y restableciéndola de nuevo, sin que la otra cadena se haya visto afectada.

##### Consecuencias

El sistema pasa al estado SYS HALT.

##### Causas probables

Es posible que haya una conexión de señal suelta en el computador de ejes o en el sistema de seguridad. La cadena de ENABLE se describe en el Manual de solución de problemas y en el diagrama de circuitos.

*Continúa en la página siguiente*

### Acciones recomendadas

- 1) Compruebe los cables y las conexiones.
- 2) Asegúrese de que todos los conectores de señales de la tarjeta del computador de ejes y del sistema de seguridad estén bien conectados.
- 3) Si no hay ninguna conexión suelta, sustituya la tarjeta defectuosa.

---

### 20212, Fallo en dos canales, cadena de funcionamiento

#### Descripción

Sólo una de las dos cadenas de funcionamiento se ha cerrado.

#### Consecuencias

El sistema pasa al estado SYSHALT.

#### Causas probables

Cualquiera de los interruptores conectados a la cadena de funcionamiento puede estar defectuoso o mal conectado, lo que hace que sólo se cierre un canal. La cadena de funcionamiento se describe en el Manual de solución de problemas del IRC5.

#### Acciones recomendadas

- 1) Compruebe los cables y las conexiones.
- 2) Compruebe otros mensajes del registro de errores que se hayan producido al mismo tiempo para determinar qué interruptor provocó el fallo.
- 3) Asegúrese de que todos los interruptores funcionen correctamente.
- 4) Para ayudarle a devolver las cadenas a un estado definido, presione y libere a continuación el paro de emergencia.
- 5) Si no hay ninguna conexión suelta, sustituya el interruptor defectuoso.

---

### 20213, Fallo en dos canales

#### Descripción

Se ha detectado un breve cambio de estado en cualquiera de las cadenas de funcionamiento o habilitación.

#### Consecuencias

El sistema pasa al estado SYSHALT.

#### Causas probables

Puede deberse a varios fallos posibles. Las cadenas de habilitación y funcionamiento se describen en el Manual de solución de problemas del IRC5.

#### Acciones recomendadas

- 1) Compruebe los cables y las conexiones.

- 2) Compruebe otros mensajes del registro de errores que se hayan producido al mismo tiempo para determinar la causa del fallo.
- 3) Para ayudarle a devolver las cadenas a un estado definido, el problema puede solucionarse presionando y liberando a continuación el paro de emergencia.

---

### 20214, Interruptor de límite abierto, DRV1

#### Descripción

El interruptor de límite del robot se ha abierto.

#### Consecuencias

El sistema pasa al estado Motores OFF.

#### Causas probables

Se ha hecho funcionar al robot fuera del área de trabajo definido por los interruptores de límite montados en el robot.

#### Acciones recomendadas

- 1) Presione un botón "Override Limit" (Redefinir límite) externo si existe y mueva manualmente el robot al área de trabajo.
- 2) Reanude el funcionamiento.

---

### 20215, Paro superior abierto

#### Descripción

El circuito superior de paro protegido se ha abierto.

#### Consecuencias

El sistema pasa al estado de paro superior.

#### Causas probables

Uno o varios de los interruptores conectados en serie con el circuito superior de paro protegido se han abierto, algo que puede deberse a un gran número de fallos. Esto es posible en cualquier modo de funcionamiento. El circuito de paro superior se describe en el Manual de solución de problemas.

#### Acciones recomendadas

- 1) Busque el interruptor, restablézcalo o reinicie el sistema.

---

### 20216, Dispositivo de habilitación activo en el modo automático

#### Descripción

El sistema ha detectado que el dispositivo de habilitación ha sido presionado durante más de 3 segundos en el modo de funcionamiento automático.

#### Consecuencias

El sistema pasa al estado de paro protegido.

## 6 Resolución de problemas según el registro de eventos

---

### 6.3 2x xxx

#### Continuación

##### Acciones recomendadas

1. Libere el dispositivo de habilitación.
2. Pase al modo manual.

---

#### 20217, Interruptor de límite abierto, DRV2

##### Descripción

El interruptor de límite del robot se ha abierto.

##### Consecuencias

El sistema pasa al estado Motores OFF.

##### Causas probables

Se ha hecho funcionar al robot fuera del área de trabajo definido por los interruptores de límite montados en el robot.

##### Acciones recomendadas

- 1) Presione un botón "Override Limit" (Redefinir límite) externo si existe y mueva manualmente el robot al área de trabajo.
- 2) Reanude el funcionamiento.

---

#### 20218, Interruptor de límite abierto, DRV3

##### Descripción

El interruptor de límite del robot se ha abierto.

##### Consecuencias

El sistema pasa al estado Motores OFF.

##### Causas probables

Se ha hecho funcionar al robot fuera del área de trabajo definido por los interruptores de límite montados en el robot.

##### Acciones recomendadas

- 1) Presione un botón "Override Limit" (Redefinir límite) externo si existe y mueva manualmente el robot al área de trabajo.
- 2) Reanude el funcionamiento.

---

#### 20219, Interruptor de límite abierto, DRV4

##### Descripción

El interruptor de límite del robot se ha abierto.

##### Consecuencias

El sistema pasa al estado Motores OFF.

##### Causas probables

Se ha hecho funcionar al robot fuera del área de trabajo definido por los interruptores de límite montados en el robot.

##### Acciones recomendadas

- 1) Presione un botón "Override Limit" (Redefinir límite) externo si existe y

mueva manualmente el robot al área de trabajo.

- 2) Reanude el funcionamiento.

---

#### 20220, Conflicto de paro superior

##### Descripción

Sólo una de las dos cadenas de paro superior se abrió.

##### Consecuencias

El sistema pasa al estado SYSHALT.

##### Causas probables

Cualquiera de los interruptores conectados a la cadena de paro superior puede estar defectuoso o mal conectado, lo que hace que sólo se cierre un canal. La cadena de paro superior se describe en el Manual de solución de problemas del IRC5.

##### Acciones recomendadas

- 1) Compruebe los cables y las conexiones.
- 2) Compruebe otros mensajes del registro de errores que se hayan producido al mismo tiempo para determinar qué interruptor provocó el fallo.
- 3) Asegúrese de que todos los interruptores funcionen correctamente.
- 4) Si no hay ninguna conexión suelta, sustituya el interruptor defectuoso.

---

#### 20221, Conflicto de cadena de funcionamiento

##### Descripción

Conflicto de estado en la cadena de funcionamiento.

##### Acciones recomendadas

Compruebe los cables de la cadena de funcionamiento.

---

#### 20222, Conflicto de interruptores de límite

##### Descripción

Sólo una de las dos cadenas de interruptores de límite se abrió.

##### Consecuencias

El sistema pasa al estado SYSHALT.

##### Causas probables

Cualquiera de los interruptores conectados a la cadena de interruptores de límite puede estar defectuoso o mal conectado, lo que hace que sólo se cierre un canal. La cadena de interruptores de límite se describe en el Manual de solución de problemas del IRC5.

##### Acciones recomendadas

- 1) Compruebe los cables y las conexiones.

*Continúa en la página siguiente*

- 2) Compruebe otros mensajes del registro de errores que se hayan producido al mismo tiempo para determinar qué interruptor provocó el fallo.
- 3) Asegúrese de que todos los interruptores funcionen correctamente.
- 4) Si no hay ninguna conexión suelta, sustituya el interruptor defectuoso.

---

### 20223, Conflicto de paro de emergencia

#### Descripción

Sólo una de las dos cadenas de paro de emergencia se abrió.

#### Consecuencias

El sistema pasa al estado SYSHALT.

#### Causas probables

Cualquiera de los interruptores conectados a la cadena de paro de emergencia puede estar defectuoso o mal conectado, lo que hace que sólo se cierre un canal. La cadena de paro de emergencia se describe en el Manual de resolución de problemas del IRC5.

#### Acciones recomendadas

- 1) Compruebe los cables y las conexiones.
- 2) Compruebe otros mensajes del registro de errores que se hayan producido al mismo tiempo para determinar qué interruptor provocó el fallo.
- 3) Asegúrese de que todos los interruptores funcionen correctamente.
- 4) Si no hay ninguna conexión suelta, sustituya el interruptor defectuoso.

---

### 20224, Conflicto en dispositivo de habilitación

#### Descripción

Sólo una de las dos cadenas de dispositivo de habilitación estaba abierta.

#### Consecuencias

El sistema pasa al estado SYS HALT.

#### Causas probables

Es posible que el dispositivo de habilitación de la unidad de programación esté defectuoso o mal conectado. Tanto la unidad de programación como su dispositivo de habilitación se describen en el Manual de resolución de problemas del IRC5.

#### Acciones recomendadas

- 1) Compruebe el cable de la unidad de programación y su conexión.
- 2) Si es necesario, sustituya la unidad de programación defectuosa o su cable.

---

### 20225, Conflicto de paro automático

#### Descripción

Sólo una de las dos cadenas de paro automático se abrió.

#### Consecuencias

El sistema pasa al estado SYSHALT.

#### Causas probables

Cualquiera de los interruptores conectados a la cadena de paro automático puede estar defectuoso o mal conectado, lo que hace que sólo se cierre un canal. La cadena de paro automático se describe en el Manual de solución de problemas del IRC5.

#### Acciones recomendadas

- 1) Compruebe los cables y las conexiones.
- 2) Compruebe otros mensajes del registro de errores que se hayan producido al mismo tiempo para determinar qué interruptor provocó el fallo.
- 3) Asegúrese de que todos los interruptores funcionen correctamente.
- 4) Si no hay ninguna conexión suelta, sustituya el interruptor defectuoso.

---

### 20226, Conflicto de paro general

#### Descripción

Sólo una de las dos cadenas de paro general se abrió.

#### Consecuencias

El sistema pasa al estado SYSHALT.

#### Causas probables

Cualquiera de los interruptores conectados a la cadena de paro general puede estar defectuoso o mal conectado, lo que hace que sólo se cierre un canal. La cadena de paro general se describe en el Manual de solución de problemas del IRC5.

#### Acciones recomendadas

- 1) Compruebe los cables y las conexiones.
- 2) Compruebe otros mensajes del registro de errores que se hayan producido al mismo tiempo para determinar qué interruptor provocó el fallo.
- 3) Asegúrese de que todos los interruptores funcionen correctamente.
- 4) Si no hay ninguna conexión suelta, sustituya el interruptor defectuoso.

---

### 20227, Conflicto de contactor del motor, DRV1

#### Descripción

Sólo uno de los dos contactores de motor del sistema de accionamiento 1 ha confirmado el orden de activación.

*Continúa en la página siguiente*

## 6 Resolución de problemas según el registro de eventos

---

### 6.3 2x xxx

#### Continuación

##### Consecuencias

El sistema pasa al estado SYSHALT.

##### Causas probables

Un fallo de los contactos auxiliares del contactor de motor o la alimentación que reciben.

##### Acciones recomendadas

- 1) Compruebe los cables y las conexiones.
- 2) Compruebe el funcionamiento de los contactos auxiliares.

---

### 20231, Paro de emergencia retardado por un desequilibrio de circuitos

#### Descripción

El sistema ha detectado un desequilibrio en los dos circuitos paralelos de paro de emergencia.

#### Consecuencias

El sistema pasa al estado de paro de emergencia después de aproximadamente 1 segundo.

#### Causas probables

El par de contactos de alguno de los botones de paro de emergencia presenta un fallo de funcionamiento.

#### Acciones recomendadas

1. Aísle el botón de paro de emergencia que ha causado el conflicto.
2. Compruebe el par de contactos.
3. Asegúrese de que todas las conexiones estén bien apretadas.
4. Sustituya el botón si es necesario.

---

### 20232, Paro automático retardado por un desequilibrio de circuitos

#### Descripción

El sistema ha detectado un desequilibrio en los dos circuitos paralelos de paro automático.

#### Consecuencias

El sistema pasa al estado de paro protegido después de aproximadamente 1 segundo.

#### Causas probables

El par de contactos de alguno de los dispositivos de seguridad conectados al circuito de paro automático presenta un fallo de funcionamiento.

#### Acciones recomendadas

1. Aísle el dispositivo de seguridad que causa el conflicto.
2. Asegúrese de que el dispositivo utilizado sea un dispositivo de dos canales.
3. Compruebe el par de contactos.

*Continúa en la página siguiente*

4. Asegúrese de que todas las conexiones sean correctas.
5. Sustituya el dispositivo si es necesario.

---

### 20233, Paro general retardado por un desequilibrio de circuitos

#### Descripción

El sistema ha detectado un desequilibrio en los dos circuitos paralelos de paro general.

#### Consecuencias

El sistema pasa al estado de paro protegido después de aproximadamente 1 segundo.

#### Causas probables

El par de contactos de alguno de los dispositivos de seguridad conectados al circuito de paro general presenta un fallo de funcionamiento.

#### Acciones recomendadas

1. Aísle el dispositivo de seguridad que causa el conflicto.
2. Asegúrese de que el dispositivo utilizado sea un dispositivo de dos canales.
3. Compruebe el par de contactos.
4. Asegúrese de que todas las conexiones sean correctas.
5. Sustituya el dispositivo si es necesario.

---

### 20234, Paro de emergencia inmediato

#### Descripción

Los circuitos de paro de emergencia se han interrumpido.

#### Consecuencias

El sistema pasa directamente al estado de paro de emergencia.

#### Causas probables

Uno o varios de los pulsadores de paro de emergencia de color rojo han sido accionados.

#### Acciones recomendadas

- 1) Aísle el pulsador de paro de emergencia que fue abierto.
- 2) Restablezca el pulsador.

---

### 20235, Paro automático inmediato

#### Descripción

Los circuitos de paro automático se han interrumpido.

#### Consecuencias

El sistema pasa directamente al estado de paro protegido.

#### Causas probables

Uno o varios de los interruptores de dispositivos de emergencia del circuito de paro automático se han abierto.



**Acciones recomendadas**

- 1) Aísle el dispositivo de seguridad que fue abierto.
- 2) Restablezca el interruptor de dispositivo.

---

**20236, Paro general inmediato****Descripción**

Los circuitos de paro general se han interrumpido.

**Consecuencias**

El sistema pasa directamente al estado de paro protegido.

**Causas probables**

Uno o varios de los interruptores de dispositivos de emergencia del circuito de paro general se han abierto.

**Acciones recomendadas**

- 1) Aísle el dispositivo de seguridad que fue abierto.
- 2) Restablezca el interruptor de dispositivo.

---

**20237, Paro superior inmediato****Descripción**

Los circuitos de paro superior se han interrumpido.

**Consecuencias**

El sistema pasa directamente al estado de paro protegido.

**Causas probables**

Uno o varios de los interruptores de dispositivos de emergencia del circuito de paro superior se han abierto.

**Acciones recomendadas**

- 1) Aísle el dispositivo de seguridad que fue abierto.
- 2) Restablezca el interruptor de dispositivo.

---

**20238, Paro superior retardado por un desequilibrio de circuitos****Descripción**

El sistema ha detectado un desequilibrio en los dos circuitos paralelos de paro superior.

**Consecuencias**

El sistema pasa al estado de paro protegido después de aproximadamente 1 segundo.

**Causas probables**

El par de contactos de alguno de los dispositivos de seguridad conectados al circuito de paro superior presenta un fallo de funcionamiento.

**Acciones recomendadas**

1. Aísle el dispositivo de seguridad que causa el conflicto.

2. Asegúrese de que el dispositivo utilizado sea un dispositivo de dos canales.
3. Compruebe el par de contactos.
4. Asegúrese de que todas las conexiones sean correctas.
5. Sustituya el dispositivo si es necesario.

---

**20240, Conflicto entre señales de ENABLE****Descripción**

Un interruptor de sólo una de las dos cadenas de ENABLE se ha visto afectado, sin que la otra cadena se haya visto afectada.

**Consecuencias**

El sistema pasa al estado SYS HALT.

**Causas probables**

Es posible que haya alguna conexión de señales suelta en el sistema de seguridad. La cadena de ENABLE se describe en el Manual de solución de problemas y en el diagrama de circuitos.

**Acciones recomendadas**

- 1) Compruebe los cables y las conexiones.
- 2) Asegúrese de que todos los conectores de señales del sistema de seguridad estén bien conectados.
- 3) Si no hay ninguna conexión suelta, sustituya la tarjeta defectuosa.

---

**20241, Conflicto de modo de funcionamiento****Descripción**

Existe un conflicto entre el modo de funcionamiento seleccionado mediante el selector de modo de funcionamiento del frontal del armario de control y el modo de funcionamiento real detectado por el computador de ejes.

**Consecuencias**

El sistema pasa al estado SYS HALT.

**Causas probables**

Es posible que exista una avería en el selector de modo de funcionamiento o en los cables que van hasta el sistema de seguridad.

**Acciones recomendadas**

Compruebe el selector de modo de funcionamiento y sus cables al sistema de seguridad.

## 6 Resolución de problemas según el registro de eventos

---

### 6.3 2x xxx

#### Continuación

---

#### 20245, Conflicto de estado de control de ejecución, DRV2

##### Descripción

Conflicto de estado entre el control de ejecución y los contactores de motor del sistema de accionamiento 2.

##### Consecuencias

El sistema pasa al estado SYSHALT.

##### Causas probables

Un fallo de los contactores de motor o la alimentación que reciben.

##### Acciones recomendadas

- 1) Compruebe los cables y las conexiones.
- 2) Realice un arranque en caliente.

---

#### 20246, Conflicto de estado de control de ejecución, DRV3

##### Descripción

Conflicto de estado entre el control de ejecución y los contactores de motor del sistema de accionamiento 3.

##### Consecuencias

El sistema pasa al estado SYSHALT.

##### Causas probables

Un fallo de los contactores de motor o la alimentación que reciben.

##### Acciones recomendadas

- 1) Compruebe los cables y las conexiones.
- 2) Realice un arranque en caliente.

---

#### 20247, Conflicto de estado de control de ejecución, DRV4

##### Descripción

Conflicto de estado entre el control de ejecución y los contactores de motor del sistema de accionamiento 4.

##### Consecuencias

El sistema pasa al estado SYSHALT.

##### Causas probables

Un fallo de los contactores de motor o la alimentación que reciben.

##### Acciones recomendadas

- 1) Compruebe los cables y las conexiones.
- 2) Realice un arranque en caliente.

---

#### 20248, Conflicto de contactor del motor, DRV2

##### Descripción

Sólo uno de los dos contactores de motor del sistema de accionamiento 2 ha confirmado el orden de activación.

##### Consecuencias

El sistema pasa al estado SYSHALT.

##### Causas probables

Un fallo de los contactos auxiliares del contactor de motor o la alimentación que reciben.

##### Acciones recomendadas

- 1) Compruebe los cables y las conexiones.
- 2) Compruebe el funcionamiento de los contactos auxiliares.

---

#### 20249, Conflicto de contactor del motor, DRV3

##### Descripción

Sólo uno de los dos contactores de motor del sistema de accionamiento 3 ha confirmado el orden de activación.

##### Consecuencias

El sistema pasa al estado SYSHALT.

##### Causas probables

Un fallo de los contactos auxiliares del contactor de motor o la alimentación que reciben.

##### Acciones recomendadas

- 1) Compruebe los cables y las conexiones.
- 2) Compruebe el funcionamiento de los contactos auxiliares.

---

#### 20250, Conflicto de contactor del motor, DRV4

##### Descripción

Sólo uno de los dos contactores de motor del sistema de accionamiento 4 ha confirmado el orden de activación.

##### Consecuencias

El sistema pasa al estado SYSHALT.

##### Causas probables

Un fallo de los contactos auxiliares del contactor de motor o la alimentación que reciben.

##### Acciones recomendadas

- 1) Compruebe los cables y las conexiones.
- 2) Compruebe el funcionamiento de los contactos auxiliares.

*Continúa en la página siguiente*

---

### 20252, Temperatura de motor excesiva, DRV1

**Descripción**

Temperatura excesiva en un motor del manipulador. Asegúrese de esperar a que el motor se enfríe antes de volver a solicitar el paso a Motors ON.

**Acciones recomendadas**

- 1) Espere hasta que el motor sobrecalentado se haya enfriado, antes de volver a solicitar el paso a Motors ON.
- 2) Si usa el filtro de aire opcional, compruebe si está obturado y si es necesario cambiarlo.

---

### 20253, Temperatura de dispositivo externo excesiva, DRV1

**Descripción**

Temperatura excesiva en un dispositivo externo. Asegúrese de esperar a que el dispositivo externo se enfríe, antes de volver a solicitar el paso a Motores ON.

**Acciones recomendadas**

Espere hasta que el motor sobrecalentado se haya enfriado, antes de volver a solicitar el paso a Motores ON.

---

### 20254, Temperatura de motor excesiva, DRV2

**Descripción**

Temperatura excesiva en un motor del manipulador. Asegúrese de esperar a que el motor se enfríe antes de volver a solicitar el paso a Motors ON.

**Acciones recomendadas**

- 1) Espere hasta que el motor sobrecalentado se haya enfriado, antes de volver a solicitar el paso a Motors ON.
- 2) Si usa el filtro de aire opcional, compruebe si está obturado y si es necesario cambiarlo.

---

### 20255, Temperatura de dispositivo externo excesiva, DRV2

**Descripción**

Temperatura excesiva en un dispositivo externo. Asegúrese de esperar a que el dispositivo externo se enfríe, antes de volver a solicitar el paso a Motores ON.

**Acciones recomendadas**

Espere hasta que el motor sobrecalentado se haya enfriado, antes de volver a solicitar el paso a Motores ON.

---

### 20256, Temperatura de motor excesiva, DRV3

**Descripción**

Temperatura excesiva en un motor del manipulador. Asegúrese de esperar a que el motor se enfríe antes de volver a solicitar el paso a Motors ON.

**Acciones recomendadas**

- 1) Espere hasta que el motor sobrecalentado se haya enfriado, antes de volver a solicitar el paso a Motors ON.
- 2) Si usa el filtro de aire opcional, compruebe si está obturado y si es necesario cambiarlo.

---

### 20257, Temperatura de dispositivo externo excesiva, DRV3

**Descripción**

Temperatura excesiva en un dispositivo externo. Asegúrese de esperar a que el dispositivo externo se enfríe, antes de volver a solicitar el paso a Motores ON.

**Acciones recomendadas**

Espere hasta que el motor sobrecalentado se haya enfriado, antes de volver a solicitar el paso a Motores ON.

---

### 20258, Temperatura de motor excesiva, DRV4

**Descripción**

Temperatura excesiva en un motor del manipulador. Asegúrese de esperar a que el motor se enfríe antes de volver a solicitar el paso a Motors ON.

**Acciones recomendadas**

- 1) Espere hasta que el motor sobrecalentado se haya enfriado, antes de volver a solicitar el paso a Motors ON.
- 2) Si usa el filtro de aire opcional, compruebe si está obturado y si es necesario cambiarlo.

---

### 20259, Temperatura de dispositivo externo excesiva, DRV4

**Descripción**

Temperatura excesiva en un dispositivo externo. Asegúrese de esperar a que el dispositivo externo se enfríe, antes de volver a solicitar el paso a Motores ON.

**Acciones recomendadas**

Espere hasta que el motor sobrecalentado se haya enfriado, antes de volver a solicitar el paso a Motores ON.

## 6 Resolución de problemas según el registro de eventos

---

### 6.3 2x xxx

#### Continuación

---

#### 20260, Conflicto de estado de control de ejecución, DRV1

##### Descripción

Conflicto de estado entre el control de ejecución y los contactores de motor del sistema de accionamiento 1.

##### Consecuencias

El sistema pasa al estado SYSHALT.

##### Causas probables

Un fallo de los contactores de motor o la alimentación que reciben.

##### Acciones recomendadas

- 1) Compruebe los cables y las conexiones.
- 2) Realice un arranque en caliente.

---

#### 20262, Controlador Safety Controller no encontrado

##### Descripción

El sistema tiene una opción para controlador Safety Controller (SC) *arg* en el módulo de accionamiento *arg*, pero no se ha encontrado ningún controlador Safety Controller.

##### Acciones recomendadas

- Compruebe el cableado del controlador Safety Controller.
- Compruebe el estado del controlador Safety Controller.

Realice un arranque en caliente del controlador tras realizar las acciones recomendadas.

---

#### 20263, Fallo de comunicación con el SC

##### Descripción

Error de comunicación con el controlador Safety Controller (SC) *arg*

##### Acciones recomendadas

- Compruebe el cableado del controlador Safety Controller.
- Compruebe el estado del controlador Safety Controller.

Realice un arranque en caliente del controlador tras realizar las acciones recomendadas.

---

#### 20264, Opción de SC no presente

##### Descripción

Se encontró el controlador Safety Controller (SC) *arg* en el módulo de accionamiento *arg*. Este sistema no tiene la opción de un controlador Safety Controller en ese módulo de accionamiento.

##### Acciones recomendadas

- Compruebe las opciones de software del módulo de accionamiento.
- Instale un sistema con opción de controlador Safety Controller.

---

#### 20265, Error de paro suave del SC

##### Descripción

El paro suave del controlador Safety Controller (SC) no ha abierto los contactos de motor dentro del intervalo calculado.

##### Acciones recomendadas

Compruebe la conexión del interruptor de límite si está presente SafeMove.

---

#### 20266, Petición de código PIN del SC

##### Descripción

El controlador Safety Controller (SC) *arg* tiene una nueva configuración de seguridad y requiere un nuevo código PIN para su activación.

##### Acciones recomendadas

1. Inicie una sesión como un usuario con derechos de configuración de seguridad.
2. Introduzca un nuevo código PIN para el controlador Safety Controller en el Panel de control.

---

#### 20267, Fallo de inicialización del SC

##### Descripción

El controlador Safety Controller (SC) *arg* no se inicializó correctamente o no respondió durante la puesta en marcha.

##### Acciones recomendadas

1. Compruebe los registros de errores anteriores para determinar las posibles causas.
2. Reinicie el sistema.

---

#### 20268, Tipo incorrecto de SC

##### Descripción

Se encontró el controlador Safety Controller (SC) *arg* en el módulo de accionamiento *arg*. Se esperaba *arg*.

##### Acciones recomendadas

- Compruebe las opciones de software del módulo de accionamiento.
- Instale un sistema con la opción de controlador Safety Controller correcta.
- Instale un controlador Safety Controller del tipo correcto.

Continúa en la página siguiente

---

### 20269, Error de datos de calibración de motores en el SC

**Descripción**

No se ha descargado ningún dato de calibración al controlador Safety Controller (SC) en el Drive Module *arg*, o bien se usaron datos erróneos.

**Acciones recomendadas**

Descargue los datos de calibración de motores al Safety Controller (SC).

---

### 20270, Error de acceso

**Descripción**

Error de acceso al módulo de panel.

**Acciones recomendadas**

Examine los archivos de configuración de E/S.

---

### 20280, Conflicto de símbolo

**Descripción**

La señal *arg* definida en la configuración de E/S está en conflicto con otro símbolo de programa que tiene el mismo nombre.

Por ello, esta señal no se asignará a ninguna variable de programa.

**Acciones recomendadas**

Cambie el nombre de la señal en la configuración de E/S.

---

### 20281, Error de configuración de E/S

**Descripción**

*arg arg* con el nombre de señal *arg* corresponde a un tipo de señal incorrecto. Encontrado: *arg*. Se esperaba: *arg*.

**Acciones recomendadas**

Modifique la configuración y reinicie el sistema.

---

### 20282, Recurso e índice ya existentes

**Descripción**

Recurso *arg*  
Índice *arg*.

**Acciones recomendadas**

---

### 20283, La base de datos de texto está llena.

**Descripción**

Recurso *arg*  
Índice *arg*

**Acciones recomendadas**

---

### 20284, Tipo de señal incorrecto para una entrada de sistema

**Descripción**

La entrada de sistema *arg* está configurada con un tipo incorrecto de señal de E/S.

La señal de E/S *arg* corresponde al tipo *arg*, mientras que esta entrada de sistema requiere el tipo de señal de E/S *arg*.

**Acciones recomendadas**

Modifique la configuración de la entrada de sistema especificada.

---

### 20285, Tipo de señal incorrecto para una salida de sistema

**Descripción**

La salida de sistema *arg* está configurada con un tipo incorrecto de señal de E/S.

La señal de E/S *arg* corresponde al tipo *arg*, mientras que esta salida de sistema requiere el tipo de señal de E/S *arg*.

**Acciones recomendadas**

Modifique la configuración de la salida de sistema especificada.

---

### 20286, Señal de E/S no exclusiva para la salida de sistema

**Descripción**

Cada salida de sistema debe tener configurada una señal de E/S exclusiva.

No es posible asignar la misma señal de E/S a varias salidas de sistema.

Salida de sistema: *arg*

Nombre de señal: *arg*

## 6 Resolución de problemas según el registro de eventos

---

### 6.3 2x xxx

#### Continuación

##### Acciones recomendadas

---

#### 20287, Señal de E/S no exclusiva para la entrada de sistema

##### Descripción

Cada entrada de sistema debe tener configurada una señal de E/S exclusiva.

No es posible asignar la misma señal de E/S a varias entradas de sistema.

Entrada de sistema: *arg*

Nombre de señal: *arg*

---

#### 20288, Tipo desconocido de salida de sistema

##### Descripción

El tipo de salida de sistema que se ha configurado es desconocido en este sistema.

Salida de sistema desconocida: *arg*

##### Acciones recomendadas

Compruebe si el nombre de la salida de sistema está bien escrito.

---

#### 20289, Tipo desconocido de entrada de sistema

##### Descripción

El tipo de entrada de sistema que se ha configurado es desconocido en este sistema.

Entrada de sistema desconocida: *arg*

##### Acciones recomendadas

Compruebe si el nombre de la entrada de sistema está bien escrito.

---

#### 20290, Nombre de unidad mecánica desconocido para la salida de sistema

##### Descripción

Se ha configurado una salida de sistema con un nombre de unidad mecánica desconocido en este sistema.

Salida de sistema: *arg*

Nombre de unidad mecánica: *arg*

##### Acciones recomendadas

La unidad mecánica especificada debe estar configurada para poder usarla con salidas de sistema.

Compruebe si el nombre de la unidad mecánica está bien escrito.

---

#### 20291, Tipo desconocido de restricción de entrada de sistema

##### Descripción

El tipo de restricción de entrada de sistema que se ha configurado es desconocido en este sistema.

Restricción de entrada de sistema desconocida: *arg*

##### Acciones recomendadas

Compruebe si el nombre de la restricción de entrada de sistema está bien escrito.

---

#### 20292, Restricción desconocida de entrada de sistema

##### Descripción

La restricción de entrada de sistema que se ha configurado es desconocida en este sistema.

Tipo de restricción de entrada de sistema: *arg*

Restricción de entrada de sistema desconocida: *arg*

##### Acciones recomendadas

Compruebe si el nombre de la restricción de entrada de sistema está bien escrito.

---

#### 20293, Entrada de sistema restringida

##### Descripción

La *arg* solicitada está restringida por la entrada de sistema *arg* activada por la señal de E/S *arg*.

##### Consecuencias

La acción solicitada por la entrada de sistema *arg* no tendrá lugar y la operación no se verá afectada.

##### Causas probables

Es posible que la entrada de sistema *arg* sea activada por un equipo externo, como PLCs u otros elementos, debido a varios motivos posibles.

##### Acciones recomendadas

1) Investigue por qué se ha activado la entrada de sistema y, en caso necesario, corrija las causas.

---

#### 20294, La acción no puede ser realizada.

##### Descripción

La acción solicitada no puede realizarse dado que la unidad de E/S no responde.

##### Consecuencias

No es posible decidir si la acción tiene restricciones asignadas.

Continúa en la página siguiente

### Causas probables

La acción solicitada no se realizará hasta que la unidad de E/S vuelva a estar activada.

### Acciones recomendadas

No desactive en ningún caso las unidades que contengan entradas o salidas de sistema.

---

### 20295, La señal no puede usarse como salida de sistema.

#### Descripción

La salida de sistema *arg* está configurada con una señal de E/S que pertenece a una categoría incorrecta. La señal de E/S *arg* tiene la categoría Seguridad y no puede usarse como salida de sistema

#### Acciones recomendadas

Seleccione otra señal o cámbiela a otra categoría.

---

### 20296, Nombre de tarea incorrecto configurado

#### Descripción

El nombre de tarea incorrecto *arg* ha sido configurado para la salida de sistema *arg*.

#### Consecuencias

La señal de salida digital no estará conectada al evento especificado.

#### Acciones recomendadas

Modifique la configuración y reinicie el sistema.

---

### 20297, Fallo de comunicación de salida de sistema

#### Descripción

Imposible cambiar el valor de la señal de E/S *arg* conectada a la salida de sistema *arg*.

#### Consecuencias

El sistema pasa al estado SYS HALT

#### Causas probables

- La conexión a la unidad de E/S puede haberse perdido.

---

### 20307, Fallo de ventilador de refrigeración del motor, eje 1

#### Descripción

El ventilador de refrigeración del motor del eje 1 del robot conectado al módulo de accionamiento *arg* no funciona correctamente.

### Consecuencias

El significado completo de este estado se describe en el Manual de resolución de problemas del IRC5.

### Causas probables

-Es posible que los cables de alimentación del ventilador estén dañados o que no estén conectados correctamente al motor o a la unidad de contactores.

- Es posible que el ventilador o la fuente de alimentación del módulo de accionamiento se encuentren en mal estado.

### Acciones recomendadas

- 1) Asegúrese de que el cable del ventilador esté conectado correctamente.
- 2) Asegúrese de que el ventilador pueda girar libremente y de que el flujo de aire no esté obstruido.
- 3) Asegúrese de que las tensiones de salida y entrada de la fuente de alimentación del módulo de accionamiento se encuentren dentro de los límites especificados, que se detallan en el Manual de solución de problemas. Sustituya cualquier unidad defectuosa.

---

### 20308, Fallo de ventilador de refrigeración del motor, eje 2

#### Descripción

El ventilador de refrigeración del motor del eje 2 del robot conectado al módulo de accionamiento *arg* no funciona correctamente.

### Consecuencias

El significado completo de este estado se describe en el Manual de resolución de problemas del IRC5.

### Causas probables

-Es posible que los cables de alimentación del ventilador estén dañados o que no estén conectados correctamente al motor o a la unidad de contactores.

- Es posible que el ventilador o la fuente de alimentación del módulo de accionamiento se encuentren en mal estado.

### Acciones recomendadas

- 1) Asegúrese de que el cable del ventilador esté conectado correctamente.
- 2) Asegúrese de que el ventilador pueda girar libremente y de que el flujo de aire no esté obstruido.
- 3) Asegúrese de que las tensiones de salida y entrada de la fuente de alimentación del módulo de accionamiento se encuentren dentro de los límites especificados, que se detallan en el Manual de solución de problemas. Sustituya cualquier unidad defectuosa.

## 6 Resolución de problemas según el registro de eventos

---

### 6.3 2x xxx

#### Continuación

---

#### 20309, Fallo de ventilador de refrigeración del motor, eje 3

##### Descripción

El ventilador de refrigeración del motor del eje 3 del robot conectado al módulo de accionamiento *arg* no funciona correctamente.

##### Consecuencias

El significado completo de este estado se describe en el Manual de resolución de problemas del IRC5.

##### Causas probables

- Es posible que los cables de alimentación del ventilador estén dañados o que no estén conectados correctamente al motor o a la unidad de contactores.
- Es posible que el ventilador o la fuente de alimentación del módulo de accionamiento se encuentren en mal estado.

##### Acciones recomendadas

- 1) Asegúrese de que el cable del ventilador esté conectado correctamente.
- 2) Asegúrese de que el ventilador pueda girar libremente y de que el flujo de aire no esté obstruido.
- 3) Asegúrese de que las tensiones de salida y entrada de la fuente de alimentación del módulo de accionamiento se encuentren dentro de los límites especificados, que se detallan en el Manual de solución de problemas. Sustituya cualquier unidad defectuosa.

---

#### 20310, Fallo de comunicación con el SC

##### Descripción

Se ha producido un error al intentar la comunicación con el controlador Safety Controller (SC) *arg*

##### Acciones recomendadas

- Compruebe el cableado del controlador Safety Controller.
  - Compruebe el estado del controlador Safety Controller.
- Realice un arranque en caliente del controlador tras realizar las acciones recomendadas.

---

#### 20311, ENABLE1 abierto

##### Descripción

El circuito ENABLE1 que monitoriza el sistema de seguridad se ha abierto.

##### Consecuencias

El sistema pasa al estado SYS HALT.

##### Causas probables

Es posible que exista un fallo interno en el sistema de seguridad o que la supervisión interna haya detectado un fallo.

##### Acciones recomendadas

- 1) Compruebe todas las conexiones del sistema de seguridad.
- 2) Si está defectuosa, sustituya la tarjeta defectuosa.

---

#### 20312, ENABLE2 abierto

##### Descripción

El circuito ENABLE2 que monitoriza el ordenador de ejes se ha abierto.

##### Consecuencias

El sistema pasa al estado SYS HALT.

##### Causas probables

Es posible que exista un problema de conexión entre el computador principal y el computador de ejes.

##### Acciones recomendadas

- 1) Compruebe todas las conexiones del computador de ejes.
- 2) Compruebe los cables que estén conectados al sistema de seguridad.

---

#### 20313, Fallo de supervisión de Enable1

##### Descripción

El circuito ENABLE1 se ha interrumpido. Este circuito monitoriza el funcionamiento del sistema de seguridad y del computador principal.

##### Consecuencias

El sistema pasa al estado SYS HALT.

##### Causas probables

Se ha detectado un fallo, probablemente de software, en una de las unidades supervisadas por el circuito ENABLE1.

##### Acciones recomendadas

- 1) Intente reiniciar presionando el botón Motors ON. Si el reinicio es IMPOSIBLE, indica un fallo de hardware en el sistema de seguridad o en el computador de ejes. Si el reinicio es POSIBLE, indica un fallo de software. En este caso, póngase en contacto con su representante de ABB.
- 2) Determine cuál es la unidad que causa el fallo, comprobando sus LEDs indicadores. Los LEDs se describen en el Manual de solución de problemas. Sustituya la unidad defectuosa.

Continúa en la página siguiente



---

### 20314, Fallo de supervisión de ENABLE2

**Descripción**

El circuito ENABLE2 al módulo de accionamiento 1 se ha interrumpido. Por ejemplo, este circuito monitoriza el funcionamiento del sistema de seguridad y del computador de ejes.

**Consecuencias**

El sistema pasa al estado SYS HALT.

**Causas probables**

Se ha detectado un fallo, probablemente de software, en una de las unidades supervisadas por el circuito ENABLE2.

**Acciones recomendadas**

- 1) Intente reiniciar presionando el botón Motors ON. Si el reinicio es IMPOSIBLE, indica un fallo de hardware en el sistema de seguridad o en el computador de ejes. Si el reinicio es POSIBLE, indica un fallo de software. En este caso, póngase en contacto con su representante de ABB.
- 2) Determine cuál es la unidad que causa el fallo, comprobando sus LEDs indicadores. Los LEDs se describen en el Manual de solución de problemas. Sustituya la unidad defectuosa.

---

### 20315, Fallo de supervisión de ENABLE2

**Descripción**

El circuito ENABLE2 al módulo de accionamiento 2 se ha interrumpido. Por ejemplo, este circuito monitoriza el funcionamiento del sistema de seguridad y del computador de ejes.

**Consecuencias**

El sistema pasa al estado SYS HALT.

**Causas probables**

Se ha detectado un fallo, probablemente de software, en una de las unidades supervisadas por el circuito ENABLE2.

**Acciones recomendadas**

- 1) Intente reiniciar presionando el botón Motors ON. Si el reinicio es IMPOSIBLE, indica un fallo de hardware en la tarjeta de seguridad o en el computador de ejes. Si el reinicio es POSIBLE, indica un fallo de software. En este caso, póngase en contacto con su representante de ABB.
- 2) Determine cuál es la unidad que causa el fallo, comprobando sus LEDs indicadores. Los LEDs se describen en el Manual de solución de problemas. Sustituya la unidad defectuosa.

---

### 20316, Fallo de supervisión de ENABLE2

**Descripción**

El circuito ENABLE2 al módulo de accionamiento 3 se ha interrumpido. Por ejemplo, este circuito monitoriza el funcionamiento del sistema de seguridad y del computador de ejes.

**Consecuencias**

El sistema pasa al estado SYS HALT.

**Causas probables**

Se ha detectado un fallo, probablemente de software, en una de las unidades supervisadas por el circuito ENABLE2.

**Acciones recomendadas**

- 1) Intente reiniciar presionando el botón Motors ON. Si el reinicio es IMPOSIBLE, indica un fallo de hardware en el sistema de seguridad o en el computador de ejes. Si el reinicio es POSIBLE, indica un fallo de software. En este caso, póngase en contacto con su representante de ABB.
- 2) Determine cuál es la unidad que causa el fallo, comprobando sus LEDs indicadores. Los LEDs se describen en el Manual de solución de problemas. Sustituya la unidad defectuosa.

---

### 20317, Fallo de supervisión de ENABLE2

**Descripción**

El circuito ENABLE2 al módulo de accionamiento 4 se ha interrumpido. Por ejemplo, este circuito monitoriza el funcionamiento del sistema de seguridad y del computador de ejes.

**Consecuencias**

El sistema pasa al estado SYS HALT.

**Causas probables**

Se ha detectado un fallo, probablemente de software, en una de las unidades supervisadas por el circuito ENABLE2.

**Acciones recomendadas**

- 1) Intente reiniciar presionando el botón Motors ON. Si el reinicio es IMPOSIBLE, indica un fallo de hardware en el sistema de seguridad o en el computador de ejes. Si el reinicio es POSIBLE, indica un fallo de software. En este caso, póngase en contacto con su representante de ABB.
- 2) Determine cuál es la unidad que causa el fallo, comprobando sus LEDs indicadores. Los LEDs se describen en el Manual de solución de problemas. Sustituya la unidad defectuosa.

## 6 Resolución de problemas según el registro de eventos

---

### 6.3 2x xxx

#### Continuación

---

#### 20321, No es un número

##### Descripción

Se encontró un valor que no es un número en la tarea *arg*.  
Se encontró un símbolo del tipo '*arg*' que contenía un número no definido.

##### Consecuencias

El número no definido fue reemplazado por '*arg*'.

---

#### 20322, Infinito positivo

##### Descripción

Se encontró un infinito positivo en la tarea *arg*.  
Se encontró un símbolo del tipo '*arg*' que contenía un infinito positivo.

##### Consecuencias

El infinito positivo fue reemplazado por '*arg*'.

---

#### 20323, Infinito negativo

##### Descripción

Se encontró un infinito negativo en la tarea *arg*.  
Se encontró un símbolo del tipo '*arg*' que contenía un infinito negativo.

##### Consecuencias

El infinito negativo fue reemplazado por '*arg*'.

---

#### 20324, Argumento incorrecto para una señal de E/S del sistema

##### Descripción

*arg* cambiado a la señal *arg* con un argumento incorrecto.

##### Consecuencias

No será posible usar *arg*.

##### Causas probables

Es posible que la configuración haya sido editada sin un editor de configuraciones adecuado.

##### Acciones recomendadas

La señal de E/S de sistema debe ser reconfigurada, preferiblemente con el editor de configuraciones de RobotStudio o en el FlexPendant.

---

#### 20325, Supervisión de seguridad de SafeMove no activada

##### Descripción

No hay ninguna configuración de usuario en SafeMove, es decir, la supervisión de seguridad está desactivada.

*Continúa en la página siguiente*

##### Consecuencias

SafeMove no puede detener el movimiento del robot.

##### Causas probables

No hay ninguna configuración de usuario en SafeMove.

##### Acciones recomendadas

Descargue una nueva configuración de usuario a SafeMove.  
Active la configuración realizando un arranque en caliente e introduciendo el código PIN.

---

#### 20326, Argumento incorrecto para una señal de E/S del sistema

##### Descripción

*arg* cambiado a la señal *arg* con un argumento incorrecto. El retardo no debe ser un valor negativo.

##### Consecuencias

No será posible usar *arg*.

##### Acciones recomendadas

La señal de E/S del sistema debe ser reconfigurada.

---

#### 20350, Nombre de tarea no válido

##### Descripción

El nombre de tarea *arg* no puede usarse como nombre de tarea. Ya se está utilizando como un símbolo instalado o como una palabra reservada del sistema, o bien es demasiado largo (máximo 16 caracteres).

##### Consecuencias

La tarea no se instalará en el sistema.

##### Acciones recomendadas

Modifique la configuración del nombre de la tarea y reinicie el controlador.

---

#### 20351, Superado el número máximo de tareas

##### Descripción

Se ha superado el número máximo de tareas, *arg*, del tipo de configuración *arg*.

##### Consecuencias

No se instalarán todas las tareas configuradas.

##### Acciones recomendadas

Modifique la configuración y reinicie el sistema.

---

### 20352, Nombre de planificador de movimientos no válido

#### Descripción

El nombre del planificador de movimientos del grupo de unidades mecánicas *arg* de *arg* no es correcto.

Puede deberse a uno de los motivos siguientes:

1. Nombre vacío
2. No presente en la configuración de movimientos
3. Ya utilizado en otro grupo de unidades mecánicas

#### Consecuencias

El sistema no podrá utilizarlo.

#### Acciones recomendadas

Modifique la configuración y reinicie el controlador.

---

### 20353, Unidad mecánica no encontrada

#### Descripción

La unidad mecánica *arg* de *arg* no se encuentra en la lista de unidades mecánicas configuradas.

#### Consecuencias

No es posible ejecutar instrucciones de RAPID que utilicen las unidades mecánicas configuradas.

#### Causas probables

Es probable que la unidad no esté presente en la configuración de movimientos.

#### Acciones recomendadas

Modifique la configuración y reinicie el controlador.

---

### 20354, Argumento no definido

#### Descripción

El argumento *arg* configurado para la tarea *arg* no corresponde a ningún tipo válido.

#### Consecuencias

El comportamiento de la tarea quedará sin definir.

#### Acciones recomendadas

Modifique la configuración y reinicie el controlador.

---

### 20355, Nombre incorrecto de grupo de unidades mecánicas

#### Descripción

El nombre de *arg* configurado en la tarea *arg* no es correcto.

Puede deberse a las causas siguientes:

1. El argumento no se utiliza en la configuración.

2. El nombre configurado no pertenece al grupo de unidades mecánicas.

3. El nombre configurado ya se está utilizando en otra tarea.

#### Consecuencias

La tarea no se instalará o no será posible ejecutar las instrucciones de movimiento de RAPID.

#### Acciones recomendadas

Modifique la configuración y reinicie el controlador.

---

### 20356, Superado el número máximo de tareas de movimiento

#### Descripción

Sólo se permite usar *arg* tareas para controlar las unidades mecánicas, es decir, para ejecutar las instrucciones de movimiento de RAPID.

#### Acciones recomendadas

Modifique la configuración y reinicie el controlador.

---

### 20357, Tarea de movimiento no configurada

#### Descripción

No hay ninguna tarea configurada para controlar las unidades mecánicas, es decir, para ejecutar las instrucciones de movimiento de RAPID.

#### Consecuencias

No es posible ejecutar instrucciones de movimiento de RAPID.

#### Acciones recomendadas

Modifique la configuración para incluir una tarea para el control de las unidades mecánicas.

Reinicie el controlador.

---

### 20358, No hay ningún miembro de configurado

#### Descripción

El tipo de configuración es obligatorio en los sistemas con varios robots.

#### Consecuencias

No es posible ejecutar ninguna instrucción de movimiento de RAPID.

#### Acciones recomendadas

Modifique la configuración y reinicie el controlador.

## 6 Resolución de problemas según el registro de eventos

---

### 6.3 2x xxx

#### Continuación

---

#### 20359, Tipo de configuración ya configurado

##### Descripción

El tipo se ha encontrado pero no se esperaba en un sistema que tiene las opciones actuales.

##### Acciones recomendadas

Compruebe si ha cargado el archivo de configuración correcto o elimine todas las instancias del tipo.

Reinicie el controlador.

---

#### 20360, Evento desconocido en tipo de configuración

##### Descripción

El evento *arg* no es un evento de sistema.

##### Acciones recomendadas

Modifique la configuración y reinicie el sistema.

---

#### 20361, Sólo módulos compartidos para la tarea compartida

##### Descripción

El módulo *arg* no está configurado como compartido y no puede ser cargado en la tarea compartida.

##### Acciones recomendadas

Modifique la configuración y reinicie el sistema.

---

#### 20362, Nombre de tarea no definido

##### Descripción

La tarea *arg* del tipo de configuración *arg* no está configurada en el sistema.

##### Acciones recomendadas

Modifique la configuración y reinicie el sistema.

---

#### 20363, Módulo no de sistema

##### Descripción

El módulo *arg* cargado desde el archivo *arg* no es un módulo de sistema.

##### Acciones recomendadas

Cambie el sufijo o añada un atributo de módulo al módulo. Vuelva a cargar el módulo o reinicie el sistema.

---

#### 20364, Superado el número máximo de grupos de unidades mecánicas

##### Descripción

Se ha superado el número máximo de grupos de unidades mecánicas, *arg*, del tipo de configuración *arg*.

##### Consecuencias

Las instancias posteriores al número máximo no se tendrán en cuenta.

##### Acciones recomendadas

Modifique la configuración y reinicie el controlador.

---

#### 20365, Actualización de configuración terminada

##### Descripción

Todas las tareas se devuelven a su rutina Main como consecuencia de los cambios de configuración.

##### Acciones recomendadas

---

#### 20366, Error de tipo en configuración de tarea

##### Descripción

La tarea *arg* se ha configurado con un tipo incorrecto. La tarea configurada para controlar las unidades mecánicas, es decir, para ejecutar las instrucciones de movimiento de RAPID, debe ser del tipo *arg*.

##### Consecuencias

La tarea no se instalará.

##### Acciones recomendadas

Modifique la configuración y reinicie el controlador.

---

#### 20367, Unidades mecánicas no configuradas

##### Descripción

La instancia *arg* del tipo de configuración *arg* no tiene ningún argumento de unidad mecánica.

##### Consecuencias

No será posible realizar ninguna acción con el sistema de movimiento, es decir, no se podrán ejecutar instrucciones de movimiento de RAPID.

##### Acciones recomendadas

Modifique la configuración y reinicie el controlador.

Continúa en la página siguiente

---

### 20368, Grupo de unidades mecánicas no conectado

**Descripción**

No hay ninguna tarea de movimiento conectada al grupo de unidades mecánicas *arg*.

**Consecuencias**

No será posible utilizar las unidades mecánicas que pertenezcan a este grupo.

**Causas probables**

La causa de este error puede ser que falta una instancia de tarea de RAPID en el dominio de controlador de la configuración, o que una tarea no esté configurada como una tarea de movimiento.

**Acciones recomendadas**

1. Añada una instancia de tarea de movimiento que esté conectada al grupo de unidades mecánicas.
2. Convierta una tarea sin movimiento existente en una tarea de movimiento.
3. Elimine el grupo de unidades mecánicas.
4. Compruebe si hay nombres mal escritos.

---

### 20369, Configuración confusa de parámetros de sistema.

**Descripción**

Existe una mezcla de estructuras anteriores y nuevas del tipo System Misc.

**Consecuencias**

Es posible que se hayan configurado parámetros incorrectos.

**Causas probables**

Se han cargado en el sistema las estructuras anteriores y las nuevas.

**Acciones recomendadas**

1. Compruebe que haya configurado los parámetros correctos.
2. Actualice los parámetros de System Misc con los valores correctos.
3. Guarde el dominio del controlador y sustituya el archivo de configuración anterior.

---

### 20370, Imposible leer datos de configurac. para distancia de recuperación

**Descripción**

El sistema no pudo leer los datos de configuración del tipo <*arg*>. La distancia de recuperación es el límite en el que el

sistema emitirá un aviso antes de un inicio con movimiento de recuperación.

**Consecuencias**

Se utilizará el valor predeterminado de la distancia de recuperación.

**Causas probables**

-El archivo sys.cfg cargado en el sistema no contiene ninguna información de distancia de recuperación.

-No se ha cargado ningún archivo sys.cfg debido a los errores detectados en el archivo.

**Acciones recomendadas**

- 1) Cargue un nuevo archivo sys.cfg y reinicie el sistema.

---

### 20371, Se utiliza un grupo predeterminado de unidades mecánicas

**Descripción**

La configuración de la tarea *arg* no tiene ninguna conexión con *arg*. El atributo *arg* es obligatorio en los sistemas MultiMove, pero no se ha encontrado.

**Consecuencias**

La tarea no realiza ningún movimiento con la unidad mecánica pero puede leer los datos de movimiento. Las funciones de RAPID pueden fallar si leen datos de movimiento y éstos están conectados a la unidad mecánica incorrecta. El grupo de unidades mecánicas de *arg* ha sido conectado a la tarea.

**Causas probables**

-El atributo no fue especificado al crear la configuración.

-Es posible que el archivo de configuración haya sido creado en un sistema que no es MultiMove.

**Acciones recomendadas**

- 1) Asegúrese de que el grupo de unidades mecánicas correcto esté conectado a la tarea.

---

### 20372, Imposible leer los datos de configuración.

**Descripción**

El sistema no pudo leer los datos de configuración del tipo <*arg*>.

**Consecuencias**

No serán posibles ni la Edición en marcha ni la modificación de posición.

**Causas probables**

- El archivo sys.cfg cargado en el sistema no contiene ninguna información de Edición en marcha ni modificación de posición.

## 6 Resolución de problemas según el registro de eventos

---

### 6.3 2x xxx

#### Continuación

-No se ha cargado ningún archivo sys.cfg debido a los errores detectados en el archivo.

#### Acciones recomendadas

Cargue un nuevo archivo sys.cfg y reinicie el sistema.

---

### 20380, Ningún planificador de mov. conectado a la unidad mecánica

#### Descripción

La unidad mecánica *arg* no tiene conectado ningún planificador de movimientos.

#### Consecuencias

No es posible utilizar esta unidad mecánica en operaciones como la calibración o la activación.

#### Causas probables

Es probable que la causa de este error sea un error en la configuración.

#### Acciones recomendadas

Compruebe la configuración del movimiento y/o del controlador.

---

### 20381, Error al volver a crear la trayectoria tras una caída de aliment.

#### Descripción

La trayectoria no se volvió a crear correctamente.

#### Consecuencias

Debe mover el puntero de programa antes del reinicio del programa. Se recomienda mover el robot hasta una posición segura, a pesar de que el robot quizá no siga la trayectoria inicial al reiniciarse.

#### Causas probables

Existen varios errores que pueden provocar esta situación. Por lo general, los fallos que hacen que el sistema pase al estado SYS FAIL también hacen que no se pueda volver a crear la trayectoria tras la caída de alimentación.

#### Acciones recomendadas

- 1) Compruebe otros mensajes del registro de errores que se hayan producido al mismo tiempo para determinar la causa real.
  - 2) Solucione la causa del fallo.
  - 3) Mueva el robot hasta una posición segura antes del reinicio.
- Es posible que el robot no siga la trayectoria original.

---

### 20390, Inicio rechazado

#### Descripción

El inicio/reinicio del programa a través de las E/S del sistema fue rechazado.

Se debe a que el acceso de escritura está retenido por *arg* con *arg*

#### Acciones recomendadas

---

### 20391, Inicio de main rechazado

#### Descripción

El inicio del programa en main a través de las E/S del sistema fue rechazado.

Se debe a que el acceso de escritura está retenido por *arg* con *arg*

#### Acciones recomendadas

---

### 20392, Interrupción manual rechazada

#### Descripción

La interrupción manual del programa a través de las E/S del sistema fue rechazada.

Se debe a que el acceso de escritura está retenido por *arg* con *arg*

#### Acciones recomendadas

---

### 20393, Carga e inicio rechazados

#### Descripción

La carga y el inicio del programa a través de las E/S del sistema fueron rechazados.

Se debe a que el acceso de escritura está retenido por *arg* con *arg*

#### Acciones recomendadas

---

### 20394, Motores ON e inicio rechazados

#### Descripción

El paso a Motores ON y el inicio/reinicio del programa a través de las E/S del sistema fueron rechazados.

Se debe a que el acceso de escritura está retenido por *arg* con *arg*

Continúa en la página siguiente

### Acciones recomendadas

---

#### 20395, Carga rechazada

##### Descripción

La carga del programa a través de las E/S del sistema fue rechazada.

Se debe a que el acceso de escritura está retenido por *arg* con *arg*

---

#### 20396, Interrupción manual rechazada

##### Descripción

La interrupción manual del programa a través de las E/S del sistema fue rechazada en la tarea *arg*.

La interrupción manual no se permite durante el movimiento sincronizado.

---

#### 20397, Interrupción manual rechazada

##### Descripción

La interrupción manual del programa a través de las E/S del sistema fue rechazada en la tarea *arg*.

La interrupción se conecta a *arg*, que no es un procedimiento válido de RAPID.

##### Consecuencias

*arg* no se ejecutará.

##### Causas probables

1. *arg* no existe.
2. *arg* no es un procedimiento (PROC) que admita cero parámetros (0).

##### Acciones recomendadas

Asegúrese de que *arg* sea un procedimiento existente (PROC) que admita cero (0) parámetros.

---

#### 20398, Modo automático rechazado

##### Descripción

Una tarea estática/semiestática detenida (sinónimo de una tarea de segundo plano) no pudo ser iniciada al solicitar el modo automático.

##### Consecuencias

El sistema no puede pasar al modo automático.

##### Causas probables

Una tarea estática/semiestática detenida no pudo ser iniciada.

##### Acciones recomendadas

- 1) Regrese al modo manual.

2) Asegúrese de que todas las tareas estáticas/semiestáticas tengan un programa o módulo que contenga la entrada de producción configurada.

3) Asegúrese de que ninguna tarea estática/semiestática presente errores de sintaxis.

4) Regrese al modo automático y confirme.

---

#### 20399, Tarea estática/semiestática iniciada

##### Descripción

Al menos una tarea estática/semiestática (sinónimo de tarea de segundo plano) no se estaba ejecutando tras la puesta en marcha en el modo automático.

##### Consecuencias

La ejecución fue iniciada en al menos una tarea estática/semiestática.

##### Causas probables

El sistema fue cambiado al modo automático durante el arranque en caliente.

##### Acciones recomendadas

Ninguna. El sistema ha restablecido automáticamente los valores de depuración.

Para conservar los valores de depuración en el modo automático:

- 1) Regrese al modo manual.
- 2) Cambie el parámetro de sistema Controller/Auto Condition Reset/AllDebugSettings/Reset a NO.
- 3) Regrese al modo automático y confirme.
- 4) Para obtener más información, consulte el Manual de referencia técnica - Parámetros del sistema.

---

#### 20400, Valores de depuración en el modo automático

##### Descripción

Una tarea estática/semiestática (sinónimo de tarea en segundo plano) ha sido detenida.

##### Consecuencias

La tarea estática/semiestática no se iniciará.

El sistema no estará en el modo de plena producción en automático.

##### Acciones recomendadas

Para el modo de plena producción:

- 1) Regrese al modo manual.
- 2) Cambia el valor del parámetro Controller/Auto Condition Reset/AllDebugSettings/Reset a Yes.
- 3) Regrese al modo automático y confirme.

Continúa en la página siguiente

## 6 Resolución de problemas según el registro de eventos

---

### 6.3 2x xxx

#### Continuación

4) Para obtener más información, consulte el Manual de referencia técnica - Parámetros del sistema.

---

#### 20401, Demasiadas instancias de CFG

##### Descripción

Hay demasiadas instancias *arg* del tipo *arg* en el tema *arg*.

##### Consecuencias

Es posible que llegue a utilizar una instancia incorrecta, dando lugar a un comportamiento inesperado.

##### Causas probables

Existen múltiples instancias de *arg* del tipo *arg* en el tema *arg*.

##### Acciones recomendadas

Elimine todas las instancias excepto una.

---

#### 20402, Modo automático rechazado

##### Descripción

Una sesión activa de RAPID Spy no pudo ser desactivada cuando se solicitó el modo automático.

##### Consecuencias

El sistema no puede pasar al modo automático.

##### Causas probables

RAPID Spy no pudo ser desactivado.

##### Acciones recomendadas

- 1) Regrese al modo manual.
- 2) Use un cliente externo, por ejemplo RobotStudio, para desactivar RAPID Spy.
- 3) Regrese al modo automático y confirme.

---

#### 20403, RAPID Spy desactivado

##### Descripción

RAPID Spy fue desactivado tras la puesta en marcha en el modo automático.

##### Consecuencias

RAPID Spy fue desactivado.

##### Causas probables

El sistema fue cambiado al modo automático durante el arranque en caliente.

##### Acciones recomendadas

Ninguna. El sistema se ha reseteado automáticamente los valores de depuración.

Para mantener la configuración de depuración en automático:

- 1) Regrese al modo manual.

2) Cambie el parámetro de sistema Controller / Auto Condition Reset / AllDebugSettings / Reset a NO.

3) Regrese al modo automático y confirme.

4) Para obtener más información, consulte el Manual de referencia técnica - Parámetros del sistema.

---

#### 20404, Valores de depuración en el modo automático

##### Descripción

RAPID Spy está activo.

##### Consecuencias

RAPID Spy no se desactivará.

El sistema no estará en el modo de plena producción en automático.

##### Acciones recomendadas

Para el modo de plena producción:

- 1) Regrese al modo automático.
- 2) Cambie el parámetro de sistema Controller / Auto Condition Reset / AllDebugSettings / Reset a Yes.
- 3) Regrese al modo automático y confirme.
- 4) Para obtener más información, consulte el Manual de referencia técnica - Parámetros del sistema.

---

#### 20405, Modo automático rechazado

##### Descripción

No pudo restablecerse un dispositivo Profi Energy activo cuando se solicitó el modo automático.

##### Consecuencias

El sistema no puede pasar al modo automático.

##### Causas probables

No pudo restablecerse un dispositivo Profi Energy.

##### Acciones recomendadas

- 1) Regrese al modo manual.
- 2) Restablezca el dispositivo Profi Energy.
- 3) Regrese al modo automático y confirme.

---

#### 20406, Dispositivo Profi Energy restablecido

##### Descripción

Se restableció un dispositivo Profi Energy tras la puesta en marcha en el modo automático.

##### Consecuencias

Se restableció un dispositivo Profi Energy.

*Continúa en la página siguiente*



### Causas probables

El sistema fue cambiado al modo automático durante el arranque en caliente.

### Acciones recomendadas

Ninguna. El sistema ha restablecido automáticamente los valores de depuración.

Para mantener la configuración de depuración en automático:

- 1) Regrese al modo manual.
- 2) Cambie el parámetro de sistema Controller / Auto Condition Reset / AllDebugSettings / Reset a NO.
- 3) Regrese al modo automático y confirme.
- 4) Para obtener más información, consulte el Manual de referencia técnica - Parámetros del sistema.

---

### 20407, Valores de depuración en el modo automático

#### Descripción

Hay un dispositivo Profi Energy en modo de pausa.

#### Consecuencias

Un dispositivo Profi Energy no se restablecerá.

El sistema no estará en el modo de plena producción en automático.

#### Acciones recomendadas

Para el modo de plena producción:

- 1) Regrese al modo automático.
- 2) Cambie el parámetro de sistema Controller / Auto Condition Reset / AllDebugSettings / Reset a Yes.
- 3) Regrese al modo automático y confirme.
- 4) Para obtener más información, consulte el Manual de referencia técnica - Parámetros del sistema.

---

### 20440, Imposible inicializar el marco de trabajo de actualización del FW

#### Descripción

No fue posible inicializar el marco de trabajo de actualización del firmware de las tarjetas de hardware.

#### Consecuencias

No se realizará ninguna actualización del firmware de las tarjetas de hardware.

#### Causas probables

La instalación del controlador contiene un archivo XML no válido:

*arg*

#### Acciones recomendadas

Para desarrolladores:

- Corrija el archivo. Utilice el esquema hw\_compatibility.xsd para verificarlo.

Para otros usuarios:

- Reinstale el sistema.

---

### 20441, Imposible inicializar el módulo de actualización del firmware

#### Descripción

Imposible inicializar el patch de FW de las tarjetas de hardware

#### Consecuencias

No se aplicará ninguna actualización de firmware a las tarjetas de hardware.

#### Causas probables

El archivo del módulo de actualización del firmware no es válido:

*arg*

#### Acciones recomendadas

Corrija el archivo del módulo de actualización. Utilice el esquema hw\_compatibility.xsd para verificarlo.

---

### 20443, Múltiples reinicios de actualización de firmware

#### Descripción

Se ha ordenado un nuevo reinicio al modo de actualización de firmware tras dos reinicios de actualización consecutivos.

#### Consecuencias

No se ha realizado ningún reinicio más al modo de actualización de firmware.

#### Causas probables

Lo más probable es que la actualización del firmware de una tarjeta de hardware haya fallado. Es posible que el firmware o el hardware de la tarjeta estén dañados.

#### Acciones recomendadas

Consulte el registro de eventos para ver los mensajes de error anteriores.

---

### 20450, Velocidad de CBC de SC excedida

#### Descripción

Se ha rebasado el límite de velocidad de la función Cyclic Brake Check (CBC) del controlador Safety Controller (SC) de la unidad mecánica *arg*. El intervalo de prueba de CBC ha caducado o ha fallado una prueba de frenos anterior.

#### Acciones recomendadas

Reduzca la velocidad y ejecute la comprobación de los frenos.

*Continúa en la página siguiente*

## 6 Resolución de problemas según el registro de eventos

---

### 6.3 2x xxx

#### Continuación

---

#### 20451, SC no sincronizado

##### Descripción

El controlador Safety Controller (SC) *arg* no está sincronizado con las unidades mecánicas supervisadas.

##### Acciones recomendadas

Mueva todas las unidades mecánicas supervisadas por el controlador Safety Controller *arg* hasta las posiciones de sincronización definidas en la configuración de seguridad.

---

#### 20452, SC sincronizado

##### Descripción

El controlador Safety Controller (SC) *arg* está ahora sincronizado con las unidades mecánicas supervisadas. La supervisión de seguridad está disponible.

---

#### 20453, Pos. sincron. incorr. en SC

##### Descripción

Las posiciones de las unidades mecánicas supervisadas no coinciden con las posiciones de sincronización definidas en la configuración de seguridad para el controlador Safety Controller (SC) *arg* en el eje *arg*.

##### Acciones recomendadas

- Compruebe que todas las unidades mecánicas supervisadas estén posicionadas en la posición de sincronización configurada.
- Compruebe que el modificador de sincronización funcione correctamente.
- Compruebe que la calibración de los motores y los cuentarrevoluciones están actualizados y sean correctos.
- Compruebe que la posición de sincronización en la configuración de seguridad sea correcta.
- Compruebe la existencia de un error de configuración.
- Descargue los valores de calibración de los motores.
- Compruebe si los ejes 4 ó 6 están configurados como independientes. En caso afirmativo, compruebe que la configuración de EPS esté configurada del mismo modo.

---

#### 20454, Límite de Servo-Lag del SC rebasado

##### Descripción

El controlador Safety Controller (SC) *arg* ha detectado una diferencia excesiva entre la posición ordenada y real en la unidad mecánica *arg* y el eje *arg*.

##### Acciones recomendadas

- Compruebe si hay colisiones.

- Si utiliza ejes externos, compruebe la configuración del retardo servo en la configuración de seguridad.
- Si utiliza el servo suave, compruebe que la tolerancia del rango de seguridad operativa (OSR) de la configuración de seguridad no sea demasiado baja.
- Compruebe que los cuentarrevoluciones estén actualizados.
- Compruebe si existen problemas de comunicación con el ordenador principal, el ordenador de ejes o la tarjeta de medida serie.
- Compruebe si el peso de la herramienta está definido correctamente.

---

#### 20455, Valor pos. incorrecto en SC

##### Descripción

Valor de posición incorrecto en la tarjeta Serial Measurement Board detectado por el controlador Safety Controller (SC) *arg* de la unidad mecánica *arg*.

##### Acciones recomendadas

- Compruebe el resolver y sus conexiones.
- Sustituya la tarjeta Serial Measurement Board.
- Sustituya el resolver.

---

#### 20456, T. límite agotado en refs. SC

##### Descripción

El controlador de robot ha dejado de enviar datos de referencia al controlador Safety Controller (SC) *arg*.

##### Acciones recomendadas

1. Compruebe los registros de errores anteriores para determinar las posibles causas.
2. Reinicie el sistema.

---

#### 20457, Configuración de seguridad cambiada para el SC

##### Descripción

La configuración de seguridad del Safety Controller (SC) *arg* ha cambiado de contenido o no se corresponde con el hardware utilizado.

##### Causas probables

- Se ha descargado una nueva configuración de seguridad, el caso normal.
- La configuración no se corresponde con el hardware utilizado. Esto suele ocurrir cuando se repite un elog con una nueva solicitud de código PIN.
- Configuración de seguridad dañada. Esto suele ocurrir cuando se repite un elog con una nueva solicitud de código PIN.

Continúa en la página siguiente

### Acciones recomendadas

1. Busque nuevos mensajes del registro de errores que indiquen si se ha descargado una nueva configuración de seguridad.
2. Si no se ha descargado ninguna nueva configuración de seguridad y este registro de errores aparece después de un arranque en caliente, descargue una nueva configuración de seguridad al Safety Controller.
3. Cree y descargue una nueva configuración de seguridad si este error llega después de cada arranque en caliente y se produce una nueva solicitud de nuevo código PIN.

---

### 20458, Fallo interno del SC

#### Descripción

Fallo interno en el controlador Safety Controller (SC) *arg*.

#### Acciones recomendadas

- Compruebe el cableado del controlador Safety Controller.
- Compruebe el estado del controlador Safety Controller observando el LED.
- Sustituya el controlador Safety Controller si el error no desaparece.

---

### 20459, Fallo de E/S del SC

#### Descripción

Error de E/S en el controlador Safety Controller (SC) *arg*.

#### Acciones recomendadas

- Compruebe el cableado del controlador Safety Controller.
  - Compruebe el estado del controlador Safety Controller.
- Realice un arranque en caliente del controlador del robot tras realizar las acciones recomendadas.

---

### 20460, Conf. seguridad de SC no encontrada

#### Descripción

Imposible recuperar la configuración de seguridad del controlador Safety Controller (SC) *arg*.

#### Acciones recomendadas

- Realice un arranque en caliente del controlador del robot.
- Descargue una configuración de seguridad del SC.
- Reinstale el sistema.

---

### 20461, Conf. de robot de SC no encontrada

#### Descripción

Imposible recuperar la configuración de robot del controlador Safety Controller (SC) *arg*.

### Acciones recomendadas

- Realice un arranque en caliente del controlador del robot.
- Reinstale el sistema.

---

### 20462, Offset calibr. del SC no encontrado

#### Descripción

Imposible recuperar los offset de calibración de motores del controlador Safety Controller (SC) *arg*.

#### Acciones recomendadas

Descargue nuevos offsets de calibración al SC.

---

### 20463, Conf. seguridad del SC descargada

#### Descripción

La descarga de la configuración de seguridad se realizó correctamente para el controlador Safety Controller (SC) *arg*.

---

### 20464, Límite de OSR del SC sobrepasado

#### Descripción

El controlador Safety Controller (SC) *arg* ha detectado una diferencia excesiva entre la posición ordenada y real dentro del rango de seguridad operativa (OSR) de la unidad mecánica *arg* y el eje *arg*.

#### Acciones recomendadas

- Compruebe si existe una colisión.
- Compruebe que la tolerancia de Operational Safety Range (OSR) en la configuración de seguridad no tenga un valor demasiado bajo.
- Sincronice el controlador Safety Controller si los cuentarrevoluciones han sido actualizados desde la última sincronización.

---

### 20465, Velocid. SAS SC excesiva

#### Descripción

Vulneración de Safe Axis Speed (SAS) en la unidad mecánica *arg* y el eje *arg* del controlador Safety Controller (SC)

#### Acciones recomendadas

Reduzca la velocidad del eje *arg*

---

### 20466, Fallo de E/S del SC

#### Descripción

Error de E/S en el controlador Safety Controller (SC) *arg*, E/S *arg*, tipo *arg*

Tipo 1: Input

Tipo 2: Output

Continúa en la página siguiente

## 6 Resolución de problemas según el registro de eventos

---

### 6.3 2x xxx

#### Continuación

##### Causas probables

- Conexión incorrecta a los terminales de E/S del SC
- Error de coincidencia en E/S de dos canales

##### Acciones recomendadas

- Compruebe los cables del SC.
- Compruebe el buen estado del SC.

Realice un arranque en caliente del controlador del robot tras realizar las acciones recomendadas.

---

#### 20467, Velocid. STS SC excesiva

##### Descripción

Velocidad reducida de Safe Tool Speed (STS) en el controlador Safety Controller (SC) de la unidad mecánica *arg* demasiado alta. Causa *arg*.

##### Causas probables

1. Velocidad de tool0.
2. Velocidad de codo.
3. Velocidad de herramienta.
4. Velocidad de eje adicional.

##### Acciones recomendadas

Reduzca la velocidad de la herramienta.

---

#### 20468, Vulneración de STZ en el SC

##### Descripción

Se ha vulnerado la función Safe Tool Zone (STZ) *arg* en la unidad mecánica *arg*.

La herramienta *arg* estaba activa.

Causa *arg*

##### Causas probables

1. Velocidad excedida
2. Posición incorrecta de herramienta
3. Orientación incorrecta de herramienta
4. Posición incorrecta de codo
11. Posición incorrecta de punto de herramienta 1
12. Posición incorrecta de punto de herramienta 2
13. Posición incorrecta de punto de herramienta 3
14. Posición incorrecta de punto de herramienta 4
15. Posición incorrecta de punto de herramienta 5
16. Posición incorrecta de punto de herramienta 6
17. Posición incorrecta de punto de herramienta 7
18. Posición incorrecta de punto de herramienta 8

##### Acciones recomendadas

- Reduzca la velocidad.
- Sitúe la herramienta del robot en la posición segura.
- Ajuste la orientación de la herramienta.

Continúa en la página siguiente

---

#### 20469, Vulneración de SAR en el SC

##### Descripción

Se ha vulnerado la función Safe Axis Range (SAR) *arg* en la unidad mecánica *arg* y el eje *arg*.

##### Acciones recomendadas

Mueva la unidad mecánica hasta una posición segura

---

#### 20470, Preaviso de sincronización del SC

##### Descripción

Se requiere la sincronización para las unidades mecánicas supervisadas por el controlador Safety Controller (SC) *arg* en menos de *arg* hora(s).

##### Acciones recomendadas

Realice la sincronización antes de que finalice el tiempo límite.

---

#### 20471, T. límite de sincronización del SC

##### Descripción

Se ha agotado el límite de tiempo de sincronización para el controlador Safety Controller (SC) *arg*. La última sincronización se produjo hace *arg* horas.

##### Acciones recomendadas

Realice la sincronización.

---

#### 20472, Nueva config. seguridad en SC

##### Descripción

El controlador Safety Controller (SC) *arg* ha recibido una nueva configuración de seguridad. Se requiere un nuevo código PIN para la activación.

##### Acciones recomendadas

1. Inicie una sesión como un usuario con derechos de configuración de seguridad.
2. Introduzca un nuevo código PIN para el controlador Safety Controller en el Panel de control.

---

#### 20473, Doble ordenador no coinc. en SC

##### Descripción

El controlador Safety Controller (SC) *arg* ha tenido durante demasiado tiempo conflictos de valores para una salida de seguridad.

##### Consecuencias

El controlador Safety Controller ha pasado a un estado seguro y genera un error tras 10 minutos con problemas de

coincidencia interna si no se realizan las acciones recomendadas.

### Causas probables

- La unidad mecánica ha permanecido estacionada durante demasiado tiempo en una posición que se encuentra en, o cerca de, un límite de función supervisado o monitorizado.
- Error de computación interno en el controlador Safety Controller.

### Acciones recomendadas

Mueva los ejes de todas las unidades mecánicas y las herramientas hasta situarlas bien dentro o bien fuera de los límites de función monitorizados y supervisados.

---

### 20474, Fallo de aliment. E/S de SC

#### Descripción

El nivel de tensión de la alimentación de E/S del controlador Safety Controller (SC) *arg* está fuera de rango.

#### Causas probables

O bien la tensión no cumple los límites o no hay tensión.

#### Acciones recomendadas

1. Conecte una fuente de alimentación de 24 V con el nivel correcto de tensión a los terminales de alimentación de E/S.
2. Realice un arranque en caliente del controlador del robot.

---

### 20475, Sincronización rechazada para el SC

#### Descripción

El controlador Safety Controller (SC) *arg* no está configurado correctamente para la sincronización.

#### Causas probables

- El PIN de la configuración de seguridad no está definido o es incorrecto.
- La configuración de seguridad está vacía.
- La configuración de seguridad está dañada o no se encuentra.
- Controlador Safety Controller conectado a un bus de SMB incorrecto.
- Falta la alimentación de E/S.

#### Acciones recomendadas

Verifique y compruebe las posibles causas.

---

### 20476, SC desactivado

#### Descripción

El controlador Safety Controller (SC) *arg* está desactivado.

### Consecuencias

Toda la supervisión de seguridad ha sido desactivada en el controlador Safety Controller. Posibles riesgos para la seguridad.

### Acciones recomendadas

Descargue una configuración de seguridad del controlador Safety Controller.

---

### 20477, Fallo de comunic. de SMB con el SC

#### Descripción

El controlador Safety Controller (SC) *arg* no pudo comunicarse con la tarjeta Serial Measurement Board (SMB).

#### Acciones recomendadas

1. Asegúrese de que los cables que unen la tarjeta Serial Measurement Board al controlador Safety Controller estén conectados al conector correcto de la tarjeta Serial Measurement Board y funcionen correctamente.
2. Reinicie el sistema.

---

### 20478, Fallo de alim. principal SC

#### Descripción

La tensión de la fuente de alimentación principal del controlador Safety Controller (SC) *arg* está fuera de rango.

#### Causas probables

O bien la tensión no cumple los límites o no hay tensión.

#### Acciones recomendadas

1. Compruebe el cableado del controlador Safety Controller.
2. Compruebe la tensión de la fuente de alimentación.
3. Realice un arranque en caliente del controlador del robot.

---

### 20479, Falta un eje adicional en el SC

#### Descripción

Un eje adicional supervisado por el controlador Safety Controller (SC) *arg* ya no está presente en la configuración del sistema.

#### Acciones recomendadas

Reinstale el eje adicional supervisado o descargue una configuración de seguridad sin la supervisión del eje adicional.

---

### 20480, Vulneración de SST en el SC

#### Descripción

La función Safe Stand Still (SST) *arg* del Safety Controller (SC) ha sido vulnerada en la unidad mecánica *arg* y el eje *arg*.

## 6 Resolución de problemas según el registro de eventos

---

### 6.3 2x xxx

#### Continuación

##### Acciones recomendadas

- Verifique el programa de RAPID.
- Verifique los equipos de proceso.
- Compruebe que el movimiento no continúe mientras la función SST está activada.
- Compruebe los mensajes anteriores del registro elog.

---

#### 20481, OVR de SC activa

##### Descripción

Operación de ajuste (OVR) activa en el controlador Safety Controller (SC) *arg*  
SafeMove detendrá el robot tras aproximadamente 20 minutos con la OVR activa.  
La velocidad está limitada a 250 mm/s ó 18 grados/s.

##### Acciones recomendadas

Desactive la señal conectada a la entrada OVR.

---

#### 20482, Tiempo límite de OVR en SC

##### Descripción

La operación de ajuste (OVR) ha estado activa demasiado tiempo en el controlador Safety Controller (SC) *arg*.

##### Acciones recomendadas

1. Reinicie un arranque en caliente del controlador de robot.
2. Cambie el estado de la señal conectada a la entrada OVR.
3. Active la confirmación del paro pulsando el pulsador Motores ON.
4. Devuelva el robot al área de trabajo.
5. Desactive la señal conectada a la entrada OVR.

---

#### 20483, CBC pronto necesaria en el SC

##### Descripción

La función Cyclic Brake Check (CBC) será necesaria en menos de *arg* horas.

##### Acciones recomendadas

Realice una comprobación de frenos antes de que finalice el tiempo límite.

---

#### 20484, Es necesario realizar un CBC en el SC

##### Descripción

Tiempo límite de Cyclic Brake Check (CBC) agotado en el controlador Safety Controller (SC), o falló la última comprobación de frenos.

##### Acciones recomendadas

Realice una comprobación de frenos.

*Continúa en la página siguiente*

---

#### 20485, Par de frenado insuficiente en el SC

##### Descripción

El par de frenado del controlador Safety Controller (SC) de la unidad mecánica *arg* y el eje *arg* es demasiado bajo.

##### Causas probables

- El eje no ha sido probado.
- Uno o varios frenos desgastados.

##### Acciones recomendadas

- Compruebe si el eje que falla está activado.
- Si el eje que falla está activado, sustituya los frenos lo antes posible.

---

#### 20486, CBC de SC interrumpido o incorrecto

##### Descripción

El controlador Safety Controller (SC) ha detectado que la última ejecución de Cyclic Brake Check (CBC) en la unidad mecánica *arg* fue interrumpida o generó un resultado incorrecto.

##### Acciones recomendadas

- Compruebe los mensajes de elog anteriores.
- Realice una nueva prueba de frenos sólo en caso necesario, normalmente si también se ha mostrado el elog 20485.

---

#### 20487, Velocid. no sincronizada excesiva en SC

##### Descripción

Velocidad de eje excesiva cuando el controlador Safety Controller (SC) *arg* no estaba sincronizado.

##### Acciones recomendadas

Mueva la unidad mecánica hasta la posición de sincronización con una velocidad de eje reducida. Reduzca la velocidad a 250 mm/s ó 18 grados/s.

---

#### 20488, T. límite sin sincronización agotado en SC

##### Descripción

El tiempo disponible para mover el robot mientras no está sincronizado se ha agotado en el controlador Safety Controller (SC) *arg*.

##### Acciones recomendadas

1. Realice una configuración de paro pulsando el pulsador Motores ON o active la entrada del sistema.
2. Sincronice el SC *arg*.

---

### 20489, SC desactivado

**Descripción**

El controlador Safety Controller (SC) *arg* ha sido desactivado y no hay ninguna función de supervisión activa.

**Causas probables**

O bien se ha realizado un arranque C-Start o se trata de la primera puesta en marcha del SC.

**Acciones recomendadas**

Descargue una configuración al SC *arg*.

a una deceleración demasiado lenta en la unidad mecánica *arg*. Se trata de una situación normal y se produce cuando el paro 1 resulta demasiado lento. Compruebe el registro *elog* de los demás controladores de seguridad.

**Acciones recomendadas**

- Cambie el valor del parámetro de SBR en la configuración de movimiento.
- Dispare un nuevo paro para probar la rampa de frenado.
- Si esto ocurre frecuentemente, consulte el Manual de Aplicaciones para la configuración de unidades mecánicas.

---

### 20490, Velocid. OVR SC excesiva

**Descripción**

Se ha rebasado el límite de velocidad de ajuste (OVR) en la unidad mecánica *arg*.

**Causas probables**

Si el ajuste (OVR) está activo, las limitaciones de velocidad de OVR estarán activas.

**Acciones recomendadas**

- Reduzca la velocidad.
- Desactive OVR.

---

### 20494, Cambio incorrecto de herramienta en SC

**Descripción**

Cambio incorrecto de herramienta con la herramienta *arg* en la unidad mecánica *arg*

**Acciones recomendadas**

- Compruebe si es una herramienta correcta.
- Reduzca la velocidad en caso necesario
- Realice un nuevo cambio de herramienta.

---

### 20491, Ajuste de SC activo durante el inicio

**Descripción**

La entrada digital de ajuste estaba activa durante el inicio del SC *arg*.

---

### 20501, Paro de emergencia de panel abierto

**Descripción**

El panel de paro de emergencia ha sido interrumpido anteriormente y, mientras estaba interrumpido, se ha intentado utilizar el robot.

**Consecuencias**

El sistema permanece en el estado de paro de emergencia.

**Causas probables**

Se ha intentado manipular un control, por ejemplo el dispositivo de habilitación.

**Acciones recomendadas**

- 1) Para reanudar el funcionamiento, restablezca en primer lugar el botón de paro de emergencia del panel.
- 2) A continuación, devuelva el sistema al estado Motores ON presionando el botón Motores ON del módulo de control.

---

### 20492, Vulneración de SST del SC en la prueba de frenos

**Descripción**

Se detectó movimiento durante la prueba de los frenos en el controlador Safety Controller (SC) *arg*, unidad mecánica *arg* y eje *arg*.

**Causas probables**

- Prueba de frenos interrumpida.
- Frenos desgastados.

**Acciones recomendadas**

- Reinicie el CBC.
- Sustituya el freno.

---

### 20502, Paro de emergencia de unidad de programación abierto

**Descripción**

El paro de emergencia de la unidad de programación ha sido interrumpido anteriormente y, mientras estaba interrumpido, se ha intentado utilizar el robot.

**Consecuencias**

El sistema permanece en el estado de paro de emergencia.

---

### 20493, Función SBR disparada en el SC

**Descripción**

La función Safe Brake Ramp (SBR) del controlador Safety Controller (SC) fue interrumpida por un paro de clase 0 debido

## 6 Resolución de problemas según el registro de eventos

---

### 6.3 2x xxx

#### Continuación

##### Causas probables

Se ha intentado manipular un control, por ejemplo el dispositivo de habilitación.

##### Acciones recomendadas

- 1) Para reanudar el funcionamiento, restablezca en primer lugar el botón de paro de emergencia de la unidad de programación.
- 2) A continuación, devuelva el sistema al estado Motores ON presionando el botón Motores ON del módulo de control.

---

#### 20503, Paro de emergencia de ext.cat.0 abierto

##### Descripción

El paro de emergencia externo ha sido interrumpido anteriormente y, mientras estaba interrumpido, se ha intentado utilizar el robot.

##### Consecuencias

El sistema permanece en el estado de paro de emergencia.

##### Causas probables

Se ha intentado manipular un control, por ejemplo el dispositivo de habilitación.

##### Acciones recomendadas

- 1) Para reanudar el funcionamiento, restablezca en primer lugar el botón de paro de emergencia externo.
- 2) A continuación, devuelva el sistema al estado Motores ON presionando el botón Motores ON del módulo de control.

---

#### 20505, Paro retardado abierto

##### Descripción

Paro retardado abierto.

##### Consecuencias

El sistema pasa al estado SYS HALT.

##### Acciones recomendadas

- 1) Para reanudar el funcionamiento, rearme en primer lugar el botón de paro retardado.
- 2) A continuación, devuelva el sistema al estado Motors ON presionando el botón Motors ON del módulo de control.

---

#### 20506, Paro de prueba abierto

##### Descripción

El circuito de paro de prueba se ha interrumpido.

##### Consecuencias

El sistema pasa al estado SYS HALT.

##### Causas probables

Uno o varios de los interruptores conectados en serie con el circuito de paro de prueba se han abierto, algo que puede

*Continúa en la página siguiente*

deberse a un gran número de fallos. Esto es sólo posible durante el modo de funcionamiento manual.

##### Acciones recomendadas

- 1) Busque el interruptor, restablézcalo o reinicie el sistema.
- 2) Compruebe los cables y las conexiones.

---

#### 20507, Cadena de hardware abierta

##### Descripción

Los relés (KA16 y KA17) de la tarjeta Safety Interface Board (SIB) no están activados.

##### Consecuencias

Comando Motores ON rechazado.

##### Acciones recomendadas

Pulse el botón Motores ON para cerrar la cadena.

---

#### 20521, Conflicto de paro de prueba

##### Descripción

Conflicto de estado en la cadena de paro de prueba.

##### Consecuencias

El sistema pasa al estado SYS HALT.

##### Acciones recomendadas

Compruebe la protección de seguridad de dos canales que ha causado el conflicto de estado.

---

#### 20525, Conflicto de paro de emergencia de panel

##### Descripción

Conflicto de estado en la cadena de panel de paro de emergencia.

##### Consecuencias

El sistema pasa al estado de paro de emergencia.

##### Acciones recomendadas

Compruebe la protección de seguridad de dos canales que ha causado el conflicto de estado.

---

#### 20526, Conflicto de paro de emergencia de unidad de programación

##### Descripción

Conflicto de estado en la cadena de unidad de programación de paro de emergencia.

##### Consecuencias

El sistema pasa al estado de paro de emergencia.



**Acciones recomendadas**

Compruebe la protección de seguridad de dos canales que ha causado el conflicto de estado.

---

**20527, Conflicto de paro de emergencia de ext.cat.0****Descripción**

Conflicto de estado en la cadena ext.cat.0 de paro de emergencia.

**Consecuencias**

El sistema pasa al estado de paro de emergencia.

**Acciones recomendadas**

Compruebe la protección de seguridad de dos canales que ha causado el conflicto de estado.

---

**20528, Conflicto de entrada de interbloqueo de alta tensión****Descripción**

Sólo una de las dos señales de entrada de las cadenas de alta tensión está abierta.

**Consecuencias**

La cadena de habilitación de pintura se abre.

**Acciones recomendadas**

Compruebe la protección de seguridad de dos canales que ha causado el conflicto de estado.

---

**20529, Conflicto de entrada de interbloqueo de cabina****Descripción**

Sólo una de las dos señales de entrada de las cadenas de interbloqueo de cabina está abierta.

**Consecuencias**

La cadena de habilitación de pintura se abre.

**Acciones recomendadas**

Compruebe los cables y las conexiones.

---

**20531, Conflicto de paro retardado****Descripción**

Conflicto de estado en el circuito de paro retardado.

**Consecuencias**

El sistema pasa al estado SYS HALT.

**Acciones recomendadas**

Compruebe los cables y las conexiones.

---

**20534, Conflicto de selector de modo****Descripción**

Alguna de las conexiones del selector de modo está defectuosa.

**Consecuencias**

El sistema pasa al estado SYS HALT.

**Acciones recomendadas**

Compruebe los cables y las conexiones.

---

**20535, Conflicto de interbloqueo AUX****Descripción**

Sólo una de las dos cadenas de interbloqueo AUX estaba abierta. Se utiliza normalmente con el interbloqueo de puerta CBS.

**Consecuencias**

La cadena de habilitación de pintura se abre.

**Acciones recomendadas**

Compruebe los cables y las conexiones.

---

**20536, Conflicto de cadena de Motors ON****Descripción**

Sólo una de las dos señales de cadena Motors ON de la cadena de ejecución está abierta.

**Consecuencias**

El sistema pasa al estado SYS HALT.

**Acciones recomendadas**

Compruebe los cables y las conexiones.

---

**20550, Fallo de prueba de perturbación****Descripción**

Estado activo cuando el firmware de la tarjeta de interfaz de proceso (PIB) no detecta ningún impulso de prueba de perturbación durante 30 segundos.

**Consecuencias**

El sistema pasa al estado SYS HALT.

**Acciones recomendadas**

1. Compruebe los demás mensajes de error para determinar la causa principal del fallo.
2. Busque problemas de comunicación entre la PIB y el ordenador principal (MC).

## 6 Resolución de problemas según el registro de eventos

---

### 6.3 2x xxx

#### Continuación

---

#### 20556, Enable2 de AXC 2 abierto

##### Descripción

Estado activo cuando la señal de habilitación del ordenador de ejes 1 está abierta.

##### Consecuencias

El sistema pasa al estado SYS HALT.

##### Acciones recomendadas

1. Compruebe los demás mensajes de error para determinar la causa principal del fallo.
2. Si no hay ningún otro mensaje de error, compruebe la tensión de la línea para detectar la posible ausencia de una fase.

---

#### 20557, Enable2 de AXC 2 abierto

##### Descripción

Estado activo cuando la señal de habilitación del ordenador de ejes 2 está abierta.

##### Consecuencias

El sistema pasa al estado SYS HALT.

##### Acciones recomendadas

1. Compruebe los demás mensajes de error para determinar la causa principal del fallo.
2. Si no hay ningún otro mensaje de error, compruebe la tensión de la línea para detectar la posible ausencia de una fase.

---

#### 20558, Avería en el manipulador

##### Descripción

Se ha perdido el estado activo cuando no hay ningún manipulador *arg* conectado a la tarjeta Manipulator Interface Board (MIB) *arg*, o bien las condiciones de la cadena de habilitación (Enable) del manipulador no se cumplen.

##### Consecuencias

El sistema pasa al estado SYS HALT.

##### Acciones recomendadas

1. Compruebe la alimentación del manipulador.
2. Compruebe que la cadena de habilitación de la tarjeta Manipulator Controller Board (MCOB/MCB) no este interrumpida.
3. Compruebe si existe sobretensión en los motores del manipulador.
4. Compruebe las señales del manipulador a través de la Power Distribution Board (PDB). Consulte los esquemas del controlador.

---

#### 20559, Sensor de colisión activo

##### Descripción

Estado activo cuando un sensor digital de colisión de la tarjeta Manipulator Controller Board (MCOB) *arg* está activado.

##### Consecuencias

El sistema pasa al estado SYS HALT.

##### Acciones recomendadas

Compruebe los sensores de colisión que están conectados a la tarjeta MCOB.

---

#### 20560, Límite de ejes en MCOB

##### Descripción

Estado activo cuando un sensor de límite de la tarjeta Manipulator Controller Board (MCOB) *arg* está activado.

##### Consecuencias

El sistema pasa al estado SYS HALT.

##### Acciones recomendadas

Compruebe los sensores de límite que estén conectados a la tarjeta MCOB.

---

#### 20561, El software del manipulador ha abierto la cadena de habilitación

##### Descripción

Estado activo cuando el software de la tarjeta Manipulator Controller Board (MCOB/MCB) *arg* ha abierto la cadena de habilitación (Enable).

##### Consecuencias

El sistema pasa al estado SYS HALT.

##### Acciones recomendadas

1. Compruebe los demás mensajes de error para determinar la causa principal del fallo.
2. Compruebe si existe un fallo de frenos.

---

#### 20562, Fallo de restablecimiento de paro de emergencia

##### Descripción

Estado activo cuando la entrada 'Reset Emergency Stop' está activada durante más de 3 segundos.

##### Consecuencias

El sistema pasa al estado SYS HALT.

##### Acciones recomendadas

1. Compruebe la conexión del restablecimiento externo del paro de emergencia.

Continúa en la página siguiente

2. Compruebe el pulsador Motores ON.

---

### 20563, Desconexión de servo abierta

#### Descripción

El estado está activo cuando el interruptor de desconexión de servo del sistema *arg* está apagado.

#### Consecuencias

El sistema pasa al estado SYS HALT.

#### Acciones recomendadas

Si el interruptor de desconexión de servo no está instalado, compruebe el enlace de desactivación de la tarjeta Manipulator Interface Board (MIB).

---

### 20564, Liber. de frenos en ejes 1 y 7

#### Descripción

Estado activo cuando la liberación manual de los frenos de los ejes 1 a 7 estaba activado.

#### Consecuencias

El sistema pasa al estado SYS HALT.

#### Acciones recomendadas

Compruebe el interruptor de liberación manual de los frenos de los ejes 1 y 7.

---

### 20565, Habilitación externa 1 abierta

#### Descripción

Estado activo cuando la habilitación (Enable) externa 1 de la tarjeta Manipulator Controller Board (MCOB) *arg* está abierta.

#### Consecuencias

El sistema pasa al estado SYS HALT.

#### Acciones recomendadas

Compruebe las conexiones de la tarjeta MCCB X25.

---

### 20566, Habilitación externa 2 abierta

#### Descripción

Estado activo cuando la habilitación (Enable) externa 2 de la tarjeta Manipulator Controller Board (MCOB) *arg* está abierta.

#### Consecuencias

El sistema pasa al estado SYS HALT.

#### Acciones recomendadas

Compruebe las conexiones de la tarjeta MCCB X43.

---

### 20567, Alimentación insuficiente en la tarjeta MCOB

#### Descripción

Estado activo cuando la alimentación tiene menos de 16 V en la tarjeta Manipulator Controller Board (MCOB) *arg*.

#### Consecuencias

El sistema pasa al estado SYS HALT.

#### Acciones recomendadas

Compruebe la alimentación en la tarjeta MCOB.

---

### 20568, Habilitación de hardware abierta en la tarjeta MCOB/MCB

#### Descripción

Estado activo cuando el firmware de la tarjeta Manipulator Controller Board (MCOB/MCB) *arg* ha abierto la cadena de habilitación (Enable).

#### Consecuencias

El sistema pasa al estado SYS HALT.

---

### 20569, Fallo de dispositivo de vigilancia de la tarjeta MCOB/MCB

#### Descripción

Estado activo cuando un dispositivo de vigilancia de la tarjeta Manipulator Controller Board (MCOB/MCB) *arg* falla.

#### Consecuencias

El sistema pasa al estado SYS HALT.

---

### 20570, Error de cableado de la unidad de programación

#### Descripción

Estado activo mientras la tarjeta de interfaz de proceso (PIB) detecta un fallo en el paro de emergencia de la unidad de programación y las señales de habilitación de dispositivos (prueba de cortes momentáneos).

#### Consecuencias

El sistema pasa al estado SYS HALT.

#### Acciones recomendadas

1. Compruebe los cables y conexiones a la unidad de programación (TPU).
2. Compruebe la tarjeta de interfaz de la unidad de programación (TIB) y la tarjeta Manipulator Interface Board (MIB).

## 6 Resolución de problemas según el registro de eventos

---

### 6.3 2x xxx

#### Continuación

---

#### 20571, Interbloqueo de alta tensión abierto

##### Descripción

El interbloqueo de alta tensión (HV) del sistema de pintura está abierto por una conexión de interbloqueo externa.

##### Consecuencias

La cadena de habilitación de pintura se abre.

##### Acciones recomendadas

Compruebe el interruptor manual de desconexión del sistema de alta tensión (HV).

---

#### 20572, Interbloqueo de cabina abierto

##### Descripción

El interbloqueo de cabina está abierto por una conexión de interbloqueo externa.

##### Consecuencias

La cadena de habilitación de pintura se abre.

##### Acciones recomendadas

Compruebe la ventilación de la cabina y otras funciones de seguridad.

---

#### 20573, Falta la ID de controlador

##### Descripción

La ID de controlador es la identificación exclusiva del controlador. De forma predeterminada, es igual al número de serie del armario del controlador. La configuración de software del controlador no contiene esta información de identidad.

##### Causas probables

Esto puede ocurrir al sustituir o reformatear los soportes de datos de almacenamiento del controlador.

##### Acciones recomendadas

Lea el número de serie del controlador que encontrará en el armario del controlador para determinar cuál es la ID de controlador correcta. Utilice las herramientas de RobotStudio para definir este valor en el controlador.

---

#### 20574, Interbloqueo de proceso abierto

##### Descripción

El interbloqueo de proceso está abierto por una conexión de interbloqueo externa.

##### Consecuencias

La cadena de habilitación de pintura se abre.

##### Acciones recomendadas

Compruebe el interruptor manual de desconexión del sistema de proceso.

---

#### 20575, Interbloqueo AUX abierto

##### Descripción

El interbloqueo AUX está abierto por una conexión de interbloqueo externa. Se utiliza normalmente para Cartridge Bell System (CBS).

##### Consecuencias

La cadena de habilitación de pintura se abre.

##### Acciones recomendadas

Compruebe los cables y equipos conectados a las entradas AUX.

---

#### 20576, Interbloqueo de sistema 2 abierto

##### Descripción

El interbloqueo de sistema 2 está abierto. Se utiliza normalmente para Cartridge Bell System (CBS) o para bombas de pintura.

##### Consecuencias

La cadena de habilitación de pintura se abre.

##### Acciones recomendadas

Compruebe los cables y equipos conectados al sistema 2.

---

#### 20577, Interbloqueo de encendido de alta tensión

##### Descripción

El interruptor de alta tensión (HV) del panel del operador está abierto.

##### Consecuencias

La cadena de habilitación de pintura se abre.

##### Acciones recomendadas

Confirme el cambio a Motores ON y encienda la llave de alta tensión para cerrar la cadena de interbloqueo de alta tensión.

---

#### 20581, La comunicación de SPI hacia la tarjeta SIB está desactivada

##### Descripción

Estado activo cuando la prueba cíclica de habilitación 1 falla con la tarjeta Safety Interface Board (SIB).

##### Consecuencias

El sistema pasa al estado SYS HALT.

*Continúa en la página siguiente*

### Acciones recomendadas

1. Compruebe el estado en la interfaz de periféricos serie (SPI).
2. Compruebe los cables que unen la tarjeta de interfaz de proceso (PIB) y la tarjeta SIB.

---

### 20582, La comunicación de SPI hacia la tarjeta MIB está desactivada

#### Descripción

Estado activo cuando la prueba cíclica de habilitación 1 falla con la tarjeta Manipulator Interface Board (MIB) *arg*.

#### Consecuencias

El sistema pasa al estado SYS HALT.

#### Acciones recomendadas

1. Compruebe los cables y la interfaz de periféricos serie (SPI).
2. Compruebe los cables que unen la tarjeta SIB a la tarjeta Manipulator Interface Board (MIB).

---

### 20583, Fallo de dispositivo de vigilancia hacia el software de PIB

#### Descripción

Estado activo cuando el firmware se encuentra en un fallo de dispositivo de vigilancia de descubrimiento de la tarjeta de interfaz de proceso (PIB) entre el firmware de la tarjeta PIB y el software de la tarjeta PIB.

#### Consecuencias

El sistema pasa al estado SYS HALT.

#### Causas probables

Carga de procesador demasiado elevada en el software de la tarjeta PIB.

---

### 20584, Fallo en la interfaz SPI interna

#### Descripción

Estado activo mientras hay un fallo de dispositivo de vigilancia de descubrimiento de la tarjeta de interfaz de proceso (PIB) hacia la tarjeta Safety Interface Board (SIB) y la tarjeta Manipulator Interface Board (MIB).

#### Consecuencias

El sistema pasa al estado SYS HALT.

#### Causas probables

La comunicación con la interfaz de periféricos serie (SPI) está desactivada en la SPI 1.

#### Acciones recomendadas

Compruebe los cables entre las tarjetas PIB, SIB y MIB.

---

### 20585, Cadena de habilitación abierta desde IPS

#### Descripción

Estado activo mientras había una cadena de habilitación abierta desde la señal Safety/PibSw/Enable.

#### Consecuencias

El sistema pasa al estado SYS HALT.

#### Acciones recomendadas

Compruebe el accionador conectado a la señal Safety/PibSw/Enable.

---

### 20586, Fallo de vigilancia hacia el firmware de la tarjeta PIB

#### Descripción

Estado activo cuando el software se encuentra en un fallo de dispositivo de vigilancia de descubrimiento de la tarjeta de interfaz de proceso (PIB) hacia el firmware de la tarjeta PIB, debido a un fallo de FPGA.

#### Consecuencias

El sistema pasa al estado SYS HALT.

---

### 20587, Fallo de vigilancia hacia el firmware de la tarjeta PIB

#### Descripción

Estado activo cuando el software se encuentra en un fallo de dispositivo de vigilancia de descubrimiento de la tarjeta de interfaz de proceso (PIB) hacia el firmware de la tarjeta PIB, debido a un fallo en el microcontrolador incorporado en el sistema.

#### Consecuencias

El sistema pasa al estado SYS HALT.

#### Causas probables

Firmware no ejecutándose.

---

### 20588, Fallo de dispositivo de vigilancia entre la tarjeta PIB y el MC

#### Descripción

La tarjeta de interfaz de proceso (PIB) ha detectado un fallo de vigilancia hacia el ordenador principal (MC).

#### Consecuencias

El sistema pasa al estado SYS HALT.

#### Causas probables

1. Fallo en el cable de Ethernet entre la tarjeta PIB y el MC.
2. Alta carga en la red.

## 6 Resolución de problemas según el registro de eventos

---

### 6.3 2x xxx

#### Continuación

##### Acciones recomendadas

Si el problema no desaparece:

1. Inspeccione el MC.
2. Inspeccione el cable de Ethernet entre la PIB y el MC.
3. Reinicie el controlador

---

#### 20589, Fallo de dispositivo de vigilancia entre la tarjeta PIB y la tarjeta MCOB

##### Descripción

Estado activo mientras una conexión de agente sobre CAN entre la tarjeta de interfaz de proceso (PIB) y la tarjeta Manipulator Controller Board (MCOB) está desactivada.

##### Consecuencias

El sistema pasa al estado SYS HALT.

##### Acciones recomendadas

1. Compruebe los cables de CAN.
2. Compruebe el estado de la tarjeta MCOB.

---

#### 20590, Máscara de circuito abierto no definida

##### Descripción

La máscara de circuito abierto para frenos de la tarjeta Manipulator Controller Board (MCOB/MCB) *arg* no está definida. La máscara debe definirse desde la tarjeta de interfaz de proceso (PIB) durante el inicio.

##### Consecuencias

Este mensaje se generará cada vez que se liberen los frenos, hasta que la máscara de circuito abierto de MCOB/MCB esté definida.

##### Causas probables

La configuración de IPS de la tarjeta PIB no está cargada o falta el archivo de configuración de frenos.

##### Acciones recomendadas

1. Compruebe que la configuración de IPS se cargue durante el inicio.
2. Compruebe que el archivo de configuración de IPS para la configuración de los frenos esté instalado en la tarjeta PIB.

---

#### 20591, Tiempo límite agotado en hot plug de unidad de programación

##### Descripción

El botón de hot plug de la unidad de programación se ha presionado demasiado tiempo.

##### Consecuencias

El sistema pasa al estado SYS HALT.

*Continúa en la página siguiente*

##### Acciones recomendadas

Pulse el botón Motores ON para cerrar la cadena.

---

#### 20592, Habilitación externa de procesos abierta

##### Descripción

Estado activo cuando la conexión de habilitación externa de procesos de la tarjeta Manipulator Controller Board (MCB) *arg* está abierta.

##### Consecuencias

El sistema pasa al estado SYS HALT.

##### Acciones recomendadas

Compruebe las conexiones de la tarjeta MCB X2.

---

#### 20593, Alimentación de E/S insuficiente en la tarjeta MCB

##### Descripción

Estado activo cuando la alimentación de E/S tiene menos de 16 V en la tarjeta Manipulator Controller Board (MCB) *arg*.

##### Consecuencias

El sistema pasa al estado SYS HALT.

##### Acciones recomendadas

Compruebe la alimentación en la tarjeta MCB.

---

#### 20594, Fallo de comunicación entre la tarjeta PIB y el MC

##### Descripción

La tarjeta de interfaz de proceso (PIB) ha detectado un fallo de comunicación hacia el ordenador principal (MC).

##### Consecuencias

El sistema pasa al estado SYS FAIL.

##### Causas probables

1. Fallo del cable de Ethernet entre la tarjeta PIB y el MC.
2. Alta carga en la red.

##### Acciones recomendadas

1. Inspeccione el cable de Ethernet entre la PIB y el MC.
2. Inspeccione el MC.
3. Reinicie el controlador.

---

#### 20600, Versión no oficial de RobotWare

##### Descripción

El RobotWare actual no es una versión admitida oficialmente. Las versiones no oficiales de RobotWare sólo pueden utilizarse para fines de prueba y validación durante un tiempo limitado.

### Consecuencias

ABB no ofrece asistencia a largo plazo a las versiones no oficiales.

### Acciones recomendadas

Si este es un sistema de producción, instale una versión oficial de RobotWare lo antes posible.

---

### 20601, Rutas demasiado largas al desempaquetar archivos de RobotWare

#### Descripción

El paquete de instalación de RobotWare no fue desempaquetado correctamente en el controlador. Algunos archivos del paquete tienen una ruta demasiado larga y no podrían ser gestionados por el software del controlador. Durante el proceso de instalación, el software del controlador fue actualizado para admitir rutas más largas, de forma que una reinstalación del sistema debe resolver el problema.

#### Consecuencias

Algunos archivos de RobotWare faltan en el controlador y es posible que su sistema no pueda funcionar correctamente.

#### Acciones recomendadas

Reinstale el sistema con ayuda de SystemBuilder. Si el error no desaparece tras la reinstalación, póngase en contacto con la asistencia al cliente.

---

### 20602, Imagen no oficial de RobotWare

#### Descripción

La imagen actual de RobotWare contenida en el computador principal no es original y por tanto no se ofrece asistencia oficial para ella.

#### Consecuencias

ABB no ofrece asistencia a largo plazo a las versiones no oficiales de RobotWare.

#### Causas probables

La imagen publicada oficial para el computador principal ha sido sustituida, por ejemplo con el fin de reunir datos de diagnóstico para un problema determinado.

#### Acciones recomendadas

Si este es un sistema de producción, instale una versión oficial de RobotWare lo antes posible.

---

### 20610, Cortocircuito en fase de motor

#### Descripción

La unidad de accionamiento del eje *arg* informa de un cortocircuito. El eje está conectado al módulo de accionamiento *arg* con la posición de unidad *arg* y el nodo *arg*.

#### Consecuencias

No podrá realizar ninguna operación hasta haber corregido el fallo. El sistema pasa al estado Motors OFF con par cero.

#### Causas probables

- 1) Cortocircuito en los cables o conectores entre las fases o a tierra.
- 2) Cortocircuito en el motor entre las fases o a tierra.

#### Acciones recomendadas

- 1) Compruebe/sustituya los cables y conectores.
- 2) Compruebe/sustituya el motor.

---

### 20630, Trabajo de cámara no válido

#### Descripción

La cámara *arg* se encuentra en el modo de funcionamiento pero el trabajo que tiene cargado no es un trabajo válido de ABB.

#### Consecuencias

Todos los resultados de la cámara se perderán.

#### Acciones recomendadas

- 1) Cambie la cámara a reposo.
- 2) Cargue un trabajo válido de ABB en la cámara o utilice Robot Studio para crear uno.

---

### 20631, Fallo de comunicación con la cámara

#### Descripción

El controlador de robot no ha podido comunicarse con la cámara *arg*.

#### Consecuencias

Es posible que se hayan perdido los resultados de la cámara.

#### Acciones recomendadas

- 1) Compruebe el estado de la cámara.
- 2) Compruebe los cables que unen el controlador del robot y la cámara.

## 6 Resolución de problemas según el registro de eventos

---

### 6.4 3x xxx

#### 6.4 3x xxx

---

##### 31810, Falta la tarjeta de maestro/esclavo de DeviceNet

###### Descripción

La tarjeta de maestro/esclavo de DeviceNet no funciona.

###### Consecuencias

No es posible ninguna comunicación en el bus DeviceNet.

###### Causas probables

La tarjeta de maestro/esclavo de DeviceNet funciona incorrectamente o no está instalada.

###### Acciones recomendadas

1. Asegúrese de que tiene instalada una tarjeta de maestro/esclavo de DeviceNet.
2. Sustituya la tarjeta si presenta fallos.

---

##### 31811, Falta la segunda tarjeta de maestro/esclavo de DeviceNet

###### Descripción

La opción Dual está configurada pero sólo está instalada una tarjeta de maestro/esclavo de DeviceNet.

###### Consecuencias

Sólo está disponible un bus de DeviceNet.

###### Causas probables

La segunda tarjeta de maestro/esclavo de DeviceNet funciona incorrectamente o no está instalada.

###### Acciones recomendadas

1. Asegúrese de que tiene instalada una segunda tarjeta de maestro/esclavo de DeviceNet.
2. Sustituya la segunda tarjeta si presenta fallos.

---

##### 31812, Tarjetas DeviceNet incompatibles

###### Descripción

El sistema ha detectado tipos incompatibles de tarjetas DeviceNet.

###### Consecuencias

No es posible ninguna comunicación en el bus DeviceNet.

###### Causas probables

Se han instalado tipos incompatibles de tarjetas DeviceNet en el sistema.

###### Acciones recomendadas

Asegúrese de instalar tipos de tarjetas compatibles.

---

##### 31910, Falta la tarjeta de maestro/esclavo de Profibus-DP

###### Descripción

La tarjeta de maestro/esclavo de Profibus-DP no funciona.

###### Consecuencias

No es posible ninguna comunicación en el bus Profibus.

###### Causas probables

La tarjeta de maestro/esclavo de Profibus-DP funciona incorrectamente o no está instalada.

###### Acciones recomendadas

1. Asegúrese de que tiene instalada una tarjeta de maestro/esclavo de Profibus-DP.
2. Sustituya la tarjeta si presenta fallos.

---

##### 31911, Error de actualización de tarjeta Profibus

###### Descripción

El software de RobotWare no pudo transferir el nuevo software de controlador a la tarjeta de maestro/esclavo de Profibus-DP. No fue posible programar el canal *arg* (ch *arg*) de la tarjeta Profibus. Código de error interno:*arg*.

###### Consecuencias

No es posible ninguna comunicación en el bus Profibus.

###### Causas probables

Es posible que el software de RobotWare esté dañado o que el hardware de la tarjeta presente fallos de funcionamiento.

###### Acciones recomendadas

1. Reinicie el sistema para volver a intentar la transferencia del software.
2. Reinstale los archivos de sistema actuales.
3. Cree y ejecute un nuevo sistema para transferir el software de controlador.
4. Sustituya la tarjeta si se encuentra en mal estado.

---

##### 31912, Fallo de la tarjeta de maestro/esclavo de Profibus-DP

###### Descripción

La tarjeta de maestro/esclavo de Profibus-DP no se ha iniciado correctamente.

###### Consecuencias

No es posible ninguna comunicación en el bus Profibus.

*Continúa en la página siguiente*



### Causas probables

Es posible que el hardware de la tarjeta maestra/esclava de Profibus-DP no funcione correctamente.

### Acciones recomendadas

1. Reinicie el sistema.
2. Sustituya la tarjeta maestra/esclava de Profibus-DP si presenta fallos.

---

### 31913, Error interno de la tarjeta de maestro/esclavo de Profibus-DP

#### Descripción

La tarjeta de maestro/esclavo de Profibus-DP informó del error interno *arg*.

#### Consecuencias

No es posible ninguna comunicación en el bus Profibus.

#### Causas probables

Es posible que el hardware de la tarjeta maestra/esclava de Profibus-DP no funcione correctamente.

#### Acciones recomendadas

1. Reinicie el sistema.
2. Sustituya la tarjeta maestra/esclava de Profibus-DP si presenta fallos.

---

### 31914, Error de inicio de Profibus

#### Descripción

- Error de bus maestro de Profibus. Código de error *arg*.  
Compruebe los cables, terminadores y módulos y reinicie de nuevo.

#### Acciones recomendadas

---

### 31915, Error de bus Profibus

#### Descripción

Error de bus maestro de Profibus.

#### Error interno

Código de error *arg*.

#### Consecuencias

Algunos errores asociados esperados pueden retrasarse.

#### Causas probables

Cableado, terminadores y/o módulos de Profibus defectuosos.

Direcciones de Profibus duplicadas.

#### Acciones recomendadas

Compruebe los cables, terminadores y módulos.

---

### 31916, Bus Profibus correcto

#### Descripción

- Profibus ha recuperado el contacto con el bus maestro.

#### Acciones recomendadas

---

### 31917, Excepción en la tarjeta de maestro/esclavo de Profibus-DP

#### Descripción

Se ha producido un error no recuperable en la tarjeta de maestro/esclavo de Profibus-DP. Canal *arg* de la tarea *arg*.  
Parámetros *arg*

#### Consecuencias

No es posible ninguna comunicación en el bus Profibus.

#### Causas probables

Es posible que el hardware de la tarjeta maestra/esclava de Profibus-DP no funcione correctamente.

#### Acciones recomendadas

1. Reinicie el sistema.
2. Sustituya la tarjeta maestra/esclava de Profibus-DP si presenta fallos.

---

### 32500, Falta la tarjeta de comunicación con el robot

#### Descripción

El sistema no puede comunicarse con la tarjeta de comunicación del robot.

#### Consecuencias

No es posible la comunicación con el sistema de seguridad. El sistema pasa al estado SYS FAIL.

#### Causas probables

La tarjeta de comunicación con el robot funciona incorrectamente o no está instalada.

#### Acciones recomendadas

1. Asegúrese de que tiene instalada una tarjeta de comunicación con el robot.
2. Sustituya la unidad si está defectuosa.

---

### 32501, Firmware de tarjeta RCC incorrecto

#### Descripción

El firmware de FPGAR11 de la tarjeta RCC (DSQC602) corresponde a una versión incompatible. Versión actual: *arg*.  
*arg* Versión solicitada: *arg*.

## 6 Resolución de problemas según el registro de eventos

---

### 6.4 3x xxx

#### Continuación

##### Acciones recomendadas

1. Sustituya la tarjeta DSQC602.
2. Reinicie el sistema.

---

### 32502, Imposible encontrar un archivo

#### Descripción

El sistema no encuentra el archivo: [ *arg*]

#### Acciones recomendadas

Reinstale el sistema

---

### 32503, Información solicitada no encontrada en el archivo

#### Descripción

El sistema no puede encontrar información sobre qué software debe transferir a la ID de hardware="arg", versión="arg", revisión="arg" dentro del archivo [arg].

#### Causas probables

El archivo se ha dañado o la versión real del hardware de la unidad no se admite.

#### Acciones recomendadas

1. Reinstale el sistema.
2. Sustituya la unidad con una versión admitida por esta versión del software.

---

### 32530, Sin comunicación con el sistema de seguridad

#### Descripción

No hay ninguna comunicación serie entre el sistema de seguridad y la tarjeta de comunicación del robot.

#### Consecuencias

El sistema pasa al estado SYS FAIL.

#### Causas probables

Es posible que exista alguna avería física en el cable que une el sistema de seguridad a la tarjeta de comunicación del robot. El sistema de seguridad o su fuente de alimentación también pueden ser defectuosos.

#### Acciones recomendadas

- 1) Reinicie el sistema para reanudar el funcionamiento.
- 2) Asegúrese de que el cable que une la tarjeta de comunicación del robot al sistema de seguridad funcione correctamente y esté bien conectado.
- 3) Compruebe la alimentación del sistema de seguridad.
- 4) Sustituya la unidad si está defectuosa.

Continúa en la página siguiente

---

### 32540, Regrabación de firmware de unidad de accionamiento iniciada

#### Descripción

En el módulo de accionamiento *arg* se ha iniciado una actualización necesaria del firmware de la unidad de accionamiento de la posición de unidad *arg*. La revisión anterior del firmware, *arg*, es sustituida por la revisión *arg*.

#### Acciones recomendadas

Espere a que se complete el proceso de actualización del firmware. ¡No apague la alimentación del sistema!

---

### 32541, Regrabación de firmware de unidad de accionamiento completada

#### Descripción

En el módulo de accionamiento *arg*, la actualización del firmware de la unidad de accionamiento de la posición de unidad *arg* se ha completado. La nueva revisión es la *arg*.

---

### 32542, Hardware de unidad de accionamiento no admitido

#### Descripción

En el módulo de accionamiento *arg*, el sistema no puede usar la unidad de accionamiento que tiene la identidad de hardware *arg* porque la revisión de hardware *arg* no se admite.

#### Consecuencias

El sistema no puede usar la unidad de accionamiento. El sistema pasa al estado de fallo del sistema.

#### Causas probables

La versión de RobotWare es demasiado antigua para admitir la unidad de accionamiento.

#### Acciones recomendadas

- 1) Actualice el sistema a una versión de RobotWare que admita la revisión de la unidad de accionamiento.
- 2) Sustituya la unidad de accionamiento por una que tenga una revisión compatible.

---

### 32543, Fallo de regrabación de firmware de unidad de accionamiento

#### Descripción

En el módulo de accionamiento *arg*, la actualización del firmware de la unidad de accionamiento de la posición de unidad *arg* ha fallado.

### Consecuencias

La actualización necesaria del firmware de la unidad de accionamiento no se ha realizado.

### Acciones recomendadas

- 1) Compruebe si hay otros mensajes en el registro de eventos de hardware para obtener una explicación detallada de la situación de error.
- 2) Pruebe de nuevo reiniciando el sistema con el interruptor de alimentación principal.

---

### 32544, Archivo de firmware de unidad de accionamiento no encontrado

#### Descripción

No se encuentra el archivo *arg*, necesario para actualizar el firmware de una unidad de accionamiento.

#### Consecuencias

La actualización necesaria del firmware de la unidad de accionamiento no se ha realizado.

#### Causas probables

La instalación de RobotWare no contiene el archivo de firmware.

#### Acciones recomendadas

Reinstale el sistema.

---

### 32545, Error de tipo de archivo de firmware de unidad de accionamiento

#### Descripción

El archivo *arg*, necesario para actualizar el firmware de una unidad de accionamiento, es de un tipo incorrecto.

#### Consecuencias

La actualización necesaria del firmware de la unidad de accionamiento no se ha realizado.

#### Causas probables

La instalación de RobotWare se encuentra en mal estado.

#### Acciones recomendadas

Reinstale el sistema.

---

### 32546, Error de archivo de firmware de unidad de accionamiento

#### Descripción

El archivo *arg*, necesario para actualizar el firmware de una unidad de accionamiento, no puede usarse porque no ha superado la comprobación de integridad.

### Consecuencias

La actualización necesaria del firmware de la unidad de accionamiento no se ha realizado.

### Causas probables

La instalación de RobotWare se encuentra en mal estado.

### Acciones recomendadas

Reinstale el sistema.

---

### 32550, Regrabación de firmware iniciada

#### Descripción

Se ha iniciado una actualización obligatoria del firmware de *arg*. Archivo utilizado: *arg*].

#### Acciones recomendadas

Espere a que se complete la regrabación.

---

### 32551, Regrabación de firmware completada

#### Descripción

La actualización del firmware de *arg* se ha completado correctamente.

---

### 32552, Fallo de regrabación de firmware

#### Descripción

La actualización del firmware de *arg* ha fallado. Código de error interno:*arg*

#### Acciones recomendadas

1. Compruebe otros mensajes para obtener una explicación detallada.
2. Reinicie el sistema.
3. Reinstale el sistema.
4. Sustituya la *arg*.

---

### 32553, Archivo de firmware dañado

#### Descripción

El archivo de firmware [*arg*] está dañado. Código de error interno:*arg*

#### Acciones recomendadas

Reinstale el sistema.

---

### 32554, Archivo de firmware no encontrado

#### Descripción

No se encuentra el archivo de firmware [*arg*].

#### Acciones recomendadas

Reinstale el sistema.

## 6 Resolución de problemas según el registro de eventos

---

### 6.4 3x xxx

#### Continuación

---

#### 32555, Unidad de sistema de seguridad no admitida

##### Descripción

El sistema no puede utilizar la unidad de sistema de seguridad *arg*, revisión *arg*.

##### Consecuencias

El sistema no puede usar el hardware afectado.

##### Acciones recomendadas

1. Cambie el hardware afectado a una versión compatible.

---

#### 32560, Regrabación de firmware de ordenador de ejes iniciada

##### Descripción

En el módulo de accionamiento *arg* se ha iniciado una actualización necesaria del firmware del ordenador de ejes *arg* con la identidad de hardware *arg*. La revisión anterior del firmware, *arg*, es sustituida por la revisión *arg*.

##### Acciones recomendadas

Espere a que se complete el proceso de actualización del firmware. ¡No apague la alimentación del sistema!

---

#### 32561, Regrabación de firmware de ordenador de ejes completada

##### Descripción

En el módulo de accionamiento *arg* se ha completado la actualización del firmware del ordenador de ejes *arg* con la identidad de hardware *arg*. La nueva revisión es la *arg*.

---

#### 32562, Error de comunicación con el ordenador de ejes

##### Descripción

El sistema no pudo comunicarse con el ordenador de ejes del módulo de accionamiento *arg* al intentar leer la información del firmware.

##### Consecuencias

El sistema no puede determinar si se requiere una actualización del firmware en el módulo de accionamiento afectado. El sistema pasa al estado de fallo del sistema.

##### Causas probables

Puede deberse a que hay un cable roto o un conector mal conectado, o bien a que existan niveles elevados de interferencias en el cable que une el ordenador principal al ordenador de ejes.

##### Acciones recomendadas

- 1) Asegúrese de que el cable que une el ordenador principal al ordenador de ejes no esté dañado y de que los dos conectores estén conectados correctamente.
- 2) Asegúrese de que no se produzca una emisión de niveles extremos de interferencia electromagnética cerca de los cables del robot.

---

#### 32563, Hardware de ordenador de ejes no admitido

##### Descripción

En el módulo de accionamiento *arg*, el sistema no puede usar el ordenador de ejes que tiene la identidad de hardware *arg* porque la revisión de hardware *arg* no se admite.

##### Consecuencias

El sistema no puede usar el ordenador de ejes. El sistema pasa al estado de fallo del sistema.

##### Causas probables

La versión de RobotWare es demasiado antigua para admitir la unidad de ordenador de ejes.

##### Acciones recomendadas

- 1) Sustituya el ordenador de ejes por uno que tenga una revisión compatible.
- 1) Actualice el sistema a una versión de RobotWare que admita la revisión del ordenador de ejes.

---

#### 32564, Fallo de regrabación de firmware de ordenador de ejes

##### Descripción

En el módulo de accionamiento *arg* la actualización del firmware del ordenador de ejes *arg* con la identidad de hardware *arg* ha fallado.

##### Consecuencias

La actualización necesaria del firmware del ordenador de ejes no se ha realizado.

##### Acciones recomendadas

- 1) Compruebe si hay otros mensajes en el registro de eventos de hardware para obtener una explicación detallada de la situación de error.
- 2) Pruebe de nuevo reiniciando el sistema con el interruptor de alimentación principal.

Continúa en la página siguiente

---

### 32565, Archivo de firmware de ordenador de ejes no encontrado

**Descripción**

No se encuentra el archivo *arg*, necesario para actualizar el firmware de un ordenador de ejes.

**Consecuencias**

La actualización necesaria del firmware del ordenador de ejes no se ha realizado.

**Causas probables**

La instalación de RobotWare no contiene el archivo de firmware.

**Acciones recomendadas**

Reinstale el sistema.

---

### 32567, Error de tipo de archivo de firmware de ordenador de ejes

**Descripción**

El archivo *arg*, necesario para actualizar el firmware de un ordenador de ejes, es de un tipo incorrecto.

**Consecuencias**

La actualización necesaria del firmware del ordenador de ejes no se ha realizado.

**Causas probables**

El archivo de firmware está dañado.

**Acciones recomendadas**

Reinstale el sistema.

---

### 32568, Error de archivo de firmware de ordenador de ejes

**Descripción**

El archivo *arg*, necesario para actualizar el firmware de un ordenador de ejes, no puede usarse porque no ha superado la comprobación de integridad.

**Consecuencias**

La actualización necesaria del firmware del ordenador de ejes no se ha realizado.

**Causas probables**

El archivo de firmware está dañado.

**Acciones recomendadas**

Reinstale el sistema.

---

### 32569, Hardware de ordenador de ejes dañado

**Descripción**

En el módulo de accionamiento *arg*, la memoria flash del ordenador de ejes contiene datos dañados.

**Acciones recomendadas**

1. Pruebe de nuevo reiniciando el sistema con el interruptor de alimentación principal.
2. Si el problema no desaparece, sustituya el ordenador de ejes.

---

### 32570, Regrabación de firmware iniciada

**Descripción**

Se ha iniciado una actualización obligatoria del firmware de *arg*. Sustituyendo la versión anterior del firmware: *arg*].

**Acciones recomendadas**

Espere a que se complete la regrabación.

---

### 32571, Regrabación de firmware completada

**Descripción**

La actualización del firmware de *arg* se ha completado correctamente. Nueva versión: [*arg*]. Código interno:[*arg*]

---

### 32572, Fallo de regrabación de firmware

**Descripción**

La actualización del firmware de *arg* ha fallado. Versión actual:*arg*. Código de error interno:*arg*.

**Acciones recomendadas**

1. Compruebe si existen otros mensajes en el registro de eventos de hardware para obtener una explicación detallada de la situación de error.
2. Reinstale el sistema.

---

### 32573, Imposible transferir el archivo de firmware

**Descripción**

No se encuentra el archivo de firmware *arg*. Código de error interno:*arg*.

**Acciones recomendadas**

Reinstale el sistema.

---

### 32574, Hardware de ordenador de ejes dañado

**Descripción**

La memoria flash *arg* contiene datos dañados. Código de error interno:*arg*.

## 6 Resolución de problemas según el registro de eventos

---

### 6.4 3x xxx

#### Continuación

##### Acciones recomendadas

1. Compruebe si existen otros mensajes en el registro de eventos de hardware para obtener una explicación detallada de la situación de error.
2. Reinicie el sistema.
3. Si el fallo vuelve a producirse, sustituya el ordenador de ejes.

---

#### 32575, No se encuentra ninguna tarjeta de ordenador de ejes

##### Descripción

El sistema no pudo detectar ningún ordenador de ejes conectado.

##### Acciones recomendadas

1. Compruebe qué tarjeta de ordenador de ejes se encuentra en el sistema.
2. Compruebe los cables Ethernet que unen el ordenador principal al ordenador de ejes.
3. Reinicie el sistema.

---

#### 32576, Firmware de ejes: Sin comunicación

##### Descripción

El sistema no pudo comunicarse con la tarjeta de ejes *arg* al intentar comprobar la versión del firmware.

##### Consecuencias

El sistema es incapaz de comprobar y, en caso necesario, también actualizar el firmware del ordenador de ejes afectado.

##### Acciones recomendadas

1. Compruebe si el sistema contiene una tarjeta de ordenador de ejes.
2. Compruebe el cableado de Ethernet que une el ordenador principal al ordenador de ejes.
3. Reinicie el sistema.

---

#### 32577, Error de datos de hardware del ordenador de ejes

##### Descripción

En el módulo de accionamiento *arg*, el ordenador de ejes contiene datos dañados sobre la unidad.

##### Consecuencias

El sistema pasa al estado de fallo del sistema.

##### Causas probables

Ha fallado la comprobación de integridad de la información almacenada sobre la unidad en el ordenador de ejes.

*Continúa en la página siguiente*

##### Acciones recomendadas

- 1) Pruebe de nuevo reiniciando el sistema con el interruptor de alimentación principal.
- 2) Sustituya el ordenador de ejes defectuoso.

---

#### 32580, Regrabación de firmware iniciada

##### Descripción

Se ha iniciado una actualización obligatoria del firmware de *arg*. Código interno: *arg*].

Archivo: [ *arg*].

##### Acciones recomendadas

Espere a que se complete la regrabación.

---

#### 32581, Regrabación de firmware completada

##### Descripción

La actualización del firmware de *arg* se ha completado correctamente. Código interno:[*arg*]

##### Acciones recomendadas

No se requiere ninguna acción

---

#### 32582, Fallo de regrabación de firmware

##### Descripción

La actualización del firmware de *arg* ha fallado.

Código de error interno:*arg*

##### Acciones recomendadas

1. Compruebe los demás mensajes de error para obtener una explicación detallada.
2. Reinstale el sistema.

---

#### 32583, Archivo de firmware dañado

##### Descripción

La actualización del firmware de *arg* ha fallado.

El archivo de firmware [ *arg* ] está dañado.

Código de error interno:*arg*.

##### Acciones recomendadas

Reinstale el sistema.

---

#### 32584, Archivo de firmware no encontrado

##### Descripción

La actualización del firmware de *arg* ha fallado.

No se encuentra el archivo de firmware [ *arg* ].

Código de error interno:*arg*.

##### Acciones recomendadas

Reinstale el sistema.

---

### 32585, Ningún sistema de seguridad detectado por el ordenador de ejes

**Descripción**

El ordenador de ejes no pudo detectar el sistema de seguridad.

**Acciones recomendadas**

1. Compruebe los cables de comunicación entre el ordenador de ejes y el sistema de seguridad.
2. Compruebe la alimentación del sistema de seguridad.
3. Reinicie el sistema.

---

### 32590, Regrabación de firmware iniciada

**Descripción**

Se ha iniciado una actualización obligatoria del firmware de *arg* del módulo de accionamiento *arg*.

Archivo: [*arg*].

**Acciones recomendadas**

Espere a que se complete la regrabación, que requerirá aproximadamente 3 minutos y medio.

---

### 32591, Regrabación de firmware completada

**Descripción**

La actualización del firmware de *arg* del módulo de accionamiento *arg* se ha completado correctamente.

**Acciones recomendadas**

No se requiere ninguna acción

---

### 32592, Fallo de regrabación de firmware

**Descripción**

La actualización del firmware de *arg* del módulo de accionamiento *arg* ha fallado.

**Acciones recomendadas**

1. Compruebe los demás mensajes de error para obtener una explicación detallada.
2. Reinstale el sistema.

---

### 32593, Archivo de firmware dañado

**Descripción**

La actualización del firmware de *arg* del módulo de accionamiento *arg* ha fallado.

El archivo de firmware [*arg*] está dañado.

**Acciones recomendadas**

Reinstale el sistema.

---

### 32594, Archivo de firmware no encontrado

**Descripción**

La actualización del firmware de *arg* del módulo de accionamiento *arg* ha fallado.

No se encuentra el archivo de firmware [*arg*].

**Acciones recomendadas**

Reinstale el sistema.

---

### 32601, Falta la tarjeta de maestro/esclavo de Interbus

**Descripción**

La tarjeta de maestro/esclavo de Interbus no funciona.

**Consecuencias**

No es posible ninguna comunicación en el bus Interbus.

**Causas probables**

La tarjeta de maestro/esclavo de Interbus funciona incorrectamente o no está instalada.

**Acciones recomendadas**

- 1) Asegúrese de que tiene instalada una tarjeta de maestro/esclavo de Interbus.
2. Sustituya la tarjeta si presenta fallos.

---

### 32651, El hardware del puerto serie no está disponible.

**Descripción**

El sistema ha intentado sin éxito direccionar el puerto serie *arg*.

**Consecuencias**

El hardware del puerto serie opcional no está disponible. Ni el conector ni el canal físico que utilizan el conector estarán disponibles para su uso.

**Causas probables**

El hardware del puerto serie funciona incorrectamente o no está instalado.

**Acciones recomendadas**

- 1) Asegúrese de que el hardware de puerto serie necesario esté instalado correctamente y que no presente fallos.
- 2) Sustituya el hardware del puerto serie.

---

### 33503, Fallo de actualización de cuentarrevoluciones

**Descripción**

La actualización del cuentarrevoluciones del eje *arg* ha fallado.

## 6 Resolución de problemas según el registro de eventos

---

### 6.4 3x xxx

#### Continuación

##### Consecuencias

Eje no sincronizado

##### Causas probables

1. Falta un eje o no está activo.
2. Error del sistema de medición.

##### Acciones recomendadas

1. Compruebe si el eje está activo.
2. Compruebe los archivos de configuración.
3. Compruebe el sistema de medición.

---

### 33601, Falta Fieldbus Adapter

#### Descripción

Falta Fieldbus Adapter.

#### Consecuencias

No es posible ninguna comunicación con Fieldbus Adapter.

#### Causas probables

Fieldbus Adapter robot funciona incorrectamente o no está instalado.

#### Acciones recomendadas

1. Asegúrese de que tiene instalado Fieldbus Adapter.
2. Sustituya el módulo si presenta fallos.

---

### 34100, Sistema de accionamiento no admitido

#### Descripción

El sistema de accionamiento configurado en el módulo de accionamiento *arg* no es del tipo Drive System '04.

#### Consecuencias

El sistema pasa al estado de fallo del sistema.

#### Causas probables

1. Se ha utilizado una clave de módulo de accionamiento incorrecta; es decir, la configuración no se corresponde con el hardware.
2. Hardware incorrecto utilizado en el sistema.

#### Acciones recomendadas

1. Reinstale el sistema con una clave de módulo de accionamiento que se corresponda con el hardware.
2. Sustituya el módulo de accionamiento con uno que admita Drive System '04.

---

### 34101, Sistema de accionamiento no admitido

#### Descripción

El sistema de accionamiento configurado en el módulo de accionamiento *arg* no es del tipo Drive System '09.

*Continúa en la página siguiente*

##### Consecuencias

El sistema pasa al estado de fallo del sistema.

##### Causas probables

1. Se ha utilizado una clave de módulo de accionamiento incorrecta; es decir, la configuración no se corresponde con el hardware.
2. Hardware incorrecto utilizado en el sistema.

##### Acciones recomendadas

1. Reinstale el sistema con una clave de módulo de accionamiento que se corresponda con el hardware.
2. Sustituya el módulo de accionamiento con uno que admita Drive System '09.

---

### 34200, Comunicación perdida con todas las unidades de accionamiento

#### Descripción

En el módulo de accionamiento *arg*, el ordenador de ejes ha perdido la comunicación con todas las unidades de accionamiento.

#### Consecuencias

No podrá realizar ninguna operación hasta haber corregido el fallo. El sistema pasa al estado Motors OFF con par cero.

#### Causas probables

Problema de comunicación entre las unidades de accionamiento y el ordenador de ejes.

#### Acciones recomendadas

- 1) Compruebe que todos los cables estén conectados correctamente.
- 2) Compruebe que las unidades de accionamiento tengan alimentación de lógica.
- 3) Compruebe/sustituya los cables de Ethernet.
- 4) Compruebe si existen otros mensajes en el registro de eventos de hardware.
- 5) Compruebe si el registro de eventos contiene mensajes de error de las unidades de alimentación.
- 6) Compruebe los cables que unen la unidad de fuente de alimentación a la unidad de accionamiento.
- 7) Compruebe la salida de 24 V de la unidad de fuente de alimentación.



### 34201, Unidad de accionamiento conectada no configurada

#### Descripción

La unidad de accionamiento del módulo de accionamiento *arg* de la posición de unidad de accionamiento *arg* está conectada pero no se usa en la configuración.

#### Consecuencias

La operación será posible, pero la unidad de accionamiento adicional no se utilizará.

#### Causas probables

La unidad de accionamiento no se usa en la configuración.

#### Acciones recomendadas

- 1) Retire la unidad de accionamiento adicional si no la necesita.
- 2) Reinstale el sistema con una clave de módulo de accionamiento que admita la unidad de accionamiento adicional.

### 34202, Comunicación perdida con la unidad de accionamiento

#### Descripción

En el módulo de accionamiento *arg*, el ordenador de ejes ha perdido la comunicación con la unidad de accionamiento de la posición de unidad *arg*.

#### Consecuencias

No podrá realizar ninguna operación hasta haber corregido el fallo. El sistema pasa al estado Motors OFF con par cero.

#### Causas probables

Problema de comunicación entre la unidad de accionamiento y el ordenador de ejes.

#### Acciones recomendadas

- 1) Compruebe que todos los cables estén conectados correctamente.
- 2) Compruebe que la unidad de accionamiento tenga alimentación de lógica.
- 3) Compruebe/sustituya los cables de Ethernet.
- 4) Compruebe si existen otros mensajes en el registro de eventos de hardware.
- 5) Compruebe si el registro de eventos contiene mensajes de error de las unidades de alimentación.
- 6) Compruebe los cables que unen la unidad de fuente de alimentación a la unidad de accionamiento.
- 7) Compruebe la salida de 24 V de la unidad de fuente de alimentación.

### 34203, Intensidad demasiado elevada en el motor

#### Descripción

La intensidad del motor es demasiado elevada para el eje *arg*, conectado al módulo de accionamiento *arg* con la unidad de accionamiento en la posición de unidad *arg* y el nodo *arg*.

#### Consecuencias

No podrá realizar ninguna operación hasta haber corregido el fallo. El sistema pasa al estado Motors OFF.

#### Causas probables

- 1) La configuración del motor es incorrecta.
- 2) Es posible que la carga del eje sea excesiva o que el motor se haya bloqueado (quizá a causa de una colisión).
- 3) El motor es demasiado pequeño para la unidad de accionamiento.
- 4) Cortocircuito entre fases del motor o a tierra.

#### Acciones recomendadas

- 1) Compruebe que la configuración del motor sea correcta.
- 2) Compruebe que el robot no haya colisionado.
- 3) Si es posible, reduzca la velocidad del programa de usuario.
- 4) Compruebe que la carga del eje no sea excesiva para el motor.
- 5) Verifique que la intensidad máxima del motor no sea demasiado baja en comparación con la intensidad máxima de la unidad de accionamiento.
- 6) Compruebe el cable a motor y el propio motor, midiendo sus respectivas resistencias. Desconecte antes de la medición.

### 34251, Falta una fase de entrada de alimentación

#### Descripción

En el módulo de accionamiento *arg*, la unidad de rectificación de la posición de unidad de accionamiento *arg* ha detectado un fallo en una fase.

#### Consecuencias

El sistema puede detenerse al existir una tensión insuficiente en el rectificador.

#### Causas probables

- 1) Fallo en una fase de la entrada de alimentación.
- 2) Existe alguna avería en el cableado o en los componentes trifásicos internos.
- 3) El rectificador es defectuoso.

#### Acciones recomendadas

- 1) Compruebe todas las fases de la alimentación al armario.
- 2) Compruebe todos los componentes trifásicos internos (interruptor principal, filtro de alimentación, fusible, contactores) y los cables del módulo de accionamiento.

*Continúa en la página siguiente*

## 6 Resolución de problemas según el registro de eventos

---

### 6.4 3x xxx

#### Continuación

---

#### 34252, Falta la entrada de alimentación

##### Descripción

En el módulo de accionamiento *arg*, la unidad de rectificación de la posición de unidad de accionamiento *arg* ha detectado una pérdida de tensión de red.

##### Consecuencias

No podrá realizar ninguna operación hasta haber corregido el fallo. El sistema pasa al estado Motors OFF.

##### Causas probables

- 1) Pérdida de tensión en la entrada de alimentación.
- 2) Existe alguna avería en el cableado o en los componentes trifásicos internos.
- 3) La unidad de rectificación está defectuosa.

##### Acciones recomendadas

- 1) Compruebe la tensión de la entrada de alimentación.
- 2) Compruebe todos los componentes trifásicos internos (interruptor principal, filtro de alimentación, fusible, contactores) y los cables del módulo de accionamiento.

---

#### 34255, Error de temperatura de rectificador

##### Descripción

En el módulo de accionamiento *arg*, la unidad de rectificación de la posición de unidad de accionamiento *arg* ha alcanzado un nivel de temperatura excesivo.

##### Consecuencias

No podrá realizar ninguna operación hasta que el rectificador se haya enfriado. El sistema pasa al estado Motors OFF.

##### Causas probables

- 1) Es posible que los ventiladores de refrigeración estén defectuosos o que el flujo de aire esté obstruido.
- 2) Es posible que la temperatura ambiente sea excesiva.
- 3) Es posible que el sistema esté funcionando con un par demasiado alto durante periodos prolongados.

##### Acciones recomendadas

- 1) Compruebe que los ventiladores estén funcionando y que el flujo de aire no esté obstruido.
- 2) Compruebe que la temperatura ambiente no sobrepase la temperatura nominal del armario.
- 3) Si es posible, escriba de nuevo el programa del usuario para reducir las aceleraciones y deceleraciones bruscas.
- 4) Reduzca el par estático debido a la gravedad o fuerzas externas.

---

#### 34256, Aviso de temperatura de rectificador

##### Descripción

En el módulo de accionamiento *arg*, la unidad de rectificación de la posición de unidad de accionamiento *arg* se está acercando a un nivel de temperatura excesivo.

##### Consecuencias

Es posible continuar, pero el margen hasta la temperatura máxima permitida es demasiado estrecho para mantener el funcionamiento mucho tiempo.

##### Causas probables

- 1) Es posible que los ventiladores de refrigeración estén defectuosos o que el flujo de aire esté obstruido.
- 2) Es posible que la temperatura ambiente sea excesiva.
- 3) Es posible que el sistema esté funcionando con un par demasiado alto durante periodos prolongados.

##### Acciones recomendadas

- 1) Compruebe que los ventiladores estén funcionando y que el flujo de aire no esté obstruido.
- 2) Compruebe que la temperatura ambiente no sobrepase la temperatura nominal del armario.
- 3) Si es posible, escriba de nuevo el programa del usuario para reducir las aceleraciones y deceleraciones bruscas.
- 4) Reduzca el par estático debido a la gravedad o fuerzas externas.

---

#### 34257, Circuito abierto en circuito de resistencia de drenaje

##### Descripción

En el módulo de accionamiento *arg*, la resistencia de frenado conectada a la unidad de rectificación de la posición de unidad de accionamiento *arg* tiene una resistencia excesiva (circuito abierto).

##### Consecuencias

No podrá realizar ninguna operación hasta haber corregido el fallo. El sistema pasa al estado Motors OFF.

**AVISO DE ALTA TENSIÓN: EL RECTIFICADOR NO SE DESCARGA AL APAGAR EL SISTEMA.**

##### Causas probables

Puede deberse a fallos en el cable de la resistencia de frenado o en la resistencia en sí.

##### Acciones recomendadas

**AVISO: PUEDE EXISTIR ALTA TENSIÓN.**

- 1) Asegúrese de que el cable de la resistencia de frenado esté conectado correctamente a la unidad de rectificación.

*Continúa en la página siguiente*

2) Desconecte la resistencia de drenaje y compruebe el cable y mida su valor. La resistencia debe ser de aproximadamente *arg* ohmios.

---

### 34258, Cortocircuito en circuito de resistencia de drenaje

#### Descripción

En el módulo de accionamiento *arg*, la resistencia de frenado conectada a la unidad de rectificación de la posición de unidad de accionamiento *arg* indica un cortocircuito.

#### Consecuencias

No podrá realizar ninguna operación hasta haber corregido el fallo. El sistema pasa al estado Motors OFF.

**AVISO DE ALTA TENSIÓN: EL RECTIFICADOR NO SE DESCARGA AL APAGAR EL SISTEMA.**

#### Causas probables

Puede deberse a fallos en el cable de la resistencia de frenado o en la resistencia en sí.

#### Acciones recomendadas

**AVISO: PUEDE EXISTIR ALTA TENSIÓN.**

- 1) Asegúrese de que el cable de la resistencia de frenado esté conectado correctamente a la unidad de rectificación.
- 2) Desconecte la resistencia de frenado y compruebe el cable y mida el valor de la resistencia, que debe ser de aproximadamente *arg* ohmios.
- 3) Compruebe si existe una derivación a tierra en la resistencia de frenado.

---

### 34261, Error de inicio de rectificador

#### Descripción

En el módulo de accionamiento *arg*, el relé de control de conexión de la unidad de rectificación de la posición de unidad de accionamiento *arg* indica un error.

#### Consecuencias

No podrá realizar ninguna operación hasta haber corregido el fallo. El sistema pasa al estado Motors OFF.

#### Causas probables

Puede deberse a un fallo del relé de control de conexión del rectificador.

#### Acciones recomendadas

Reinicie el sistema e inténtelo de nuevo. Si el problema no desaparece, sustituya la unidad.

---

### 34262, Aviso de frecuencia de entrada de alimentación

#### Descripción

En el módulo de accionamiento *arg*, la tensión de la entrada de alimentación presenta una frecuencia incorrecta. La unidad de rectificación de la posición de unidad de accionamiento *arg* ha informado del problema.

#### Consecuencias

El sistema puede detenerse al existir una tensión insuficiente en el rectificador.

#### Causas probables

- 1) La frecuencia de la entrada de alimentación no cumple las especificaciones.
- 2) Cortocircuito entre las fases del motor o a tierra.

#### Acciones recomendadas

- 1) Compruebe y ajuste la frecuencia de la entrada de alimentación.
- 2) Compruebe el cable del motor y el motor midiendo sus respectivas resistencias. Desconecte antes de la medición.

---

### 34263, Error al conectarse el rectificador

#### Descripción

En el módulo de accionamiento *arg*, la unidad rectificadora de la posición *arg* del sistema de accionamiento tiene una tensión demasiado baja.

#### Consecuencias

No podrá realizar ninguna operación hasta haber corregido el fallo. El sistema pasa al estado Motors OFF.

#### Causas probables

- 1) Nivel de tensión de CA bajo en la entrada del rectificador.
- 2) Puede deberse a un fallo de la resistencia de frenado del rectificador.
- 3) Existe un cortocircuito en el rectificador.

#### Acciones recomendadas

- 1) Reinicie el sistema e inténtelo de nuevo.
- 2) Compruebe la tensión de alimentación entrante.
- 3) Si se trata de un sistema recién instalado con transformador de red, compruebe la selección de tensión del transformador.
- 4) Si la unidad de accionamiento tiene ejes adicionales, compruebe el cableado del rectificador.
- 5) Si el problema persiste, reemplace la unidad.

## 6 Resolución de problemas según el registro de eventos

---

### 6.4 3x xxx

#### Continuación

---

#### 34264, Limitación de inrush de rectificador activada con Motors ON

##### Descripción

En el módulo de accionamiento *arg*, la resistencia de control de inrush de la posición de unidad de accionamiento *arg* se activa incorrectamente.

##### Consecuencias

El sistema pasa al estado Motors OFF para proteger el hardware.

##### Causas probables

Este error se produce cuando la tensión del rectificador se reduce demasiado y faltan todas las fases de la alimentación.

##### Acciones recomendadas

- 1) Compruebe si existen otros mensajes de error en el registro de eventos de hardware.
- 2) Compruebe la tensión de red entrante.
- 3) Compruebe que esté seleccionada la tensión correcta mediante los puentes del transformador (opcional).
- 4) Compruebe todos los componentes trifásicos internos (interruptor principal, filtro de red, fusible, contactores) y el cableado del módulo de accionamiento.

---

#### 34265, Error de cortocircuito de rectificador

##### Descripción

En el módulo de accionamiento *arg*, el rectificador de la unidad de rectificación de la posición de unidad de accionamiento *arg* presenta un cortocircuito.

##### Consecuencias

No podrá realizar ninguna operación hasta haber corregido el fallo. El sistema pasa al estado Motors OFF.

##### Causas probables

- 1) Los cables de rectificador de una unidad de accionamiento adicional están dañados o mal conectados.
- 2) Error interno en la unidad de rectificación o la unidad de accionamiento.

##### Acciones recomendadas

Compruebe los cables de rectificador y sus conectores.

---

#### 34266, Limitación de inrush de rectificador y drenaje activados

##### Descripción

En el módulo de accionamiento *arg* con unidad de rectificación en la posición de unidad de accionamiento *arg*, la resistencia

de control de inrush está activada mientras también la resistencia de frenado está activada.

La resistencia de control de inrush se encuentra en la unidad de rectificación.

La resistencia de drenaje está conectada a la unidad de rectificador o a la unidad de accionamiento con rectificador incorporado.

##### Consecuencias

El sistema pasa al estado Motors OFF para proteger el hardware.

##### Causas probables

Este problema es más probable si la tensión de la entrada de alimentación es excesiva en el rectificador.

##### Acciones recomendadas

- 1) Compruebe que la tensión de la entrada de alimentación cumpla las especificaciones de la unidad de accionamiento.
- 2) Compruebe que esté seleccionada la tensión correcta con los puentes del transformador (opcional).

---

#### 34267, Demasiados rectificadores conectados

##### Descripción

En el módulo de accionamiento *arg*, el sistema ha detectado más rectificadores de los que puede gestionar. El límite se alcanzó al detectar la unidad de accionamiento de la posición de unidad *arg*.

##### Consecuencias

No podrá realizar ninguna operación hasta haber corregido el fallo. El sistema pasa al estado de fallo del sistema.

##### Causas probables

- 1) Se ha conectado un número excesivo de unidades de accionamiento dotadas de rectificadores.
- 2)

##### Acciones recomendadas

- 1) Verifique que haya conectado los tipos correctos de unidades de accionamiento al enlace de comunicaciones para unidades de accionamiento.
- 2) Desconecte las unidades de accionamiento no utilizadas.

---

#### 34268, Error de carga del rectificador

##### Descripción

En el módulo de accionamiento *arg*, el rectificador de la unidad rectificadora de la posición de unidad de accionamiento *arg* presenta una tensión demasiado baja.

Continúa en la página siguiente

### Consecuencias

No podrá realizar ninguna operación hasta haber corregido el fallo. El sistema pasa al estado Motors OFF.

### Causas probables

- 1) Nivel de tensión de CA bajo en la entrada del rectificador.
- 2) Puede deberse a un fallo de la resistencia de frenado del rectificador.
- 3) La resistencia de frenado o su cableado están defectuosos.
- 4) Existe un cortocircuito en el rectificador.

### Acciones recomendadas

- 1) Reinicie el sistema e inténtelo de nuevo.
- 2) Compruebe la tensión de alimentación entrante.
- 3) Si se trata de un sistema recién instalado con transformador de red, compruebe la selección de tensión del transformador.
- 4) Compruebe la resistencia de frenado y su cableado.
- 5) Si el problema persiste, reemplace la unidad.

---

### 34300, Tipo desconocido de unidad de accionamiento

#### Descripción

En el módulo de accionamiento *arg*, la unidad de accionamiento de la posición de unidad *arg* tiene una identidad de hardware desconocida, *arg*.

#### Consecuencias

No podrá realizar ninguna operación hasta haber corregido el fallo. El sistema pasa al estado de fallo del sistema.

#### Causas probables

La unidad de accionamiento no se admite o está defectuosa.

#### Acciones recomendadas

- 1) Asegúrese de que la unidad de accionamiento sea admitida por la versión de RobotWare. Actualice RobotWare en caso necesario.
- 2) Sustituya la unidad de accionamiento.

---

### 34303, Aviso de intensidad de motor

#### Descripción

En el caso del eje *arg*, el controlador de intensidad detectó una desviación de intensidad de par demasiado grande para el motor. El eje está conectado al módulo de accionamiento *arg* con la unidad de accionamiento de la posición de unidad *arg* y el nodo *arg*.

#### Consecuencias

La operación será posible pero el sistema se acerca a un error de paro.

### Causas probables

- 1) Es posible que los datos de motor de los archivos de configuración sean incorrectos.
- 2) Los cables del motor no están conectados correctamente o presentan daños.
- 3) Cortocircuito en el cable de motor de fase a fase o de fase a tierra.
- 4) La tensión del rectificador puede ser demasiado baja.
- 5) La tensión de la entrada de alimentación no cumple las especificaciones.

### Acciones recomendadas

- 1) Compruebe que los datos del motor en el archivo de configuración sean correctos para este eje. La forma de comprobar el archivo de configuración se detalla en el Manual de resolución de problemas.
- 2) Compruebe que los cables del motor no estén dañados ni mal conectados.
- 3) Compruebe que no existan cortocircuitos internos ni a tierra en los cables de motor.
- 4) Compruebe que el registro de eventos no contenga ningún error relativo al rectificador.
- 5) Compruebe que la tensión entrante se encuentre dentro de las especificaciones.

---

### 34304, Aviso de intensidad de motor

#### Descripción

En el caso del eje *arg*, el controlador de intensidad detectó una desviación de intensidad demasiado grande para el motor. El eje está conectado al módulo de accionamiento *arg* con la unidad de accionamiento de la posición de unidad *arg* y el nodo *arg*.

#### Consecuencias

La operación será posible pero el sistema se acerca a un error de paro.

#### Causas probables

- 1) Es posible que los datos de motor de los archivos de configuración sean incorrectos.
- 2) Los cables del motor no están conectados correctamente o presentan daños.
- 3) Cortocircuito en el cable de motor de fase a fase o de fase a tierra.
- 4) La tensión del rectificador puede ser demasiado baja.
- 5) La tensión de la entrada de alimentación no cumple las especificaciones.

## 6 Resolución de problemas según el registro de eventos

---

### 6.4 3x xxx

#### Continuación

##### Acciones recomendadas

- 1) Compruebe que los datos del motor en el archivo de configuración sean correctos para este eje. La forma de comprobar el archivo de configuración se detalla en el Manual de resolución de problemas.
- 2) Compruebe que los cables del motor no estén dañados ni mal conectados.
- 3) Compruebe que no existan cortocircuitos internos ni a tierra en los cables de motor.
- 4) Compruebe que el registro de eventos no contenga ningún error relativo al rectificador.
- 5) Compruebe que la tensión entrante se encuentre dentro de las especificaciones.

---

#### 34306, Error de temperatura de la unidad de accionamiento

##### Descripción

La unidad de accionamiento del eje *arg* ha alcanzado un nivel de temperatura excesivo. El eje está conectado al módulo de accionamiento *arg* con la unidad de accionamiento de la posición de unidad *arg* y el nodo *arg*.

##### Consecuencias

No podrá realizar ninguna operación hasta haber corregido el fallo. El sistema pasa al estado Motors OFF.

##### Causas probables

- 1) Es posible que los ventiladores de refrigeración estén defectuosos o que el flujo de aire esté obstruido.
- 2) Las aletas de refrigeración están cubiertas de polvo, lo que reduce el efecto de enfriamiento.
- 3) Es posible que la temperatura ambiente sea excesiva.
- 4) El eje puede estar funcionando con un par excesivo durante periodos prolongados.

##### Acciones recomendadas

- 1) Compruebe que los ventiladores estén funcionando y que el flujo de aire no esté obstruido.
- 2) Limpie las aletas de refrigeración.
- 3) Compruebe que la temperatura ambiente no sobrepase la temperatura nominal del armario.
- 4) Si es posible, escriba de nuevo el programa del usuario para reducir las aceleraciones y deceleraciones bruscas.
- 5) Reduzca el par estático debido a la gravedad o fuerzas externas.

---

#### 34307, Aviso de temperatura de la unidad de accionamiento

##### Descripción

La unidad de accionamiento del eje *arg* se acerca a un nivel de temperatura excesivo. El eje está conectado al módulo de accionamiento *arg* con la unidad de accionamiento de la posición de unidad *arg* y el nodo *arg*.

##### Consecuencias

Es posible continuar, pero el margen hasta la temperatura máxima permitida es demasiado estrecho para mantener el funcionamiento mucho tiempo.

##### Causas probables

- 1) Es posible que los ventiladores de refrigeración estén defectuosos o que el flujo de aire esté obstruido.
- 2) Las aletas de refrigeración están cubiertas de polvo, lo que reduce el efecto de enfriamiento.
- 3) Es posible que la temperatura ambiente sea excesiva.
- 4) El eje puede estar funcionando con un par excesivo durante periodos prolongados.

##### Acciones recomendadas

- 1) Compruebe que los ventiladores estén funcionando y que el flujo de aire no esté obstruido.
- 2) Limpie las aletas de refrigeración.
- 3) Compruebe que la temperatura ambiente no sobrepase la temperatura nominal del armario.
- 4) Si es posible, escriba de nuevo el programa del usuario para reducir las aceleraciones y deceleraciones bruscas.
- 5) Reduzca el par estático debido a la gravedad o fuerzas externas.

---

#### 34308, Error de temperatura crítica de la unidad de accionamiento

##### Descripción

La unidad de accionamiento del eje *arg* ha alcanzado un nivel de temperatura crítico. El eje está conectado al módulo de accionamiento *arg* con la unidad de accionamiento de la posición de unidad *arg* y el nodo *arg*.

##### Consecuencias

No podrá realizar ninguna operación hasta haber corregido el fallo. El sistema pasa al estado Motors OFF con par cero.

##### Causas probables

- 1) Es posible que los ventiladores de refrigeración estén defectuosos o que el flujo de aire esté obstruido.
- 2) Las aletas de refrigeración están cubiertas de polvo, lo que reduce el efecto de enfriamiento.

*Continúa en la página siguiente*

- 3) Es posible que la temperatura ambiente sea excesiva.
- 4) El eje puede estar funcionando con un par excesivo durante periodos prolongados.

### Acciones recomendadas

- 1) Compruebe que los ventiladores estén funcionando y que el flujo de aire no esté obstruido.
- 2) Limpie las aletas de refrigeración.
- 3) Compruebe que la temperatura ambiente no sobrepase la temperatura nominal del armario.
- 4) Si es posible, escriba de nuevo el programa del usuario para reducir las aceleraciones y deceleraciones bruscas.
- 5) Reduzca el par estático debido a la gravedad o fuerzas externas.

---

### 34309, Intensidad demasiado elevada en el transistor de accionamiento

#### Descripción

La intensidad del transistor de la unidad de accionamiento es excesiva en el eje *arg*. El eje está conectado al módulo de accionamiento *arg* con la unidad de accionamiento de la posición de unidad *arg* y el nodo *arg*.

#### Consecuencias

No podrá realizar ninguna operación hasta haber corregido el fallo. El sistema pasa al estado Motors OFF.

#### Causas probables

- 1) La configuración del motor es incorrecta.
- 2) Es posible que la carga del eje sea excesiva o que el motor se haya bloqueado (quizá a causa de una colisión).
- 3) Cortocircuito entre las fases del motor o a tierra.

#### Acciones recomendadas

- 1) Compruebe que la configuración del motor sea correcta.
- 2) Compruebe que el robot no haya colisionado.
- 3) Si es posible, reduzca la velocidad del programa de usuario.
- 4) Compruebe que la carga del eje no sea excesiva para la unidad de accionamiento.
- 5) Compruebe el cable y el motor midiendo sus respectivas resistencias. Desconecte antes de la medición.

---

### 34311, Aviso de unidad de accionamiento saturada

#### Descripción

La unidad de accionamiento del eje *arg* ha alcanzado la tensión máxima de salida. El eje está conectado al sistema de accionamiento *arg* con la unidad de accionamiento de la posición de unidad *arg* y el nodo *arg*.

#### Consecuencias

La operación será posible pero el sistema se acerca a un error de paro.

#### Causas probables

- 1) El motor no está conectado correctamente a la unidad de accionamiento.
- 2) Los datos del motor en la configuración no son correctos.
- 3) La tensión del rectificador es demasiado baja.
- 4) Cortocircuito entre las fases del motor o a tierra.

#### Acciones recomendadas

- 1) Compruebe los cables y conectores del motor.
- 2) Compruebe la configuración de los parámetros del motor.
- 3) Compruebe si existen otros mensajes en el registro de eventos de hardware.
- 4) Compruebe la tensión de la entrada a la unidad rectificadora y ajuste el valor mínimo de tolerancia de la red.
- 5) Compruebe el cable y el motor midiendo sus respectivas resistencias. Desconecte antes de la medición.

---

### 34312, Falta una unidad de accionamiento

#### Descripción

En el caso del eje *arg*, el sistema no puede encontrar ninguna unidad de accionamiento configurada. El eje está configurado para el módulo de accionamiento *arg* con la unidad de accionamiento de la posición de unidad *arg*.

#### Consecuencias

El sistema pasa al estado de fallo del sistema.

#### Causas probables

Hay un eje configurado pero no se encuentra la unidad de accionamiento.

#### Acciones recomendadas

- 1) Verifique que el módulo de accionamiento contenga la unidad de accionamiento del eje configurado.
- 2) Verifique que la configuración de la posición de la unidad de accionamiento sea correcta.
- 3) Verifique que los cables existentes entre las unidades de accionamiento estén insertados correctamente en la posición de conector correcta.
- 4) Si el cable está conectado correctamente, es posible que esté dañado y que sea necesario sustituirlo.
- 5) Consulte el registro de eventos para comprobar si existen mensajes de error acerca de la unidad de alimentación.
- 6) Compruebe el cableado entre la unidad de alimentación y la unidad de accionamiento.
- 7) Compruebe la salida de 24 V desde la unidad de alimentación.

Continúa en la página siguiente

## 6 Resolución de problemas según el registro de eventos

---

### 6.4 3x xxx

#### Continuación

---

#### 34313, Tipo incorrecto de unidad de accionamiento

##### Descripción

En el módulo de accionamiento *arg*, la identidad de hardware de la unidad de accionamiento de la posición de unidad *arg* es diferente de la especificada en la configuración. La identidad de hardware de la unidad de accionamiento instalada es *arg* y la identidad configurada es *arg*.

##### Consecuencias

No podrá realizar ninguna operación hasta haber corregido el fallo. El sistema pasa al estado de fallo del sistema.

##### Causas probables

El tipo de unidad de accionamiento no se corresponde con el especificado en la key de la instalación.

##### Acciones recomendadas

- 1) Compruebe que la posición de unidad de accionamiento sea correcta, es decir, que los cables de Ethernet estén conectados correctamente.
- 2) Verifique que la clave del sistema de accionamiento coincida con el hardware instalado.
- 3) Sustituya la unidad de accionamiento con la especificada en la clave del sistema de accionamiento.

---

#### 34314, Falta un nodo de unidad de accionamiento

##### Descripción

En el caso del eje *arg*, la unidad de accionamiento no admite el número de nodo configurado. El eje está configurado para el módulo de accionamiento *arg* con la unidad de accionamiento de la posición de unidad *arg* y el nodo *arg*.

##### Consecuencias

El sistema pasa al estado de fallo del sistema.

##### Causas probables

El nodo configurado para la unidad de accionamiento no se admite para el tipo configurado de unidad de accionamiento.

##### Acciones recomendadas

Compruebe el número de nodo de la unidad de accionamiento en la configuración.

---

#### 34316, Error de intensidad de motor

##### Descripción

En el caso del eje *arg*, el controlador de intensidad detectó una desviación de intensidad de par demasiado grande para el motor. El eje está conectado al sistema de accionamiento *arg*

con la unidad de accionamiento de la posición de unidad *arg* y el nodo *arg*.

##### Consecuencias

El sistema pasa al estado Motors OFF.

##### Causas probables

- 1) Es posible que los datos de motor de los archivos de configuración sean incorrectos.
- 2) Los cables del motor no están conectados correctamente o presentan daños.
- 3) Cortocircuito en el cable de motor de fase a fase o de fase a tierra.
- 4) La tensión del rectificador puede ser demasiado baja.
- 5) La tensión de la entrada de alimentación no cumple las especificaciones.

##### Acciones recomendadas

- 1) Compruebe que los datos del motor en el archivo de configuración sean correctos para este eje. La forma de comprobar el archivo de configuración se detalla en el Manual de resolución de problemas.
- 2) Compruebe que los cables del motor no estén dañados ni mal conectados.
- 3) Compruebe que no existan cortocircuitos internos ni a tierra en los cables de motor.
- 4) Compruebe que el registro de eventos no contenga ningún error relativo al rectificador.
- 5) Compruebe que la tensión entrante se encuentre dentro de las especificaciones. Cambie el mínimo de tolerancia de red para que se corresponda con la tensión de red real.

---

#### 34317, Error de intensidad de motor

##### Descripción

En el caso del eje *arg*, el controlador de intensidad detectó una desviación de intensidad demasiado grande para el motor. El eje está conectado al Drive Module *arg* con la unidad de accionamiento de la posición de unidad *arg* y el nodo *arg*.

##### Consecuencias

El sistema pasa al estado Motors OFF.

##### Causas probables

- 1) Es posible que los datos de motor de los archivos de configuración sean incorrectos.
- 2) Los cables del motor no están conectados correctamente o presentan daños.
- 3) Cortocircuito en el cable de motor de fase a fase o de fase a tierra.
- 4) La tensión del rectificador puede ser demasiado baja.

Continúa en la página siguiente



5) La tensión de la entrada de alimentación no cumple las especificaciones.

### Acciones recomendadas

- 1) Compruebe que los datos del motor en el archivo de configuración sean correctos para este eje. La forma de comprobar el archivo de configuración se detalla en el Manual de resolución de problemas.
- 2) Compruebe que los cables del motor no estén dañados ni mal conectados.
- 3) Compruebe que no existan cortocircuitos internos ni a tierra en los cables de motor.
- 4) Compruebe que el registro de eventos no contenga ningún error relativo al rectificador.
- 5) Compruebe que la tensión entrante se encuentre dentro de las especificaciones. Cambie el mínimo de tolerancia de red para que se corresponda con la tensión de red real.

---

### 34318, Error de inversor de accionamiento saturado

#### Descripción

La unidad de accionamiento del eje *arg* ha alcanzado la tensión máxima de salida. El eje está conectado al módulo de accionamiento *arg* con la unidad de accionamiento de la posición de unidad *arg* y el nodo *arg*.

#### Consecuencias

El sistema pasa al estado Motors OFF.

#### Causas probables

- 1) El motor no está conectado correctamente a la unidad de accionamiento.
- 2) Los datos del motor en la configuración no son correctos.
- 3) La tensión del rectificador es demasiado baja.
- 4) Cortocircuito entre las fases del motor o a tierra.

#### Acciones recomendadas

- 1) Compruebe los cables y conectores del motor.
- 2) Compruebe la configuración de los parámetros del motor.
- 3) Compruebe si existen otros mensajes en el registro de eventos de hardware.
- 4) Compruebe la tensión de la entrada a la unidad de rectificación.
- 5) Compruebe el cable y el motor midiendo sus respectivas resistencias. Desconecte antes de la medición.

---

### 34319, Error crítico de la unidad de accionamiento

#### Descripción

La unidad de accionamiento del eje *arg* genera un error no especificado pero es probable que se deba a una sobretensión o cortocircuito. El eje está conectado al módulo de accionamiento *arg* con la unidad de accionamiento de la posición de unidad *arg* y el nodo *arg*.

#### Consecuencias

No podrá realizar ninguna operación hasta haber corregido el fallo. El sistema pasa al estado Motors OFF con par cero.

#### Causas probables

- 1) Es posible que los ventiladores de refrigeración estén defectuosos o que el flujo de aire esté obstruido.
- 2) Las aletas de refrigeración están cubiertas de polvo, lo que reduce el efecto de enfriamiento.
- 3) Es posible que la temperatura ambiente sea excesiva.
- 4) El eje puede estar funcionando con un par excesivo durante periodos prolongados.
- 5) Cortocircuito en los cables o conectores entre las fases o a tierra.
- 6) Cortocircuito en el motor entre las fases o a tierra.

#### Acciones recomendadas

- 1) Compruebe que los ventiladores estén funcionando y que el flujo de aire no esté obstruido.
- 2) Limpie las aletas de refrigeración.
- 3) Compruebe que la temperatura ambiente no sobrepase la temperatura nominal del armario.
- 4) Si es posible, escriba de nuevo el programa del usuario para reducir las aceleraciones y deceleraciones bruscas.
- 5) Reduzca el par estático debido a la gravedad o fuerzas externas.
- 6) Compruebe/sustituya los cables y conectores.
- 7) Compruebe/sustituya el motor.

---

### 34320, Demasiados nodos de accionamiento conectados

#### Descripción

En el Drive Module *arg*, el sistema ha detectado más nodos de accionamiento de los que puede gestionar el sistema. El error se produjo al detectar la unidad de accionamiento de la posición de unidad *arg*.

#### Consecuencias

No podrá realizar ninguna operación hasta haber corregido el fallo. El sistema pasa al estado de fallo del sistema.

*Continúa en la página siguiente*

## 6 Resolución de problemas según el registro de eventos

---

### 6.4 3x xxx

#### Continuación

##### Causas probables

- 1) Demasiadas unidades de accionamiento conectadas al enlace de comunicaciones de la unidad de accionamiento.
- 2) Las unidades de accionamiento conectadas pueden ser de los tipos incorrectos y pueden estar equipadas con demasiados nodos de accionamiento.

##### Acciones recomendadas

- 1) Verifique que haya conectado los tipos correctos de unidad de accionamiento al enlace de comunicaciones para unidades de accionamiento.
- 2) Desconecte las unidades de accionamiento no utilizadas.

---

#### 34321, Error de configuración del sistema de accionamiento

##### Descripción

En el sistema de accionamiento *arg*, la unidad de accionamiento de la posición *arg* presenta un error de configuración debido a una discrepancia entre la unidad de accionamiento y el sistema de medida. La unidad de accionamiento sólo admite los ejes *arg* que tengan la misma excitación del sistema de medida. El error se ha producido al añadir el eje *arg* al sistema.

##### Consecuencias

No podrá realizar ninguna operación hasta haber corregido el fallo. El sistema pasa al estado de fallo del sistema.

##### Causas probables

Demasiados ejes están usando la misma excitación del sistema de medida y todos están utilizando la misma unidad de accionamiento.

##### Acciones recomendadas

- 1) Mueva el eje *arg* u otro eje con la misma excitación de nodo a la otra excitación (EXC1 - EXC2), mediante un cambio de la conexión del nodo del sistema de medida de los ejes, tanto en el hardware como en la configuración.
- 2) Reinicie el sistema.

---

#### 34322, Error de configuración de unidad de accionamiento

##### Descripción

En el módulo de accionamiento *arg*, la unidad de accionamiento de la posición *arg* utiliza un rectificador incorrecto.

##### Consecuencias

No podrá realizar ninguna operación hasta haber corregido el fallo. El sistema pasa al estado de fallo del sistema.

*Continúa en la página siguiente*

##### Causas probables

Una unidad de accionamiento debe configurar siempre un rectificador con una posición de unidad inferior o igual a la del inversor. No debe existir ningún otro rectificador con la posición de unidad entre el rectificador configurado y la unidad de accionamiento.

##### Acciones recomendadas

- 1) Compruebe que el archivo de configuración del eje adicional sea del tipo Drive System 09.
- 2) Cambie el rectificador utilizado en la configuración del eje adicional.
- 3) Retire el rectificador no utilizado montado entre el rectificador configurado y la unidad de accionamiento.

---

#### 34400, Tensión excesiva en el rectificador

##### Descripción

En el módulo de accionamiento *arg*, la unidad de accionamiento de la posición de unidad *arg* presenta una tensión de rectificador excesiva.

##### Consecuencias

No podrá realizar ninguna operación hasta haber corregido el fallo. El sistema pasa al estado Motors OFF.

AVISO DE ALTA TENSIÓN: EL RECTIFICADOR PUEDE DESCARGARSE MUY LENTAMENTE (APROXIMADAMENTE EN 1 HORA) AL APAGAR EL SISTEMA.

##### Causas probables

- 1) La resistencia de drenaje no está conectada o está defectuosa.
- 2) Es posible que el programa del usuario contenga una deceleración excesiva de los ejes del manipulador. Este fallo es más probable si el sistema contiene ejes adicionales.

##### Acciones recomendadas

AVISO: PUEDE EXISTIR ALTA TENSIÓN.

- 1) Asegúrese de que el cable de la resistencia de drenaje esté conectado correctamente a la unidad de rectificación.
- 2) Desconecte la resistencia de drenaje y compruebe el cable y mida la resistencia de drenaje. La resistencia esperada debe ser de aproximadamente *arg* ohmios.
- 3) Escriba de nuevo el programa del usuario para reducir la utilización de deceleraciones bruscas.

---

### 34401, Aviso de tensión demasiado baja en el rectificador

**Descripción**

En el sistema de accionamiento *arg*, la unidad de accionamiento de la posición de unidad *arg* presenta una tensión de rectificador cercana al límite mínimo.

**Consecuencias**

La operación será posible pero el sistema se acerca a un error de paro.

**Causas probables**

La tensión de la entrada de alimentación a la unidad rectificadora no cumple las especificaciones.

**Acciones recomendadas**

- 1) Compruebe si el registro de eventos de hardware contiene otros mensajes relativos a problemas de tensión en la alimentación.
- 2) Compruebe la tensión de red entrante. Cambie el mínimo de tolerancia de red para que la tensión de red esté dentro del intervalo especificado.
- 3) Compruebe que esté seleccionada la tensión correcta mediante los puentes del transformador (opcional).
- 4) Compruebe todos los componentes trifásicos internos (interruptor principal, filtro de red, fusible, contactores) y el cableado del sistema de accionamiento.

---

### 34402, Tensión demasiado baja en el rectificador

**Descripción**

En el sistema de accionamiento *arg*, la tensión del rectificador es demasiado baja para la unidad de accionamiento de la posición de unidad *arg*.

**Consecuencias**

No podrá realizar ninguna operación hasta haber corregido el fallo. El sistema pasa al estado Motors OFF.

**Causas probables**

La tensión de la entrada de alimentación a la unidad rectificadora no cumple las especificaciones.

**Acciones recomendadas**

- 1) Compruebe si el registro de eventos de hardware contiene otros mensajes relativos a problemas de tensión en la alimentación.
- 2) Compruebe la tensión de red entrante. Cambie el mínimo de tolerancia de red para que la tensión de red esté dentro del intervalo especificado.
- 3) Compruebe que esté seleccionada la tensión correcta mediante los puentes del transformador (opcional).

- 4) Compruebe todos los componentes trifásicos internos (interruptor principal, filtro de red, fusible, contactores) y el cableado del sistema de accionamiento.

---

### 34404, Tensión en el rectificador excesiva a un nivel crítico

**Descripción**

En el módulo de accionamiento *arg*, la unidad de accionamiento de la posición de unidad *arg* presenta una tensión de rectificador excesiva a un nivel crítico.

**Consecuencias**

No podrá realizar ninguna operación hasta haber corregido el fallo. El sistema pasa al estado Motors OFF con par cero.  
**AVISO DE ALTA TENSIÓN: EL RECTIFICADOR PUEDE DESCARGARSE MUY LENTAMENTE (APROXIMADAMENTE EN 1 HORA) AL APAGAR EL SISTEMA.**

**Causas probables**

- 1) La resistencia de drenaje no está conectada o está defectuosa.
- 2) Es posible que el programa del usuario contenga una deceleración excesiva de los ejes del manipulador. Este fallo es más probable si el sistema contiene ejes adicionales.

**Acciones recomendadas**

**AVISO: PUEDE EXISTIR ALTA TENSIÓN.**

- 1) Asegúrese de que el cable de la resistencia de drenaje esté conectado correctamente a la unidad de rectificación.
- 2) Desconecte la resistencia de drenaje y compruebe el cable y mida la resistencia de drenaje. La resistencia esperada debe ser de aproximadamente *arg* ohmios.
- 3) Escriba de nuevo el programa del usuario para reducir la utilización de deceleraciones bruscas.

---

### 34405, Aviso de tensión excesiva en el rectificador

**Descripción**

En el módulo de accionamiento *arg*, la unidad de accionamiento de la posición de unidad *arg* presenta una tensión de rectificador que se acerca al límite máximo.

**Consecuencias**

La operación será posible pero el sistema se acerca a un error de paro.  
**AVISO DE ALTA TENSIÓN: EL RECTIFICADOR PUEDE DESCARGARSE MUY LENTAMENTE (APROXIMADAMENTE EN 1 HORA) AL APAGAR EL SISTEMA.**

*Continúa en la página siguiente*

## 6 Resolución de problemas según el registro de eventos

---

### 6.4 3x xxx

#### Continuación

##### Causas probables

- 1) La resistencia de drenaje no está conectada o está defectuosa.
- 2) Es posible que el programa del usuario contenga una deceleración excesiva de los ejes del manipulador. Este fallo es más probable si el sistema contiene ejes adicionales.

##### Acciones recomendadas

AVISO: PUEDE EXISTIR ALTA TENSIÓN.

- 1) Asegúrese de que el cable de la resistencia de drenaje esté conectado correctamente a la unidad de rectificación.
- 2) Desconecte la resistencia de drenaje y compruebe el cable y mida la resistencia de drenaje. La resistencia esperada debe ser de aproximadamente *arg* ohmios.
- 3) Escriba de nuevo el programa del usuario para reducir la utilización de deceleraciones bruscas.

---

#### 34406, Error de alimentación de la unidad de accionamiento

##### Descripción

En el módulo de accionamiento *arg*, la unidad de accionamiento de la posición de unidad *arg* ha detectado un problema con la potencia de lógica.

##### Consecuencias

No podrá realizar ninguna operación hasta haber corregido el fallo. El sistema pasa al estado Motors OFF con par cero.

##### Causas probables

La alimentación de lógica de 24 V al accionamiento se pierde temporal o permanentemente.

##### Acciones recomendadas

- 1) Compruebe si el registro de eventos contiene mensajes de error de las unidades de alimentación.
- 2) Compruebe los cables que unen la unidad de fuente de alimentación a la unidad de accionamiento.
- 3) Compruebe la salida de 24 V de la unidad de alimentación.

---

#### 34407, Error interno de la unidad de accionamiento

##### Descripción

En el módulo de accionamiento *arg*, la unidad de accionamiento de la posición de unidad *arg* ha indicado un error interno.

##### Consecuencias

El sistema pasa al estado de fallo de sistema con par cero.

##### Causas probables

Se ha producido un error interno en el firmware de la unidad de accionamiento.

*Continúa en la página siguiente*

##### Acciones recomendadas

Reinicie el sistema con el interruptor de alimentación principal.

---

#### 34408, Error de datos de hardware de unidad de accionamiento

##### Descripción

En el módulo de accionamiento *arg*, la unidad de accionamiento de la posición de unidad *arg* contiene datos dañados sobre las unidades de accionamiento.

##### Consecuencias

El sistema pasa al estado de fallo del sistema.

##### Causas probables

Ha fallado la comprobación de integridad de la información almacenada en la unidad de accionamiento sobre las unidades de accionamiento.

##### Acciones recomendadas

- 1) Pruebe de nuevo reiniciando el sistema con el interruptor de alimentación principal.
- 2) Sustituya la unidad de accionamiento defectuosa.

---

#### 34409, Error de puesta en marcha de la unidad de accionamiento

##### Descripción

El sistema no ha podido completar la fase de inicialización de una unidad de accionamiento. La unidad de accionamiento está situada en el módulo de accionamiento *arg* de la posición de unidad *arg*.

##### Consecuencias

El sistema pasa al estado de fallo del sistema.

##### Causas probables

El sistema no ha podido completar la fase de inicialización de la unidad de accionamiento.

##### Acciones recomendadas

- 1) Pruebe de nuevo reiniciando el sistema con el interruptor de alimentación principal.
- 2) Compruebe si existen otros mensajes en el registro de eventos de hardware.

---

#### 34410, Demasiadas unidades de accionamiento conectadas

##### Descripción

En el módulo de accionamiento *arg*, el sistema ha detectado más unidades de accionamiento de las que puede gestionar el

sistema. El número máximo de unidades de accionamiento admitidas es de *arg*, pero se detectaron *arg*.

### Consecuencias

No podrá realizar ninguna operación hasta haber corregido el fallo. El sistema pasa al estado de fallo del sistema.

### Causas probables

1) Se ha conectado un número excesivo de unidades de accionamiento.

### Acciones recomendadas

1) Desconecte las unidades de accionamiento no utilizadas.

---

### 34411, Error del rectificador

#### Descripción

El sistema ha detectado una tensión baja en la línea de CC en una unidad de accionamiento que no es utilizada por ningún eje. La unidad de accionamiento está situada en el Sistema de accionamiento *arg* de la posición de unidad *arg*.

#### Consecuencias

No podrá realizar ninguna operación hasta haber corregido el fallo. El sistema pasa al estado Motors OFF.

#### Causas probables

- 1) Falta la red entrante.
- 2) El cable de CC está conectado de forma defectuosa a la unidad de accionamiento.
- 3) Cortocircuito en la línea de CC. Puede existir tanto dentro de la unidad de accionamiento como en los cables.

#### Acciones recomendadas

- 1) Compruebe la alimentación entrante.
- 2) Compruebe el cableado de CC.
- 3) Compruebe si hay cualquier cortocircuito.
- 4) Sustituya las unidades de accionamiento.

---

### 37001, Error de activación del contactor de Motors ON

#### Descripción

El contactor de Motors ON *arg* del sistema de accionamiento *arg* no se activo cuando se requirió..

#### Consecuencias

La unidad mecánica no puede funcionar de forma manual o automática.

#### Causas probables

- 1) La cadena de RUN del contactor está abierta.
- 2) Hay problemas en el propio contactor, ya sean de tipo mecánico o eléctrico.

3) Es posible que se haya accionado el dispositivo de habilitación de la unidad de programación con demasiada rapidez o que el sistema no esté configurado correctamente. En raras ocasiones, este fallo puede producirse en combinación con otros fallos, en cuyo caso los encontrará en el registro de errores.

#### Acciones recomendadas

- 1) Para reanudar el funcionamiento normal, confirme en primer lugar el error, libere el dispositivo de habilitación y presiónelo de nuevo después de aproximadamente un segundo.
- 2) Compruebe los cables y las conexiones del sistema de seguridad.
- 3) Compruebe otros mensajes del registro de errores que se hayan producido al mismo tiempo para determinar la causa.
- 4) Compruebe la configuración de movimientos del sistema en relación con el relé Motors ON. La forma de comprobar el archivo de configuración se detalla en el capítulo de resolución de problemas.

---

### 37043, Señales de seguridad sobrecargadas

#### Descripción

Las señales AC\_ON o SPEED tienen una intensidad excesiva.

#### Consecuencias

El sistema de seguridad desactiva las señales, lo que hace que el sistema pase al estado SYSFAIL (en el caso de AC\_ON) o SYSHALT (en el caso de SPEED).

#### Causas probables

Es posible que una carga conectada al circuito sea excesiva o que el sistema de seguridad no funcione correctamente. ¡Consulte los esquemas de los circuitos!

#### Acciones recomendadas

- 1) Compruebe todas las cargas que tenga conectadas a los circuitos AC\_ON y SPEED.
- 2) Compruebe el cableado y los conectores del sistema de seguridad y sustituya todas las unidades defectuosas en caso necesario.

---

### 37044, Sobrecarga de las señales digitales de salida de la tarjeta de panel

#### Descripción

Las salidas digitales de usuario de la tarjeta de panel consumen una intensidad excesiva.

#### Consecuencias

La tarjeta de panel desactiva las señales, lo que hace que el sistema pase al estado SYSHALT.

*Continúa en la página siguiente*

## 6 Resolución de problemas según el registro de eventos

---

### 6.4 3x xxx

#### Continuación

##### Causas probables

Es posible que una carga conectada al circuito sea excesiva o que la tarjeta de panel no funcione correctamente. ¡Consulte el diagrama de circuitos!

##### Acciones recomendadas

- 1) Compruebe todas las cargas que tenga conectadas a las salidas digitales de usuario.
2. Compruebe el cableado y los conectores de la tarjeta de panel y sustituya todas las unidades defectuosas en caso necesario.

---

#### 37045, Ventilador del ordenador externo defectuoso

##### Descripción

La velocidad de giro del ventilador del ordenador externo del módulo de control es insuficiente.

##### Consecuencias

No tiene consecuencias en el sistema. La temperatura del módulo de control aumentará.

##### Causas probables

Ventilador, cableado o fuente de alimentación en mal estado. ¡Consulte el diagrama de circuitos!

##### Acciones recomendadas

- 1) Compruebe los cables que van al ventilador del ordenador externo.
- 2) Compruebe el ventilador y sustituya cualquier unidad defectuosa en caso necesario.

---

#### 37046, Señales de seguridad sobrecargadas

##### Descripción

La alimentación de 24 V PANEL tiene una intensidad excesiva.

##### Consecuencias

El sistema de seguridad desactiva la señal, lo que hace que el sistema pase al estado SYSHALT.

##### Causas probables

Es posible que una carga conectada al circuito sea excesiva o que la unidad de sistema de seguridad no funcione correctamente. ¡Consulte los esquemas de los circuitos!

##### Acciones recomendadas

- 1) Compruebe todas las cargas conectadas al circuito de 24 V PANEL.
- 2) Compruebe los cables del sistema de seguridad.

*Continúa en la página siguiente*

---

#### 37049, Error de activación de contactor de activación

##### Descripción

El contactor de activación de la unidad mecánica *arg* no se cerró.

##### Consecuencias

La unidad mecánica no puede funcionar de forma manual o automática.

##### Causas probables

Es posible que el contactor de activación configurado en el sistema sea defectuoso o que el sistema no esté configurado correctamente.

##### Acciones recomendadas

- 1) Compruebe el contactor y asegúrese de que sus conexiones estén bien conectadas.
- 2) Compruebe la configuración de movimientos del sistema en relación con el contactor de activación. La forma de comprobar el archivo de configuración se detalla en el capítulo de resolución de problemas.

---

#### 37050, Temperatura excesiva en el ordenador principal

##### Descripción

La temperatura de la unidad de ordenador principal o del procesador del ordenador principal es excesiva.

##### Consecuencias

El sistema podría sufrir daños.

##### Causas probables

Es posible que la unidad esté sobrecargada, que sus ventiladores no funcionen correctamente o que el flujo de aire esté obstruido.

##### Acciones recomendadas

- 1) Asegúrese de que los ventiladores estén funcionando.
- 2) Compruebe que el flujo de aire hacia los ventiladores de la unidad no esté obstruido.

---

#### 37053, Nivel de tensión bajo en la batería de la CMOS

##### Descripción

La batería de la CMOS de la placa de ordenador está descargada.

##### Consecuencias

Durante el reinicio, el sistema utilizará una configuración errónea o no será posible reiniciar el sistema.

**Causas probables**

Batería defectuosa.

**Acciones recomendadas**

1. Sustituya la batería de la CMOS.

---

**37054, Ventilador de la unidad de ordenadores en mal estado****Descripción**

La velocidad de giro de los ventiladores de la unidad de ordenadores es insuficiente.

**Consecuencias**

No tiene consecuencias en el sistema. La temperatura de la unidad de ordenadores aumentará.

**Causas probables**

Ventilador, cableado o fuente de alimentación en mal estado.

¡Consulte el diagrama de circuitos!

**Acciones recomendadas**

- 1) Compruebe el cableado del ventilador de la unidad de ordenadores.
- 2) Compruebe el ventilador.
- 3) Compruebe la alimentación del ventilador.
- 4) Sustituya el componente defectuoso si es necesario.

---

**37056, Fallo de ventilador de refrigeración****Descripción**

El ventilador de la unidad de refrigeración se ha detenido o gira a muy baja velocidad (inferior a las *arg* rpm).

**Acciones recomendadas**

1. Compruebe los cables del ventilador.
2. Sustituya el ventilador.

---

**37062, Aviso de alimentación del módulo de ordenadores****Descripción**

La tensión de *arg* V de la alimentación del módulo de ordenadores es de *arg* V, fuera del rango permitido.

**Consecuencias**

-

**Causas probables**

La unidad de alimentación, el cableado, la tensión de entrada a la fuente de alimentación o la carga de salida pueden ser las causas del nivel de tensión defectuoso. ¡Consulte el Manual de solución de problemas y el diagrama de circuitos!

**Acciones recomendadas**

- 1) Compruebe todos los cables de la unidad de alimentación.
- 2) Mida los niveles de tensión de salida y entrada.
- 3) Sustituya la unidad defectuosa en caso necesario.

---

**37069, Unidad de alimentación de respaldo en mal estado****Descripción**

El banco de energía de respaldo del módulo de control, que suministra la tensión de respaldo, se encuentra en mal estado.

**Consecuencias**

Después de apagar la alimentación, debe realizar un arranque B-start. Al apagar el sistema, no se guardará ningún cambio realizado en los datos.

**Causas probables**

Puede deberse a fallos en el banco de energía de respaldo, el cableado o el cargador.

**Acciones recomendadas**

¡No apague la alimentación principal hasta que se haya cargado la batería, o el sistema realizará un arranque en frío!

- 1) Compruebe el cable y los conectores del banco de energía de respaldo.
- 2) Compruebe el banco de energía de respaldo.
- 3) Compruebe la fuente de alimentación.
- 4) Sustituya la unidad defectuosa en caso necesario.

---

**37070, Temperatura excesiva en la fuente de alimentación del módulo de control****Descripción**

La temperatura de la fuente de alimentación del módulo de control es excesiva.

**Consecuencias**

El sistema se apaga inmediatamente.

**Causas probables**

Puede deberse a una refrigeración deficiente, una carga excesiva de la fuente de alimentación o un suministro eléctrico defectuoso.

**Acciones recomendadas**

- 1) Compruebe el ventilador de refrigeración.
- 2) Compruebe la potencia de salida.
- 3) Sustituya la unidad defectuosa si es necesario.

## 6 Resolución de problemas según el registro de eventos

---

### 6.4 3x xxx

#### Continuación

---

#### 37074, Presión de purga insuficiente

##### Descripción

Hay un número de sistema de purga *arg* asociado a la tarjeta de interfaz de manipulador (MIB) *arg*.

##### Acciones recomendadas

Compruebe la alimentación del aire de purga y busque fugas en:

1. La unidad de purga.
2. La manguera flexible.
3. El propio manipulador.

---

#### 37075, Presión de purga excesiva

##### Descripción

Hay un número de sistema de purga *arg* asociado a la tarjeta de interfaz de manipulador (MIB) *arg*.

##### Acciones recomendadas

Compruebe la unidad de purga y el suministro de aire.

---

#### 37076, Caudal de purga inesperadamente bajo

##### Descripción

Hay un número de sistema de purga *arg* asociado a la tarjeta de interfaz de manipulador (MIB) *arg*.

##### Acciones recomendadas

Compruebe la unidad de purga y el suministro de aire.  
Compruebe si hay fugas en el sistema de purga.

---

#### 37077, Caudal de purga inesperadamente alto

##### Descripción

Hay un número de sistema de purga *arg* asociado a la tarjeta de interfaz de manipulador (MIB) *arg*.

##### Acciones recomendadas

Compruebe la unidad de purga y el suministro de aire.

---

#### 37078, Diferencias en tiempos de purga

##### Descripción

Divergencia inaceptable entre los temporizadores de purga de la tarjeta de interfaz de proceso (PIB) y la tarjeta de interfaz de manipulador (MIB) *arg*.

##### Consecuencias

El temporizador de purga se reinicia.

##### Acciones recomendadas

1. Compruebe los cables de la interfaz de periféricos serie (SPI).
2. Sustituya la tarjeta MIB si está defectuosa.

*Continúa en la página siguiente*

3. Sustituya la tarjeta PIB si está defectuosa.

---

#### 37080, Configuración de purga no válida.

##### Descripción

La clave de tiempo de purga de la tarjeta de interfaz de manipulador (MIB) *arg* X19 no es válida.

##### Consecuencias

Se utilizará el tiempo predeterminado (300 s).

##### Causas probables

Clave de tiempo de purga defectuosa o no encontrada.

##### Acciones recomendadas

1. Compruebe que la clave de tiempo de purga esté insertada correctamente.
2. Sustituya la clave de tiempo de purga.

---

#### 37081, Diferencias en tiempos de purga

##### Descripción

Existe una divergencia inaceptable entre el firmware de CPLD y FPGA en los temporizadores de purga de la tarjeta de interfaz de manipulador (MIB) *arg*.

##### Consecuencias

El temporizador de purga se reinicia.

##### Acciones recomendadas

Sustituya la tarjeta MIB si está defectuosa.

---

#### 37082, Divergencia entre salidas de PIB y MIB

##### Descripción

Las tarjetas de interfaz de proceso (PIB) y de interfaz de manipulador (MIB) *arg* no coinciden en cuanto al estado de salida del relé de purga y el relé de alimentación.

##### Consecuencias

La secuencia de purga se reinicia.

---

#### 37083, Fallo en el sistema de purga

##### Descripción

Fallo de purga detectado por la tarjeta de interfaz de manipulador (MIB) *arg*. El sistema de purga ha detectado una presión inadecuada en los sensores. Los motores y equipos de pintura se han desconectado y el ordenador principal puede ser informado de que debe desconectar la unidad de medida serie (SMU). Depende de la temporización de las señales



### Consecuencias

Los motores y equipos de pintura están desactivados, la cadena de RUN se ha abierto y quizá también se haya desconectado la SMU.

### Acciones recomendadas

1. Compruebe el suministro de aire.
2. Compruebe que la salida de aire no esté obstruida.
3. Compruebe los sensores de purga y los cables de los sensores de purga.

---

### 37090, Temperatura excesiva, sensor

#### Descripción

Sobrecalentamiento del sistema detectado en la tarjeta Manipulator Controller Board (MCOB) *arg*. Sensores 1 a 7: motor 1 a 7, sensor 8: Tarjeta de medida serie. La cadena de funcionamiento se ha abierto.

#### Acciones recomendadas

Espere hasta que el motor o equipo sobrecalentado se haya enfriado.

---

### 37094, Error de activación de conexión

#### Descripción

Imposible activar *arg*. La entrada de relé de conexión *arg* indica que no hay ninguna conexión.

#### Acciones recomendadas

1. Compruebe si la unidad mecánica está conectada.
2. Compruebe la configuración de la señal de entrada de relé de conexión.

---

### 37095, Fallo de alimentación de frenos

#### Descripción

La supervisión de la alimentación de los frenos en la tarjeta Manipulator Controller Board (MCOB) *arg* ha detectado un fallo en la señal de alimentación y activó todos los frenos.

#### Acciones recomendadas

1. Compruebe la alimentación de los frenos en la tarjeta MCOB.
2. Compruebe el relé de alimentación de los frenos del armario.
3. Compruebe si hay perturbaciones en la señal de alimentación de frenos de la tarjeta MCOB.
4. Compruebe si hay un cortocircuito en los frenos.

---

### 37096, Fallo de alimentación de frenos

#### Descripción

La supervisión de la alimentación de los frenos en la tarjeta Manipulator Controller Board (MCOB/MCB) *arg* ha detectado un fallo en la señal de alimentación y activó todos los frenos.

#### Acciones recomendadas

1. Compruebe la alimentación de los frenos en la tarjeta MCOB/MCB.
2. Compruebe la alimentación de los frenos en la alimentación del armario.
3. Compruebe si hay perturbaciones en la señal de alimentación de frenos de la tarjeta MCOB/MCB.
4. Compruebe si hay un cortocircuito en los frenos.

---

### 37097, Fallo de cortocircuito de frenos

#### Descripción

La supervisión de frenos de la tarjeta Manipulator Controller Board (MCOB/MCB) *arg* ha detectado un cortocircuito en el eje *arg* y ha ACTIVADO todos los frenos.

#### Acciones recomendadas

1. Compruebe si hay un cortocircuito en los frenos.

---

### 37098, Fallo de circuito de frenos abierto

#### Descripción

La supervisión de frenos de la tarjeta Manipulator Controller Board (MCOB/MCB) *arg* ha detectado un circuito abierto en el eje *arg* y ha ACTIVADO todos los frenos.

#### Acciones recomendadas

1. Compruebe si hay un circuito abierto en los frenos.

---

### 37099, Temperatura excesiva, sensor

#### Descripción

Sobrecalentamiento del sistema detectado en la tarjeta Manipulator Controller Board (MCOB/MCB) *arg*. Sensores supervisados en los motores, la unidad de medida serie (SMU) o el equipo de proceso. La cadena de funcionamiento se ha abierto.

Sensores 1 a 8: Motores de robot 1 a 8. Sensor 9: SMU.

Sensores 10 a 14: Proceso 1 a 5. Consulte la configuración actual del robot para obtener más detalles.

#### Acciones recomendadas

Espere hasta que el motor o equipo sobrecalentado se haya enfriado.

## 6 Resolución de problemas según el registro de eventos

---

### 6.4 3x xxx

#### Continuación

---

#### 37100, Error de disco flash de nodo de E/S

##### Descripción

Nombre de flash: *arg*

Función de disco flash: *arg*

Descripción del error: *arg*

##### Acciones recomendadas

Informe del error.

---

#### 37101, Fallo de frenos

##### Descripción

Los frenos de la unidad mecánica *arg* no se accionan correctamente.

##### Consecuencias

La unidad mecánica puede caer al desconectar los motores.

##### Causas probables

Es posible que la configuración del contactor de frenos sea incorrecta o que el contactor está defectuoso. Si se utiliza un contactor de frenos externo, es necesario definirlo correctamente en el archivo de configuración del movimiento.

##### Acciones recomendadas

- 1) Compruebe que el relé de frenos externo (si se utiliza uno) esté definido correctamente en el archivo de configuración.
- 2) Compruebe que la señal de E/S correspondiente esté definida correctamente en el archivo de configuración de E/S. La forma de comprobar los archivos de configuración se detalla en el capítulo de resolución de problemas.

---

#### 37102, Aviso de alimentación. Fallo en nivel COOL de 24 V.

##### Descripción

La salida COOL de 24 V de la alimentación del módulo de ordenadores está fuera de rango.

##### Consecuencias

No tiene consecuencias en el sistema.

##### Causas probables

El cableado de la unidad de alimentación del módulo de control o la carga de salida pueden ser las causas del nivel de tensión defectuoso. ¡Las fuentes de alimentación se representan en el Manual de solución de problemas y en el diagrama de circuitos!

##### Acciones recomendadas

- 1) Compruebe todos los cables que van a la unidad de alimentación del módulo de control.
- 2) Compruebe el nivel de tensión de salida y sustituya cualquier unidad defectuosa en caso necesario.

*Continúa en la página siguiente*

---

#### 37103, Aviso de alimentación. Fallo en nivel SYS de 24 V.

##### Descripción

La salida SYS de 24 V de la alimentación del módulo de ordenadores está fuera de rango.

##### Consecuencias

No tiene consecuencias en el sistema.

##### Causas probables

El cableado de la unidad de alimentación del módulo de control o la carga de salida pueden ser las causas del nivel de tensión defectuoso. ¡Las fuentes de alimentación se representan en el Manual de solución de problemas y en el diagrama de circuitos!

##### Acciones recomendadas

- 1) Compruebe todos los cables que van a la unidad de alimentación del módulo de control.
- 2) Compruebe el nivel de tensión de salida y sustituya cualquier unidad defectuosa en caso necesario.

---

#### 37104, ¡No hay ninguna tensión de respaldo disponible!

##### Descripción

El banco de energía de respaldo que mantiene la tensión de respaldo no funciona.

##### Consecuencias

Después de apagar la alimentación, debe realizar un arranque B-start. Al apagar el sistema, no se guardará ningún cambio realizado en los datos.

##### Causas probables

Puede deberse a fallos en el banco de energía de respaldo, el cableado o el cargador.

##### Acciones recomendadas

Antes de trabajar en el sistema, realice un apagado controlado para garantizar que todos los datos del sistema se guarden correctamente.

- 1) Compruebe los cables y conectores del banco de energía de respaldo.
- 2) Compruebe el banco de energía de respaldo.
- 3) Compruebe la alimentación.
- 4) Sustituya la unidad defectuosa en caso necesario.

---

### 37105, Comunicación recuperada con la fuente de alimentación

**Descripción**

El ordenador principal ha recuperado la comunicación con la fuente de alimentación del módulo de control.

---

### 37106, Nivel de tensión bajo en el banco de energía de respaldo

**Descripción**

La tensión del banco de energía de respaldo de la unidad de ordenadores es insuficiente como para poder usarla.

**Consecuencias**

No tiene consecuencias en el sistema. Al apagar el sistema, no se guardará ningún cambio realizado en los datos.

**Causas probables**

Puede deberse a fallos en el banco de energía de respaldo, el cableado o el cargador.

**Acciones recomendadas**

Antes de trabajar en el sistema, realice un apagado controlado para garantizar que todos los datos del sistema se guarden correctamente.

- 1) Compruebe los cables y conectores del banco de energía de respaldo.
- 2) Compruebe el banco de energía de respaldo.
- 3) Compruebe la alimentación.
- 4) Sustituya la unidad defectuosa en caso necesario.

---

### 37107, Banco de energía de respaldo en mal estado

**Descripción**

El banco de energía de respaldo del módulo de control, que mantiene la tensión de respaldo, no funciona correctamente.

**Consecuencias**

Si apaga la alimentación, debe realizar un arranque B-start. No existirá ningún respaldo en caso una caída de tensión.

**Causas probables**

Puede deberse a fallos en el banco de energía de respaldo, el cableado o el cargador.

**Acciones recomendadas**

Antes de trabajar en el sistema, realice un apagado controlado para garantizar que todos los datos del sistema se guarden correctamente.

- 1) Compruebe el cable y el conector del banco de energía de respaldo.

- 2) Compruebe el banco de energía de respaldo.
- 3) Sustituya la unidad defectuosa en caso necesario.

---

### 37108, Comunicación perdida: Alimentación y ordenadores

**Descripción**

El ordenador principal ha perdido la comunicación con la fuente de alimentación del módulo de control.

**Consecuencias**

El ordenador principal no puede recibir información de estado ni desactivar la alimentación. Al apagar el sistema, no se guardará ningún cambio realizado en los datos.

**Causas probables**

Es posible que el cable USB que une el ordenador principal a la alimentación del módulo de control esté defectuoso o desconectado o que la fuente de alimentación esté defectuosa.

**Acciones recomendadas**

Antes de trabajar en el sistema, realice un apagado controlado para garantizar que todos los datos del sistema se guarden correctamente.

- 1) Compruebe los cables y conectores que van a la unidad de alimentación del módulo de control.
- 2) Compruebe la unidad de alimentación y sustituya cualquier unidad defectuosa en caso necesario.

---

### 37200, Fallo de alimentación: Alimentación de paro de emergencia

**Descripción**

Fallo de alimentación en la alimentación del paro de emergencia a 24 V. Retroalimentación desde la tarjeta de interfaz de seguridad (SIB).

**Consecuencias**

El sistema pasa al estado SYS HALT.

**Acciones recomendadas**

1. Compruebe los cables y las conexiones.
- 2) Compruebe la alimentación.

---

### 37201, Fallo de alimentación: Alimentación del modo a prueba de fallos a 24 V

**Descripción**

Fallo de alimentación en la alimentación del modo a prueba de fallos a 24 V. Retroalimentación desde la tarjeta de interfaz de seguridad (SIB).

## 6 Resolución de problemas según el registro de eventos

---

6.4 3x xxx

### Continuación

#### Consecuencias

El sistema pasa al estado SYS HALT.

#### Acciones recomendadas

1. Compruebe los cables y las conexiones.
- 2) Compruebe la alimentación.

---

### 37202, Fallo de alimentación: Alimentación de E/S a 24 V

#### Descripción

Fallo de alimentación en la alimentación de E/S a 24 V. Retroalimentación desde la tarjeta de interfaz de seguridad (SIB).

#### Consecuencias

El sistema pasa al estado SYS HALT.

#### Acciones recomendadas

1. Compruebe los cables y las conexiones.
- 2) Compruebe la alimentación.

---

### 37203, Fallo de alimentación: Alimentación de SYS a 24 V

#### Descripción

Detectado un fallo de alimentación de SYS a 24 V < 18 V. Retroalimentación desde la tarjeta de interfaz de manipulador (SIB) *arg*.

#### Consecuencias

El sistema pasa al estado SYS HALT.

#### Acciones recomendadas

1. Compruebe los cables y las conexiones.
- 2) Compruebe la alimentación.

---

### 37204, Fallo de alimentación: Alimentación de E/S a 24 V

#### Descripción

Detectado un fallo de alimentación de E/S a 24 V < 18 V. Retroalimentación desde la tarjeta de interfaz de manipulador (SIB) *arg*.

#### Consecuencias

El sistema pasa al estado SYS HALT.

#### Acciones recomendadas

1. Compruebe los cables y las conexiones.
- 2) Compruebe la alimentación.

---

### 37205, Fallo de alimentación: Alimentación de purga a 12 V

#### Descripción

Detectado un fallo de alimentación de purga a 12 V < 10,8 V. Retroalimentación desde la tarjeta de interfaz de manipulador (SIB) *arg*.

#### Consecuencias

El sistema pasa al estado SYS HALT.

#### Acciones recomendadas

1. Compruebe los cables y las conexiones.
- 2) Compruebe la alimentación.

---

### 37206, Fallo de alimentación: Alimentación de unidad de programación a 12 V

#### Descripción

Fallo de alimentación en la alimentación de unidad de programación a 12 V. Retroalimentación desde la tarjeta de interfaz de unidad de programación (TIB).

#### Consecuencias

El sistema pasa al estado SYS HALT.

#### Acciones recomendadas

1. Compruebe los cables y las conexiones.
- 2) Compruebe la alimentación.

---

### 37207, Carga de batería insuficiente.

#### Descripción

Quedan menos de 2 meses hasta que se descargue la batería de respaldo de la tarjeta de medida serie (SMB). Este periodo se cuenta desde la primera vez que aparece este mensaje. La batería está montada en la tarjeta de interfaz de manipulador (MIB).

#### Acciones recomendadas

Sustituya la batería que está montada en la tarjeta MIB.

---

### 37208, Temperatura excesiva en el transformador

#### Descripción

La temperatura del transformador es excesiva.

#### Consecuencias

El sistema pasa al estado SYS HALT.

#### Causas probables

Es posible que la unidad esté sobrecargada, que sus ventiladores no funcionen correctamente o que el flujo de aire esté obstruido.

Continúa en la página siguiente

**Acciones recomendadas**

- 1) Asegúrese de que los ventiladores funcionan.
- 2) Compruebe que el flujo de aire hacia los ventiladores de la unidad no esté obstruido.

---

**37209, Temperatura excesiva en el armario****Descripción**

La temperatura del armario es excesiva.

**Consecuencias**

El sistema pasa al estado SYS HALT.

**Causas probables**

Es posible que la unidad esté sobrecargada, que sus ventiladores no funcionen correctamente o que el flujo de aire esté obstruido.

**Acciones recomendadas**

- 1) Asegúrese de que los ventiladores funcionan.
- 2) Compruebe que el flujo de aire hacia los ventiladores de la unidad no esté obstruido.

---

**37210, Fallo en contactor KM1****Descripción**

Se observa un fallo en el contactor de motor KM1.

**Consecuencias**

El sistema pasa al estado SYS HALT.

**Acciones recomendadas**

1. Compruebe los cables y las conexiones.
2. Compruebe el contactor.

---

**37211, Fallo en contactor KM2****Descripción**

Se observa un fallo en el contactor de motor KM2.

**Consecuencias**

El sistema pasa al estado SYS HALT.

**Acciones recomendadas**

1. Compruebe los cables y las conexiones.
2. Compruebe el contactor.

---

**37212, Fallo en contactor KM101****Descripción**

Se observa un fallo en el contactor de motor KM101.

**Consecuencias**

El sistema pasa al estado SYS HALT.

**Acciones recomendadas**

1. Compruebe los cables y las conexiones.
2. Compruebe el contactor.

---

**37213, Fallo en contactor KM102****Descripción**

Se observa un fallo en el contactor de motor KM102.

**Consecuencias**

El sistema pasa al estado SYS HALT.

**Acciones recomendadas**

1. Compruebe los cables y las conexiones.
2. Compruebe el contactor.

---

**37214, Conflicto de retroalimentación de cadena de funcionamiento 1****Descripción**

La tarjeta de interfaz de seguridad (SIB) y la tarjeta de interfaz de manipulador (MIB) *arg* informan de una divergencia en las señales de retroalimentación de la cadena de funcionamiento 1.

**Consecuencias**

El sistema pasa al estado SYS HALT.

**Acciones recomendadas**

1. Compruebe los cables y las conexiones.
2. Sustituya la tarjeta SIB si está defectuosa.
3. Sustituya la tarjeta MIB si está defectuosa.

---

**37215, Conflicto de retroalimentación de cadena de funcionamiento 2****Descripción**

La tarjeta de interfaz de seguridad (SIB) y la tarjeta de interfaz de manipulador (MIB) *arg* informan de una divergencia en las señales de retroalimentación de la cadena de funcionamiento 2.

**Consecuencias**

El sistema pasa al estado SYS HALT.

**Acciones recomendadas**

1. Compruebe los cables y las conexiones.
2. Sustituya la tarjeta SIB si está defectuosa.
3. Sustituya la tarjeta MIB si está defectuosa.

## 6 Resolución de problemas según el registro de eventos

---

### 6.4 3x xxx

#### Continuación

---

#### 37216, Conflicto de retroalimentación de cadena de frenos 1

##### Descripción

La tarjeta de interfaz de seguridad (SIB) y la tarjeta de interfaz de manipulador (MIB) *arg* informan de una divergencia en las señales de retroalimentación de la cadena de frenos 1.

##### Consecuencias

El sistema pasa al estado SYS HALT.

##### Acciones recomendadas

1. Compruebe los cables y las conexiones.
2. Sustituya la tarjeta SIB si está defectuosa.
3. Sustituya la tarjeta MIB si está defectuosa.

---

#### 37217, Conflicto de retroalimentación de cadena de frenos 2

##### Descripción

La tarjeta de interfaz de seguridad (SIB) y la tarjeta de interfaz de manipulador (MIB) *arg* informan de una divergencia en las señales de retroalimentación de la cadena de frenos 2.

##### Consecuencias

El sistema pasa al estado SYS HALT.

##### Acciones recomendadas

1. Compruebe los cables y las conexiones.
2. Sustituya la tarjeta SIB si está defectuosa.
3. Sustituya la tarjeta MIB si está defectuosa.

---

#### 37218, Conflicto de retroalimentación de cadena de interbloqueo de cabina 1

##### Descripción

La tarjeta de interfaz de seguridad (SIB) y la tarjeta de interfaz de manipulador (MIB) *arg* informan de una divergencia en las señales de retroalimentación de la cadena de interbloqueo de cabina 1.

##### Consecuencias

El sistema pasa al estado SYS HALT.

##### Acciones recomendadas

1. Compruebe los cables y las conexiones.
2. Sustituya la tarjeta SIB si está defectuosa.
3. Sustituya la tarjeta MIB si está defectuosa.

---

#### 37219, Conflicto de retroalimentación de cadena de interbloqueo de cabina 2

##### Descripción

La tarjeta de interfaz de seguridad (SIB) y la tarjeta de interfaz de manipulador (MIB) *arg* informan de una divergencia en las señales de retroalimentación de la cadena de interbloqueo de cabina 2.

##### Consecuencias

El sistema pasa al estado SYS HALT.

##### Acciones recomendadas

1. Compruebe los cables y las conexiones.
2. Sustituya la tarjeta SIB si está defectuosa.
3. Sustituya la tarjeta MIB si está defectuosa.

---

#### 37220, Conflicto de retroalimentación de cad. interbloqueo alta tensión 1

##### Descripción

La tarjeta de interfaz de seguridad (SIB) y la tarjeta de interfaz de manipulador (MIB) *arg* informan de una divergencia en las señales de retroalimentación de la cadena de interbloqueo de alta tensión (HV) 1.

##### Consecuencias

El sistema pasa al estado SYS HALT.

##### Acciones recomendadas

1. Compruebe los cables y las conexiones.
2. Sustituya la tarjeta SIB si está defectuosa.
3. Sustituya la tarjeta MIB si está defectuosa.

---

#### 37221, Conflicto de retroalimentación de cad. interbloqueo alta tensión 2

##### Descripción

La tarjeta de interfaz de seguridad (SIB) y la tarjeta de interfaz de manipulador (MIB) *arg* informan de una divergencia en las señales de retroalimentación de la cadena de interbloqueo de alta tensión (HV) 2.

##### Consecuencias

El sistema pasa al estado SYS HALT.

##### Acciones recomendadas

1. Compruebe los cables y las conexiones.
2. Sustituya la tarjeta SIB si está defectuosa.
3. Sustituya la tarjeta MIB si está defectuosa.

*Continúa en la página siguiente*

---

### 37222, Conflicto de retroalimentación de cadena de interbloqueo de sistema 2

**Descripción**

La tarjeta de interfaz de seguridad (SIB) y la tarjeta de interfaz de manipulador (MIB) *arg* informan de una divergencia en las señales de retroalimentación de la cadena de interbloqueo de sistema 2.

**Consecuencias**

El sistema pasa al estado SYS HALT.

**Acciones recomendadas**

1. Compruebe los cables y las conexiones.
2. Sustituya la tarjeta SIB si está defectuosa.
3. Sustituya la tarjeta MIB si está defectuosa.

---

### 37223, Conflicto de retroalimentación de cadena de relés principal

**Descripción**

La tarjeta de interfaz de seguridad (SIB) y la tarjeta de interfaz de manipulador (MIB) *arg* informan de una divergencia en las señales de retroalimentación de la cadena de relés principal.

**Consecuencias**

El sistema pasa al estado SYS HALT.

**Acciones recomendadas**

1. Compruebe los cables y las conexiones.
2. Sustituya la tarjeta SIB si está defectuosa.
3. Sustituya la tarjeta MIB si está defectuosa.

---

### 37224, Conflicto de cadena de interbloqueo de cabina 1

**Descripción**

Divergencia de la cadena de interbloqueo de cabina 1 entre las señales de entrada y salida de la tarjeta de interfaz de seguridad (SIB).

**Consecuencias**

La cadena de habilitación de pintura se abre.

**Acciones recomendadas**

1. Compruebe los cables y las conexiones.
2. Sustituya la tarjeta SIB si está defectuosa.

---

### 37225, Conflicto de cadena de interbloqueo de cabina 2

**Descripción**

Divergencia de la cadena de interbloqueo de cabina 2 entre las señales de entrada y salida de la tarjeta de interfaz de seguridad (SIB).

**Consecuencias**

La cadena de habilitación de pintura se abre.

**Acciones recomendadas**

1. Compruebe los cables y las conexiones.
2. Sustituya la tarjeta SIB si está defectuosa.

---

### 37226, Conflicto de cadena de interbloqueo de alta tensión 1

**Descripción**

Divergencia de la cadena de interbloqueo de alta tensión (HV) 1 entre las señales de entrada y salida de la tarjeta de interfaz de seguridad (SIB).

**Consecuencias**

La cadena de habilitación de pintura se abre.

**Acciones recomendadas**

1. Compruebe los cables y las conexiones.
2. Sustituya la tarjeta SIB si está defectuosa.

---

### 37227, Conflicto de cadena de interbloqueo de alta tensión 2

**Descripción**

Divergencia de la cadena de interbloqueo de alta tensión (HV) 2 entre las señales de entrada y salida de la tarjeta de interfaz de seguridad (SIB).

**Consecuencias**

La cadena de habilitación de pintura se abre.

**Acciones recomendadas**

1. Compruebe los cables y las conexiones.
2. Sustituya la tarjeta SIB si está defectuosa.

---

### 37228, Conflicto de cadena de interbloqueo de cabina desde la tarjeta SIB

**Descripción**

Sólo una de las dos cadenas de interbloqueo de cabina estaba abierta. Detectado por la tarjeta de interfaz de seguridad (SIB).

**Consecuencias**

La cadena de habilitación de pintura se abre.

## 6 Resolución de problemas según el registro de eventos

---

### 6.4 3x xxx

#### Continuación

##### Acciones recomendadas

Sustituya la tarjeta SIB si está defectuosa.

---

#### 37229, Conflicto de cadena de interbloqueo de alta tensión desde la tarjeta SIB

##### Descripción

Sólo una de las dos cadenas de interbloqueo de alta tensión (HV) estaba abierta. Detectado por la tarjeta de interfaz de seguridad (SIB).

##### Consecuencias

La cadena de habilitación de pintura se abre.

##### Acciones recomendadas

Sustituya la tarjeta SIB si está defectuosa.

---

#### 37230, Aviso de rendimiento de los frenos

##### Descripción

La función Cyclic Brake Check indica que el freno de la unidad mecánica *arg* y el eje número *arg* no presenta todo su par de frenado.

##### Consecuencias

Sólo es un aviso y no se requiere ninguna acción inmediata.

---

#### 37231, Error de rendimiento de los frenos

##### Descripción

La función Cyclic Brake Check ha detectado que el freno de la unidad mecánica *arg* y el eje número *arg* presenta un par de frenado insuficiente.

Este freno no será aprobado por el controlador de seguridad del Drive Module número *arg*.

##### Consecuencias

AVISO: El rendimiento del freno es demasiado bajo en este eje.

Hasta que el freno tenga un par de frenado aprobado, sólo es posible mover el robot con el valor especificado en "Velocidad reducida máx. (mm/s)" según la configuración realizada en el configurador de Cyclic Brake Check.

##### Acciones recomendadas

- 1) Ejecute Cycle Brake Check de nuevo.
- 2) Sustituya el motor y su freno.

---

#### 37232, Error de configuración de Cyclic Brake Check

##### Descripción

La función Cyclic Brake Check ha detectado que el freno de la unidad mecánica *arg* y el eje número *arg* no tiene definido ningún nivel de requisito de par.

##### Consecuencias

Cyclic Brake Check continuará ejecutándose, pero no se realiza ninguna comprobación de freno válida en este eje.

##### Causas probables

Los datos de configuración de movimiento no se han especificado correctamente para este eje.

##### Acciones recomendadas

Los datos de configuración de movimiento no se han especificado correctamente para este eje:

- 2) Especifique un valor para el parámetro `max_static_arm_torque` si necesita incluir el eje en las comprobaciones.
- 2) Desactive Cyclic Brake Check en la configuración de movimiento si no necesita controlar el eje.

---

#### 37233, Error de configuración de Cyclic Brake Check

##### Descripción

La función Cyclic Brake Check ha detectado que el freno de la unidad mecánica *arg* y el eje número *arg* debe probarse de acuerdo con la configuración. Sin embargo, la unidad mecánica en sí no puede ser incluida en el Safety Controller porque se permite la activación/desactivación en tiempo de ejecución.

##### Consecuencias

Cyclic Brake Check continuará con las otras unidades mecánicas.

##### Causas probables

Los datos de configuración de movimiento no se han especificado correctamente para este eje.

##### Acciones recomendadas

Los datos de configuración de movimiento no se han especificado correctamente para este eje:

- 1) Se ha especificado Cyclic Brake Check, pero no debe hacerse en este eje.
- 2) La unidad mecánica debe estar activa en el momento del inicio y no se debe permitir su desactivación.

Continúa en la página siguiente



---

### 37240, Conflicto de cadena de interbloqueo de cabina desde la tarjeta MIB

**Descripción**

Sólo una de las dos cadenas de interbloqueo de cabina estaba abierta. Detectado por la tarjeta de interfaz de manipulador (SIB) *arg*.

**Consecuencias**

La cadena de habilitación de pintura se abre.

**Acciones recomendadas**

Sustituya la tarjeta MIB si está defectuosa.

---

### 37241, Conflicto de cadena de interbloqueo de alta tensión desde la tarjeta MIB

**Descripción**

Sólo una de las dos cadenas de alta tensión (HV) estaba abierta. Detectado por la tarjeta de interfaz de manipulador (SIB) *arg*.

**Consecuencias**

La cadena de habilitación de pintura se abre.

**Acciones recomendadas**

Sustituya la tarjeta MIB si está defectuosa.

---

### 37242, Conflicto de cadena de funcionamiento desde la tarjeta SIB

**Descripción**

Sólo una de las dos señales de retroalimentación de cadena de funcionamiento de la tarjeta de interfaz de seguridad (SIB) estaba abierta.

**Consecuencias**

El sistema pasa al estado SYS HALT.

**Acciones recomendadas**

Sustituya la tarjeta SIB si está defectuosa.

---

### 37243, Conflicto de cadena de frenos desde la tarjeta SIB

**Descripción**

Sólo una de las dos señales de cadena de frenos de la tarjeta de interfaz de seguridad (SIB) estaba abierta.

**Consecuencias**

El sistema pasa al estado SYS HALT.

**Acciones recomendadas**

Sustituya la tarjeta SIB si está defectuosa.

---

### 37244, Conflicto de cad. funcion. de tarjeta MIB

**Descripción**

Sólo una de las dos señales de retroalimentación de cadena de funcionamiento de la tarjeta de interfaz de manipulador (MIB) estaba abierta.

**Consecuencias**

El sistema pasa al estado SYS HALT.

**Acciones recomendadas**

Sustituya la tarjeta MIB si está defectuosa.

---

### 37245, Conflicto de cad. frenos de la tarjeta MIB

**Descripción**

Sólo una de las dos señales de retroalimentación de cadena de frenos de la tarjeta de interfaz de manipulador (MIB) estaba abierta.

**Consecuencias**

El sistema pasa al estado SYS HALT.

**Acciones recomendadas**

Sustituya la tarjeta MIB si está defectuosa.

---

### 37246, Conflicto de relé de paro de emergencia

**Descripción**

Sólo una de las dos señales de paro de emergencia estaba abierta internamente en la tarjeta de interfaz de seguridad (SIB).

**Consecuencias**

El sistema permanece en el estado de paro de emergencia.

**Acciones recomendadas**

1. Pulse el paro de emergencia y restablezca de nuevo el paro de emergencia.
2. Sustituya la tarjeta SIB si está defectuosa.

---

### 37247, Fallo del ventilador de circulación

**Descripción**

El ventilador de circulación para los sistemas de accionamiento de la parte posterior del armario se ha parado o gira muy lentamente.

**Consecuencias**

La temperatura de los sistemas de accionamiento aumentará.

**Causas probables**

Ventilador, cableado o fuente de alimentación en mal estado. ¡Consulte el diagrama de circuitos!

**Acciones recomendadas**

1. Compruebe los cables del ventilador.

*Continúa en la página siguiente*

## 6 Resolución de problemas según el registro de eventos

---

### 6.4 3x xxx

#### Continuación

2. Compruebe la alimentación.
3. Compruebe el ventilador.

---

#### 37248, Fallo del ventilador de circulación

##### Descripción

El ventilador de circulación de la puerta delantera del armario se ha parado o gira muy lentamente.

##### Consecuencias

La temperatura del armario aumentará.

##### Causas probables

Ventilador, cableado o fuente de alimentación en mal estado.  
¡Consulte el diagrama de circuitos!

##### Acciones recomendadas

1. Compruebe los cables del ventilador.
2. Compruebe la alimentación.
3. Compruebe el ventilador.

---

#### 37249, Fallo en los circuitos de paro de emergencia

##### Descripción

Se detectaron dos o más cambios de estado en la señal en unos pocos milisegundos. Este mensaje se debe muy probablemente a la existencia de conexiones defectuosas en los circuitos ES\_INPUT.

##### Consecuencias

Es posible que los motores y equipos de pintura estén desactivados.

##### Acciones recomendadas

Compruebe los cables y conexiones del sistema de seguridad para ES\_INPUT.

---

#### 37250, Fallos en el circuito de paro de modo automático

##### Descripción

Se detectaron dos o varios cambios de estado en la señal en unos pocos milisegundos. Este mensaje se debe muy probablemente a la existencia de problemas con las conexiones en los circuitos MODE\_STOP.

##### Consecuencias

Es posible que los motores estén desactivados.

##### Acciones recomendadas

Compruebe los cables y conexiones del sistema de seguridad para Auto\_Mode\_Stop (o Test\_Mode\_Stop / dispositivo de habilitación).

*Continúa en la página siguiente*

---

#### 37251, Fallos en el circuito de paro retardado

##### Descripción

Se detectaron dos o más cambios de estado en la señal en unos pocos milisegundos. Este mensaje se debe muy probablemente a la existencia de problemas en las conexiones de los circuitos DLY\_STOP.

##### Consecuencias

Es posible que los motores estén desactivados.

##### Acciones recomendadas

Compruebe los cables y conexiones del sistema de seguridad para DLY\_STOP.

---

#### 37252, Fallos en el circuito de paro general

##### Descripción

Se detectaron dos o más cambios de estado en la señal en unos pocos milisegundos. Este mensaje se debe muy probablemente a la existencia de problemas en las conexiones de los circuitos GM\_STOP.

##### Consecuencias

Es posible que los motores estén desactivados.

##### Acciones recomendadas

Compruebe los cables y conexiones del sistema de seguridad para GM\_STOP.

---

#### 37253, Fallos en la cadena de funcionamiento de SIB

##### Descripción

Se detectaron dos o más cambios de estado en la señal en unos pocos milisegundos. Este mensaje se debe muy probablemente a la existencia de problemas de conexión incorrectas en los circuitos Run\_Chain de la tarjeta de interfaz de seguridad (SIB).

##### Consecuencias

Es posible que los motores estén desactivados.

##### Acciones recomendadas

1. Compruebe los cables y conexiones del sistema de seguridad.
2. Compruebe si existen otros mensajes de error para las conexiones externas (interbloqueos).

---

### 37254, Fallos en la cadena de funcionamiento de MIB

**Descripción**

Se detectaron dos o más cambios de estado en la señal en unos pocos milisegundos. Este mensaje se debe muy probablemente a la existencia de conexiones incorrectas en los circuitos Run\_Chain de la tarjeta de interfaz de manipulador (MIB).

**Consecuencias**

Es posible que los motores para el CBS o movimiento del CBS estén desactivados.

**Acciones recomendadas**

1. Compruebe los cables y conexiones del sistema de seguridad.
2. Compruebe si existen otros mensajes de error para las conexiones externas (interbloqueos).

---

### 37255, Fallos en el circuito de interbloqueo de cabina

**Descripción**

Se detectaron dos o más cambios de estado en la señal en unos pocos milisegundos. Este mensaje se debe muy probablemente a la existencia de conexiones incorrectas en los circuitos de interbloqueo de la cabina.

**Consecuencias**

Es posible que los equipos de pintura estén desactivados.

**Acciones recomendadas**

Compruebe los cables y conexiones del sistema de seguridad para el interbloqueo de cabina.

---

### 37256, Fallos en el circuito de interbloqueo de alta tensión

**Descripción**

Se detectaron dos o más cambios de estado en la señal en unos pocos milisegundos. Este mensaje se debe muy probablemente a la existencia de conexiones incorrectas en los circuitos de interbloqueo de alta tensión.

**Consecuencias**

Es posible que la alta tensión esté desactivada.

**Acciones recomendadas**

Compruebe los cables y conexiones del sistema de seguridad para el interbloqueo de alta tensión.

---

### 37257, Fallos en el circuito de interbloqueo de sistema 2

**Descripción**

Se detectaron dos o más cambios de estado en la señal en unos pocos milisegundos. Este mensaje se debe muy probablemente a la existencia de conexiones incorrectas en los circuitos de interbloqueo de sistema 2.

**Consecuencias**

Es posible que los equipos de pintura estén desactivados.

**Acciones recomendadas**

Compruebe los cables y conexiones del sistema de seguridad para el interbloqueo de sistema 2.

---

### 37258, Fallos en el circuito de interbloqueo de proceso

**Descripción**

Se detectaron dos o más cambios de estado en la señal en unos pocos milisegundos. Este mensaje se debe muy probablemente a la existencia de conexiones incorrectas en los circuitos de interbloqueo de proceso.

**Consecuencias**

Es posible que los equipos de pintura estén desactivados.

**Acciones recomendadas**

Compruebe los cables y conexiones del sistema de seguridad para el interbloqueo de proceso.

---

### 37259, Fallos en el circuito de interbloqueo AUX

**Descripción**

Se detectaron dos o más cambios de estado en la señal en unos pocos milisegundos. Este mensaje se debe muy probablemente a la existencia de problemas con las conexiones de los circuitos de cadena de funcionamiento AUX. Se utiliza normalmente para las puertas de Cartridge Bell System (CBS).

**Consecuencias**

Es posible que los motores y el movimiento del sistema 2 estén desactivados.

**Acciones recomendadas**

Compruebe los cables y conexiones del sistema de seguridad de la cadena de funcionamiento de AUX.

## 6 Resolución de problemas según el registro de eventos

---

### 6.4 3x xxx

#### Continuación

---

#### 37260, Fallo de controlador de frenos

##### Descripción

La supervisión de frenos de la Manipulator Controller Board (MCOB) *arg* ha detectado un fallo de controlador en el eje *arg* y ha ACTIVADO todos los frenos.

##### Acciones recomendadas

1. Compruebe/sustituya la MCOB.

---

#### 37501, Sistema de archivos desconocido: Dispositivo USB

##### Descripción

El tipo de sistema de archivos del dispositivo USB de la unidad lógica *arg* no se admite.

##### Consecuencias

El dispositivo USB de la unidad lógica *arg* no puede leerse. El sistema de archivos es del tipo *arg*. Los archivos del dispositivo USB de la unidad lógica *arg* no estarán disponibles.

##### Causas probables

El sistema de archivos está formateado con un tipo de sistema de archivo no admitido.

##### Acciones recomendadas

Formatee el dispositivo USB con el sistema de archivos FAT32.

---

#### 37502, Dispositivo de almacenamiento masivo retirado

##### Descripción

El dispositivo de almacenamiento masivo fue retirado.

##### Consecuencias

El sistema pasa al estado SYS FAIL. El sistema de archivos del dispositivo de almacenamiento masivo puede estar dañado. Los archivos del dispositivo de almacenamiento masivo pueden estar dañados. Los archivos del dispositivo de almacenamiento masivo no estarán disponibles.

##### Causas probables

El dispositivo de acceso masivo fue retirado o se produjo un problema de funcionamiento del dispositivo de almacenamiento masivo.

##### Acciones recomendadas

Compruebe que el dispositivo de almacenamiento masivo esté bien colocado. Si el problema no desaparece, pruebe con otro dispositivo.

---

#### 38100, Fallo de configuración

##### Descripción

El sistema de accionamiento ha detectado un fallo de configuración en la conexión con el sistema de medida.

Drive Module: *arg*

Conexión con el sistema de medida: *arg*

Posición de tarjeta: *arg*

##### Acciones recomendadas

- Compruebe la configuración del sistema de medida.
- Compruebe la configuración de la tarjeta de medida.
- Compruebe la configuración de los nodos de medida.

---

#### 38101, Fallo de comunicación de SMB

##### Descripción

Se ha detectado un fallo de transmisión entre el eje ordenador de ejes y la tarjeta de medida serie del enlace de medición *arg* del módulo de accionamiento *arg*.

##### Consecuencias

El sistema pasa al estado SYSFAIL y pierde su información de calibración.

##### Causas probables

Puede deberse a la existencia de conexiones o cables (o su apantallado) en mal estado, especialmente si se utilizan cables distintos de los de ABB para los ejes adicionales. También puede deberse a una avería de la tarjeta de medida serie o del ordenador de ejes.

##### Acciones recomendadas

- 1) Restablezca los cuentarrevoluciones del robot de la forma detallada en el Manual de producto del robot.
- 2) Asegúrese de que el cable que une la tarjeta de medida serie al ordenador de ejes esté conectado correctamente y que cumpla las especificaciones establecidas por ABB.
- 3) Asegúrese de que el apantallamiento del cable esté conectado correctamente en ambos extremos.
- 4) Asegúrese de que no se produzca una emisión de niveles extremos de interferencia electromagnética cerca de los cables del robot.
- 5) Asegúrese de que la tarjeta de medida serie y el ordenador de ejes funcionen perfectamente. Sustituya cualquier unidad defectuosa.

Continúa en la página siguiente

---

### 38102, Fallo interno

#### Descripción

El sistema de medición ha detectado un fallo de hardware o software en el enlace de medición *arg* del módulo de accionamiento *arg*.

#### Consecuencias

El sistema pasa al estado SYSHALT y pierde su información de calibración.

#### Causas probables

Puede deberse a alguna interrupción temporal en la célula del robot o a una avería del ordenador de ejes.

#### Acciones recomendadas

- 1) Reinicie el sistema.
- 2) Restablezca los cuentarrevoluciones del robot de la forma detallada en el Manual de producto del robot.
- 3) Asegúrese de que no se produzca una emisión de niveles extremos de interferencia electromagnética cerca de los cables del robot.
- 4) Asegúrese de que el ordenador de ejes funcione perfectamente. Sustituya cualquier unidad defectuosa.

---

### 38103, Comunicación perdida con la tarjeta de medida serie

#### Descripción

Se ha perdido la comunicación entre el eje ordenador de ejes y la tarjeta de medida serie del enlace de medición *arg* del módulo de accionamiento *arg*.

#### Consecuencias

El sistema pasa al estado SYSHALT y pierde su información de calibración.

#### Causas probables

Puede deberse a la existencia de conexiones o cables (o su apantallado) en mal estado, especialmente si se utilizan cables distintos de los de ABB para los ejes adicionales. También puede deberse a una avería de la tarjeta de medida serie o del ordenador de ejes.

#### Acciones recomendadas

- 1) Restablezca los cuentarrevoluciones del robot de la forma detallada en el Manual de producto del robot.
- 2) Asegúrese de que el cable que une la tarjeta de medida serie al ordenador de ejes esté conectado correctamente y que cumpla las especificaciones establecidas por ABB.
- 3) Asegúrese de que el apantallamiento del cable esté conectado correctamente en ambos extremos.

4) Asegúrese de que no se produzca una emisión de niveles extremos de interferencia electromagnética cerca de los cables del robot.

5) Asegúrese de que la tarjeta de medida serie y el ordenador de ejes funcionen perfectamente. Sustituya cualquier unidad defectuosa.

---

### 38104, Velocidad excesiva durante el modo de programación

#### Descripción

Uno o varios ejes del robot que está conectado al módulo de accionamiento *arg* han superado la velocidad máxima de funcionamiento en el modo de programación.

#### Consecuencias

El sistema pasa al estado SYS HALT.

#### Causas probables

Es posible que el robot haya sido movido manualmente mientras se encontraba en el estado Motors OFF. El error también puede deberse a un desajuste en la relación y conmutación entre el eje del motor y el resolver de un eje adicional, principalmente durante la instalación.

#### Acciones recomendadas

- 1) Presione el dispositivo de habilitación para intentar reanudar el funcionamiento.
- 2) Compruebe otros mensajes del registro de errores que se hayan producido al mismo tiempo para determinar la causa real.
- 3) Realice una reconmutación del motor en cuestión. La forma de hacerlo se especifica en el Manual de ejes adicionales.

---

### 38105, Datos no encontrados.

#### Descripción

No se han encontrado los datos de configuración de la tarjeta de medición.

El sistema utilizará los datos predeterminados.

Módulo de accionamiento: *arg*

Enlace de medición: *arg*

Nodo de tarjeta: *arg*

#### Acciones recomendadas

Compruebe la configuración.

## 6 Resolución de problemas según el registro de eventos

---

### 6.4 3x xxx

#### Continuación

---

#### 38200, Respaldo con batería perdido

##### Descripción

El respaldo con batería de la tarjeta de medida serie (SMB) *arg* del robot conectado al módulo de accionamiento *arg* en el enlace de medición *arg* se ha perdido.

##### Consecuencias

Cuando se interrumpa la alimentación de la batería de la tarjeta de medida serie, el robot perderá los datos de los cuentarrevoluciones. Este aviso también se registrará repetidamente.

##### Causas probables

Puede deberse a que la batería de la tarjeta de medida serie esté descargada o no conectada. En algunos modelos de robot, la alimentación de la batería SMB se recibe a través de un puente del cable de señales del robot (consulte el Diagrama de circuitos del IRC5) y la desconexión de ese cable interrumpe la alimentación que va a la batería. Algunas versiones de robot anteriores utilizan baterías recargables y éstas deben cargarse durante al menos 18 horas para que funcionen correctamente.

##### Acciones recomendadas

- 1) Asegúrese de que haya una batería de tarjeta de medida serie conectada a la tarjeta.
- 2) ¡ATENCIÓN! La desconexión del cable de señales del robot puede suponer la desconexión de la alimentación de la batería de la tarjeta de medida serie, lo que dispara el registro del aviso sobre la batería.
- 3) Para restablecer el aviso de alimentación de la batería, actualice los cuentarrevoluciones de la forma detallada en el Manual de calibración o el Manual del producto.
- 4) Sustitúyala la batería si está descargada.

---

#### 38201, Tarjeta serie no encontrada

##### Descripción

La tarjeta de medida serie no se encuentra en el enlace de medición.

Módulo de accionamiento: *arg*

Enlace de medición: *arg*

Tarjeta de medición: *arg*

##### Acciones recomendadas

- Compruebe los parámetros de configuración del sistema.
- Compruebe las conexiones y los cables de la tarjeta de medida serie.
- Sustituya la tarjeta de medida serie.

---

#### 38203, Error de offset X de la tarjeta de medida serie

##### Descripción

Error de offset en la señal X de la tarjeta de medida serie.

Módulo de accionamiento: *arg*

Enlace de medición: *arg*

Tarjeta de medición: *arg*

##### Acciones recomendadas

- Sustituya la tarjeta de medida serie.

---

#### 38204, Error de offset Y de la tarjeta de medida serie

##### Descripción

Error de offset en la señal Y de la tarjeta de medida serie.

Módulo de accionamiento: *arg*

Enlace de medición: *arg*

Tarjeta de medición: *arg*

##### Acciones recomendadas

- Sustituya la tarjeta de medida serie.

---

#### 38205, Error de linealidad de la tarjeta de medida serie

##### Descripción

Error de linealidad en la diferencia entre las señales X-Y de la tarjeta de medida serie.

Puede seguir usando el sistema si se trata de un aviso.

El sistema no funcionará si se trata de un error.

Módulo de accionamiento: *arg*

Enlace de medición: *arg*

Tarjeta de medición: *arg*

##### Acciones recomendadas

- Sustituya la tarjeta de medida serie.

---

#### 38206, Error de linealidad X de la tarjeta de medida serie

##### Descripción

Error de linealidad en la señal X de la tarjeta de medida serie.

Módulo de accionamiento: *arg*

Enlace de medición: *arg*

Tarjeta de medición: *arg*

##### Acciones recomendadas

- Sustituya la tarjeta de medida serie.

Continúa en la página siguiente

---

### 38207, Error de linealidad Y de la tarjeta de medida serie

**Descripción**

Error de linealidad en la señal Y de la tarjeta de medida serie.

Módulo de accionamiento: *arg*

Enlace de medición: *arg*

Tarjeta de medición: *arg*

**Acciones recomendadas**

- Sustituya la tarjeta de medida serie.

---

### 38208, Error de resolver

**Descripción**

Tensión excesiva en las señales X e Y del resolver.

La suma de los cuadrados de las señales X e Y supera el máximo.

Eje: *arg*

Módulo de accionamiento: *arg*

Enlace de medición: *arg*

Tarjeta de medición: *arg*

Nodo de tarjeta: *arg*

**Acciones recomendadas**

- Compruebe el resolver y sus conexiones.
- Sustituya la tarjeta de medida serie.
- Sustituya el resolver.

---

### 38209, Error de resolver

**Descripción**

Tensión insuficiente en las señales X e Y del resolver.

La suma de los cuadrados de las señales X e Y es insuficiente.

Eje: *arg*

Módulo de accionamiento: *arg*

Enlace de medición: *arg*

Tarjeta de medición: *arg*

Nodo de tarjeta: *arg*

**Acciones recomendadas**

- Compruebe el resolver y sus conexiones.
- Sustituya la tarjeta de medida serie.
- Sustituya el resolver.

---

### 38210, Fallo de transmisión.

**Descripción**

Fallo de comunicación SMS con la tarjeta de medida serie.

Estado: *arg*

Módulo de accionamiento: *arg*

Enlace de medición: *arg*

Tarjeta de medición: *arg*

Nodo de tarjeta: *arg*

**Acciones recomendadas**

- Reinicie el sistema.
- Compruebe el cable y los conectores de comunicación con la tarjeta de medida serie.
- Sustituya la tarjeta de medida serie.

---

### 38211, Error de funcionalidad

**Descripción**

La tarjeta de medida serie no admite el uso de 7 ejes.

Módulo de accionamiento: *arg*

Enlace de medición: *arg*

Tarjeta de medición: *arg*

**Acciones recomendadas**

- Compruebe la configuración del eje 7.
- Sustituya la tarjeta de medida serie con una tarjeta que admita la funcionalidad de 7 ejes.

---

### 38212, Datos no encontrados.

**Descripción**

Datos de configuración de la tarjeta de medida serie no encontrados. El sistema utilizará los datos predeterminados.

Módulo de accionamiento: *arg*

Enlace de medición: *arg*

Tarjeta de medición: *arg*

**Acciones recomendadas**

- Compruebe la configuración.

---

### 38213, Carga de batería insuficiente.

**Descripción**

La batería de la tarjeta de medida serie se agotará dentro de poco tiempo. Sustituya la batería tan pronto como sea posible.

Drive Module: *arg*

Enlace de medición: *arg*

Tarjeta de medición: *arg*

**Acciones recomendadas**

- Sustituya la batería de la tarjeta de medida serie.

---

### 38214, Fallo de batería.

**Descripción**

Fallo al desconectar la batería para el transporte. La batería seguirá en el modo normal.

Módulo de accionamiento: *arg*

Continúa en la página siguiente

## 6 Resolución de problemas según el registro de eventos

---

### 6.4 3x xxx

#### Continuación

Enlace de medición: *arg*

Tarjeta de medición: *arg*

#### Acciones recomendadas

- Vuelva a intentar apagar el sistema.
- Sustituya la tarjeta de medida serie.

---

### 38215, Fallo de supervisión de batería.

#### Descripción

Se ha producido un fallo durante el restablecimiento del circuito de supervisión de batería de la tarjeta de medida serie.

Módulo de accionamiento: *arg*

Enlace de medición: *arg*

Tarjeta de medición: *arg*

#### Acciones recomendadas

- Repita la actualización del cuentarrevoluciones del eje conectado a la tarjeta de medida serie.
- Sustituya la tarjeta de medida serie.

---

### 38216, Error de funcionalidad de la tarjeta de medida serie.

#### Descripción

La tarjeta de medida serie no admite la funcionalidad necesaria.

Drive Module: *arg*

Enlace de medición: *arg*

Tarjeta de medición: *arg*

#### Acciones recomendadas

- Sustituya la tarjeta de medida serie por una tarjeta que admita al menos la funcionalidad DSQC633C.

---

### 38230, Tarjeta PMC no conectada correctamente

#### Descripción

La tarjeta PMC que está definida en la configuración de movimientos no está conectada o no funciona correctamente.

#### Consecuencias

No fue posible ejecutar la aplicación que hace uso de esta tarjeta PMC.

#### Causas probables

La tarjeta PMC no está conectada o está averiada.

#### Acciones recomendadas

Compruebe que la tarjeta PMC esté conectada al computador de ejes del sistema de accionamiento *arg*.

---

### 38231, No es posible poner en marcha la tarjeta PMC

#### Descripción

La tarjeta PMC que está definida en la configuración de movimientos no está configurada correctamente y no es posible ponerla en marcha.

#### Consecuencias

No fue posible ejecutar la aplicación que hace uso de esta tarjeta PMC.

#### Causas probables

Probablemente, este error se debe a un error en la configuración de movimientos.

#### Acciones recomendadas

Compruebe los límites de los canales de esta tarjeta en la configuración de movimientos.

---

### 38232, Alcanzado el número máximo de canales de PMC

#### Descripción

La tarjeta PMC que está definida en la configuración de movimientos no está configurada correctamente y no es posible ponerla en marcha.

#### Consecuencias

No fue posible ejecutar la aplicación que hace uso de esta tarjeta PMC.

#### Causas probables

Probablemente, este error se debe a un error en la configuración de movimientos.

#### Acciones recomendadas

Compruebe los límites de los canales de esta tarjeta en la configuración de movimientos.

---

### 38233, Error del canal de seguridad del sensor de fuerza

#### Descripción

El canal de seguridad del cable que une el sensor de fuerza a la tarjeta de medida está por debajo del nivel de tensión configurado para el canal de seguridad. El sensor de fuerza está conectado al computador de ejes del sistema de accionamiento *arg*.

#### Consecuencias

El sistema pasará a SYS HALT y la aplicación que hace uso de este sensor no podrá ejecutarse hasta que conecte o sustituya

Continúa en la página siguiente



el cable. La supervisión del canal de seguridad puede desconectarse en la configuración de movimiento.

### Causas probables

1. El cable no está conectado correctamente.
2. El cable presenta daños en los conectores o en el propio cable.
3. El cable de sensor no tiene ningún canal de seguridad.

### Acciones recomendadas

Asegúrese de que el cable esté conectado correctamente e inspeccione los conectores de ambos extremos del cable, así como el propio cable. Sustituya en caso de daños.

---

### 38234, Alcanzada la fuerza o el par máximos

#### Descripción

La fuerza o el par medidos en el sensor de fuerza que está conectado al ordenador de ejes del módulo de accionamiento *arg* tiene un valor mayor del configurado.

#### Consecuencias

El sistema no se detendrá por este motivo.

#### Causas probables

La fuerza o el par aplicados en el sensor es mayor de lo configurado. La causa puede ser la solicitud de una referencia demasiado elevada. También es posible que la configuración sea incorrecta.

#### Acciones recomendadas

Compruebe las referencias de fuerza y par del programa y si el entorno ha aplicado una fuerza o un par excesivos al sensor.

---

### 38235, Aviso de saturación de la entrada del sensor de fuerza

#### Descripción

Los valores de entrada analógicos de la tarjeta de medida conectada al sensor de fuerza se han saturado y el tiempo de saturación ha sobrepasado el nivel de aviso.

La tarjeta de medida está conectada al ordenador de ejes del módulo de accionamiento *arg*

#### Acciones recomendadas

Compruebe la carga que se aplicó al sensor de fuerza/par.

Compruebe que ni el cable, el sensor ni la tarjeta de medida presenten daños.

Aumente el valor del parámetro de sistema: Time in saturation before warning

---

### 38236, Error de saturación de la entrada del sensor de fuerza

#### Descripción

Los valores de entrada analógicos de la tarjeta de medida conectada al sensor de fuerza se han saturado y el tiempo de saturación ha alcanzado el nivel de error. La tarjeta de medida está conectada al ordenador de ejes del módulo de accionamiento *arg*.

#### Consecuencias

El sistema se detendrá.

#### Acciones recomendadas

Compruebe la carga aplicada al sensor de fuerza/par.

Compruebe que ni el cable, el sensor ni la tarjeta de medida presenten daños. Incremente el valor del parámetro de sistema: Time in saturation before error

---

### 38237, Error de configuración de la tarjeta de medición de fuerza

#### Descripción

Los valores de entrada de configuración de la tarjeta de medición de fuerza conectada al sensor de fuerza son erróneos. La tarjeta está conectada al módulo de accionamiento *arg*, enlace *arg*.

#### Consecuencias

El sistema pasa al estado de fallo del sistema.

#### Acciones recomendadas

Compruebe la configuración.

---

### 39401, Error de referencia de par-intensidad

#### Descripción

La referencia de par-intensidad está aumentando con demasiada rapidez en el eje *arg*, conectado al módulo de accionamiento *arg*.

#### Consecuencias

-

#### Causas probables

Es posible que la información proporcionada por el resolver sea defectuosa o que la ganancia del bucle de velocidad esté mal ajustada.

#### Acciones recomendadas

1) Compruebe el cable del resolver y la conexión del resolver a tierra para este eje. Si el eje es un eje adicional, compruebe que los datos del motor en el archivo de configuración sean

## 6 Resolución de problemas según el registro de eventos

---

### 6.4 3x xxx

#### Continuación

correctos. La forma de comprobar el archivo de configuración se detalla en el Manual de solución de problemas.

2) Reduzca la ganancia del bucle de velocidad.

---

#### 39402, Aviso de referencia de ángulo de motor

##### Descripción

La referencia de ángulo de motor está aumentando con demasiada rapidez en el eje *arg*, conectado al módulo de accionamiento *arg*.

##### Consecuencias

-

##### Causas probables

Es posible que la información proporcionada por el resolver sea defectuosa o que la ganancia del bucle de velocidad esté mal ajustada.

##### Acciones recomendadas

- 1) Compruebe el cable del resolver y la conexión del resolver a tierra para este eje. Si el eje es un eje adicional, compruebe que los datos del motor en el archivo de configuración sean correctos. La forma de comprobar el archivo de configuración se detalla en el Manual de solución de problemas.
- 2) Reduzca la ganancia del bucle de velocidad.

---

#### 39403, Intensidad insuficiente en bucle de par

##### Descripción

El controlador de par-intensidad ha detectado una intensidad insuficiente para el eje *arg*, conectado al módulo de accionamiento *arg*.

##### Consecuencias

-

##### Causas probables

Es posible que los datos del motor en los archivos de configuración sean incorrectos o que la tensión del bus de CC sea demasiado baja.

##### Acciones recomendadas

- 1) Compruebe que los datos del motor en el archivo de configuración sean correctos para este eje. La forma de comprobar el archivo de configuración se detalla en el Manual de solución de problemas.
- 2) Compruebe que el registro de eventos no contenga ningún error referido al bus de CC.
- 3) Compruebe que la tensión entrante se encuentre dentro de las especificaciones.
- 4) Compruebe que los cables del motor no estén dañados ni mal conectados.

*Continúa en la página siguiente*

---

#### 39404, Intensidad excesiva en bucle de par

##### Descripción

El controlador de campo-intensidad ha detectado una intensidad excesiva para el eje *arg*, conectado al módulo de accionamiento *arg*.

##### Consecuencias

-

##### Causas probables

Es posible que los datos de motor de los archivos de configuración sean incorrectos.

##### Acciones recomendadas

- 1) Compruebe que los datos del motor en el archivo de configuración sean correctos para este eje. La forma de comprobar el archivo de configuración se detalla en el Manual de solución de problemas.
- 2) Compruebe que el registro de eventos no contenga ningún error referido al bus de CC.
- 3) Compruebe que la tensión entrante se encuentre dentro de las especificaciones.
- 4) Compruebe que los cables del motor no estén dañados ni mal conectados.

---

#### 39405, Valor de PWM máximo alcanzado en el controlador de par

##### Descripción

El bucle de control de par-intensidad se ha saturado para el eje *arg*, conectado al módulo de accionamiento *arg*.

##### Consecuencias

-

##### Causas probables

Es posible que la tensión de alimentación sea insuficiente o que los devanados o cables del motor estén rotos.

##### Acciones recomendadas

- 1) Compruebe que el registro de eventos no contenga ningún error referido al bus de CC.
- 2) Compruebe que la tensión entrante se encuentre dentro de los límites especificados.
- 3) Compruebe los cables y devanados del motor para detectar posibles interrupciones de circuitos.

---

### 39406, Intensidad excesiva en bucle de campo

**Descripción**

El bucle de campo-intensidad ha generado una intensidad excesiva para el eje *arg*, conectado al módulo de accionamiento *arg*.

**Consecuencias**

-

**Causas probables**

Es posible que los datos de motor de los archivos de configuración sean incorrectos.

**Acciones recomendadas**

- 1) Compruebe que el registro de eventos no contenga ningún error referido al bus de CC.
- 2) Compruebe que la alimentación entrante se encuentre dentro de los límites especificados.
- 3) Compruebe los cables y devanados del motor.

---

### 39407, Unidad de accionamiento con un código de tipo incorrecto

**Descripción**

El código de tipo de la unidad de accionamiento del eje *arg* del módulo de accionamiento *arg* es distinto del especificado en el archivo de configuración. La unidad de accionamiento instalada es de tipo *arg* pero el tipo configurado es *arg*.

**Consecuencias**

No podrá realizar ninguna operación hasta haber corregido el fallo. El sistema pasa al estado SYS HALT.

**Causas probables**

El archivo de configuración puede contener valores incorrectos, la clave de configuración puede ser incorrecta o el hardware puede ser de un tipo incorrecto. Si ha sustituido recientemente la unidad de accionamiento, es posible que haya montado una unidad de accionamiento con un código de tipo incorrecto o que no haya reemplazado la clave con una de las combinaciones correctas de hardware y software.

**Acciones recomendadas**

- 1) Asegúrese de que los valores del archivo de configuración coincidan con el hardware que tiene instalado.
- 2) Asegúrese de que la clave de configuración se corresponda con la combinación de hardware y software que tiene instalada. La forma de comprobar el archivo de configuración se detalla en el Manual de solución de problemas.
- 3) Si ha sustituido recientemente la unidad, asegúrese de utilizar una unidad que tenga un código de tipo correcto.

---

### 39408, Unidad rectificadora con un código de tipo incorrecto

**Descripción**

El código de tipo de la unidad rectificadora *arg* del sistema de accionamiento *arg* es distinto del especificado en el archivo de configuración. La unidad rectificadora instalada es de tipo *arg* pero el tipo configurado es *arg*.

**Consecuencias**

No podrá realizar ninguna operación hasta haber corregido el fallo. El sistema pasa al estado SYS FAIL.

**Causas probables**

El archivo de configuración puede contener valores incorrectos, la clave de configuración puede ser incorrecta o el hardware puede ser de un tipo incorrecto. Si ha sustituido recientemente la unidad de rectificación, es posible que haya montado una unidad de rectificación con un código de tipo incorrecto o que no haya reemplazado la clave con una de las combinaciones correctas de hardware y software.

**Acciones recomendadas**

- 1) Asegúrese de que los valores del archivo de configuración coincidan con el hardware que tiene instalado.
- 2) Asegúrese de que la clave de configuración se corresponda con la combinación de hardware y software que tiene instalada. La forma de comprobar el archivo de configuración se detalla en la sección de resolución de problemas.
- 3) Si ha sustituido recientemente la unidad rectificadora, asegúrese de utilizar una unidad que tenga el código de tipo correcto.

---

### 39409, Unidad de condensador con un código de tipo incorrecto

**Descripción**

El código de tipo de la unidad de condensador *arg* del módulo de accionamiento *arg* es distinto del especificado en el archivo de configuración. La unidad de condensador instalada es de tipo *arg* pero el tipo configurado es *arg*.

**Consecuencias**

No podrá realizar ninguna operación hasta haber corregido el fallo. El sistema pasa al estado SYSHALT.

**Causas probables**

El archivo de configuración puede contener valores incorrectos, la clave de configuración puede ser incorrecta o el hardware puede ser de un tipo incorrecto. Si ha sustituido recientemente la unidad de condensador, es posible que haya montado una unidad de condensador con un código de tipo incorrecto o que

*Continúa en la página siguiente*

## 6 Resolución de problemas según el registro de eventos

---

### 6.4 3x xxx

#### Continuación

no haya reemplazado la clave con una de las combinaciones correctas de hardware y software.

#### Acciones recomendadas

- 1) Asegúrese de que los valores del archivo de configuración coincidan con el hardware que tiene instalado.
- 2) Asegúrese de que la clave de configuración se corresponda con la combinación de hardware y software que tiene instalada. La forma de comprobar el archivo de configuración se detalla en el Manual de solución de problemas.
- 3) Si ha sustituido recientemente la unidad de condensador, asegúrese de utilizar un código de tipo correcto.

---

#### 39410, Aviso de comunicación de unidad de accionamiento

##### Descripción

Se están detectando muchos errores entre el ordenador de ejes y la unidad de accionamiento *arg* del módulo de accionamiento *arg*. (Número de errores por unidad de tiempo)

##### Consecuencias

Si el número de errores de comunicación sigue aumentando, existe el riesgo de que el controlador se vea forzado a detenerse.

##### Causas probables

Puede existir ruido externo que interfiere con las señales de comunicación.

##### Acciones recomendadas

- 1) Compruebe que el cable de enlace de comunicación que une el ordenador de ejes a la unidad de accionamiento principal esté bien conectado.
- 2) Compruebe que el módulo esté conectado correctamente a tierra.
- 3) Compruebe si existen fuentes externas de ruido electromagnético cerca del módulo de accionamiento.

---

#### 39411, Demasiados errores de comunicaciones

##### Descripción

Se han perdido cuatro o más paquetes de comunicación entre el ordenador de ejes y la unidad de accionamiento *arg* del módulo de accionamiento *arg*.

##### Consecuencias

No podrá realizar ninguna operación hasta haber corregido el fallo. El sistema pasa al estado SYS HALT.

##### Causas probables

Es posible que exista una interrupción en el cable de enlace de comunicación que une el ordenador de ejes a la unidad de

accionamiento principal, que el módulo de accionamiento no esté conectado correctamente a tierra o que un ruido excesivo interfiera con las señales de comunicación.

#### Acciones recomendadas

- 1) Compruebe que el cable de enlace de comunicación que une el ordenador de ejes a la unidad de accionamiento principal esté bien conectado.
- 2) Compruebe que el módulo esté conectado correctamente a tierra.
- 3) Compruebe si existen fuentes externas de ruido electromagnético cerca del módulo de accionamiento.

---

#### 39412, Demasiadas actualizaciones de referencia perdida

##### Descripción

Se han detectado demasiados paquetes de comunicación perdidos en el caso del eje *arg* del módulo de accionamiento *arg*.

##### Consecuencias

No podrá realizar ninguna operación hasta haber corregido el fallo. El sistema pasa al estado SYSHALT.

##### Causas probables

Es posible que exista una interrupción en el cable de enlace de comunicación que une el ordenador de ejes a la unidad de accionamiento principal, que el módulo de accionamiento no esté conectado correctamente a tierra o que un ruido excesivo interfiera con las señales de comunicación.

#### Acciones recomendadas

- 1) Compruebe que el cable de enlace de comunicación que une el ordenador de ejes a la unidad de accionamiento principal esté bien conectado.
- 2) Compruebe que el módulo esté conectado correctamente a tierra.
- 3) Compruebe si existen fuentes externas de ruido electromagnético cerca del módulo de accionamiento.

---

#### 39413, Software de accionamiento no sincronizado

##### Descripción

El software del ordenador de ejes del módulo de accionamiento *arg* ha perdido su sincronización con el software de accionamiento del eje *arg*. Se trata de un estado de software inestable.

*Continúa en la página siguiente*

### Consecuencias

No podrá realizar ninguna operación hasta haber corregido el fallo. El sistema pasa al estado SYSHALT.

### Causas probables

Es posible que se produzcan cortes momentáneos en la temporización del sistema.

### Acciones recomendadas

- 1) Reinicie el controlador.
- 2) Si el problema no desaparece, póngase en contacto con su representante local de ABB.

---

### 39414, Código de tipo de condensador desconocido

#### Descripción

El código de tipo de la unidad de condensador *arg* del módulo de accionamiento *arg* no se reconoce en el sistema.

#### Consecuencias

No podrá realizar ninguna operación hasta haber corregido el fallo. El sistema pasa al estado SYSHALT.

#### Causas probables

Es posible que se haya montado una unidad de condensador de un tipo incorrecto o que la versión del condensador utilizado no se admita en el software.

#### Acciones recomendadas

- 1) Compruebe el tipo de la unidad de condensador que tiene instalada. Sustitúyala si es de un tipo incorrecto.
- 2) Si el problema no desaparece, póngase en contacto con su representante local de ABB.

---

### 39415, Pérdida de comunicación con la unidad de accionamiento

#### Descripción

La comunicación con la unidad de accionamiento número *arg* del módulo de accionamiento *arg* se ha perdido.

#### Consecuencias

No podrá realizar ninguna operación hasta haber corregido el fallo. El sistema pasa al estado SYSHALT.

#### Causas probables

Es posible que exista una interrupción en el cable de enlace de comunicación que une el ordenador de ejes a la unidad de accionamiento principal, que el módulo de accionamiento no esté conectado correctamente a tierra o que un ruido excesivo interfiera con las señales de comunicación.

### Acciones recomendadas

- 1) Compruebe que el cable de enlace de comunicación que une el ordenador de ejes a la unidad de accionamiento principal esté bien conectado.
- 2) Compruebe que el módulo esté conectado correctamente a tierra.
- 3) Compruebe si existen fuentes externas de ruido electromagnético cerca del módulo de accionamiento.

---

### 39416, Sin respuesta de la unidad de accionamiento

#### Descripción

La unidad de accionamiento principal del módulo de accionamiento *arg* no responde.

#### Consecuencias

No podrá realizar ninguna operación hasta haber corregido el fallo. El sistema pasa al estado SYSHALT.

#### Causas probables

Es posible que exista una interrupción en el cable de enlace de comunicación que une el ordenador de ejes a la unidad de accionamiento principal o que se haya producido un bloqueo en el software.

#### Acciones recomendadas

- 1) Compruebe que el cable de enlace de comunicación que une el ordenador de ejes a la unidad de accionamiento principal esté bien conectado.
- 2) Reinicie el controlador.
- 3) Si el problema no desaparece, póngase en contacto con su representante local de ABB.

---

### 39417, Imposible encontrar archivo de versión de softw. unidad accionam.

#### Descripción

El sistema no puede encontrar en el disco un archivo correcto de versión de software de la unidad de accionamiento.

Es posible que el archivo haya sido borrado por error. Sin este archivo no es posible comprobar si es necesario actualizar el software de la unidad de accionamiento.

#### Acciones recomendadas

Póngase en contacto con su representante local de ABB.

## 6 Resolución de problemas según el registro de eventos

---

### 6.4 3x xxx

#### Continuación

---

#### 39418, Código de tipo de unidad de accionamiento desconocido

##### Descripción

El código de tipo de la unidad de accionamiento *arg* del módulo de accionamiento *arg* no se reconoce en el sistema. La unidad de accionamiento instalada es de tipo *arg* pero el tipo configurado es *arg*.

##### Consecuencias

No podrá realizar ninguna operación hasta haber corregido el fallo. El sistema pasa al estado SYSHALT.

##### Causas probables

La conexión a la unidad de accionamiento puede ser incorrecta o es posible que el hardware se encuentre en mal estado.

##### Acciones recomendadas

- 1) Asegúrese de las conexiones de los cables de la unidad de accionamiento se encuentren en buen estado.
- 2) Asegúrese de que la unidad de accionamiento sea de un tipo admitido por este controlador.
- 3) Si ha sustituido recientemente la unidad, asegúrese de utilizar una unidad que tenga un código de tipo correcto.

---

#### 39419, Código de tipo de rectificador desconocido

##### Descripción

El código de tipo de la unidad de rectificación *arg* del módulo de accionamiento *arg* no se reconoce en el sistema. La unidad de rectificación instalada es de tipo *arg* pero el tipo configurado es *arg*.

##### Consecuencias

No podrá realizar ninguna operación hasta haber corregido el fallo. El sistema pasa al estado SYSHALT.

##### Causas probables

La conexión a la unidad de accionamiento puede ser incorrecta o es posible que el hardware se encuentre en mal estado.

##### Acciones recomendadas

- 1) Asegúrese de que las conexiones de los cables de la unidad de rectificación sean correctas.
- 2) Asegúrese de que la unidad de rectificación sea de uno de los tipos admitidos por este controlador.
- 3) Si ha sustituido la unidad de rectificación recientemente, asegúrese de que ha utilizado una que tenga un código de tipo correcto.

---

#### 39420, Fallo de autocomprobación de la unidad de accionamiento

##### Descripción

La unidad de accionamiento número *arg* del módulo de accionamiento *arg* ha detectado un fallo de hardware interno.

##### Consecuencias

No podrá realizar ninguna operación hasta haber corregido el fallo. El sistema pasa al estado SYSHALT.

##### Causas probables

El software de pruebas no funciona correctamente o existe una avería en el hardware.

##### Acciones recomendadas

- 1) Realice un cierre y vuelva a iniciar el sistema.
- 2) Si el problema no desaparece, aisle la unidad de accionamiento defectuosa y sustitúyala.

---

#### 39421, Fallo de prueba de configuración de la unidad de accionamiento

##### Descripción

La unidad de accionamiento número *arg* del módulo de accionamiento *arg* ha detectado un error interno.

##### Consecuencias

No podrá realizar ninguna operación hasta haber corregido el fallo. El sistema pasa al estado SYSHALT.

##### Causas probables

La conexión a la unidad de accionamiento puede ser incorrecta o es posible que se haya montado un hardware incorrecto.

##### Acciones recomendadas

- 1) Realice un cierre y vuelva a iniciar el sistema.
- 2) Si el problema no desaparece, aisle la unidad de accionamiento defectuosa y sustitúyala.

---

#### 39422, Tiempo límite agotado en la supervisión de la unidad de accionamiento

##### Descripción

El tiempo límite del temporizador de supervisión de la unidad de accionamiento número *arg* del módulo de accionamiento *arg* ha caducado.

##### Consecuencias

No podrá realizar ninguna operación hasta haber corregido el fallo. El sistema pasa al estado SYSHALT.

##### Causas probables

La conexión a la unidad de accionamiento puede ser incorrecta o es posible que se haya montado un hardware incorrecto.

Continúa en la página siguiente

También puede deberse a un error interno de la unidad de accionamiento.

### Acciones recomendadas

- 1) Realice un cierre y vuelva a iniciar el sistema.
- 2) Si el problema no desaparece, aíse la unidad de accionamiento defectuosa y sustitúyala.

---

### 39423, Aviso interno de la unidad de accionamiento

#### Descripción

Aviso interno de medición en la unidad de accionamiento número *arg* del módulo de accionamiento *arg*.

#### Consecuencias

No podrá realizar ninguna operación hasta haber corregido el fallo. El sistema pasa al estado SYSHALT.

#### Causas probables

Es posible que exista algún problema con el cable de control, la conexión del rectificador (barra de bus o cable) o el hardware interno.

#### Acciones recomendadas

- 1) Compruebe que los cables de control y la conexión del rectificador (la barra de bus o el cable) estén insertados de la forma adecuada para esta unidad.
- 2) Reinicie el sistema.

---

### 39424, Error interno de la unidad de accionamiento

#### Descripción

Aviso interno de medición en la unidad de accionamiento número *arg* del módulo de accionamiento *arg*.

#### Consecuencias

No podrá realizar ninguna operación hasta haber corregido el fallo. El sistema pasa al estado SYSHALT.

#### Causas probables

La conexión a la unidad de accionamiento puede ser incorrecta o es posible que se haya montado un hardware incorrecto. También puede deberse a una avería en el cable de control, la conexión del rectificador (barra de bus o cable) o el hardware interno.

#### Acciones recomendadas

- 1) Asegúrese de que los cables de control y la conexión del rectificador (barra de bus o cable) estén conectados correctamente para esta unidad.
- 2) Cierre el sistema y reinícielo.

- 3) Si el problema no desaparece, aíse la unidad defectuosa y sustitúyala.

---

### 39425, Fallo de medición de la unidad de accionamiento

#### Descripción

Un circuito de medición de intensidad de la unidad de accionamiento número *arg* del módulo de accionamiento *arg* y conectada al eje *arg* ha fallado.

#### Consecuencias

No podrá realizar ninguna operación hasta haber corregido el fallo. El sistema pasa al estado SYSHALT.

#### Causas probables

Puede deberse a una conexión de rectificador defectuosa o no existente entre el rectificador y las unidades de accionamiento.

#### Acciones recomendadas

- 1) Asegúrese de que la conexión de rectificador (barra de bus o cable) sea correcta entre el rectificador y la unidad de accionamiento.
- 2) Compruebe los LEDs de indicación del rectificador y las unidades de accionamiento. El significado de los LEDs se describe en el Manual de solución de problemas.

---

### 39426, Fallo interno del rectificador

#### Descripción

El rectificador del enlace de comunicaciones *arg* conectado al módulo de accionamiento *arg* ha detectado un fallo interno.

#### Consecuencias

No podrá realizar ninguna operación hasta haber corregido el fallo. El sistema pasa al estado SYSHALT.

#### Causas probables

Puede deberse a una conexión de señal defectuosa o no existente entre el rectificador y las unidades de accionamiento.

#### Acciones recomendadas

- 1) Asegúrese de que el cable de señal esté conectado correctamente entre el rectificador y la unidad de accionamiento.
- 2) Compruebe los LEDs de indicación del rectificador y las unidades de accionamiento. El significado de los LEDs se describe en el Manual de solución de problemas.

## 6 Resolución de problemas según el registro de eventos

---

### 6.4 3x xxx

#### Continuación

---

#### 39427, Falta la comunicación con el rectificador

##### Descripción

La comunicación con el rectificador del enlace de comunicaciones de accionamiento *arg* del módulo de accionamiento *arg* se ha perdido.

##### Consecuencias

No podrá realizar ninguna operación hasta haber corregido el fallo. El sistema pasa al estado SYSHALT.

##### Causas probables

Puede deberse a una conexión de señal defectuosa o no existente entre el rectificador y las unidades de accionamiento.

##### Acciones recomendadas

- 1) Asegúrese de que el cable de señal esté conectado correctamente entre el rectificador y la unidad de accionamiento.
- 2) Cierre el sistema y reinícielo.
- 3) Si el problema no desaparece, aíse la unidad defectuosa y sustitúyala.

---

#### 39428, Error de inicio de rectificador

##### Descripción

El rectificador del enlace de comunicaciones de unidad *arg* conectado al módulo de accionamiento *arg* ha detectado un fallo de inicio.

##### Consecuencias

No podrá realizar ninguna operación hasta haber corregido el fallo. El sistema pasa al estado SYSHALT.

##### Causas probables

Puede deberse a un error interno de la unidad de rectificación.

##### Acciones recomendadas

- 1) Asegúrese de que el cable de señal esté conectado correctamente entre el rectificador y la unidad de accionamiento.
- 2) Cierre el sistema y reinícielo.
- 3) Si el problema no desaparece, aíse la unidad de rectificación defectuosa y sustitúyala.

---

#### 39431, Actualización de software de unidad de accionamiento en curso

##### Descripción

El software de la unidad de accionamiento del módulo de accionamiento *arg* se está actualizando.  
Espere a que se complete la actualización. Esta operación tardará aproximadamente 3,5 minutos.

*Continúa en la página siguiente*

NOTA: No apague la alimentación ni reinicie el controlador hasta que la descarga se haya completado.

##### Acciones recomendadas

Espere, por favor...

---

#### 39432, Versión de robot incompatible en unidad de accionamiento

##### Descripción

La versión de arranque del módulo de accionamiento *arg* es de la versión *arg*, que no está permitida. La última versión de arranque permitida es la *arg*.

##### Consecuencias

No podrá realizar ninguna operación hasta haber corregido el fallo. El sistema pasa al estado SYSHALT.

##### Causas probables

La versión del módulo de arranque no es compatible con la versión del hardware.

##### Acciones recomendadas

- 1) Sustituya la unidad de accionamiento con una que utilice una versión de arranque igual o posterior a la última versión permitida.

---

#### 39434, Fallo de inicio de la unidad de accionamiento

##### Descripción

La unidad de accionamiento del módulo de accionamiento *arg* no se ha iniciado correctamente. Estado de arranque de unidad de accionamiento = *arg*. Estado de unidad de accionamiento *dsp1* = *arg*

##### Consecuencias

No es posible utilizar el robot.

##### Causas probables

Existen varios errores que pueden provocar esta situación.

##### Acciones recomendadas

- 1) Apague la alimentación principal del módulo y vuelva a encenderla. ¡Recuerde que un reinicio normal NO será suficiente!
- 2) Si el problema no desaparece, sustituya la unidad de accionamiento.



---

### 39435, Imposible encontrar la un. accionamiento de un eje adicional

#### Descripción

El sistema no puede detectar ninguna unidad de accionamiento de eje adicional para el eje *arg* del módulo de accionamiento *arg*.

#### Consecuencias

El sistema pasa al estado SYS\_FAIL.

#### Causas probables

Puede deberse a una de las causas siguientes:

- 1) Existe un eje adicional configurado pero no existe la unidad de accionamiento en el módulo de accionamiento.
- 2) Existe una unidad de accionamiento externa pero el cable no está conectado a la posición de conector *Xarg* de la unidad de accionamiento principal.
- 3) Cable dañado entre la unidad de accionamiento del eje adicional y la unidad de accionamiento principal.

#### Acciones recomendadas

- 1) Compruebe que el módulo de accionamiento contenga un número suficiente de unidades de accionamiento de ejes adicionales.
- 2) Compruebe que la clave de configuración no defina más unidades de accionamiento externas de las que están conectadas al módulo de accionamiento.
- 3) Compruebe que el cable que une la unidad de accionamiento del eje adicional y la unidad de accionamiento principal esté bien insertado y en la posición de conector correcta.
- 4) Si el cable existe y está conectado correctamente, es posible que esté dañado y deba sustituirlo.

---

### 39440, Circuito abierto en circuito de resistencia de drenaje

#### Descripción

La resistencia de drenaje conectada al rectificador del enlace de accionamiento *arg* del módulo de accionamiento *arg* tiene el circuito abierto.

#### Consecuencias

No podrá realizar ninguna operación hasta haber corregido el fallo. El sistema pasa al estado SYSHALT.

#### Causas probables

Puede deberse a fallos en el cable de la resistencia de drenaje o en la resistencia de drenaje.

#### Acciones recomendadas

- 1) Asegúrese de que el cable de la resistencia de drenaje esté conectado correctamente a la unidad de rectificación.

- 2) Asegúrese de que el cable y la resistencia funcionen correctamente. Para ello, mida sus respectivas resistencias. Desconecte antes de la medición.
- 3) Sustituya cualquier componente defectuoso.

---

### 39441, Cortocircuito en circuito de resistencia de drenaje

#### Descripción

La resistencia de drenaje conectada al rectificador del enlace de accionamiento *arg* del módulo de accionamiento *arg* presenta un cortocircuito.

#### Consecuencias

No podrá realizar ninguna operación hasta haber corregido el fallo. El sistema pasa al estado SYSHALT.

#### Causas probables

Puede deberse a fallos en el cable de la resistencia de drenaje o en la resistencia de drenaje.

#### Acciones recomendadas

- 1) Asegúrese de que el cable de la resistencia de drenaje esté conectado correctamente a la unidad de rectificación.
- 2) Asegúrese de que el cable y la resistencia funcionen correctamente. Para ello, mida sus respectivas resistencias. Desconecte antes de la medición.
- 3) Sustituya cualquier componente defectuoso.

---

### 39442, Resistencia de drenaje insuficiente

#### Descripción

La resistencia de drenaje es insuficiente para el rectificador del enlace de comunicación de la unidad *arg* del módulo de accionamiento *arg*.

#### Consecuencias

No podrá realizar ninguna operación hasta haber corregido el fallo. El sistema pasa al estado SYSHALT.

#### Causas probables

Es posible que las resistencias de drenaje tengan una resistencia nominal insuficiente o que una de las resistencias de drenaje haya fallado, provocando un cortocircuito.

#### Acciones recomendadas

- 1) Compruebe las resistencias de drenaje para comprobar si tienen una resistencia nominal correcta para esta configuración de módulo de accionamiento.
- 2) Compruebe que ninguna de las resistencias haya fallado. La forma de comprobar el archivo de configuración se detalla en el Manual de solución de problemas.

## 6 Resolución de problemas según el registro de eventos

---

### 6.4 3x xxx

#### Continuación

---

#### 39443, Aviso de sobrecarga de resistencias de drenaje

##### Descripción

La potencia consumida por las resistencias de drenaje se acerca al valor de sobrecarga para el rectificador del enlace de comunicación de la unidad *arg* del módulo de accionamiento *arg*.

##### Consecuencias

No podrá realizar ninguna operación hasta haber corregido el fallo. El sistema pasa al estado SYS HALT.

##### Causas probables

Es posible que el programa del usuario haga un uso excesivo de la frenada brusca de los manipuladores, algo que es más probable si el sistema contiene ejes adicionales.

##### Acciones recomendadas

1) Escriba de nuevo el programa del usuario para reducir la utilización de la frenada brusca.

---

#### 39444, Error de sobrecarga de resistencias de drenaje

##### Descripción

Las resistencias de drenaje han sido sobrecargadas para el rectificador del enlace de comunicación de la unidad *arg* del módulo de accionamiento *arg*.

##### Consecuencias

No podrá realizar ninguna operación hasta haber corregido el fallo. El sistema pasa al estado SYS HALT.

##### Causas probables

Es posible que el programa del usuario contenga un uso excesivo de los frenos o una carga útil excesiva en los manipuladores. Esto es más probable si el sistema contiene ejes adicionales.

##### Acciones recomendadas

1) Escriba de nuevo el programa del usuario para reducir la utilización de la frenada brusca.

---

#### 39450, Alimentación de la unidad de ventilador en mal estado

##### Descripción

La alimentación de la unidad de ventilador del módulo de accionamiento *arg* no está dentro de sus límites de tensión permitidos.

##### Consecuencias

-

##### Causas probables

Es posible que la unidad de alimentación principal de los ventiladores esté defectuosa o que la alimentación proporcionada a esta unidad de alimentación no se encuentre dentro de los límites de tensión permitidos.

##### Acciones recomendadas

1) Compruebe si el cable está bien insertado.  
2) Compruebe que todos los ventiladores funcionen correctamente. 3) Compruebe la tensión de entrada de la unidad de alimentación principal de los ventiladores. Sustituya cualquier unidad defectuosa.

---

#### 39451, Fallo de unidad de ventilador

##### Descripción

La unidad de ventilador del módulo de accionamiento *arg* ha fallado.

##### Consecuencias

-

##### Causas probables

Es posible que la unidad de ventilador esté defectuosa, que se haya producido una caída de alimentación o que el cable de alimentación del ventilador no esté conectado correctamente.

##### Acciones recomendadas

1) Asegúrese de que el cable del ventilador esté conectado correctamente.  
2) Asegúrese de que todos los ventiladores funcionan correctamente y de que el flujo de aire no esté obstruido.  
3) Mida la tensión de salida de la unidad de alimentación que proporciona la alimentación al ventilador. Sustituya cualquier unidad defectuosa.

---

#### 39452, Fallo de ventilador de refrigeración del ordenador de ejes

##### Descripción

El ventilador de refrigeración del computador de ejes en el módulo de accionamiento *arg* ha fallado.

##### Acciones recomendadas

1) Compruebe que el cable del ventilador esté conectado correctamente.  
2) Sustituya la unidad de ventilador defectuosa.

Continúa en la página siguiente

---

### 39453, Fallo de ventilador de refrigeración del transformador

**Descripción**

El ventilador del transformador que alimenta al módulo de accionamiento *arg* ha fallado.

**Acciones recomendadas**

Compruebe si el cable del ventilador está conectado correctamente.

2) Sustituya la unidad de ventilador defectuosa.

---

### 39460, Tensión insuficiente en el rectificador

**Descripción**

La tensión del rectificador es insuficiente para el rectificador del enlace de comunicación de la unidad *arg* del módulo de accionamiento *arg*.

**Consecuencias**

No podrá realizar ninguna operación hasta haber corregido el fallo. El sistema pasa al estado SYSHALT.

**Causas probables**

Es posible que la barra de bus del rectificador no esté conectada correctamente o que la alimentación trifásica se haya interrumpido mientras el robot se encontraba en el estado Motores ON. Es posible que el contactor principal también se haya abierto mientras el robot se encuentra en el estado Motores ON (interrumpiendo la cadena de seguridad). También es posible que la alimentación principal entrante sea insuficiente.

**Acciones recomendadas**

- 1) Asegúrese de que la barra de bus del rectificador esté conectada correctamente.
- 2) Asegúrese de que la alimentación principal no se haya interrumpido.
- 3) Asegúrese de que la cadena de seguridad no se haya interrumpido.
- 4) Asegúrese de que la tensión de salida de la fuente de alimentación del módulo de accionamiento se encuentre dentro de los límites aceptables especificados en el Manual del producto.

---

### 39461, Tensión excesiva en el rectificador

**Descripción**

La tensión del rectificador es excesiva para el rectificador del enlace de comunicación de la unidad *arg* del módulo de accionamiento *arg*.

**Consecuencias**

No podrá realizar ninguna operación hasta haber corregido el fallo. El sistema pasa al estado SYS HALT.

**Causas probables**

Es posible que el programa del usuario haga un uso excesivo de la frenada brusca de los manipuladores, algo que es más probable si el sistema contiene ejes adicionales. También es posible que las resistencias de freno estén defectuosas.

**Acciones recomendadas**

- 1) Compruebe las resistencias de drenaje para comprobar si tienen una resistencia nominal correcta para esta configuración de módulo de accionamiento.
- 2) Compruebe que ninguna de las resistencias haya fallado.
- 3) Si es posible, escriba de nuevo el programa del usuario para reducir la utilización de la frenada brusca.

---

### 39462, Tensión de rectificador en nivel crítico

**Descripción**

La tensión del rectificador se encuentra en un nivel crítico para el rectificador del enlace de comunicación de la unidad *arg* del módulo de accionamiento *arg*.

**Consecuencias**

No podrá realizar ninguna operación hasta haber corregido el fallo. El sistema pasa al estado SYS HALT.

**Causas probables**

Es posible que el programa del usuario haga un uso excesivo de la frenada brusca de los manipuladores, algo que es más probable si el sistema contiene ejes adicionales. También es posible que las resistencias de freno estén defectuosas.

**Acciones recomendadas**

- 1) Compruebe las resistencias de drenaje para comprobar si tienen una resistencia nominal correcta para esta configuración de módulo de accionamiento.
- 2) Compruebe que ninguna de las resistencias haya fallado.
- 3) Escriba de nuevo el programa del usuario para reducir la utilización de frenadas bruscas.

---

### 39463, Aviso de cortocircuito en fase de motor

**Descripción**

Se ha detectado un breve cortocircuito en el motor o el cable del motor conectado al eje *arg* en el módulo de accionamiento *arg*.

**Consecuencias**

-

## 6 Resolución de problemas según el registro de eventos

---

### 6.4 3x xxx

#### Continuación

##### Causas probables

Puede deberse a la presencia de polvo o restos metálicos en los contactos o los devanados del motor.

##### Acciones recomendadas

No se requiere ninguna acción si el problema desaparece por sí solo.

---

### 39464, Cortocircuito en circuito de fase de motor

##### Descripción

El motor o el cable de motor del eje *arg* del módulo de accionamiento *arg* y la unidad de accionamiento número *arg* es un cortocircuito.

##### Consecuencias

No podrá realizar ninguna operación hasta haber corregido el fallo. El sistema pasa al estado SYSHALT.

##### Causas probables

Puede deberse a un motor o un cable de motor en mal estado. También puede estar causado por la existencia de contaminación en los contactores de los cables o a una avería en los devanados del motor.

##### Acciones recomendadas

- 1) Asegúrese de que el cable del motor esté conectado correctamente a la unidad de accionamiento.
- 2) Compruebe el cable y el motor midiendo sus respectivas resistencias. Desconecte antes de la medición.
- 3) Sustituya cualquier componente defectuoso.

---

### 39465, Aviso de intensidad de motor

##### Descripción

La intensidad del motor es superior a la permitida para el eje *arg* del módulo de accionamiento *arg*, unidad de accionamiento número *arg*, es excesiva.

##### Consecuencias

-

##### Causas probables

Es posible que la carga del motor sea excesiva o que el motor se haya bloqueado (quizá a causa de una colisión).

##### Acciones recomendadas

- 1) Compruebe que el robot no haya colisionado con ningún elemento.
- 2) Si es posible, reduzca la velocidad del programa de usuario.
- 3) Si el eje es un eje adicional, compruebe que la carga del motor no sea excesiva para la unidad de accionamiento.

---

### 39466, Sobrecarga de intensidad del motor

##### Descripción

La intensidad del motor del eje *arg* del módulo de accionamiento *arg*, unidad de accionamiento número *arg*, es excesiva.

##### Consecuencias

No podrá realizar ninguna operación hasta haber corregido el fallo. El sistema pasa al estado SYS HALT.

##### Causas probables

Es posible que la carga del motor sea excesiva o que el motor se haya bloqueado (quizá a causa de una colisión).

##### Acciones recomendadas

- 1) Compruebe que el robot no haya colisionado.
- 2) Si es posible, reduzca la velocidad del programa de usuario.
- 3) Si el eje es un eje adicional, compruebe que la carga del motor no sea excesiva para la unidad de accionamiento.

---

### 39467, Aviso de temperatura de unidad de accionamiento

##### Descripción

La temperatura ha aumentado por encima del nivel de aviso en la unidad de accionamiento número *arg* del módulo de accionamiento *arg*, que es el nivel anormal más bajo de los tres existentes.

##### Consecuencias

-

##### Causas probables

Es posible que la temperatura ambiente sea excesiva, que los ventiladores de refrigeración hayan fallado o que el programa de usuario consuma más intensidad de la que puede suministrar el sistema de accionamiento.

##### Acciones recomendadas

- 1) Compruebe que los ventiladores estén funcionando y que el flujo de aire no esté obstruido.
- 2) Compruebe que la temperatura ambiente no sobrepase el límite nominal del armario.
- 3) Si el sistema contiene ejes externos, compruebe que los motores no sean demasiado grandes para las unidades de accionamiento.
- 4) Si es posible, escriba de nuevo el programa del usuario para reducir las aceleraciones bruscas.

Continúa en la página siguiente

---

### 39468, Alarma de temperatura de unidad de accionamiento

#### Descripción

La temperatura ha aumentado por encima del nivel de alarma en la unidad de accionamiento número *arg* del módulo de accionamiento *arg*, que es el segundo nivel anormal de los tres existentes.

#### Consecuencias

No podrá realizar ninguna operación hasta haber corregido el fallo. El sistema pasa al estado SYS HALT.

#### Causas probables

Es posible que la temperatura ambiente sea excesiva, que los ventiladores de refrigeración hayan fallado o que el programa de usuario consuma más intensidad de la que puede suministrar el sistema de accionamiento.

#### Acciones recomendadas

- 1) Compruebe que los ventiladores estén funcionando y que el flujo de aire no esté obstruido.
- 2) Compruebe que la temperatura ambiente no sobrepase el límite nominal del armario.
- 3) Si el sistema contiene ejes externos, compruebe que los motores no sean demasiado grandes para las unidades de accionamiento.
- 4) Si es posible, escriba de nuevo el programa del usuario para reducir las aceleraciones bruscas.

---

### 39469, Temperatura crítica en la unidad de accionamiento

#### Descripción

La temperatura ha aumentado por encima del nivel crítico en la unidad de accionamiento número *arg* del módulo de accionamiento *arg*, que es el nivel anormal máximo de los tres existentes.

#### Consecuencias

No podrá realizar ninguna operación hasta haber corregido el fallo. El sistema pasa al estado SYS HALT.

#### Causas probables

Es posible que la temperatura ambiente sea excesiva, que los ventiladores de refrigeración hayan fallado o que el programa de usuario consuma más intensidad de la que puede suministrar el sistema de accionamiento.

#### Acciones recomendadas

- 1) Compruebe que los ventiladores estén funcionando y que el flujo de aire no esté obstruido.

2) Compruebe que la temperatura ambiente no sobrepase el límite nominal del armario.

3) Si el sistema contiene ejes externos, compruebe que los motores no sean demasiado grandes para las unidades de accionamiento.

4) Si es posible, escriba de nuevo el programa del usuario para reducir las aceleraciones bruscas.

---

### 39470, Aviso de semiconductor de alimentación

#### Descripción

El semiconductor de alimentación se acerca a la sobrecarga en el eje *arg* de la unidad de accionamiento número *arg* del módulo de accionamiento *arg*

#### Consecuencias

-

#### Causas probables

Es posible que la carga del motor sea excesiva, que el motor se haya bloqueado (quizá a causa de una colisión) o que la refrigeración sea insuficiente.

#### Acciones recomendadas

- 1) Compruebe que el robot no haya colisionado.
- 2) Compruebe que los ventiladores estén funcionando y que el flujo de aire no esté obstruido.
- 3) Compruebe que la temperatura ambiente no sobrepase el límite nominal del armario.
- 4) Si el sistema contiene ejes externos, compruebe que los motores no sean demasiado grandes para las unidades de accionamiento.
- 5) Si es posible, escriba de nuevo el programa del usuario para reducir las aceleraciones bruscas.

---

### 39471, Error de sobrecarga de semiconductor de alimentación

#### Descripción

El semiconductor de alimentación se ha sobrecargado en el eje *arg* de la unidad de accionamiento número *arg* del módulo de accionamiento *arg*

#### Consecuencias

No podrá realizar ninguna operación hasta haber corregido el fallo. El sistema pasa al estado SYS HALT.

#### Causas probables

Es posible que la carga del motor sea excesiva, que el motor se haya bloqueado (quizá a causa de una colisión) o que la refrigeración sea insuficiente.

## 6 Resolución de problemas según el registro de eventos

---

### 6.4 3x xxx

#### Continuación

##### Acciones recomendadas

- 1) Compruebe que el robot no haya colisionado.
- 2) Compruebe que los ventiladores estén funcionando y que el flujo de aire no esté obstruido.
- 3) Compruebe que la temperatura ambiente no sobrepase el límite nominal del armario.
- 4) Si el sistema contiene ejes externos, compruebe que los motores no sean demasiado grandes para las unidades de accionamiento.
- 5) Si es posible, escriba de nuevo el programa del usuario para reducir las aceleraciones bruscas.

---

#### 39472, Falta una fase de entrada de alimentación

##### Descripción

El rectificador conectado al enlace de comunicación *arg* del Drive Module *arg* detecta la pérdida de potencia en una fase.

##### Consecuencias

No podrá realizar ninguna operación hasta haber corregido el fallo. El sistema pasa al estado SYS HALT.

##### Causas probables

Esto puede deberse a una caída de alimentación real o a un fallo de los contactores de Motors ON o sus cables o de otra parte de la cadena trifásica del interior del armario. En raras ocasiones, este fallo puede producirse en combinación con otros fallos, en cuyo caso los encontrará en el registro de errores.

##### Acciones recomendadas

- 1) Asegúrese de que el interruptor principal esté cerrado y de que exista tensión principal. La ausencia de voltaje indica que el problema está en el conector del cable de alimentación o la red eléctrica de la planta.
- 2) Si la tensión es correcta, desconecte el cable de entrada de alimentación principal y mida la resistencia de las tres fases a lo largo de todos los componentes de la cadena de alimentación trifásica. Empiece por el contactor más cercano al rectificador y retroceda hacia el interruptor de alimentación principal. Los contactores pueden cerrarse manualmente para realizar la prueba. Consulte los diagramas eléctricos del armario.
- 3) Compruebe los LEDs de indicación de la unidad de rectificación. El significado de los LEDs se describe en el Manual de solución de problemas.
- 4) Si la tensión es correcta, compruebe otros mensajes de error que se hayan producido al mismo tiempo para determinar la causa.

---

#### 39473, Faltan todas las fases de entrada de alimentación

##### Descripción

El rectificador conectado al enlace de comunicación *arg* del Drive Module *arg* detecta la pérdida de potencia en una o varias fases.

##### Consecuencias

No podrá realizar ninguna operación hasta haber corregido el fallo. El sistema pasa al estado SYS HALT.

##### Causas probables

Esto puede deberse a una caída de alimentación real o a un fallo de los contactores de Motors ON o sus cables o de otra parte de la cadena trifásica del interior del armario. En raras ocasiones, este fallo puede producirse en combinación con otros fallos, en cuyo caso los encontrará en el registro de errores.

##### Acciones recomendadas

- 1) Asegúrese de que el interruptor principal esté cerrado y de que exista tensión principal. La ausencia de voltaje indica que el problema está en el conector del cable de alimentación o la red eléctrica de la planta.
- 2) Si la tensión es correcta, desconecte el cable de entrada de alimentación principal y mida la resistencia de las tres fases a lo largo de todos los componentes de la cadena de alimentación trifásica. Empiece por el contactor más cercano al rectificador y retroceda hacia el interruptor de alimentación principal. Los contactores pueden cerrarse manualmente para realizar la prueba. Consulte los diagramas eléctricos del armario.
- 3) Compruebe los LEDs de indicación de la unidad de rectificación. El significado de los LEDs se describe en el Manual de solución de problemas.
- 4) Si la tensión es correcta, compruebe otros mensajes de error que se hayan producido al mismo tiempo para determinar la causa.

---

#### 39474, Aviso de intensidad de rectificador

##### Descripción

El rectificador conectado al enlace de comunicaciones de accionamiento *arg* del módulo de accionamiento *arg* está cerca de la sobrecarga.

##### Consecuencias

No podrá realizar ninguna operación hasta haber corregido el fallo. El sistema pasa al estado SYSHALT.

*Continúa en la página siguiente*

### Causas probables

Es posible que la intensidad total del motor sea mayor que la que puede suministrar el rectificador.

### Acciones recomendadas

1) Si es posible, escriba de nuevo el programa del usuario para reducir las aceleraciones bruscas.

---

### 39475, Error de intensidad de rectificador

#### Descripción

El rectificador conectado al enlace de comunicaciones de accionamiento *arg* del módulo de accionamiento *arg* ha alcanzado el nivel de sobrecarga.

#### Consecuencias

No podrá realizar ninguna operación hasta haber corregido el fallo. El sistema pasa al estado SYSHALT.

#### Causas probables

Es posible que la intensidad total del motor sea mayor que la que puede suministrar el rectificador.

#### Acciones recomendadas

1) Si es posible, escriba de nuevo el programa del usuario para reducir las aceleraciones bruscas.

---

### 39476, Aviso de temperatura de rectificador

#### Descripción

La temperatura de la unidad de rectificación conectada al enlace de comunicaciones de accionamiento *arg* del módulo de accionamiento *arg* se está acercando a un nivel excesivo.

#### Consecuencias

No podrá realizar ninguna operación hasta haber corregido el fallo. El sistema pasa al estado SYS HALT.

#### Causas probables

Es posible que los ventiladores de refrigeración estén defectuosos o que el flujo de aire esté obstruido. Es posible que la temperatura ambiente sea excesiva o que el sistema esté funcionando con una carga excesiva durante periodos largos.

#### Acciones recomendadas

- 1) Compruebe que los ventiladores estén funcionando y que el flujo de aire no esté obstruido.
- 2) Compruebe que la temperatura ambiente no sobrepase el límite nominal del armario.
- 3) Si el sistema contiene ejes externos, compruebe que los motores no sean demasiado grandes para las unidades de accionamiento.

4) Si es posible, escriba de nuevo el programa del usuario para reducir las aceleraciones bruscas.

---

### 39477, Error de temperatura de rectificador

#### Descripción

La temperatura de la unidad de rectificación conectada al enlace de comunicaciones de accionamiento *arg* del módulo de accionamiento *arg* ha alcanzado un nivel excesivo.

#### Consecuencias

No podrá realizar ninguna operación hasta haber corregido el fallo. El sistema pasa al estado SYS HALT.

#### Causas probables

Es posible que los ventiladores de refrigeración estén defectuosos o que el flujo de aire esté obstruido. Es posible que la temperatura ambiente sea excesiva o que el sistema esté funcionando con una carga excesiva durante periodos largos.

#### Acciones recomendadas

- 1) Compruebe que los ventiladores estén funcionando y que el flujo de aire no esté obstruido.
- 2) Compruebe que la temperatura ambiente no sobrepase el límite nominal del armario.
- 3) Si el sistema contiene ejes externos, compruebe que los motores no sean demasiado grandes para las unidades de accionamiento.
- 4) Si es posible, escriba de nuevo el programa del usuario para reducir las aceleraciones bruscas.

---

### 39478, Error de temperatura de PTC de motor interno

#### Descripción

La temperatura de uno o varios motores del robot conectados al módulo de accionamiento *arg* ha alcanzado un nivel excesivo.

#### Consecuencias

No podrá realizar ninguna operación hasta haber corregido el fallo. El sistema pasa al estado SYS HALT.

#### Causas probables

Es posible que el motor se haya bloqueado (quizá a causa de una colisión), que el motor se haya sobrecargado o que la temperatura ambiente sea mayor que la temperatura nominal del robot.

#### Acciones recomendadas

- 1) Compruebe que el robot no haya colisionado.
- 2) Compruebe que la temperatura ambiente no sobrepase el límite nominal del robot.

*Continúa en la página siguiente*

## 6 Resolución de problemas según el registro de eventos

---

### 6.4 3x xxx

#### Continuación

3) Espere a que el robot se enfríe y ejecute de nuevo el sistema. Sustituya los motores dañados por el calor excesivo.

4) Si es posible, escriba de nuevo el programa del usuario para reducir las aceleraciones bruscas.

---

#### 39479, Error de temperatura de PTC de motor externo

##### Descripción

Uno o varios motores de ejes adicionales conectados al módulo de accionamiento *arg* han alcanzado un nivel excesivo.

##### Consecuencias

No podrá realizar ninguna operación hasta haber corregido el fallo. El sistema pasa al estado SYS HALT.

##### Causas probables

Es posible que el motor se haya bloqueado (quizá a causa de una colisión), que el motor se haya sobrecargado o que la temperatura ambiente sea mayor que la temperatura nominal del robot.

##### Acciones recomendadas

- 1) Compruebe que el eje adicional no haya colisionado.
- 2) Compruebe que la temperatura ambiente no sobrepase el límite nominal.
- 3) Espere a que el motor se enfríe y ejecute de nuevo el sistema. Sustituya los motores dañados por el calor excesivo.
- 4) Si es posible, escriba de nuevo el programa del usuario para reducir las aceleraciones bruscas.

---

#### 39482, Tensión de alimentación excesiva

##### Descripción

La tensión de alimentación detectada en el módulo de accionamiento *arg* es excesiva.

##### Consecuencias

No es posible utilizar el robot.

##### Causas probables

Es posible que el transformador de alimentación no esté cableado correctamente o que la tensión de la alimentación externa sea excesiva.

##### Acciones recomendadas

- 1) Mida la tensión de alimentación entrante en el contactor principal del módulo de accionamiento. Asegúrese de que se encuentre dentro del rango especificado para este módulo.
- 2) Compruebe el cableado del transformador de alimentación de la forma detallada en el Manual de producto del robot.

---

#### 39483, Cortocircuito de rectificador

##### Descripción

Se ha detectado un cortocircuito en el rectificador del módulo de accionamiento *arg*.

##### Consecuencias

No es posible utilizar el robot.

##### Causas probables

Es posible que la barra de bus del rectificador esté mal conectada o que sus superficies de contacto estén contaminadas, lo que provoca un cortocircuito.

##### Acciones recomendadas

- 1) Compruebe que todas las barras de bus del rectificador estén conectadas correctamente.
- 2) Compruebe que todos los contactos estén limpios de cualquier contaminación.

---

#### 39484, Cadena de funcionamiento abierta en estado Motores ON

##### Descripción

La cadena de funcionamiento *arg* está abierta cuando el sistema se encuentra en el estado Motores ON. El problema se produjo en el sistema de accionamiento *arg*.

##### Consecuencias

El sistema pasa al estado SYS HALT.

##### Causas probables

- 1) Los cables y las conexiones del sistema de seguridad están desconectados o dañados.
- 2) El contactor de esta cadena de funcionamiento del módulo de accionamiento puede estar pegado por un problema mecánico en el propio contactor.
- 3) El contactor auxiliar del contactor puede presentar un comportamiento galvánico incorrecto, o bien el cable que va al sistema de seguridad puede estar defectuoso.

##### Acciones recomendadas

- 1) Compruebe si hay algún contactor de motor adherido.
- 2) Sustituya el contactor de motor defectuoso.

---

#### 39485, Cadena de funcionamiento cerrada en estado Motores OFF

##### Descripción

La cadena de funcionamiento *arg* está abierta cuando el sistema se encuentra en el estado Motores ON. El problema se produjo en el sistema de accionamiento *arg*.

Continúa en la página siguiente



### Consecuencias

El sistema pasa al estado SYS\_HALT.

### Causas probables

- 1) El contactor de esta cadena de funcionamiento en el Drive Module ha sido cerrado manualmente.
- 2) El contactor ha quedado soldado en la posición cerrada.

### Acciones recomendadas

- 1) Si el contactor no se abre y permanece en la posición cerrada, apague el sistema y sustituya el contactor.
- 2) Si el contactor ha sido cerrado manualmente, tome este mensaje sólo como un aviso.

---

### 39486, Rectificador no conectado

#### Descripción

La conexión de rectificador al eje utilizado para el accionamiento *arg* en el módulo de accionamiento *arg*, número de unidad de accionamiento *arg* falta o no está conectado correctamente.

#### Consecuencias

El sistema pasa al estado SYS\_HALT.

#### Causas probables

- 1) La barra de bus de rectificador no se encuentra o no está bien conectada.
- 2) Si la barra de bus está conectada correctamente, es posible que la unidad que informa del error presente un fallo.

#### Acciones recomendadas

- 1) Compruebe que la barra de bus de rectificador esté conectada correctamente a todas las unidades de accionamiento.

---

### 39500, Aviso de tensión lógica a una unidad de accionamiento

#### Descripción

La alimentación de 24 V de la fuente de alimentación del módulo de accionamiento a la unidad de accionamiento principal del módulo de accionamiento *arg* está fuera de rango.

#### Consecuencias

-

#### Causas probables

Es posible que la alimentación de 24 V de la fuente de alimentación del módulo de accionamiento esté fuera de rango.

#### Acciones recomendadas

- 1) Asegúrese de que el cable de alimentación que va de la fuente de alimentación del módulo de accionamiento a la unidad de accionamiento principal esté conectado correctamente.

2) Compruebe si el LED de la unidad de alimentación presenta el color rojo. El significado completo de todas las indicaciones de LED se describe en el Manual de solución de problemas del IRC5.

---

### 39501, Error de tensión lógica a una unidad de accionamiento

#### Descripción

La alimentación de 24 V a la unidad de accionamiento principal del módulo de accionamiento *arg* está fuera de rango.

#### Consecuencias

No podrá realizar ninguna operación hasta haber corregido el fallo. El sistema pasa al estado SYSHALT.

#### Causas probables

Es posible que la alimentación de 24 V de la unidad de alimentación esté fuera de rango.

#### Acciones recomendadas

- 1) Asegúrese de que el cable de alimentación que va de la unidad de alimentación a la unidad de accionamiento principal esté conectado correctamente.
- 2) Compruebe si el LED de la unidad de alimentación presenta el color rojo. El significado completo de todas las indicaciones de LED se describe en el Manual de solución de problemas del IRC5.

---

### 39502, Error de tensión de lógica a un rectificador

#### Descripción

La alimentación de 24 V al rectificador del módulo de accionamiento *arg* está fuera de rango.

#### Consecuencias

-

#### Causas probables

Es posible que el cable que va de la unidad de alimentación al rectificador esté mal conectado o que la tensión de la alimentación suministrada a la unidad de accionamiento esté fuera de rango.

#### Acciones recomendadas

- 1) Compruebe que el cable de alimentación que va de la unidad de alimentación a la unidad de rectificador esté conectado correctamente.
- 2) Compruebe la tensión de 24 V del cable de alimentación que va a la unidad de accionamiento.

## 6 Resolución de problemas según el registro de eventos

---

### 6.4 3x xxx

#### Continuación

---

#### 39503, Temperatura excesiva en la fuente de alimentación

##### Descripción

La temperatura de la fuente de alimentación del módulo de accionamiento *arg* ha alcanzado un nivel crítico.

##### Consecuencias

No podrá realizar ninguna operación hasta haber corregido el fallo. El sistema pasa al estado SYSHALT.

##### Causas probables

Es posible que la unidad de ventilador esté defectuosa, que el flujo de aire de refrigeración esté obstruido o que la temperatura ambiente sea excesiva.

##### Acciones recomendadas

- 1) ¡NOTA! No intente reiniciar el controlador durante aproximadamente diez minutos y espere a que se enfríe.
- 2) Asegúrese de que los ventiladores estén funcionando y de que el flujo de aire no esté obstruido.
- 3) Asegúrese de que la temperatura ambiente no sobrepase el límite nominal del módulo de accionamiento.
- 4) Asegúrese de que los conectores de alimentación estén conectados correctamente al ordenador de ejes.

---

#### 39504, Sobrecarga en alimentación a los frenos

##### Descripción

El circuito de alimentación de frenos del módulo de accionamiento *arg* consume demasiada intensidad.

##### Consecuencias

No podrá realizar ninguna operación hasta haber corregido el fallo. El sistema pasa al estado SYS HALT.

##### Causas probables

Es posible que el cable de alimentación de frenos esté defectuoso (que presente un cortocircuito) o que se estén utilizando motores de ejes adicionales dotados de frenos que consumen demasiada potencia. El fallo también puede producirse si el cable de la unidad de alimentación no está conectado correctamente al módulo de accionamiento.

##### Acciones recomendadas

- 1) Asegúrese de que el cable de alimentación esté conectado correctamente al módulo de accionamiento.
- 2) Compruebe el cable de alimentación de los frenos para detectar posibles cortocircuitos.
- 3) Asegúrese de que la intensidad total consumida por los motores de los ejes adicionales no sobrepase las especificaciones del módulo de accionamiento.

*Continúa en la página siguiente*

- 4) Asegúrese de que los conectores de alimentación estén conectados correctamente al ordenador de ejes.
- 5) Asegúrese de que la tensión BRAKE de 24 V se encuentre dentro de los límites especificados. Consulte el diagrama de circuitos del Manual de producto del IRC5.

---

#### 39505, Pérdida de tensión de alimentación a la unidad de alimentación

##### Descripción

Falta la tensión de alimentación suministrada a la unidad de alimentación del módulo de accionamiento *arg*.

##### Consecuencias

No podrá realizar ninguna operación hasta haber corregido el fallo. El sistema pasa al estado SYSFAIL.

##### Causas probables

Es posible que el interruptor de alimentación principal del módulo de accionamiento esté apagado. Es posible que el cable de alimentación entrante esté defectuoso (que esté roto) o que el interruptor de la fuente de alimentación haya saltado. El fallo también puede producirse si el conector de la unidad de alimentación no está conectado correctamente al ordenador de ejes.

##### Acciones recomendadas

- 1) Compruebe que el interruptor de alimentación principal del módulo de accionamiento esté encendido y reinicie el sistema.
- 2) Compruebe que el conector de la unidad de alimentación estén conectados correctamente al ordenador de ejes.
- 3) Mida la tensión en el contactor de alimentación para asegurarse de que exista alimentación.
- 4) Compruebe que los fusibles de alimentación e interruptores del módulo de accionamiento no hayan saltado.

---

#### 39520, Comunicación perdida con el módulo de accionamiento

##### Descripción

El ordenador principal ha perdido el contacto con el módulo de accionamiento *arg*.

##### Consecuencias

El sistema pasa al estado SYSHALT. No podrá realizar ninguna operación hasta haber corregido el fallo.

##### Causas probables

Puede deberse a que hay un cable roto o un conector mal conectado, o bien a que existan niveles elevados de interferencias en el cable.

### Acciones recomendadas

- 1) Asegúrese de que el cable que une el módulo de control al módulo de accionamiento no esté dañado y de que los dos conectores estén conectados correctamente.
- 2) Asegúrese de que no se produzca una emisión de niveles extremos de interferencia electromagnética cerca de los cables del robot.

---

### 39521, Aviso de comunicación de módulo de accionamiento

#### Descripción

Se ha detectado un número elevado de errores de comunicación en el enlace de Ethernet al módulo de accionamiento *arg*. Puede deberse a la interferencia de fuentes de ruido externas con el cable.

#### Acciones recomendadas

Compruebe que no haya fuentes de interferencias electromagnéticas en funcionamiento cerca del cable, el módulo de accionamiento o el módulo de ordenador.

---

### 39522, Ordenador de ejes no encontrado

#### Descripción

El ordenador de ejes del módulo de accionamiento *arg* no está conectado al ordenador principal.

#### Consecuencias

El sistema pasa al estado SYSFAIL. No podrá realizar ninguna operación hasta haber corregido el fallo.

#### Causas probables

Puede deberse a que hay un cable roto o conectores mal conectados, o bien a una caída de la alimentación eléctrica.

#### Acciones recomendadas

- 1) Asegúrese de que el interruptor principal del módulo de accionamiento *arg* esté encendido.
- 2) Asegúrese de que el cable que une el módulo de control al módulo de accionamiento no esté dañado y de que los dos conectores estén conectados correctamente.
- 3) Asegúrese de que el cable esté conectado al conector AXC correcto de la tarjeta de comunicación de robot de la unidad de ordenadores principal o de la tarjeta Ethernet (si tiene instalada la opción MultiMove).
- 4) Reinicie el sistema.
- 5) Asegúrese de que la unidad de alimentación del módulo de accionamiento *arg* funcione correctamente.

---

### 39523, Conectado un ordenador de ejes no utilizado

#### Descripción

El ordenador de ejes del módulo de accionamiento *arg* está conectado al ordenador principal pero no se está utilizando.

#### Causas probables

Puede deberse a un problema de configuración.

#### Acciones recomendadas

1. Desconecte el ordenador de ejes no utilizado o configure el sistema para que utilice el ordenador de ejes.
2. Reinicie el sistema.

---

### 39524, Tiempo límite agotado en comando enviado a módulo de accionamiento

#### Descripción

El módulo de accionamiento *arg* no responde al comando *arg*. El sistema ha detenido el programa por motivos de seguridad.

#### Acciones recomendadas

1. Compruebe que el módulo de accionamiento esté encendido.
2. Compruebe el cable que une el ordenador principal al ordenador de ejes.
3. Reinicie el sistema.

---

### 39525, Error de arranque del módulo de accionamiento

#### Descripción

El sistema no ha podido completar la fase de inicialización del módulo de accionamiento *arg*.

#### Consecuencias

El sistema pasa al estado de fallo del sistema.

#### Causas probables

El sistema no ha podido completar la fase de inicialización del módulo de accionamiento.

#### Acciones recomendadas

- 1) Pruebe de nuevo reiniciando el sistema con el interruptor de alimentación principal.
- 2) Compruebe si existen otros mensajes en el registro de eventos de hardware.

---

### 39530, Ordenador de ejes sin comunicación con el sistema de seguridad

#### Descripción

Se ha perdido la comunicación entre el ordenador de ejes y el sistema de seguridad del módulo de accionamiento *arg*.

*Continúa en la página siguiente*

## 6 Resolución de problemas según el registro de eventos

---

### 6.4 3x xxx

#### Continuación

##### Consecuencias

El sistema pasa al estado SYSFAIL.

##### Causas probables

Esto puede deberse a defectos en el cable de comunicación o en la conexión entre el ordenador de ejes y el sistema de seguridad. También puede deberse a la existencia de interferencias graves o a que el sistema de seguridad se haya quedado sin alimentación.

##### Acciones recomendadas

- 1) Compruebe si el cable que une el ordenador de ejes al sistema de seguridad está intacto y bien conectado.
- 2) Compruebe la alimentación conectada al sistema de seguridad.
- 3) Asegúrese de que no se produzca una emisión de niveles extremos de interferencia electromagnética cerca de los cables del robot.

---

### 39531, Prueba de cortes momentáneos en la cadena de funcionamiento no realizada

##### Descripción

El test de la cadena de funcionamiento no ha sido realizada. El problema fue detectado por el sistema de seguridad conectado al ordenador de ejes del módulo de accionamiento *arg*.

##### Consecuencias

El sistema pasa al estado SYSHALT.

##### Causas probables

Puede deberse a errores internos.

##### Acciones recomendadas

Póngase en contacto con su oficina de asistencia local de ABB.

### 6.5 4x xxx

---

#### 40001, Error de argumento

##### Descripción

El argumento opcional *arg* ha sido utilizado más de una vez en una misma llamada a una rutina.

##### Acciones recomendadas

1) Asegúrese de que el parámetro opcional no se utilice más de una vez en la misma llamada a una rutina.

---

#### 40002, Error de argumento

##### Descripción

El argumento *arg* ha sido especificado para más de un parámetro.

##### Acciones recomendadas

La lista de parámetros de la que se selecciona el parámetro contiene parámetros excluyentes entre sí.

1) Asegúrese de que el argumento se utilice para un solo parámetro.

---

#### 40003, Error de argumento

##### Descripción

Se esperaba un argumento para el parámetro obligatorio *arg* pero se ha encontrado el argumento opcional *arg*.

##### Acciones recomendadas

1) Asegúrese de que todos los argumentos se especifiquen en el mismo orden que los parámetros de la rutina a la que desea llamar.

---

#### 40004, Error de argumento

##### Descripción

El argumento de un parámetro REF *arg* no es una referencia a un dato.

##### Acciones recomendadas

1) Asegúrese de que el argumento sea una referencia a un dato o un parámetro.

---

#### 40005, Error de argumento

##### Descripción

El argumento para el parámetro INOUT *arg* no es una referencia variable ni persistente, o es de sólo lectura.

##### Acciones recomendadas

1) Asegúrese de que el argumento sea una referencia a una variable, una variable persistente, un parámetro variable o un parámetro persistente y de que NO sea de sólo lectura.

2) Asegúrese también de que el argumento NO esté escrito entre paréntesis ().

---

#### 40006, Error de argumento

##### Descripción

El parámetro *arg* no tiene un valor de argumento opcional.

##### Acciones recomendadas

Los únicos parámetros que pueden especificarse por nombre son los parámetros "switch". Todos los demás deben tener un valor asignado.

1) Asegúrese de que el parámetro tenga un valor.

---

#### 40007, Error de argumento

##### Descripción

El argumento opcional *arg* no se encuentra en la posición correcta en la lista de argumentos.

##### Acciones recomendadas

1) Asegúrese de que todos los argumentos se especifiquen en el mismo orden que los parámetros de la rutina a la que desea llamar.

---

#### 40008, Error de argumento

##### Descripción

Falta una referencia al parámetro opcional *arg*.

##### Acciones recomendadas

Cada parámetro opcional debe tener un argumento de referencia, especificado con el carácter inicial de barra invertida (\).

1) Cambie el argumento obligatorio a un argumento opcional.

---

#### 40009, Error de argumento

##### Descripción

Falta una referencia al parámetro opcional *arg* en un argumento condicional.

##### Acciones recomendadas

Cada valor condicional de un parámetro opcional debe hacer referencia a un parámetro opcional de la rutina desde la que se llama.

*Continúa en la página siguiente*

## 6 Resolución de problemas según el registro de eventos

---

### 6.5 4x xxx

#### Continuación

1) Cambie el valor condicional.

---

#### 40010, Error de argumento

##### Descripción

Falta una referencia al parámetro opcional *arg* en un argumento opcional.

##### Acciones recomendadas

Cada parámetro obligatorio debe tener un argumento de referencia, especificado con el carácter inicial de barra invertida (\).

1) Cambie el argumento opcional a un argumento obligatorio.

---

#### 40011, Error de argumento

##### Descripción

El argumento obligatorio *arg* no se encuentra en la posición correcta en la lista de argumentos.

##### Acciones recomendadas

Asegúrese de que todos los argumentos se especifiquen en el mismo orden que los parámetros de la rutina a la que desea llamar.

---

#### 40012, Error de argumento

##### Descripción

El argumento "switch" *arg* tiene un valor.

##### Causas probables

No es posible asignar un valor a un argumento que corresponde a un parámetro "switch".

##### Acciones recomendadas

1) Elimine el valor.

---

#### 40013, Error de argumento

##### Descripción

La llamada a la rutina *arg* tiene un número insuficiente de argumentos.

##### Acciones recomendadas

Las llamadas a rutinas deben suministrar los valores de todos los parámetros obligatorios de la rutina a la que se llama. La lista de argumentos debe tener tantos argumentos como parámetros tenga la lista de parámetros.

1) Añada más argumentos para que coincidan con la lista de parámetros.

---

#### 40014, Error de argumento

##### Descripción

La llamada a la rutina *arg* tiene demasiados argumentos.

##### Acciones recomendadas

No es necesario suministrar ningún argumento además de los definidos por la lista de parámetros de la rutina a la que se desea llamar. La lista de argumentos debe tener tantos argumentos como parámetros tenga la lista de parámetros.

1) Elimine los argumentos innecesarios de la lista de argumentos.

---

#### 40015, Error de declaración de dato

##### Descripción

El número de dimensiones de la matriz es *arg*, pero sólo puede ser 1, 2 ó 3.

##### Acciones recomendadas

1) Cambie la expresión de dimensión.

---

#### 40016, Error de declaración de dato

##### Descripción

Demasiadas dimensiones en la definición de la matriz.

##### Acciones recomendadas

Las matrices pueden tener un máximo de 3 dimensiones. Modifique el programa de forma que no necesite más de 3 dimensiones.

---

#### 40017, Error de tipo

##### Descripción

El dato indexado *arg*, *arg* no es una matriz.

##### Acciones recomendadas

Sólo los datos que hayan sido declarados como matriz pueden ser indexados.

1) Elimine el índice o los índices.

2) Declare el dato como una matriz.

---

#### 40018, Error de tipo

##### Descripción

El dato *arg*, *arg* no es un registro.

##### Acciones recomendadas

Los componentes sólo están disponibles para los datos de registro.

1) Compruebe el tipo y el nombre del dato al que se hace referencia.

Continúa en la página siguiente

---

### 40019, Error de límite

**Descripción**

Tarea *arg*: Error al crear la variable persistente *arg*.

Se ha producido un error cuando se iba a insertar la variable persistente en la base de datos.

Ref. de programa. *arg*

**Consecuencias**

La variable persistente creada no puede ser usada en un programa de RAPID.

**Causas probables**

La memoria de programas está llena o fragmentada.

**Acciones recomendadas**

Compruebe si sería posible dividir las estructuras de datos grandes en bloques más pequeños.

El uso de módulos instalados puede ahorrar memoria de programas.

---

### 40020, Error de declaración de dato

**Descripción**

La expresión *arg* no es una expresión constante.

**Acciones recomendadas**

Las expresiones situadas dentro de declaraciones de datos deben ser expresiones constantes.

1) Asegúrese de que ninguna expresión contenga referencias a variables o variables persistentes, ni llamadas a funciones.

---

### 40021, Error de instrucción

**Descripción**

Falta una expresión en la instrucción RETURN.

**Causas probables**

La instrucción RETURN de una función debe especificar un valor de función para su retorno.

**Acciones recomendadas**

1) Añada una expresión de valor.

---

### 40022, Error de tipo

**Descripción**

Combinación ilegal de tipos de operandos *arg* y *arg* para el operador *\*\**.

**Acciones recomendadas**

Las combinaciones permitidas de tipos de operandos son: "num""num", "num""pos", "pos""num", "pos""pos" y "orient""orient".

1) Compruebe los tipos de los operandos.

---

### 40023, Error de instrucción

**Descripción**

Imposible transferir el control a otra lista de instrucciones.

**Acciones recomendadas**

Imposible saltar dentro de una instrucción de flujo de programa.

1) Asegúrese de que la etiqueta esté situada en la misma lista de instrucciones que la instrucción GOTO, en el mismo nivel o en un nivel exterior.

---

### 40024, Error de tipo

**Descripción**

Tipo no válido *arg* en operando izquierdo del operador '+' o '-' binario.

**Acciones recomendadas**

Los tipos de operandos permitidos para el operador "+" binario son "num", "pos" y "string", y "num" y "pos" en el caso del operador "-" binario.

1) Compruebe los tipos de los operandos.

---

### 40025, Error de tipo

**Descripción**

Tipo no válido *arg* en el operando del operador '+' o '-' unario.

**Acciones recomendadas**

Los tipos de operandos permitidos para el operador "+" unario son "num" y "pos".

1) Compruebe los tipos de los operandos.

---

### 40026, Error de tipo

**Descripción**

Tipo no válido *arg* en operando derecho del operador '+' o '-' binario.

**Acciones recomendadas**

Los tipos de operandos permitidos para el operador "+" binario son "num", "pos" y "string", y "num" y "pos" en el caso del operador "-" binario.

1) Compruebe los tipos de los operandos.

## 6 Resolución de problemas según el registro de eventos

---

### 6.5 4x xxx

#### Continuación

---

#### 40027, Error de tipo

##### Descripción

Tipo no válido *arg* en el operando izquierdo del operador '/', 'DIV' o 'MOD'.

##### Acciones recomendadas

El tipo de operando permitido para los operadores "/", "DIV" o "MOD" es "num".

1) Compruebe los tipos de los operandos.

---

#### 40028, Error de tipo

##### Descripción

Tipo no válido *arg* en el operando derecho del operador '/', 'DIV' o 'MOD'.

##### Acciones recomendadas

El tipo de operando permitido para los operadores "/", "DIV" o "MOD" es "num".

1) Compruebe los tipos de los operandos.

---

#### 40029, Error de tipo

##### Descripción

Tipo no válido *arg* en el operando izquierdo del operador '<', '<=', '>' o '>='.

##### Acciones recomendadas

El tipo de operando permitido para los operadores "<", "<=", ">" o ">=" es "num".

1) Compruebe los tipos de los operandos.

---

#### 40030, Error de tipo

##### Descripción

Tipo no válido *arg* en el operando derecho del operador '<', '<=', '>' o '>='.

##### Acciones recomendadas

El tipo de operando permitido para los operadores "<", "<=", ">" o ">=" es "num".

1) Compruebe los tipos de los operandos.

---

#### 40031, Error de tipo

##### Descripción

Tipo no válido *arg* en operando izquierdo del operador '\*\*'.

##### Acciones recomendadas

Los tipos de operandos permitidos para el operador '\*\*' son "num", "pos" u "orient".

1) Compruebe los tipos de los operandos.

#### Continúa en la página siguiente

---

#### 40032, Error de tipo

##### Descripción

Tipo no válido *arg* en operando derecho del operador '\*\*'.

##### Acciones recomendadas

Los tipos de operandos permitidos para el operador '\*\*' son "num", "pos" u "orient".

1) Compruebe los tipos de los operandos.

---

#### 40033, Error de tipo

##### Descripción

Tipo no válido *arg* en operando del operador 'NOT'.

##### Acciones recomendadas

El tipo de operando permitido para el operador "NOT" es "bool".

1) Compruebe los tipos de los operandos.

---

#### 40034, Error de tipo

##### Descripción

Tipo no válido *arg* en el operando izquierdo del operador 'OR', 'XOR' o 'AND'.

##### Acciones recomendadas

El tipo de operando permitido para los operadores "OR", "XOR" o "AND" es "bool".

1) Compruebe los tipos de los operandos.

---

#### 40035, Error de tipo

##### Descripción

Tipo no válido *arg* en el operando derecho del operador 'OR', 'XOR' o 'AND'.

##### Acciones recomendadas

El tipo de operando permitido para los operadores "OR", "XOR" o "AND" es "bool".

1) Compruebe los tipos de los operandos.

---

#### 40036, Error de tipo

##### Descripción

Número incorrecto de índices en la lista de índices de la matriz *arg* con *arg* dimensión o dimensiones.

##### Acciones recomendadas

1) Asegúrese de que el número de índices de la lista de índices coincida con el número de dimensiones de la matriz de datos indexada.



---

### 40037, Error de declaración de dato

**Descripción**

LOCAL no válido en una declaración de constante de rutina

**Acciones recomendadas**

Sólo las declaraciones de datos de programa pueden tener el atributo LOCAL. Elimine el atributo LOCAL o traslade la declaración a una posición que quede fuera de la rutina.

---

### 40038, Error de declaración de dato

**Descripción**

LOCAL no válido en una declaración de variable de rutina

**Acciones recomendadas**

Sólo las declaraciones de datos de programa pueden tener el atributo LOCAL. Elimine el atributo LOCAL o traslade la declaración a una posición que quede fuera de la rutina.

---

### 40039, Error de nombre

**Descripción**

Nombre de constante *arg* ambiguo

**Acciones recomendadas**

Los datos de rutina deben tener nombres exclusivos dentro de la rutina. Los datos de programa deben tener nombres exclusivos dentro del módulo. Cambie el nombre del dato o cambie el nombre que ha causado el problema.

---

### 40040, Error de nombre

**Descripción**

Nombre de constante global *arg* ambiguo

**Acciones recomendadas**

Los datos globales deben tener nombres exclusivos dentro de todos los tipos, datos, rutinas y módulos globales de todo el programa. Cambie el nombre del dato o cambie el nombre que ha causado el problema.

---

### 40041, Error de nombre

**Descripción**

Nombre de persistente global *arg* ambiguo

**Acciones recomendadas**

Los datos globales deben tener nombres exclusivos dentro de todos los tipos, datos, rutinas y módulos globales de todo el programa. Cambie el nombre del dato o cambie el nombre que ha causado el problema.

---

### 40042, Error de nombre

**Descripción**

Nombre de rutina global *arg* ambiguo

**Acciones recomendadas**

Las rutinas globales deben tener nombres exclusivos dentro de todos los tipos, datos, rutinas y módulos globales de todo el programa. Cambie el nombre de la rutina o cambie el nombre que ha causado el problema.

---

### 40043, Error de nombre

**Descripción**

Nombre de variable global *arg* ambiguo

**Acciones recomendadas**

Los datos globales deben tener nombres exclusivos dentro de todos los tipos, datos, rutinas y módulos globales de todo el programa. Cambie el nombre del dato o cambie el nombre que ha causado el problema.

---

### 40044, Error de nombre

**Descripción**

Nombre de etiqueta *arg* ambiguo

**Acciones recomendadas**

Las etiquetas deben tener nombres exclusivos dentro de la rutina. Cambie el nombre de la etiqueta o cambie el nombre que ha causado el problema.

---

### 40045, Error de nombre

**Descripción**

Nombre de módulo *arg* ambiguo

**Acciones recomendadas**

Los módulos deben tener nombres exclusivos dentro de todos los tipos, datos, rutinas y módulos globales de todo el programa. Cambie el nombre del módulo o cambie el nombre que ha causado el problema.

---

### 40046, Error de nombre

**Descripción**

Nombre de parámetro *arg* ambiguo

**Acciones recomendadas**

Los parámetros deben tener nombres exclusivos dentro de la rutina. Cambie el nombre del parámetro o cambie el nombre que ha causado el problema.

## 6 Resolución de problemas según el registro de eventos

---

### 6.5 4x xxx

#### Continuación

---

#### 40047, Error de nombre

##### Descripción

Nombre de variable persistente *arg* ambiguo

##### Acciones recomendadas

Los datos de programa deben tener nombres exclusivos dentro del módulo. Cambie el nombre del dato o cambie el nombre que ha causado el problema.

---

#### 40048, Error de nombre

##### Descripción

Nombre de rutina *arg* ambiguo

##### Acciones recomendadas

Las rutinas deben tener nombres exclusivos dentro del módulo. Cambie el nombre de la rutina o cambie el nombre que ha causado el problema.

---

#### 40049, Error de nombre

##### Descripción

Nombre de variable *arg* ambiguo

##### Acciones recomendadas

Los datos de rutina deben tener nombres exclusivos dentro de la rutina. Los datos de programa deben tener nombres exclusivos dentro del módulo. Cambie el nombre del dato o cambie el nombre que ha causado el problema.

---

#### 40050, Error de tipo

##### Descripción

Tipos de operandos *arg* y *arg* distintos para el operador '+' o '-' binario

##### Acciones recomendadas

Los dos operandos de los operadores '+' y '-' deben ser del mismo tipo. Compruebe los tipos de los operandos.

---

#### 40051, Error de tipo

##### Descripción

Tipos de operandos *arg* y *arg* distintos para el operador '=' o '<>'

##### Acciones recomendadas

Los dos operandos de los operadores '=' y '<>' deben ser del mismo tipo. Compruebe los tipos de los operandos.

---

#### 40052, Error de instrucción

##### Descripción

RETURN con expresión sólo permitido en funciones

##### Acciones recomendadas

En los procedimientos o las rutinas TRAP, la instrucción RETURN no debe especificar ninguna expresión de valor de retorno. Elimine la expresión.

---

#### 40054, Error de tipo

##### Descripción

Dimensiones diferentes del tipo de matriz (*arg*) y el agregado (*arg*)

##### Acciones recomendadas

Asegúrese de que el número de expresiones del agregado sea igual a la dimensión de la matriz de datos.

---

#### 40055, Error de tipo

##### Descripción

El tipo del objetivo de asignación *arg* no es un valor ni un semivalor

##### Acciones recomendadas

El tipo del dato al que se desea asignar un valor debe ser un valor o un semivalor. Los datos sin valor sólo pueden ser definidos por instrucciones o funciones predefinidas y específicas del tipo especial.

---

#### 40056, Error de tipo

##### Descripción

El tipo *arg* del operando izquierdo del operador '=' o '<>' no es un valor ni un semivalor

##### Acciones recomendadas

Los operadores '=' y '<>' sólo pueden aplicarse a expresiones que sean un valor o un semivalor. Si necesita hacer comparaciones, necesitará funciones predefinidas específicas del tipo especial.

---

#### 40057, Error de tipo

##### Descripción

El tipo *arg* del operando derecho del operador '=' o '<>' no es un valor ni un semivalor

##### Acciones recomendadas

Los operadores '=' y '<>' sólo pueden aplicarse a expresiones que sean un valor o un semivalor. Si necesita hacer

Continúa en la página siguiente

comparaciones, necesitará funciones predefinidas específicas del tipo especial.

---

### 40058, Error de tipo

#### Descripción

El tipo de la expresión TEST *arg* no es un valor ni un semivalor

#### Acciones recomendadas

La instrucción TEST sólo puede aplicarse a una expresión de valor o de semivalor. Si necesita hacer comparaciones, necesitará funciones predefinidas específicas del tipo especial.

---

### 40059, Error de declaración de dato

#### Descripción

No se permite usar un marcador de sustitución en lugar de una expresión de valor al definir una constante con nombre

#### Acciones recomendadas

Complete la declaración del dato o cambie el nombre del dato a un marcador de sustitución.

---

### 40060, Error de declaración de dato

#### Descripción

No se permite usar un marcador de sustitución en lugar de una dimensión de matriz al definir una constante o una variable con nombre

#### Acciones recomendadas

Complete la declaración del dato o cambie el nombre del dato a un marcador de sustitución.

---

### 40061, Error de declaración de rutina

#### Descripción

No se permite usar un marcador de sustitución en lugar de las dimensiones de una matriz de parámetro al definir una rutina con nombre

#### Acciones recomendadas

Complete la declaración del parámetro o cambie el nombre de la rutina a un marcador de sustitución.

---

### 40062, Error de nombre

#### Descripción

No se permite usar un marcador de sustitución en lugar del nombre de un parámetro al definir una rutina con nombre

#### Acciones recomendadas

Complete la declaración de la rutina o cambie el nombre de la rutina a un marcador de sustitución.

---

### 40063, Error de declaración de dato

#### Descripción

No se permite usar un marcador de sustitución en lugar de una expresión de valor inicial al definir una variable persistente con nombre

#### Acciones recomendadas

Complete la declaración del dato o cambie el nombre del dato a un marcador de sustitución.

---

### 40064, Error de declaración de rutina

#### Descripción

No se permite usar un marcador de sustitución en lugar de un parámetro al definir una rutina con nombre

#### Acciones recomendadas

Complete la declaración del parámetro, elimine el marcador de sustitución o cambie el nombre de la rutina a un marcador de sustitución.

---

### 40065, Error de referencia

#### Descripción

No se permite usar un marcador de sustitución en lugar de un tipo al definir un dato, un componente de registro o una rutina

#### Acciones recomendadas

Complete la declaración del dato o de la rutina o cambie el nombre del dato o de la rutina a un marcador de sustitución.

---

### 40066, Error de declaración de dato

#### Descripción

No se permite usar un marcador de sustitución en lugar de una expresión de valor inicial al definir una variable con nombre

#### Acciones recomendadas

Complete la declaración del dato o cambie el nombre del dato a un marcador de sustitución.

---

### 40067, Error de tipo

#### Descripción

Número insuficiente de componentes en el agregado de registro del tipo *arg*

#### Acciones recomendadas

Asegúrese de que el número de expresiones del agregado sea igual al número de componentes del tipo de registro.

*Continúa en la página siguiente*

## 6 Resolución de problemas según el registro de eventos

---

### 6.5 4x xxx

#### Continuación

---

#### 40068, Error de tipo

##### Descripción

Número excesivo de componentes en el agregado de registro del tipo *arg*

##### Acciones recomendadas

Asegúrese de que el número de expresiones del agregado sea igual al número de componentes del tipo de registro.

---

#### 40069, Error de referencia

##### Descripción

Referencia de dato *arg* ambigua

##### Acciones recomendadas

Desde esta posición del programa está visible al menos un objeto más con el mismo nombre que el dato al que se hace referencia. Asegúrese de que todos los nombres de objeto cumplan las reglas de asignación de nombres en cuanto a que sean exclusivos.

---

#### 40070, Error de referencia

##### Descripción

Referencia ambigua a la función *arg*

##### Acciones recomendadas

Desde esta posición del programa está visible al menos un objeto más con el mismo nombre que la función a la que se hace referencia. Asegúrese de que todos los nombres de objeto cumplan las reglas de asignación de nombres en cuanto a que sean exclusivos.

---

#### 40071, Error de referencia

##### Descripción

Referencia de etiqueta *arg* ambigua

##### Acciones recomendadas

Desde esta posición del programa está visible al menos un objeto más con el mismo nombre que la etiqueta a la que se hace referencia. Asegúrese de que todos los nombres de objeto cumplan las reglas de asignación de nombres en cuanto a que sean exclusivos.

---

#### 40072, Error de referencia

##### Descripción

Referencia a procedimiento *arg* ambigua

##### Acciones recomendadas

Desde esta posición del programa está visible al menos un objeto más con el mismo nombre que el procedimiento al que

*Continúa en la página siguiente*

se hace referencia. Asegúrese de que todos los nombres de objeto cumplan las reglas de asignación de nombres en cuanto a que sean exclusivos.

---

#### 40073, Error de referencia

##### Descripción

Referencia de rutina TRAP  
*arg* ambigua

##### Acciones recomendadas

Desde esta posición del programa está visible al menos un objeto más con el mismo nombre que la rutina TRAP a la que se hace referencia. Asegúrese de que todos los nombres de objeto cumplan las reglas de asignación de nombres en cuanto a que sean exclusivos.

---

#### 40074, Error de referencia

##### Descripción

*arg*  
no es una referencia a un dato completo

##### Acciones recomendadas

El nombre especificado identifica a un objeto que no es un dato. Compruebe si el dato deseado está oculto por otro objeto que tiene el mismo nombre.

---

#### 40075, Error de referencia

##### Descripción

*arg*  
no es una referencia a una función

##### Acciones recomendadas

El nombre especificado identifica a un objeto que no es una función. Compruebe si la función deseada está oculta por otro objeto que tiene el mismo nombre.

---

#### 40076, Error de referencia

##### Descripción

*arg*  
no es una referencia a una etiqueta

##### Acciones recomendadas

El nombre especificado identifica a un objeto que no es una etiqueta. Compruebe si la etiqueta

deseada está oculta por otro objeto que tiene el mismo nombre.

---

### 40077, Error de referencia

**Descripción**

*arg*

no es una referencia a un parámetro opcional de un valor de argumento condicional

**Acciones recomendadas**

El nombre especificado identifica a un objeto que no es un parámetro opcional. Cambie el nombre para hacer referencia a un parámetro opcional.

---

### 40078, Error de referencia

**Descripción**

*arg*

no es una referencia a un parámetro opcional

**Acciones recomendadas**

El nombre especificado identifica a un objeto que no es un parámetro opcional. Cambie el nombre para hacer referencia a un parámetro opcional.

---

### 40079, Error de referencia

**Descripción**

Tarea *arg*: *arg* no es una referencia a un procedimiento

**Acciones recomendadas**

El nombre especificado identifica a un objeto que no es un procedimiento. Compruebe si el procedimiento deseado está oculto por otro objeto que tiene el mismo nombre.

---

### 40080, Error de referencia

**Descripción**

*arg*

no es una referencia a un parámetro obligatorio

**Acciones recomendadas**

El nombre especificado identifica a un objeto que no es un parámetro obligatorio. Cambie el nombre para hacer referencia a un parámetro obligatorio.

---

### 40081, Error de referencia

**Descripción**

*arg*

no es una referencia a una rutina TRAP

**Acciones recomendadas**

El nombre especificado identifica a un objeto que no es una rutina TRAP. Compruebe si la rutina TRAP deseada está oculta por otro objeto que tiene el mismo nombre.

---

### 40082, Error de referencia

**Descripción**

*arg*

no es un nombre de tipo

**Acciones recomendadas**

El nombre especificado identifica a un objeto que no es un tipo. Compruebe si el tipo deseado está oculto por otro objeto que tiene el mismo nombre.

---

### 40083, Error de tipo

**Descripción**

*arg*

no es un tipo de valor

**Acciones recomendadas**

Solo los valores que no tienen ningún valor inicial y los parámetros con modo 'VAR' pueden ser un semivalor o un valor.

---

### 40086, Error de referencia

**Descripción**

Referencia a

la etiqueta desconocida *arg*

**Acciones recomendadas**

La rutina no contiene ninguna etiqueta (ni ningún otro objeto) con el nombre especificado.

---

### 40087, Error de referencia

**Descripción**

Referencia al

parámetro opcional desconocido

*arg*

**Acciones recomendadas**

La rutina a la que se ha llamado no contiene

*Continúa en la página siguiente*

## 6 Resolución de problemas según el registro de eventos

---

### 6.5 4x xxx

#### Continuación

ningún parámetro opcional (ni ningún otro objeto) con el nombre especificado.

---

#### 40089, Error de referencia

##### Descripción

Referencia al

componente de registro desconocido

*arg*

##### Acciones recomendadas

El tipo de registro no contiene ningún componente de registro con el nombre especificado.

---

#### 40090, Error de referencia

##### Descripción

Referencia al

parámetro obligatorio desconocido

*arg*

##### Acciones recomendadas

La rutina a la que se ha llamado no contiene ningún parámetro obligatorio (ni ningún otro objeto) con el nombre especificado.

---

#### 40092, Error de referencia

##### Descripción

Nombre de tipo desconocido

*arg*

##### Acciones recomendadas

Desde esta posición del programa no está visible ningún tipo de dato (ni ningún otro objeto) con el nombre especificado.

---

#### 40093, Error de instrucción

##### Descripción

Destino de asignación

de sólo lectura

##### Acciones recomendadas

Los datos a los que se desee asignar valores no pueden ser constantes, variables de sólo lectura ni variables persistentes de sólo lectura.

---

#### 40094, Error de declaración de dato

##### Descripción

Declaración de

variable persistente no permitida en la rutina

*Continúa en la página siguiente*

##### Acciones recomendadas

Las variables persistentes sólo pueden ser declaradas en los módulos. Traslade la declaración de variable persistente para eliminarla de la rutina.

---

#### 40095, Error de instrucción

##### Descripción

RAISE sin

expresión sólo permitido en gestores de errores

##### Acciones recomendadas

Añada una expresión de número de error a la instrucción RAISE.

---

#### 40096, Error de instrucción

##### Descripción

RETRY sólo

permitido en gestores de errores

##### Acciones recomendadas

La instrucción RETRY sólo puede ser utilizada en gestores de errores. Elimínela.

---

#### 40097, Error de instrucción

##### Descripción

TRYNEXT sólo

permitido en gestores de errores

##### Acciones recomendadas

La instrucción TRYNEXT sólo puede ser utilizada en gestores de errores. Elimínela.

---

#### 40098, Error de parámetro

##### Descripción

El parámetro 'switch'

debe tener el modo de transferencia IN

##### Acciones recomendadas

Elimine la especificación de modo de transferencia del parámetro. Si el modo de transferencia IN no es suficiente, cambie el tipo de dato del parámetro.

---

#### 40099, Error de parámetro

##### Descripción

El parámetro 'switch'

no admite el dimensionamiento

**Acciones recomendadas**

Elimine la especificación de dimensión de matriz o cambie el tipo de dato del parámetro.

---

**40100, Error de parámetro****Descripción**

'switch' sólo permitido en parámetros opcionales

**Acciones recomendadas**

Cambie el parámetro para convertirlo en un parámetro opcional o cambie el tipo de dato del parámetro. Si el objeto no es un parámetro, cambie el tipo de dato.

---

**40101, Error de tipo****Descripción**

Error de coincidencia de tipos entre el tipo esperado *arg* y el tipo encontrado *arg*

**Acciones recomendadas**

La expresión no es del tipo de dato esperado.

---

**40102, Error de tipo****Descripción**

Error de coincidencia de tipos del agregado. Tipo esperado *arg*

**Acciones recomendadas**

El agregado no es del tipo de dato esperado.

---

**40103, Error de tipo****Descripción**

Variable persistente *arg*, *arg*, error de coincidencia de tipos

**Acciones recomendadas**

Ya existe un dato persistente con el mismo nombre pero con otro tipo de dato. Cambie el nombre de la variable persistente o cambie su tipo de dato.

---

**40104, Error de declaración de dato****Descripción**

Imposible determinar las dimensiones de una matriz (¿referencias circulares a la constante?)

**Acciones recomendadas**

Compruebe si ha definido correctamente todas las constantes a las que hace referencia. Si es así, el programa es demasiado complejo. Pruebe a rescribir las declaraciones.

---

**40105, Error de declaración de dato****Descripción**

Imposible determinar el tipo de un valor constante (¿referencias circulares a la constante?)

**Acciones recomendadas**

Compruebe si ha definido correctamente todas las constantes a las que hace referencia. Si es así, el programa es demasiado complejo. Pruebe a rescribir las declaraciones.

---

**40106, Error de declaración de dato****Descripción**

Imposible evaluar una expresión de valor constante (¿referencias circulares a la constante?)

**Acciones recomendadas**

Compruebe si ha definido correctamente todas las constantes a las que hace referencia. Si es así, el programa es demasiado complejo. Pruebe a rescribir las declaraciones.

---

**40107, Error de declaración de dato****Descripción**

Imposible determinar el tipo de un valor variable (¿referencias circulares a la constante?)

**Acciones recomendadas**

Compruebe si ha definido correctamente todas

## 6 Resolución de problemas según el registro de eventos

---

### 6.5 4x xxx

#### Continuación

las constantes a las que hace referencia. Si es así, el programa es demasiado complejo. Pruebe a reescribir las declaraciones.

---

#### 40108, Error de tipo

##### Descripción

Tipo de agregado desconocido

##### Acciones recomendadas

No es posible usar un agregado en esta posición dado que no hay ningún tipo de dato esperado. Declare el dato con el tipo de dato deseado y el valor del agregado. Utilice el nombre del dato en lugar del agregado.

---

#### 40109, Error de definición de tipo

##### Descripción

Imposible determinar el tipo del componente de registro

*arg*

(¿definiciones de tipo circulares?)

##### Acciones recomendadas

Compruebe que el tipo de componente esté definido correctamente. Si está bien definido, es posible que exista una definición circular. El tipo del componente no debe hacer referencia al propio tipo de registro.

---

#### 40110, Error de referencia

##### Descripción

Nombre de registro *arg* ambiguo

##### Acciones recomendadas

Desde esta posición del programa está visible al menos un objeto más con el mismo nombre que el nombre de registro al que se hace referencia. Asegúrese de que todos los nombres de objeto cumplan las reglas de asignación de nombres en cuanto a que sean exclusivos.

---

#### 40111, Error de nombre

##### Descripción

Nombre de

*Continúa en la página siguiente*

248

registro global *arg* ambiguo

##### Acciones recomendadas

Los tipos globales deben tener nombres exclusivos dentro de todos los tipos, datos, rutinas y módulos globales de todo el programa. Cambie el nombre del registro o cambie el nombre que ha causado el problema.

---

#### 40112, Error de referencia

##### Descripción

Nombre de alias

*arg* ambiguo

##### Acciones recomendadas

Desde esta posición del programa está visible al menos un objeto más con el mismo nombre que el nombre de alias al que se hace referencia. Asegúrese de que todos los nombres de objeto cumplan las reglas de asignación de nombres en cuanto a que sean exclusivos.

---

#### 40113, Error de nombre

##### Descripción

Nombre de

alias global *arg* ambiguo

##### Acciones recomendadas

Los tipos globales deben tener nombres exclusivos dentro de todos los tipos, datos, rutinas y módulos globales de todo el programa. Cambie el nombre del alias o cambie el nombre que ha causado el problema.

---

#### 40114, Error de definición de tipo

##### Descripción

La referencia de tipo del nombre de alias *arg* es un tipo de alias

##### Acciones recomendadas

Compruebe que el tipo de componente esté definido correctamente. Si es así, podría existir una definición circular. El tipo de un componente no puede hacer referencia al propio tipo de registro.



---

### 40115, Error de definición de tipo

**Descripción**

Imposible determinar el tipo del alias *arg*

(¿definiciones de tipo circulares?)

**Acciones recomendadas**

Compruebe que el tipo de alias esté definido correctamente. Si está bien definido, es posible que exista una definición circular. El tipo de un alias no debe hacer referencia a un registro que utilice este alias como componente.

---

### 40116, Error de referencia

**Descripción**

Nombre de componente de registro *arg* ambiguo

**Acciones recomendadas**

Desde esta posición del programa está visible al menos un objeto más con el mismo nombre que el componente al que se hace referencia. Asegúrese de que todos los nombres de objeto cumplan las reglas de asignación de nombres en cuanto a que sean exclusivos.

---

### 40117, Error de definición de tipo

**Descripción**

No se permite usar un marcador de sustitución en lugar de un componente de registro al definir un registro con nombre

**Acciones recomendadas**

Complete la definición o cambie el nombre del dato a un marcador de sustitución.

---

### 40119, Error de referencia

**Descripción**

Imposible usar el tipo de semivalor *arg* en componentes de registro

**Acciones recomendadas**

---

### 40120, Error de referencia

**Descripción**

Referencia no válida al objeto de tarea instalado

*arg* desde un objeto compartido

**Acciones recomendadas**

Instale el objeto compartido al que se hace referencia o instale en cada tarea el objeto/archivo ReaL o el módulo de RAPID desde el que se hace la referencia (no compartido).

---

### 40121, Error de referencia

**Descripción**

Imposible usar un tipo de semivalor en una matriz

**Acciones recomendadas**

---

### 40122, Error de referencia

**Descripción**

*arg* no es una referencia a un procedimiento

**Acciones recomendadas**

El nombre especificado identifica a un objeto que no es un procedimiento. Compruebe si el procedimiento deseado está oculto por otro objeto que tiene el mismo nombre.

---

### 40123, Error de argumento

**Descripción**

El argumento del parámetro 'PERS' *arg* no es una referencia a una variable persistente o es de sólo lectura

**Acciones recomendadas**

Asegúrese de que el argumento sólo sea una variable persistente o una referencia a un parámetro persistente y de que sea posible escribir en él. No utilice () alrededor del argumento.

---

### 40124, Error de argumento

**Descripción**

El argumento del parámetro 'VAR' *arg* no es una referencia a una variable o es de sólo lectura

**Acciones recomendadas**

Asegúrese de que el argumento sólo sea una variable o una referencia a un parámetro variable y de que sea posible escribir en él. No utilice () alrededor del argumento.

## 6 Resolución de problemas según el registro de eventos

---

6.5 4x xxx

### Continuación

---

#### 40125, Error de instrucción

##### Descripción

El número de interrupción no es una referencia a una variable estática, o bien está compartida o es de sólo lectura.

##### Acciones recomendadas

Asegúrese de que el número de interrupción sólo sea una variable o una referencia a un parámetro variable. La variable debe ser estática y no debe estar compartida. La variable no puede ser de sólo lectura.

---

#### 40126, Error de valor

##### Descripción

Valor entero *arg* demasiado alto

##### Acciones recomendadas

El valor de la expresión debe ser un valor entero. El valor actual está fuera del rango de los números enteros.

---

#### 40127, Error de valor

##### Descripción

*arg* no es un valor entero

##### Acciones recomendadas

El valor de la expresión debe ser un valor entero exacto. El valor actual contiene decimales.

---

#### 40128, Error de referencia

##### Descripción

Referencia al dato completo desconocido *arg*

##### Acciones recomendadas

Desde esta posición del programa no está visible ningún dato (ni ningún otro objeto) con el nombre especificado.

---

#### 40129, Error de referencia

##### Descripción

Referencia a la función desconocida *arg*

##### Acciones recomendadas

Desde esta posición del programa no está visible ninguna función (ni ningún otro objeto) con el nombre especificado.

---

#### 40130, Error de referencia

##### Descripción

Referencia al procedimiento desconocido *arg*

##### Acciones recomendadas

Desde esta posición del programa no está visible ningún procedimiento (ni ningún otro objeto) con el nombre especificado.

---

#### 40131, Error de referencia

##### Descripción

Referencia a rutina TRAP desconocida *arg*

##### Acciones recomendadas

Desde esta posición del programa no está visible ninguna rutina TRAP (ni ningún otro objeto) con el nombre especificado.

---

#### 40135, Error de sintaxis

##### Descripción

Se esperaba *arg*

##### Acciones recomendadas

---

#### 40136, Error de sintaxis

##### Descripción

No se esperaba *arg*

##### Acciones recomendadas

---

#### 40137, Error de sintaxis

##### Descripción

Se esperaba *arg*, pero se encontró *arg*

##### Acciones recomendadas

---

#### 40138, Error de sintaxis

##### Descripción

Error de sintaxis, se realiza una retrocesión en la pila

##### Acciones recomendadas

---

#### 40139, Error de sintaxis

##### Descripción

Error de sintaxis, interpretación finalizada

##### Acciones recomendadas

---

#### 40140, El valor numérico del símbolo está fuera de rango.

##### Descripción

El valor numérico del símbolo *arg* está fuera de rango.

Continúa en la página siguiente

**Acciones recomendadas**

Reduzca el valor.

---

**40141, Cadena demasiado larga****Descripción**

La cadena *arg* es demasiado larga.

**Acciones recomendadas**

Acorte la cadena.

---

**40142, Txld fuera de rango****Descripción**

El identificador de texto *arg* está fuera de rango.

**Acciones recomendadas**

---

**40143, Agregado fuera de rango****Descripción**

El agregado *arg* está fuera de rango.

**Acciones recomendadas**

Reduzca el agregado.

---

**40144, Entero fuera de rango.****Descripción**

El entero *arg* está fuera de rango.

**Acciones recomendadas**

Reduzca el entero.

---

**40145, Pila de intérprete llena****Descripción**

La pila del intérprete está llena.

**Acciones recomendadas**

Reduzca la complejidad del programa.

---

**40146, No queda espacio suficiente en el área de uso general.****Descripción**

No hay suficiente espacio en el área de uso general para realizar la acción.

**Acciones recomendadas**

Escriba el programa de otra forma.

---

**40147, El identificador es una palabra reservada del lenguaje actual****Descripción**

El identificador *arg* es una palabra reservada del lenguaje actual.

**Acciones recomendadas**

Cambie el nombre del identificador.

---

**40148, Identificador demasiado largo****Descripción**

El nombre del identificador *arg* es demasiado largo.

**Acciones recomendadas**

Asigne un nombre más corto al identificador.

---

**40149, Marcador de sustitución demasiado largo****Descripción**

El marcador de sustitución *arg* es demasiado largo.

**Acciones recomendadas**

Asigne un nombre más corto al marcador de sustitución.

---

**40150, Testigo desconocido inesperado****Descripción**

Se ha encontrado un testigo desconocido inesperado.

**Acciones recomendadas**

Elimine el testigo desconocido.

---

**40151, Valor inicial de PERS no actualizado.****Descripción**

El valor inicial de la variable PERS: *arg* no se actualizará.

Una variable PERS con el mismo nombre en otra tarea ya tiene un valor inicial de la variable PERS.

**Acciones recomendadas**

Compruebe el valor en la ventana de datos de programa para ver si la variable PERS tiene el valor correcto.

En caso necesario, descargue de todas las tareas los módulos que tengan esa variable y recargue con un nuevo valor inicial.

La variable PERS es del tipo: *arg*.

---

**40152, Error de declaración de dato****Descripción**

TASK no válido en una declaración de variable de rutina

## 6 Resolución de problemas según el registro de eventos

---

### 6.5 4x xxx

#### Continuación

##### Acciones recomendadas

Sólo las declaraciones de datos de programa pueden tener el atributo TASK. Elimine el atributo TASK o traslade la declaración a una posición que quede fuera de la rutina.

---

#### 40155, Error de argumento

##### Descripción

Tarea *arg*: El argumento del parámetro 'PERS'*arg* no es una referencia a una variable persistente o es de sólo lectura

##### Acciones recomendadas

Asegúrese de que el argumento sólo sea una variable persistente o una referencia a un parámetro persistente y de que sea posible escribir en él. No utilice () alrededor del argumento.

---

#### 40156, Error de argumento

##### Descripción

Tarea *arg*: El argumento del parámetro 'VAR' *arg* no es una referencia a una variable o es de sólo lectura

##### Acciones recomendadas

Asegúrese de que el argumento sólo sea una variable o una referencia a un parámetro variable y de que sea posible escribir en él. No utilice () alrededor del argumento.

---

#### 40157, Error de instrucción

##### Descripción

Tarea *arg*: El número de interrupción no es una referencia a una variable estática, o bien está compartida o es de sólo lectura.

##### Acciones recomendadas

Asegúrese de que el número de interrupción sólo sea una variable o una referencia a un parámetro variable. La variable debe ser estática y no debe estar compartida. La variable no puede ser de sólo lectura.

---

#### 40158, Error de valor

##### Descripción

Tarea *arg*: Valor entero *arg* demasiado alto

##### Acciones recomendadas

El valor de la expresión debe ser un valor entero. El valor actual está fuera del rango de los números enteros.

---

#### 40159, Error de valor

##### Descripción

Tarea *arg*: *arg* no es un valor entero

##### Acciones recomendadas

El valor de la expresión debe ser un valor entero exacto. El valor actual contiene decimales.

---

#### 40160, Errores en el programa de RAPID.

##### Descripción

Tarea *arg*: El programa de RAPID contiene errores.

##### Acciones recomendadas

Busque los errores de RAPID con Comprobar programa en el Editor de programas y corrija el programa.

---

#### 40161, Falta la opción.

##### Descripción

La instrucción *arg* requiere la opción *arg*.

##### Consecuencias

El programa no se ejecutará correctamente.

##### Causas probables

La imagen del sistema no incluye la opción necesaria.

##### Acciones recomendadas

Actualice la imagen del sistema con la opción necesaria.

---

#### 40162, Errores en el programa de RAPID.

##### Descripción

Tarea *arg*: El programa de RAPID contiene errores.

##### Acciones recomendadas

Realice las acciones siguientes para poder depurar el programa:

- 1 Cambie el tipo de la tarea a NORMAL.
- 2 Reinicie el controlador.
- 3 Busque errores de RAPID y corrija el programa.

Continúa en la página siguiente

---

### 40165, Error de referencia

**Descripción**

Tarea *arg*: Referencia al dato completo desconocido *arg*

**Acciones recomendadas**

Desde esta posición del programa no está visible ningún dato (ni ningún otro objeto) con el nombre especificado.

---

### 40166, Error de referencia

**Descripción**

Tarea *arg*: Referencia a la función desconocida *arg*

**Acciones recomendadas**

Desde esta posición del programa no está visible ninguna función (ni ningún otro objeto) con el nombre especificado.

---

### 40168, Error de referencia

**Descripción**

Tarea *arg*: Referencia al procedimiento desconocido *arg*

**Acciones recomendadas**

No hay ningún procedimiento (ni ningún otro objeto) visible con el nombre especificado desde esta posición del programa. Para evitar errores de tiempo de ejecución como éstos, añada el código necesario para gestionar este caso en el gestor de errores.  
El valor de ERRNO cambiará a "ERR\_REFUNKPRC".

---

### 40170, Error de referencia

**Descripción**

Tarea *arg*: Referencia a rutina TRAP desconocida *arg*

**Acciones recomendadas**

Desde esta posición del programa no está visible ninguna rutina TRAP (ni ningún otro objeto) con el nombre especificado.

---

### 40171, Error de referencia

**Descripción**

Tarea *arg*:

Se ha encontrado una referencia a un dato (u otro tipo de objeto) no válido durante la ejecución del módulo *arg*.

**Acciones recomendadas**

Compruebe si existen referencias sin resolver en el programa.

---

### 40172, Error de referencia

**Descripción**

Tarea *arg*:

Referencia al módulo desconocido *arg*.

**Acciones recomendadas**

Desde esta posición del programa no está visible ningún módulo (ni ningún otro objeto) con el nombre especificado. Compruebe si el programa contiene una referencia a un módulo incorrecto o si falta el módulo.

---

### 40173, Error de referencia

**Descripción**

Tarea *arg*:

Se ha hecho referencia al objeto *arg*, que no es un módulo.

**Acciones recomendadas**

El nombre especificado identifica a un objeto que no es un módulo.  
Compruebe el programa para detectar referencias a módulos incorrectos.

---

### 40174, Error de referencia

**Descripción**

Tarea *arg*:

La referencia al módulo *arg* es ambigua.

**Acciones recomendadas**

Desde esta posición del programa está visible al menos un objeto más con el mismo nombre que el módulo al que se hace referencia. Asegúrese de que todos los nombres de objeto cumplan las reglas de asignación de nombres en cuanto a que sean exclusivos.

---

### 40175, Error de referencia

**Descripción**

Tarea *arg*:

La referencia al procedimiento *arg* es ambigua.

**Acciones recomendadas**

Desde esta posición del programa está visible al menos un objeto más con el mismo nombre que el procedimiento al que se hace referencia. Asegúrese de que todos los nombres de objeto cumplan las reglas de asignación de nombres en cuanto a que sean exclusivos.

## 6 Resolución de problemas según el registro de eventos

---

### 6.5 4x xxx

#### Continuación

---

#### 40191, Error de instrucción

##### Descripción

Tarea *arg*: Variable y rutina TRAP ya conectadas

##### Acciones recomendadas

No es válido conectar más de una vez una variable concreta con una rutina TRAP.

---

#### 40192, Error de argumento

##### Descripción

Tarea *arg*: *arg* es el segundo argumento condicional encontrado en un conjunto de parámetros excluyentes entre sí

##### Acciones recomendadas

No es posible especificar argumentos para más de uno de los parámetros de una lista de parámetros excluyentes entre sí.

---

#### 40193, Error de ejecución

##### Descripción

Tarea *arg*: Error en llamada a procedimiento con enlazamiento en tiempo de ejecución *arg*

##### Acciones recomendadas

Se ha producido un error en la instrucción de llamada a procedimiento. Consulte el mensaje anterior para determinar la causa real.

---

#### 40194, Error de valor

##### Descripción

Tarea *arg*: División entre cero

##### Acciones recomendadas

No se permite la división entre 0. Rescriba el programa de forma que la operación de división no se ejecute si el divisor es 0.

---

#### 40195, Error de límite

##### Descripción

Tarea *arg*:  
Se ha superado el número máximo configurado de instrucciones RETRY (*arg* reintentos)  
.

##### Acciones recomendadas

Es probable que la corrección del error

*Continúa en la página siguiente*

realizada antes de ejecutar la instrucción RETRY no sea suficiente para solucionar el error. Compruebe el gestor de errores.

---

#### 40196, Error de instrucción

##### Descripción

Tarea *arg*: Se ha intentado ejecutar el marcador de sustitución

##### Acciones recomendadas

Elimine el marcador de sustitución o la instrucción que lo contiene, o bien complete la instrucción. A continuación, reanude la ejecución.

---

#### 40197, Error de ejecución

##### Descripción

Tarea *arg*: Una función no devuelve ningún valor

##### Acciones recomendadas

Se ha alcanzado el final de la función sin que se ejecutara ninguna instrucción RETURN. Añada una instrucción RETURN que especifique un valor de retorno de la función.

---

#### 40198, Error de valor

##### Descripción

Tarea *arg*: Valor de orientación no válido *arg*

##### Acciones recomendadas

Se ha intentado usar un valor no válido de orientación (cuaternio)

---

#### 40199, Error de valor

##### Descripción

Tarea *arg*: Número de error no válido *arg* en *arg*.

##### Acciones recomendadas

Utilice números de errores que estén dentro del rango de 1 a 90 o registre más números de error con la instrucción BookErrNo.

---

#### 40200, Error de límite

##### Descripción

Tarea *arg*: No hay más números

de interrupción disponibles

### Acciones recomendadas

El número de interrupciones disponibles está limitado. Rescriba el programa para usar un número menor de interrupciones. Este mensaje también puede aparecer como consecuencia de un error de sistema.

---

### 40202, Error de tipo

#### Descripción

Tarea *arg*: Las dimensiones *arg* y *arg* del número de dimensión *arg* de la matriz conformada son incompatibles

#### Acciones recomendadas

La matriz no tiene el tamaño esperado. La asignación de matrices sólo se permite con matrices con tamaños idénticos.

---

### 40203, Error de referencia

#### Descripción

Tarea *arg*: Parámetro opcional *arg* no definido

#### Acciones recomendadas

No es posible hacer referencia a un parámetro opcional no definido. Utilice la función predefinida 'Present' para comprobar la presencia del parámetro antes de usar su valor.

---

### 40204, Error de valor

#### Descripción

Tarea *arg*: El índice de matriz *arg* del número de dimensión *arg* está fuera de límites (1- *arg* )

#### Acciones recomendadas

El valor del índice de matriz no es positivo o no respeta el tamaño declarado de la matriz.

---

### 40205, Error de valor

#### Descripción

Tarea *arg*: Cadena de RAPID *arg* demasiado larga.

#### Acciones recomendadas

El valor de cadena supera la longitud máxima permitida. Rescriba el programa para usar cadenas más cortas.

---

### 40206, Cola de interrupciones llena

#### Descripción

La ejecución de todas las tareas normales se ha detenido. Se han producido demasiadas interrupciones en *arg* durante la ejecución de una rutina TRAP.

#### Consecuencias

El sistema pasa al estado bloqueado y no puede ser reiniciado antes de trasladar el puntero de programa a una posición arbitraria.

#### Causas probables

Se han producido demasiadas interrupciones durante la ejecución de una rutina TRAP. Puede deberse a una carga elevada en la CPU.

#### Acciones recomendadas

- 1) Reduzca al mínimo el tiempo de ejecución de la rutina TRAP.
- 2) Desactive/active las interrupciones durante la ejecución de una rutina TRAP mediante los comandos *Isleep* o *Iwatch*.

---

### 40207, Error de valor

#### Descripción

Tarea *arg*: Número de error no válido *arg* en *arg*

#### Acciones recomendadas

Los números de error utilizados en los gestores de errores deben ser positivos.

---

### 40208, Cola de eventos de error llena

#### Descripción

Tarea *arg*: El programa ya estaba ejecutando un evento de error cuando se produjo un nuevo evento.

#### Acciones recomendadas

Corrija las causas del evento de error y reinicie el programa.

---

### 40209, Contexto de error ya agotado

#### Descripción

Se ha producido un evento de error en la tarea *arg*. Sin embargo, el contexto de la instrucción de RAPID que ha generado este evento ya se ha agotado. Por tanto, no es posible ejecutar ninguna gestión del error.

#### Acciones recomendadas

Corrija las causas del evento de error y reinicie el programa.

Continúa en la página siguiente

## 6 Resolución de problemas según el registro de eventos

---

### 6.5 4x xxx

#### Continuación

---

#### 40210, Interrupción eliminada de la cola

##### Descripción

Se han eliminado todas las interrupciones de la cola de interrupciones de la tarea *arg*.

##### Consecuencias

No es posible ejecutar ninguna rutina TRAP que esté conectada a la interrupción.

##### Causas probables

- El programa ha sido detenido.
- Es posible que se esté ejecutando una rutina de servicio o una rutina de evento.
- El programa se está ejecutando en el modo paso a paso.

##### Acciones recomendadas

-

---

#### 40221, Error de ejecución

##### Descripción

Tarea *arg*: Ejecución anulada

##### Acciones recomendadas

La ejecución fue anulada debido a un error no recuperable.

---

#### 40222, Error de límite

##### Descripción

Tarea *arg*: Desbordamiento de la pila de ejecución

##### Acciones recomendadas

El programa es demasiado complejo como para ejecutarlo. Es probable que el programa contenga rutinas recursivas.

---

#### 40223, Error de ejecución

##### Descripción

La ejecución de la tarea *arg* ha sido detenida por un error de tiempo de ejecución.

##### Consecuencias

La ejecución del programa se detendrá inmediatamente.

##### Causas probables

El error del programa es considerado como NO RECUPERABLE, de forma que no se ha permitido ningún intento de recuperación desde una rutina de gestor de errores (si se ha usado). La causa real del error puede variar y es

probable que se especifique en un mensaje de registro de eventos registrado al mismo tiempo que este mensaje.

##### Acciones recomendadas

1) Compruebe otros mensajes del registro de errores que se hayan registrado al mismo tiempo para determinar la causa real.

---

#### 40224, Error de ejecución

##### Descripción

Tarea *arg*: Código de retorno no válido *arg* recibido de la rutina RealL. Esto siempre se debe a un error interno de la rutina RealL.

##### Acciones recomendadas

---

#### 40225, Error de ejecución

##### Descripción

Tarea *arg*: No fue posible reiniciar la ejecución. La ejecución del programa no pudo continuar después de una caída de alimentación.

##### Acciones recomendadas

Reinicie el programa.

---

#### 40226, Error de nombre

##### Descripción

Tarea *arg*: El nombre de procedimiento *arg* no es un identificador de RAPID que excluya las palabras reservadas

##### Acciones recomendadas

El nombre del procedimiento debe ser un identificador válido de RAPID que sea distinto de todas las palabras reservadas del lenguaje RAPID. Cambie la expresión de nombre.

---

#### 40227, Error de límite

##### Descripción

Tarea *arg*: Desbordamiento de la pila en tiempo de ejecución. El programa es demasiado complejo como para ejecutarlo. Es probable que el programa contenga rutinas recursivas.

Continúa en la página siguiente



### Acciones recomendadas

---

#### 40228, Error de ejecución

##### Descripción

La ejecución de la tarea *arg* ha sido detenida por un error de tiempo de ejecución *arg*.

##### Consecuencias

La ejecución del programa se detendrá inmediatamente.

##### Causas probables

El error del programa se considera como RECUPERABLE pero el error no ha sido recuperado. La causa real del error puede variar y es probable que se especifique en un mensaje de registro de eventos registrado al mismo tiempo que este mensaje.

##### Acciones recomendadas

1) Compruebe otros mensajes del registro de errores que se hayan registrado al mismo tiempo para determinar la causa real.

---

#### 40229, Error de ejecución

##### Descripción

Tarea *arg*: Error no gestionado

##### Acciones recomendadas

Se ha producido un error en la instrucción a la que se ha llamado, pero no ha sido gestionado por ninguna cláusula ERROR del programa.

Compruebe el error o el aviso anterior en el registro común para determinar las causas.

---

#### 40230, Error de ejecución

##### Descripción

Tarea *arg*: Error recuperable en tiempo de ejecución no gestionado

##### Acciones recomendadas

Se ha producido un error recuperable en tiempo de ejecución, pero no ha sido gestionado por ninguna cláusula ERROR.

---

#### 40241, Error de valor

##### Descripción

Tarea *arg*: El número de dimensión de matriz *arg* está fuera de rango (1- *arg* )

##### Acciones recomendadas

El valor del parámetro 'DimNo' de la función

'Dim' debe ser un valor entero que se encuentre dentro del rango especificado.

---

#### 40242, Error de tipo

##### Descripción

Tarea *arg*: El dato no es una matriz.

##### Acciones recomendadas

El parámetro 'DatObj' de la función 'Dim' debe ser una matriz.

---

#### 40243, Error de valor

##### Descripción

Tarea *arg*: Número de interrupción desconocido

##### Acciones recomendadas

Compruebe que la variable de interrupción especificada haya sido inicializada mediante CONNECT y que la interrupción haya sido definida con la instrucción ISignalDI u otra instrucción de definición de interrupciones.

---

#### 40244, Error de valor

##### Descripción

Tarea *arg*:

El objeto *arg* es de un tipo sin valor.

##### Acciones recomendadas

Utilice una expresión o un objeto de dato que sea de valor o semivalor.

---

#### 40245, Error de parámetro

##### Descripción

Los parámetros de *arg* y *arg* no coinciden (enlazamiento en tiempo de ejecución)

##### Acciones recomendadas

Asegúrese de que todos los procedimientos a los que se llame desde el mismo nodo de enlazamiento en tiempo de ejecución tengan parámetros coincidentes. Es decir, deben coincidir en su tipo básico, su modo y sus parámetros obligatorios y opcionales.

## 6 Resolución de problemas según el registro de eventos

---

6.5 4x xxx

### Continuación

---

#### 40246, Imposible desactivar la interrupción segura

##### Descripción

Tarea *arg*:

No es posible desactivar una interrupción segura con la instrucción ISleep.

Ref. de programa: *arg*

##### Acciones recomendadas

Recuperación: *arg*

---

#### 40251, Error de nombre

##### Descripción

Tarea *arg*: Nombre de símbolo ambiguo *arg*

##### Acciones recomendadas

Los objetos instalados deben tener nombres exclusivos. Cambie el nombre del objeto o cambie el nombre que ha causado el problema.

---

#### 40252, Error de límite

##### Descripción

Tarea *arg*: Error *arg* al crear una entrada de *sdb* para *arg*

##### Acciones recomendadas

Se ha producido un error al intentar insertar la variable persistente en la base de datos compartida. Es posible que la base de datos esté llena.

---

#### 40253, Error de definición de tipo

##### Descripción

Tarea *arg*: No se permite usar el alias *arg* del alias *arg*

##### Acciones recomendadas

No es posible definir un tipo de alias igual a otro tipo de alias. En su lugar, defina los dos tipos de alias partiendo del mismo elemento atómico o tipo de registro.

---

#### 40254, Error de definición de símbolo

##### Descripción

Tarea *arg*: El parámetro 'ANYTYPE#' *arg* no puede ser dimensionado

Continúa en la página siguiente

##### Acciones recomendadas

Elimine la especificación de dimensión. 'ANYTYPE#' incluye a los tipos de matriz.

---

#### 40255, Error de definición de símbolo

##### Descripción

Tarea *arg*: 'ANYTYPE#' sólo se permite en el parámetro (no en *arg*)

##### Acciones recomendadas

Utilice otro tipo.

---

#### 40256, Error de parámetro

##### Descripción

Tarea *arg*: No debe especificar 'alt' para el primer parámetro opcional *arg* de la lista de alternativas

##### Acciones recomendadas

Asegúrese de que sólo los parámetros segundo y siguientes de cada lista de parámetros opcionales excluyentes estén marcados como alternativos.

---

#### 40257, Error de parámetro

##### Descripción

Tarea *arg*: El parámetro de modo REF *arg* no puede ser dimensionado

##### Acciones recomendadas

Elimine la especificación de dimensión de matriz o cambie el modo del parámetro.

---

#### 40258, Error de parámetro

##### Descripción

Tarea *arg*: El parámetro 'switch' *arg* no puede ser dimensionado

##### Acciones recomendadas

Elimine la especificación de dimensión de matriz o cambie el tipo de dato del parámetro.

---

### 40259, Error de parámetro

**Descripción**

Tarea *arg*: El parámetro 'switch' *arg* debe tener el modo de transferencia IN (valor especificado *arg*)

**Acciones recomendadas**

Elimine la especificación de modo de transferencia del parámetro. Si el modo de transferencia IN no es suficiente, cambie el tipo de dato del parámetro.

---

### 40260, Error de definición de símbolo

**Descripción**

Tarea *arg*: 'switch' sólo se permite para un parámetro opcional (no para *arg*)

**Acciones recomendadas**

Cambie el parámetro para convertirlo en un parámetro opcional o cambie el tipo de dato del parámetro. Si el objeto no es un parámetro, cambie el tipo de dato.

---

### 40261, Error de definición de tipo

**Descripción**

Tarea *arg*: La clase de tipo de valor de *arg* debe ser REAL\_SYMVALTYP\_VAL, \_SEMIVAL, \_NONVAL o \_NONE (valor especificado *arg*)

**Acciones recomendadas**

Cambie la clase de tipo de valor.

---

### 40262, Error de declaración de dato

**Descripción**

Tarea *arg*: Demasiadas dimensiones de matriz para *arg* (valor especificado *arg*)

**Acciones recomendadas**

Las matrices pueden tener un máximo de 3 dimensiones.

---

### 40263, Error de nombre

**Descripción**

Tarea *arg*: El nombre de símbolo *arg*

no es un identificador de RAPID que excluya las palabras reservadas

**Acciones recomendadas**

Los nombres de los objetos instalados, incluidos los parámetros y componentes, deben ser identificadores legales de RAPID distintos de las palabras reservadas del lenguaje RAPID. Cambie el nombre.

---

### 40264, Error de definición de símbolo

**Descripción**

Tarea *arg*: Falta una función de C para *arg*

**Acciones recomendadas**

Es necesario especificar una función de C que ejecute la función Real que está definiendo.

---

### 40265, Error de definición de símbolo

**Descripción**

Tarea *arg*: Falta una función inicialización de valor para *arg*

**Acciones recomendadas**

Es necesario especificar una función de inicialización de valor.

---

### 40266, Error de referencia

**Descripción**

Tarea *arg*: *arg* no es un nombre de tipo de dato (objeto *arg*). El nombre especificado identifica a un objeto que no es un tipo.

**Acciones recomendadas**

---

### 40267, Error de referencia

**Descripción**

Tarea *arg*: *arg* no es un tipo de dato de valor (objeto *arg*) Sólo los componentes de registro, los tipos de alias, las variables y los parámetros de modo 'VAR' pueden ser de valor o de semivalor.

## 6 Resolución de problemas según el registro de eventos

---

### 6.5 4x xxx

#### Continuación

##### Acciones recomendadas

---

#### 40268, Error de definición de símbolo

##### Descripción

Tarea *arg*: Falta una función de conversión de valor para *arg*

##### Acciones recomendadas

Es necesario especificar una función de conversión de valor para un tipo de semivalor.

---

#### 40269, Error de definición de símbolo

##### Descripción

Tarea *arg*: No hay memoria suficiente para el valor del dato *arg*

##### Acciones recomendadas

Necesita más memoria.

---

#### 40270, Error de definición de tipo

##### Descripción

Tarea *arg*: El tipo privado *arg* sólo puede ser de valor o de semivalor (valor especificado *arg*)

##### Acciones recomendadas

Cambie la clase de tipo de valor.

---

#### 40271, Error de definición de tipo

##### Descripción

Tarea *arg*: El tamaño del tipo privado *arg* debe ser un múltiplo de 4 (valor especificado *arg*)

##### Acciones recomendadas

Todos los tipos de RAPID deben tener un tamaño múltiplo de cuatro. Cambie el tamaño de tipo especificado.

---

#### 40272, Error de tipo

##### Descripción

Tarea *arg*: Error de coincidencia de tipo de variable persistente para *arg*

##### Acciones recomendadas

Ya existe un dato persistente con el mismo nombre pero con otro tipo

*Continúa en la página siguiente*

de dato. Cambie el nombre de la variable persistente o cambie su tipo de dato.

---

#### 40273, Error de referencia

##### Descripción

Tarea *arg*: Nombre de tipo de dato desconocido *arg* para *arg*

##### Acciones recomendadas

No hay ningún tipo de dato (ni ningún otro objeto) con el nombre especificado.

---

#### 40274, Error de parámetro

##### Descripción

Tarea *arg*: Modo de transferencia de parámetro desconocido *arg* para *arg*

##### Acciones recomendadas

El modo de transferencia de parámetro especificado no es IN, 'VAR', 'PERS', 'INOUT' ni REF. Utilice el REAL\_SYMPARMOD\_x correspondiente.

---

#### 40275, Error de definición de símbolo

##### Descripción

Tarea *arg*: Tipo de definición de símbolo desconocido *arg*  
La etiqueta de tipo de definición de símbolo no especifica ninguno de los tipos de símbolo permitidos (REAL\_SYMDEF\_x).

##### Acciones recomendadas

---

#### 40277, Operación Deshacer anulada

##### Descripción

Tarea *arg*  
La ejecución del programa fue detenida durante el procesamiento de sentencias UNDO.  
La operación UNDO no se ejecutó completamente. la rutina *arg* se estaba ejecutando cuando se detuvo la operación UNDO.

##### Acciones recomendadas

Si el procesamiento de UNDO requiere demasiado tiempo, pruebe a eliminar de la cláusula UNDO las instrucciones que requieren mucho tiempo, como TPWrite.

Si el procesamiento de la operación deshacer no parece terminar nunca, asegúrese de que los bucles existentes en las sentencias UNDO sean correctos.

---

### 40278, Operación Deshacer anulada

**Descripción**

Tarea *arg*

: El procesamiento de UNDO fue anulado a causa de una sentencia EXIT en la rutina *arg*.

UNDO no se ejecutó completamente.

**Acciones recomendadas**

---

### 40279, Operación Deshacer anulada

**Descripción**

Tarea *arg*

: El procesamiento de UNDO fue anulado a causa de un error en tiempo de ejecución en la rutina *arg*.

UNDO no se ejecutó completamente.

**Acciones recomendadas**

Investigue las causas del error.

---

### 40280, Operación Deshacer anulada

**Descripción**

Tarea *arg*

: Las instrucciones BREAK, RAISE, RETURN y STOP no pueden utilizarse en ninguna cláusula UNDO

ni en ninguna rutina a la que se llame desde una cláusula UNDO.

La instrucción *arg* se encontraba en el contexto de UNDO al ejecutar la rutina *arg*.

**Acciones recomendadas**

Evite ejecutar la instrucción desde dentro de un contexto UNDO.

---

### 40281, Operación Deshacer anulada

**Descripción**

Tarea *arg*

Le ejecución en el programa de las sentencias UNDO fue anulada debido a una operación de edición.

---

### 40301, Error de acceso a archivo

**Descripción**

La tarea *arg* está intentando utilizar el archivo *arg* pero no lo consigue.

**Consecuencias**

No estará disponible ningún dato del archivo.

**Causas probables**

Es posible que el archivo esté protegido contra escritura.

**Acciones recomendadas**

1) Compruebe si el archivo está protegido contra escritura y, en ese caso, desactive la protección.

---

### 40302, Error de acceso a archivo

**Descripción**

La tarea *arg* está intentando utilizar el archivo *arg* pero no encuentra el archivo o el directorio.

**Consecuencias**

Si el archivo no encontrado es un módulo, no será posible la carga automática en una tarea.

**Causas probables**

-Es posible que el archivo no haya sido copiado correctamente al directorio de destino.

-Es posible que el archivo o el directorio tengan un nombre incorrecto.

**Acciones recomendadas**

1) Asegúrese de que el nombre del archivo y el del directorio sean correctos.

---

### 40303, Error de acceso a archivo

**Descripción**

La tarea *arg* está intentando utilizar el archivo *arg* pero no lo consigue.

**Consecuencias**

No estará disponible ningún dato del archivo.

**Causas probables**

No queda espacio de almacenamiento libre en el dispositivo.

**Acciones recomendadas**

1) Asegúrese de que haya suficiente espacio de almacenamiento libre.

---

### 40304, Error de acceso a archivo

**Descripción**

La tarea *arg* está intentando utilizar el archivo *arg* pero no lo consigue.

**Consecuencias**

No estará disponible ningún dato del archivo.

## 6 Resolución de problemas según el registro de eventos

---

### 6.5 4x xxx

#### Continuación

##### Causas probables

- Es posible que el archivo esté protegido contra escritura.
- Es posible que el archivo o el directorio tengan un nombre incorrecto.
- No queda espacio de almacenamiento libre en el dispositivo.

##### Acciones recomendadas

- 1) Compruebe si el archivo está protegido contra escritura y, en ese caso, desactive la protección.
- 2) Asegúrese de que el nombre del archivo y el del directorio sean correctos.
- 3) Asegúrese de que haya suficiente espacio de almacenamiento libre.

---

#### 40322, Error de carga

##### Descripción

Tarea *arg*: Errores de sintaxis de RAPID en el archivo *arg*

##### Acciones recomendadas

El archivo de origen a cargar contiene errores de sintaxis de RAPID. Corrija el archivo de origen. Los errores de sintaxis se registran en un archivo separado.

---

#### 40323, Error de carga

##### Descripción

Tarea *arg*: Errores de sintaxis en el encabezado del archivo *arg*

##### Acciones recomendadas

El archivo de origen a cargar contiene un error de sintaxis en su encabezado. Corrija el archivo de origen. Los errores de sintaxis se registran en un archivo separado.

---

#### 40324, Error de carga

##### Descripción

Tarea *arg*: Palabras clave no definidas en el idioma especificado (archivo *arg*)

##### Acciones recomendadas

Imposible cargar el código fuente de RAPID en el idioma especificado en el encabezado del archivo.

Continúa en la página siguiente

---

#### 40325, Error de carga

##### Descripción

Tarea *arg*:

No está disponible un bloque libre de memoria de programas lo suficientemente grande. La operación solicitada no pudo ser completada.

##### Causas probables

La memoria de programas está llena o fragmentada.

##### Acciones recomendadas

Compruebe si sería posible dividir las estructuras de datos grandes en bloques más pequeños.

El uso de módulos instalados puede ahorrar memoria de programas.

---

#### 40326, Error de carga

##### Descripción

Tarea *arg*: Pila de intérprete llena (archivo *arg*)

##### Acciones recomendadas

El programa es demasiado complejo como para cargarlo.

---

#### 40327, Error de carga

##### Descripción

Tarea *arg*: No es de una versión actual de RAPID (archivo *arg*)

##### Acciones recomendadas

Imposible cargar el código fuente de RAPID de la versión especificada en el encabezado del archivo.

---

#### 40328, Error de carga

##### Descripción

Tarea: *arg*

Memoria de programas llena.

*arg*

##### Acciones recomendadas

Imposible cargar el módulo *arg* porque la memoria de programas está llena.

Recuperación: *arg*

---

#### 40329, Fallo de instalación del módulo

##### Descripción

Tarea: *arg* No es posible instalar un módulo del archivo *arg*.

### Consecuencias

El módulo no se instalará.

### Causas probables

El módulo de RAPID puede tener errores de RAPID.

### Acciones recomendadas

1) Corrija los errores de RAPID y realice un arranque P-Start.

---

### 40330, Errores de RAPID en el módulo instalado

#### Descripción

Tarea: *arg*. Módulo (línea/columna): *arg*

Existe un error con el símbolo: *arg*.

#### Consecuencias

El módulo no se instalará.

---

### 40331, Error de tipo

#### Descripción

Tipos de operandos *arg* y *arg* no iguales para el operador '/', 'DIV' or 'MOD'.

#### Acciones recomendadas

Los dos operandos de los operadores '/', 'DIV' o 'MOD' deben ser del mismo tipo. Compruebe los tipos de los operandos.

---

### 40332, Error de tipo

#### Descripción

Tipos de operandos *arg* y *arg* no iguales para el operador '<', '<=', '>' or '>='.

#### Acciones recomendadas

Los dos operandos de los operadores '<', '<=', '>' o '>=' deben ser del mismo tipo. Compruebe los tipos de los operandos.

---

### 40351, Error de asignación de memoria

#### Descripción

Tarea *arg*: Imposible asignar memoria para una tabla hash. Se usará una lista lineal.

#### Acciones recomendadas

---

### 40352, Error de asignación de memoria

#### Descripción

Tarea *arg*: Imposible actualizar la expresión persistente. Se conserva la anterior.

### Acciones recomendadas

---

### 40353, ¡Falta la unidad mecánica !

#### Descripción

El componente de unidad mecánica del objeto de trabajo *arg* se encuentra en mal estado.

#### Causas probables

- No hay ninguna unidad mecánica definida.
- No es posible encontrar la unidad mecánica definida.
- El robot no puede mover por sí mismo el objeto de trabajo.

#### Acciones recomendadas

Compruebe el componente de unidad mecánica del objeto de trabajo.

---

### 40354, Se ha guardado una copia de un módulo cargado dinámicamente.

#### Descripción

Tarea: *arg*

Se ha modificado un módulo cargado dinámicamente *arg*.

El módulo se pierde si se cambia el PP a Main.

Se ha guardado una copia del módulo modificado en *arg*.

#### Causas probables

- Un módulo dinámico cargado ha cambiado.
- PP cambiado a Main.
- El módulo cargado dinámicamente se elimina.
- Se ha guardado una copia del módulo cambiado.

#### Acciones recomendadas

Si prevé guardar los cambios, sustituya el archivo original con la copia.

---

### 40355, La rutina de evento Stop/QStop ha sido detenida.

#### Descripción

Tarea: *arg*

Una rutina de evento *arg* ha sido detenida por un comando de paro externo. Todas las rutinas de evento Stop/QStop que estén en marcha se detendrán tras *arg* ms si el controlador recibe un segundo comando de paro.

#### Acciones recomendadas

Mantenga lo más cortas posible todas las rutinas de evento y evite utilizar en ellas instrucciones de RAPID del tipo WaitTime, WatiDI, etc.

## 6 Resolución de problemas según el registro de eventos

---

### 6.5 4x xxx

#### Continuación

---

#### 40357, Falta el gestor de errores

##### Descripción

No hay ningún gestor de errores que gestione el error de proceso para la tarea *arg*.

##### Consecuencias

El programa no podrá ejecutarse más allá de la siguiente instrucción de movimiento.

##### Causas probables

Falta el gestor de errores.

##### Acciones recomendadas

Añada un gestor de errores. El gestor de errores debe incluir una instrucción StartMove (StartMoveRetry).

---

#### 40358, Mensaje de RMQ desechado

##### Descripción

Un mensaje de RMQ fue desechado en la tarea *arg*. *arg* recibió un mensaje de RMQ que no pudo ser gestionado.

##### Consecuencias

El mensaje de RMQ fue desechado sin ninguna notificación al remitente.

##### Causas probables

Puede deberse a varios motivos diferentes.

1. No hay ninguna interrupción conectada al tipo del mensaje recibido.
2. No fue posible crear ninguna interrupción porque la cola de interrupciones estaba llena.
3. El mensaje recibido estaba dañado.

##### Acciones recomendadas

Asegúrese de que la tarea haya conectado una interrupción a todos los tipos de mensajes que debe ser posible recibir. Lea acerca de IRMQMessage en el Manual de referencia de RAPID.

---

#### 40502, Interrupción de entrada digital

##### Descripción

Tarea: *arg*

Una entrada digital interrumpió la ejecución.

Ref. de programa *arg*

##### Acciones recomendadas

Recuperación: *arg*

---

#### 40504, Error de parámetro

##### Descripción

Tarea: *arg*

Continúa en la página siguiente

*arg*

*arg*

*arg*

##### Acciones recomendadas

Recuperación: *arg*

---

#### 40506, Error de acceso al sistema

##### Descripción

Tarea: *arg*

*arg*

*arg*

*arg*

##### Acciones recomendadas

Recuperación: *arg*

---

#### 40507, Error de límite

##### Descripción

Tarea: *arg*

Imposible seguir retrocediendo en la trayectoria *arg*.

Ref. de programa *arg*

##### Acciones recomendadas

Recuperación: *arg*

---

#### 40508, Error de valor de orientación

##### Descripción

Tarea: *arg*

Valor de orientación incorrecto en *arg*.

Ref. de programa *arg*

##### Acciones recomendadas

Todas las orientaciones utilizadas deben estar normalizadas, es decir, la suma de los cuadrados de los elementos del cuaternio debe ser 1.

---

#### 40511, Error de parámetro

##### Descripción

Tarea: *arg*

El parámetro *arg* de *arg* está especificado con un valor negativo.

Ref. de programa *arg*

##### Acciones recomendadas

El parámetro debe estar definido como un valor positivo.



---

### 40512, Falta un valor de eje externo

**Descripción**

Algún eje externo activo tiene un valor de orden incorrecto o inexistente.

**Acciones recomendadas**

Reprograme la posición.

---

### 40513, Error de unidad mecánica

**Descripción**

Tarea: *arg*

Imposible activar o desactivar la unidad mecánica. Es posible que el mensaje anterior contenga más información.

Ref. de programa *arg*

---

### 40514, Error de ejecución

**Descripción**

Tarea: *arg*

El robot está demasiado lejos de la trayectoria para realizar una operación StartMove con el movimiento interrumpido.

Ref. de programa *arg*

**Acciones recomendadas**

Posicione el robot en la posición interrumpida del programa.

Recuperación: *arg*

---

### 40515, Error de tipo

**Descripción**

Tarea: *arg*

Tipo de dato no válido en un argumento del parámetro *arg*.

**Acciones recomendadas**

Cambie el parámetro a un tipo válido. Asegúrese de que el tipo del valor sea de valor o semivalor.

---

### 40518, Error de tipo

**Descripción**

Tarea: *arg*

El tipo esperado es distinto del tipo leído en *arg*.

Ref. de programa *arg*

**Acciones recomendadas**

Compruebe el tipo en el argumento.

---

### 40519, Fin de archivo

**Descripción**

Tarea: *arg*

Se ha encontrado un fin de archivo antes de leer todos los bytes de *arg*.

Ref. de programa *arg*

**Acciones recomendadas**

Recuperación: *arg*

---

### 40522, Error de límite

**Descripción**

Tarea: *arg*

Desbordamiento de cronómetro.

Ref. de programa *arg*

**Acciones recomendadas**

Recuperación: *arg*

---

### 40523, Conflicto de unidad mecánica

**Descripción**

No es posible desactivar la unidad mecánica *arg* a causa de la configuración.

**Acciones recomendadas**

Compruebe la configuración.

---

### 40524, Error de acceso a transportador

**Descripción**

Tarea: *arg*

El transportador no está activado.

Ref. de programa *arg*

**Acciones recomendadas**

Recuperación: *arg*

---

### 40525, Error de acceso a transportador

**Descripción**

Tarea: *arg*

No hay un único número definido.

Ref. de programa *arg*

---

### 40526, Error de acceso a transportador

**Descripción**

Tarea: *arg*

La unidad mecánica *arg* no es una unidad mecánica simple.

Ref. de programa *arg*

## 6 Resolución de problemas según el registro de eventos

---

### 6.5 4x xxx

#### Continuación

---

#### 40527, Error de acceso a archivo

##### Descripción

Tarea: *arg*

Imposible abrir *arg*.

Ref. de programa *arg*

##### Causas probables

- La referencia al dispositivo de E/S ya se está utilizando.

##### Acciones recomendadas

- Si la referencia al dispositivo de E/S ya se está utilizando, ciérrela o utilice otra.

Recuperación: *arg*

---

#### 40528, Error de acceso a archivo

##### Descripción

Tarea: *arg*

El archivo o el canal serie no están abiertos.

Ref. de programa. *arg*

##### Causas probables

- El dispositivo de E/S no está abierto o ya ha sido cerrado.

##### Acciones recomendadas

- Compruebe si el dispositivo está abierto.

Recuperación: *arg*

---

#### 40529, Error de acceso a archivo

##### Descripción

Tarea: *arg*

Imposible acceder el archivo *arg*.

Ref. de programa *arg*

##### Causas probables

- La ruta o el nombre de archivo son incorrectos.

- La referencia al dispositivo de E/S ya se está utilizando.

- Se ha excedido el número máximo de archivos abiertos al mismo tiempo.

- El disco está lleno.

##### Acciones recomendadas

- Compruebe la trayectoria o el nombre de archivo.

- Si la referencia al dispositivo de E/S ya se está utilizando, ciérrela o utilice otra.

- Compruebe el espacio del disco.

Recuperación: *arg*

---

#### 40530, Error de parámetro

##### Descripción

Tarea: *arg*

Continúa en la página siguiente

266

El número de caracteres del parámetro *arg* de WriteBin que se desea escribir en el canal serie es mayor que el tamaño de la matriz que contiene los caracteres que se desea escribir.

Ref. de programa *arg*

##### Acciones recomendadas

Agrande la matriz o reduzca el parámetro.

---

#### 40531, Error de parámetro

##### Descripción

Tarea: *arg*

La matriz *arg* de WriteBin es más pequeña que 0 o mayor que 255.

Ref. de programa *arg*

##### Acciones recomendadas

Cambie el tamaño de la matriz para que sea de 0 a 255.

---

#### 40534, Tiempo límite agotado

##### Descripción

Tarea: *arg*

Un tiempo límite agotado interrumpió la ejecución.

.Ref. de programa *arg*

##### Acciones recomendadas

Recuperación: *arg*

---

#### 40535, Error de tipo

##### Descripción

Tarea: *arg*

El dato que estaba intentando buscar en el archivo no era de tipo numérico.

Ref. de programa *arg*

##### Acciones recomendadas

Recuperación: *arg*

---

#### 40536, Error de acceso al sistema

##### Descripción

Tarea: *arg*

Demasiadas peticiones de lectura pendientes.

Ref. de programa *arg*

---

#### 40537, Error de acceso a archivo

##### Descripción

Tarea: *arg*

El canal serie no está abierto o está intentando usar la instrucción con un archivo.

Ref. de programa *arg*

### Acciones recomendadas

- Abra el canal serie.
- Compruebe que la instrucción se utiliza con un canal serie.

Recuperación: *arg*

---

### 40538, Tiempo máximo caducado

#### Descripción

Tarea: *arg*

El tiempo de espera programado ha caducado.

Ref. de programa *arg*

### Acciones recomendadas

Recuperación: *arg*

---

### 40539, Error de acceso al sistema

#### Descripción

Tarea: *arg*

Opción no permitida en esta tarea.

Ref. de programa *arg*

---

### 40540, Error de acceso a archivo

#### Descripción

Tarea: *arg*

*arg* no es un directorio.

Ref. de programa *arg*

### Acciones recomendadas

Compruebe que la ruta sea la ruta correcta del directorio que desea abrir.

Recuperación: *arg*

---

### 40541, Error de acceso a archivo

#### Descripción

Tarea: *arg*

El directorio *arg* no está disponible.

Ref. de programa *arg*

### Acciones recomendadas

Compruebe el directorio que está intentando abrir.

Recuperación: *arg*

---

### 40542, Error de acceso a archivo

#### Descripción

Tarea: *arg*

Imposible utilizar el sistema de archivos *arg*.

Ref. de programa *arg*

### Acciones recomendadas

- Compruebe la ruta y el nombre del archivo.

Recuperación: *arg*

---

### 40543, Error de acceso a archivo

#### Descripción

Tarea: *arg*

Imposible abrir *arg*.

Ref. de programa *arg*

### Causas probables

Ya hay demasiados directorios abiertos.

### Acciones recomendadas

Cierre uno de los directorios que ya tiene abiertos.

Recuperación: *arg*

---

### 40544, Error de acceso a archivo

#### Descripción

Tarea: *arg*

Imposible crear el directorio *arg*.

Ref. de programa *arg*

### Acciones recomendadas

- Compruebe la ruta.
- Compruebe los permisos de escritura y ejecución del directorio dentro del cual se debe crear el nuevo directorio.

Recuperación: *arg*

---

### 40545, Error de acceso a archivo

#### Descripción

Tarea: *arg*

Imposible eliminar el directorio *arg*.

Ref. de programa *arg*

### Acciones recomendadas

- Compruebe la ruta.
- Compruebe los permisos de escritura y ejecución del directorio dentro del cual está situado el directorio que desea eliminar.

Recuperación: *arg*

---

### 40546, Error de acceso a archivo

#### Descripción

Tarea: *arg*

Imposible eliminar el archivo *arg*.

Ref. de programa *arg*

### Acciones recomendadas

- Compruebe la ruta.

Continúa en la página siguiente

## 6 Resolución de problemas según el registro de eventos

---

### 6.5 4x xxx

#### Continuación

- Compruebe si tiene permisos de escritura para el archivo.
  - Compruebe los permisos de escritura y ejecución del directorio dentro del cual está situado el archivo que desea eliminar.
- Recuperación: *arg*

---

#### 40547, Error de acceso a archivo

##### Descripción

Tarea: *arg*

Imposible cambiar el nombre del archivo *arg*.

Ref. de programa *arg*

##### Acciones recomendadas

- Compruebe la ruta.
- Compruebe el permiso de escritura del archivo cuyo nombre desea cambiar.
- Compruebe el permiso de escritura y ejecución del directorio dentro del cual se encuentra el archivo cuyo nombre desea cambiar.

Recuperación: *arg*

---

#### 40548, Error de acceso a archivo

##### Descripción

Tarea: *arg*

Imposible copiar el archivo *arg*.

Ref. de programa *arg*

##### Acciones recomendadas

- Compruebe la ruta.
- Compruebe el permiso de escritura para el directorio al que desea copiar el archivo.
- Compruebe el espacio disponible.

Recuperación: *arg*

---

#### 40549, Error de acceso al sistema

##### Descripción

Tarea: *arg*

Unidad mecánica desconocida *arg*.

El dato del tipo mecunit es desconocido para el sistema.

Ref. de programa *arg*

##### Causas probables

El dato de tipo mecunit ha sido declarado en el programa.

##### Acciones recomendadas

Elimine la declaración del dato de tipo mecunit del programa y utilice uno de los tipos de datos mecunit predefinidos (definidos automáticamente por el sistema).

---

#### 40555, Error de E/S

##### Descripción

Tarea: *arg*

Imposible leer la señal de E/S.

Ref. de programa *arg*

---

#### 40556, Error de E/S

##### Descripción

Tarea: *arg*

Imposible escribir en la señal de E/S.

Ref. de programa *arg*

---

#### 40557, Error de E/S

##### Descripción

Tarea: *arg*

Error de configuración de la señal de E/S.

Ref. de programa *arg*

##### Acciones recomendadas

Compruebe la definición de configuración o de alias de la señal de E/S.

---

#### 40558, Error de E/S

##### Descripción

Tarea: *arg*

Imposible leer la señal de E/S *arg* de la unidad *arg*.

Ref. de programa *arg*

---

#### 40559, Error de E/S

##### Descripción

Tarea: *arg*

Imposible escribir en la señal de E/S *arg* de la unidad *arg*.

Ref. de programa *arg*

##### Acciones recomendadas

---

#### 40560, Error de acceso al sistema

##### Descripción

Tarea: *arg*

Imposible guardar el módulo de programa *arg*.

Ref. de programa *arg*

---

#### 40561, Error de acceso al sistema

##### Descripción

Tarea: *arg*

Continúa en la página siguiente

*arg* no es un nombre de módulo.

Ref. de programa *arg*

### Consecuencias

Imposible descargar, guardar o borrar este módulo.

### Acciones recomendadas

Compruebe el nombre del módulo.

---

### 40562, Error de parámetro

#### Descripción

Tarea: *arg*

Número de eje desconocido para la unidad mecánica *arg*.

Ref. de programa *arg*

#### Acciones recomendadas

Compruebe el valor del argumento AxisNo.

Recuperación: *arg*

---

### 40563, Error de acceso al sistema

#### Descripción

Tarea: *arg*

Unidad mecánica *arg* inactiva.

Ref. de programa *arg*

#### Acciones recomendadas

Active la unidad mecánica.

Recuperación: *arg*

---

### 40564, Error de argumento

#### Descripción

Tarea: *arg*

Error de definición de orientación.

La base de coordenadas de fijación de GripLoad en la herramienta o el objeto de trabajo (usuario + objeto) no está normalizada.

Ref. de programa *arg*

#### Acciones recomendadas

Compruebe la orientación. Todas las orientaciones utilizadas deben estar normalizadas, es decir, la suma de los cuadrados de los elementos del cuaternio debe ser 1.

---

### 40565, Error de parámetro

#### Descripción

Tarea: *arg*

Los dos argumentos deben ser > 0.

Ref. de programa *arg*

#### Acciones recomendadas

Compruebe el valor de los argumentos.

---

### 40566, Error de parámetro

#### Descripción

Tarea: *arg*

Los dos argumentos deben ser > 0 y <= 100.

Ref. de programa *arg*

#### Acciones recomendadas

Compruebe el valor de los argumentos.

---

### 40567, Error de parámetro

#### Descripción

Tarea: *arg*

Error de cuaternio.

Ref. de programa *arg*

#### Acciones recomendadas

Compruebe el componente aom de loaddata.

---

### 40568, Error de parámetro

#### Descripción

Tarea: *arg*

El eje no puede tener un valor menor que 0.

Ref. de programa *arg*

#### Acciones recomendadas

Cambie el valor a un número positivo.

---

### 40569, Error de argumento

#### Descripción

Tarea: *arg*

El argumento AccMax debe estar definido si el argumento AccLim tiene el valor TRUE.

Ref. de programa *arg*

#### Acciones recomendadas

Asigne un valor al argumento AccMax.

---

### 40570, Error de argumento

#### Descripción

Tarea: *arg*

El argumento DecelMax debe estar definido si el argumento DecelLim tiene el valor TRUE.

Ref. de programa *arg*

#### Acciones recomendadas

Asigne un valor al argumento DecelMax.

*Continúa en la página siguiente*

## 6 Resolución de problemas según el registro de eventos

---

### 6.5 4x xxx

#### Continuación

---

#### 40571, Error de argumento

##### Descripción

Tarea: *arg*

El valor del parámetro AccMax es demasiado bajo.

Ref. de programa *arg*

##### Acciones recomendadas

Aumente el valor del parámetro AccMax.

Recuperación: *arg*

---

#### 40572, Error de argumento

##### Descripción

Tarea: *arg*

El valor del parámetro DecelMax es demasiado bajo.

Ref. de programa *arg*

##### Acciones recomendadas

Aumente el valor del parámetro DecelMax.

Recuperación: *arg*

---

#### 40573, Error de argumento

##### Descripción

Tarea: *arg*

El valor del argumento On es demasiado bajo.

Ref. de programa *arg*

##### Acciones recomendadas

Aumente el valor del argumento On.

Recuperación: *arg*

---

#### 40574, Aviso de búsqueda

##### Descripción

Tarea: *arg*

El número de coincidencias durante la búsqueda fue *arg*.

Antes de realizar la búsqueda siguiente, asegúrese de mover el TCP a la posición inicial de la trayectoria de búsqueda.

Ref. de programa *arg*

##### Consecuencias

Si no se realiza el reposicionamiento antes de reiniciar una búsqueda circular, los movimientos resultantes pueden causar daños.

##### Acciones recomendadas

Recuperación: *arg*

---

#### 40576, Error de Parld

##### Descripción

Tarea: *arg*

*Continúa en la página siguiente*

270

El tamaño de matriz del argumento AxValid no es igual al número de ejes.

Ref. de programa *arg*

##### Acciones recomendadas

Compruebe el tamaño de la matriz.

---

#### 40577, Error de Parld

##### Descripción

Tarea: *arg*

La función ParldRobValid debe ejecutarse antes de la función ParldPosValid.

Ref. de programa *arg*

##### Causas probables

La función ParldRobValid debe ejecutarse antes de la función ParldPosValid.

##### Acciones recomendadas

Compruebe que la función ParldRobValid se haya ejecutado antes que ParldPosValid.

---

#### 40578, Error de Parld

##### Descripción

Tarea: *arg*

Falta el argumento opcional PayLoad. Para usar la identificación de carga útil, debe especificar este argumento.

Ref. de programa *arg*

##### Acciones recomendadas

Asigne un valor al argumento PayLoad.

---

#### 40579, Error de Parld

##### Descripción

Tarea: *arg*

El argumento opcional PayLoad sólo debe usarse para la identificación de la carga útil.

Ref. de programa *arg*

##### Acciones recomendadas

Elimine el argumento PayLoad.

---

#### 40580, Error de Parld

##### Descripción

Tarea: *arg*

Estado incorrecto para LoadIdInit.

Ref. de programa *arg*

##### Acciones recomendadas

Compruebe toda la secuencia de Parld.

---

### 40581, Error de Parld

**Descripción**Tarea: *arg*

Estado incorrecto para ParldMoveSeq.

Ref. de programa *arg***Acciones recomendadas**

Compruebe toda la secuencia de Parld.

Argumento WObj no permitido. Este argumento sólo debe usarse para una carga útil con TCP fijo.

Ref. de programa *arg***Acciones recomendadas**

Elimine el argumento WObj.

---

### 40582, Error de Parld

**Descripción**Tarea: *arg*

Estado incorrecto para LoadlInit.

Ref. de programa *arg***Acciones recomendadas**

Compruebe toda la secuencia de Parld.

---

### 40587, Error de Parld

**Descripción**Tarea: *arg*

ParldMoveSeq / parámetro MoveData:

Tamaño de matriz incorrecto.

Ref. de programa *arg***Acciones recomendadas**

Compruebe el tamaño de la matriz.

---

### 40583, Error de Parld

**Descripción**Tarea: *arg*

No se permite la ejecución hacia atrás.

Ref. de programa *arg***Descripción**Tarea: *arg*

ParldMove / parámetro StartIndex:

StartIndex incorrecto.

Ref. de programa *arg***Acciones recomendadas**

Compruebe el valor de StartIndex.

---

### 40584, Error de Parld

**Descripción**Tarea: *arg*

ParldMoveSeq / parámetro NextMove:

Tamaño de matriz incorrecto.

Ref. de programa *arg***Acciones recomendadas**

Compruebe el tamaño de la matriz.

---

### 40589, Error de Parld

**Descripción**Tarea: *arg*

ParldMove / parámetro StartIndex:

Apunta a un tipo de movimiento negativo.

Ref. de programa *arg*

---

### 40585, Error de Parld

**Descripción**Tarea: *arg*

Falta el argumento WObj de Loadl para una carga útil con TCP fijo.

Ref. de programa *arg***Acciones recomendadas**

Añada el argumento WObj.

---

### 40590, Error de Parld

**Descripción***arg**arg***Acciones recomendadas***arg*

---

### 40586, Error de Parld

**Descripción**Tarea: *arg***Descripción**Tarea: *arg*

Tipo desconocido de identificación de parámetro.

Ref. de programa *arg*

## 6 Resolución de problemas según el registro de eventos

---

### 6.5 4x xxx

#### Continuación

##### Acciones recomendadas

Compruebe el argumento ParIdType.

---

#### 40592, Programa detenido durante la identificación de carga

##### Descripción

Tarea: *arg*

No se permite ningún tipo de detención del programa durante la identificación de carga.

Ref. de programa *arg*

##### Acciones recomendadas

Vuelva a empezar el procedimiento de identificación desde el principio.

Recuperación: *arg*

---

#### 40593, Caída de alimentación durante la identificación de carga

##### Descripción

Tarea: *arg*

Las caídas de alimentación durante la identificación de la carga darán lugar a resultados de carga incorrectos.

Ref. de programa *arg*

##### Acciones recomendadas

Reinicie de nuevo la ejecución del programa con el mismo modo de ejecución (sin mover el PP) para realizar la identificación de carga desde el principio.

Recuperación: *arg*

---

#### 40594, Error de usuario durante la identificación de carga

##### Descripción

Tarea: *arg*

Se ha producido un error que ha producido el desplazamiento del PP al comienzo del procedimiento de identificación de carga.

Ref. de programa *arg*

##### Acciones recomendadas

Vuelva a empezar el procedimiento de identificación desde el principio.

Recuperación: *arg*

---

#### 40595, Error de argumento

##### Descripción

Tarea: *arg*

Tipo desconocido de identificación de carga.

Ref. de programa *arg*

*Continúa en la página siguiente*

##### Acciones recomendadas

Compruebe el argumento LoadIdType.

---

#### 40596, Programa detenido durante la identificación de carga

##### Descripción

Tarea: *arg*

No se permite ningún tipo de detención del programa durante la identificación de carga.

Ref. de programa *arg*

##### Acciones recomendadas

Vuelva a reiniciar la ejecución del programa desde el principio para la identificación de la carga.

---

#### 40597, Redefinición de velocidad

##### Descripción

Tarea: *arg*

La redefinición de velocidad no es del 100 por ciento.

Ref. de programa *arg*

##### Acciones recomendadas

- Cambie la redefinición de velocidad a 100.
- Vuelva a reiniciar la ejecución del programa desde el principio para la identificación de la carga.

---

#### 40598, Programa detenido durante la identificación de carga

##### Descripción

No se permite ningún tipo de detención del programa durante los movimientos de identificación de carga.

##### Consecuencias

No es posible completar la secuencia de identificación de carga. Recuerde que algunos ejes de la unidad mecánica actual se encuentran ahora en el modo independiente.

##### Causas probables

Interrupción de la secuencia de identificación de carga con un paro de programa, o bien liberación del dispositivo de habilitación.

##### Acciones recomendadas

- 1) Reinicie el programa. En este caso, la rutina de servicio de identificación de carga se ejecutará desde el principio.
- 2) También es posible cancelar completamente la rutina de servicio para omitir la identificación de la carga.



---

### 40603, Error de argumento

**Descripción**

El argumento *arg* no debe tener un valor negativo.

**Acciones recomendadas**

Cambie el valor del argumento *arg* a un valor positivo.

---

### 40607, Error de ejecución

**Descripción**

Tarea: *arg*

No se permite cambiar el modo de ejecución de hacia delante a hacia atrás ni viceversa durante la realización de un movimiento circular.

Ref. de programa *arg*

**Acciones recomendadas**

Si es posible, seleccione el modo de ejecución original y presione la tecla de inicio para continuar con el movimiento circular detenido. Si no es posible, mueva el robot y el puntero de programa para un nuevo inicio.

---

### 40608, Error de argumento

**Descripción**

Tarea: *arg*

Error de definición de orientación en *arg*.

Ref. de programa *arg*

**Acciones recomendadas**

Todas las orientaciones utilizadas deben estar normalizadas, es decir, la suma de los cuadrados de los elementos del cuaternio debe ser 1.

---

### 40609, Error de argumento

**Descripción**

Tarea: *arg*

El argumento *WObj* especifica una unidad mecánica con un nombre demasiado largo.

Ref. de programa *arg*

**Acciones recomendadas**

Utilice un máximo de 16 caracteres para especificar el nombre de una unidad mecánica coordinada.

---

### 40611, Error de ejecución

**Descripción**

Tarea: *arg*

No se permite retroceder paso a paso con esta instrucción de movimiento.

Ref. de programa *arg*

**Consecuencias**

El retroceso paso a paso hasta una posición definida con otra herramienta u objeto de trabajo puede dar lugar a una trayectoria defectuosa.

**Acciones recomendadas**

Compruebe la herramienta y el objeto de trabajo.

---

### 40612, Error de argumento

**Descripción**

Tarea: *arg*

No se ha programado ningún argumento para el nombre de la señal de salida.

Ref. de programa *arg*

**Acciones recomendadas**

Es posible establecer una E/S de posición fija como una señal de salida digital, un grupo de salidas digitales o un grupo de salidas analógicas durante el movimiento del robot.

---

### 40613, Error de argumento

**Descripción**

Tarea: *arg*

El argumento opcional *arg* sólo puede combinarse con el argumento de señal de salida *arg*.

Ref. de programa *arg*

**Acciones recomendadas**

Compruebe y cambie los argumentos.

---

### 40614, Error de argumento

**Descripción**

Tarea: *arg*

El argumento *arg* no es 0 ni 1.

Ref. de programa *arg*

**Acciones recomendadas**

Las señales de datos sólo pueden tener u ofrecer el valor 0 ó 1.

---

### 40615, Error de argumento

**Descripción**

Tarea: *arg*

El argumento *arg* no es un valor entero.

Ref. de programa *arg*

Continúa en la página siguiente

## 6 Resolución de problemas según el registro de eventos

---

### 6.5 4x xxx

#### Continuación

##### Acciones recomendadas

Los grupos de señales digitales de entrada/salida, las identidades de proceso o los selectores de proceso sólo pueden tener valores enteros.

---

#### 40616, Error de argumento

##### Descripción

Tarea: *arg*

El argumento *arg* está fuera de los límites permitidos.

Ref. de programa *arg*

##### Acciones recomendadas

El grupo de señales digitales de entrada/salida sólo puede tener u ofrecer un valor de 0 a *arg* según la configuración de los parámetros del sistema.

Recuperación: *arg*

---

#### 40617, Error de argumento

##### Descripción

Tarea: *arg*:

Uno de los argumentos SetValue, SetDvalue, ScaleValue, CheckValue o CheckDvalue está fuera de los límites permitidos.

Ref. de programa *arg*

##### Causas probables

La señal analógica sólo puede ser activada/consultada entre *arg* y *arg* de acuerdo con la configuración de parámetros del sistema de E/S.

##### Acciones recomendadas

Compruebe el programa de RAPID o la configuración de E/S.

Recuperación: *arg*

---

#### 40620, Error de argumento

##### Descripción

Tarea: *arg*

El argumento *arg* tiene un valor negativo demasiado alto.

Ref. de programa *arg*

##### Acciones recomendadas

Cambie el valor del argumento *arg* a *arg* o más.

---

#### 40622, Error de argumento

##### Descripción

Tarea: *arg*

El valor del argumento Time es demasiado bajo para las interrupciones cíclicas.

Ref. de programa *arg*

##### Acciones recomendadas

Cambie el valor de Time a un valor igual o superior a los 0,1 s.

---

#### 40623, Error de argumento

##### Descripción

Tarea: *arg*

El valor del argumento Time es demasiado bajo para las interrupciones únicas.

Ref. de programa *arg*

##### Acciones recomendadas

Cambie el valor de Time a un valor igual o superior a los 0,01 s.

---

#### 40624, Error de argumento

##### Descripción

Tarea: *arg*

El argumento *arg* no está entre 0 y 2.

Ref. de programa *arg*

##### Acciones recomendadas

Especifique el flanco para generar la interrupción.

0 = Flanco negativo (alto -> bajo).

1 = Flanco positivo (bajo -> alto).

2 = Tanto el flanco negativo como el positivo.

---

#### 40625, Error de límite

##### Descripción

Tarea: *arg*

El robot está fuera de límites.

Ref. de programa *arg*

##### Causas probables

- Eje fuera del área de trabajo.

- Se han superado los límites de al menos un eje acoplado.

##### Acciones recomendadas

Recuperación: *arg*

---

#### 40631, Error de instrucción

##### Descripción

Tarea: *arg*

Demasiadas instrucciones de movimiento en secuencia con una ejecución de programa de RAPID concurrente.

Ref. de programa *arg*

##### Acciones recomendadas

Edite el programa para realizar como máximo 5 MoveX \Conc en secuencia en el nivel de ejecución básica del programa.

Continúa en la página siguiente

Recuperación: *arg*

---

### 40632, Error de instrucción

#### Descripción

Tarea: *arg*

No se permite ninguna instrucción de movimiento con una ejecución de programa de RAPID concurrente dentro de la parte StorePath-RestoPath del programa.

Ref. de programa *arg*

#### Acciones recomendadas

Edite el programa de forma que no contenga ninguna instrucción MoveX \Conc dentro de la parte StorePath-RestoPath del programa.

---

### 40634, Error de referencia

#### Descripción

Tarea: *arg*

La señal *arg* es desconocida en el sistema.

Ref. de programa *arg*

#### Causas probables

Si la señal está definida en el programa de RAPID, debe estar conectada a la señal configurada con la instrucción AliasIO.

#### Acciones recomendadas

Todas las señales (excepto las señales AliasIO) deben estar definidas en los parámetros del sistema y no pueden definirse en el programa de RAPID.

---

### 40636, Error de sensor

#### Descripción

Tarea: *arg*

No se obtiene ninguna medición del sensor.

Ref. de programa *arg*

#### Acciones recomendadas

El dato solicitado no está disponible.

Recuperación: *arg*

---

### 40637, Error de sensor

#### Descripción

Tarea: *arg*

Aún no preparada.

Ref. de programa *arg*

#### Acciones recomendadas

La función solicitada aún no está disponible.

Recuperación: *arg*

---

### 40638, Error de sensor

#### Descripción

Tarea: *arg*

Error general.

Ref. de programa *arg*

#### Acciones recomendadas

Se ha producido un error general que no está relacionado específicamente con la acción solicitada. Lea el bloque "Error log" si la función está disponible.

Recuperación: *arg*

---

### 40639, Error de sensor

#### Descripción

Tarea: *arg*

Sensor ocupado. Inténtelo más tarde.

Ref. de programa *arg*

#### Acciones recomendadas

El sensor está ocupado con otra función.

Recuperación: *arg*

---

### 40640, Error de sensor

#### Descripción

Tarea: *arg*

Error desconocido.

Ref. de programa *arg*

#### Acciones recomendadas

La función solicitada del sensor es desconocida.

Recuperación: *arg*

---

### 40641, Error de sensor

#### Descripción

Tarea: *arg*

Variable o número de bloque no válido.

Ref. de programa *arg*

#### Acciones recomendadas

La variable o el bloque solicitados no están definidos en el sensor.

Recuperación: *arg*

---

### 40642, Error de sensor

#### Descripción

Tarea: *arg*

Alarma externa.

Ref. de programa *arg*

Continúa en la página siguiente

## 6 Resolución de problemas según el registro de eventos

---

### 6.5 4x xxx

#### Continuación

##### Acciones recomendadas

Alarma de un equipo externo.

Recuperación: *arg*

---

#### 40643, Error de sensor

##### Descripción

Tarea: *arg*

Alarma de cámara.

Ref. de programa *arg*

##### Acciones recomendadas

Se ha detectado algún error en la cámara. Realice una prueba

Camcheck para comprobar

si la cámara se encuentra en buen estado.

Recuperación: *arg*

---

#### 40644, Error de sensor

##### Descripción

Tarea: *arg*

Alarma de temperatura.

Ref. de programa *arg*

##### Acciones recomendadas

La cámara está sobrecalentada y necesita más aire o agua de refrigeración.

Recuperación: *arg*

---

#### 40645, Error de sensor

##### Descripción

Tarea: *arg*

Valor fuera de rango.

Ref. de programa *arg*

##### Acciones recomendadas

El valor del dato enviado al sensor está fuera de rango.

Recuperación: *arg*

---

#### 40646, Error de sensor

##### Descripción

Tarea: *arg*

Fallo al comprobar la cámara.

Ref. de programa *arg*

##### Acciones recomendadas

La función CAMCHECK ha fallado. La cámara está averiada.

Envíela para su reparación.

Recuperación: *arg*

---

#### 40647, Error de sensor

##### Descripción

Tarea: *arg*

Tiempo límite de comunicación agotado.

Ref. de programa *arg*

##### Acciones recomendadas

Aumente el tiempo límite y compruebe las conexiones del sensor.

Recuperación: *arg*

---

#### 40648, Error de búsqueda

##### Descripción

Tarea: *arg*

No se permite ejecutar StorePath mientras la búsqueda está activa en el nivel base de trayectoria de movimiento.

Ref. de programa *arg*

##### Consecuencias

Programa detenido.

##### Causas probables

Ejecución de la instrucción StorePath mientras había una búsqueda activa.

##### Acciones recomendadas

No es posible utilizar StorePath en una rutina TRAP, de evento o de servicio mientras hay una búsqueda activa en el nivel base de trayectoria de movimiento.

Si se utilizan interrupciones en el programa para la ejecución de rutinas TRAP, estas interrupciones deben ser desactivadas durante cualquier búsqueda.

Por ejemplo: ISleep - SearchL - IWatch

---

#### 40649, Limitación de ruta

##### Descripción

Tarea: *arg*

*arg* se ha realizado. Es necesario ejecutar en primer lugar la instrucción *arg* antes de realizar un nuevo *arg*.

Ref. de programa *arg*

##### Acciones recomendadas

Compruebe el programa de RAPID.

---

#### 40650, Combinación de parámetros incorrecta

##### Descripción

Tarea: *arg*

Los parámetros opcionales y modificadores no se usan en una combinación correcta.

---

Continúa en la página siguiente

Ref. de programa *arg*

### Acciones recomendadas

- Ninguno de los parámetros opcionales y modificadores conserva el sistema de coordenadas anterior.
- El modificador Old tiene la misma función.
- RefPos o RefNum debe definirse con Short, Fwd o Bwd.

---

### 40651, Use una entrada numérica

#### Descripción

Tarea: *arg*

Use una entrada numérica para la posición, en lugar de un robtarg.

Ref. de programa *arg*

### Acciones recomendadas

No es posible usar un robtarg para definir la posición de los ejes del robot.

Utilice el parámetro opcional para la introducción numérica de la posición.

---

### 40652, Eje en movimiento

#### Descripción

Tarea: *arg*

Un eje del robot, un eje externo o un eje independiente está en movimiento.

Ref. de programa *arg*

### Acciones recomendadas

Todos los ejes del robot, ejes externos y ejes independientes deben estar parados.

Utilice MoveL con el argumento Fine para los ejes del robot y externos.

Utilice IndRMove para los ejes independientes.

Recuperación: *arg*

---

### 40654, Eje no activo

#### Descripción

Tarea: *arg*

La posición de destino del eje a la que debe moverse no está definida (9E9) o

el eje a mover no está activo en este momento.

Ref. de programa *arg*

### Causas probables

- 1) La posición a la que debe moverse ha sido programada sin ninguna unidad mecánica activa.
- 2) La posición a la que debe moverse ha sido modificada mientras la unidad mecánica estaba desactivada.

3) La unidad mecánica no está activada en este momento.

### Acciones recomendadas

La unidad mecánica debe estar activada antes de modificar la posición de destino o moverse hasta ella.

Recuperación: *arg*

---

### 40655, Eje no independiente

#### Descripción

Tarea: *arg*

El eje no se encuentra en el modo independiente.

Ref. de programa *arg*

### Consecuencias

Sólo es posible obtener el estado de los ejes que se encuentran en el modo independiente.

### Acciones recomendadas

Cambie todos los ejes al modo independiente.

Recuperación: *arg*

---

### 40658, Error de parámetro

#### Descripción

Tarea: *arg*

El parámetro *arg* sólo puede usarse si el parámetro *arg* es mayor que cero.

Ref. de programa *arg*

### Acciones recomendadas

El parámetro *arg* sólo tiene efecto sobre la primera instrucción TriggX, en una secuencia de varias instrucciones TriggX, que controla la señal proporcional AO de velocidad.

---

### 40661, Error de búsqueda

#### Descripción

Tarea: *arg*

La señal *arg* para la instrucción SearchX ya tiene el valor especificado (alto o bajo) al principio de la búsqueda, o la unidad de E/S de la señal no está en funcionamiento para este caso.

Antes de realizar la búsqueda siguiente, asegúrese de que el TCP vuelva a la posición inicial de la trayectoria de búsqueda.

Ref. de programa *arg*

### Consecuencias

Si no se realiza el reposicionamiento antes de reiniciar una búsqueda circular, los movimientos resultantes pueden causar daños.

## 6 Resolución de problemas según el registro de eventos

---

### 6.5 4x xxx

#### Continuación

##### Acciones recomendadas

Recuperación: *arg*

---

#### 40662, Tipo de zona mundo no válido

##### Descripción

Tarea: *arg*

El modificador *\arg* debe estar asociado con una zona mundo *arg*.

Ref. de programa *arg*

##### Acciones recomendadas

Si se utiliza el modificador *\Temp*, el tipo de dato debe ser *wztemporary* en *WorldZone*.

Si se utiliza el modificador *\Stat*, el tipo de dato debe ser *wzstationary* en *WorldZone*.

---

#### 40663, Zona mundo no utilizada

##### Descripción

Tarea: *arg*

El argumento *arg* de la instrucción *arg* hace referencia a una zona mundo no utilizada.

Ref. de programa *arg*

##### Acciones recomendadas

La zona mundo debe estar definida y activada por una instrucción *WZLimSup* o *WZDOSet*.

---

#### 40664, Zona mundo ya utilizada

##### Descripción

Tarea: *arg*

La zona mundo '*arg*' ya ha sido definida y activada.

Las zonas mundo sólo pueden ser definidas una vez.

Ref. de programa *arg*

##### Acciones recomendadas

Utilice una zona mundo con otro nombre.

---

#### 40665, Demasiadas zonas mundo

##### Descripción

Tarea: *arg*

No es posible añadir la zona mundo *arg*. La tabla de zonas mundo está llena.

Ref. de programa *arg*

##### Acciones recomendadas

Compruebe el programa de *RAPID* para comprobar si puede eliminar alguna de las zonas mundo.

Continúa en la página siguiente

---

#### 40666, Zonas mundo no válidas

##### Descripción

Tarea: *arg*

La zona mundo '*arg*' ha sido definida localmente en la rutina actual.

Ref. de programa *arg*

##### Acciones recomendadas

Defina la zona mundo como global o local en el módulo.

---

#### 40667, Zonas mundo no válidas

##### Descripción

Tarea: *arg*

El argumento *WorldZone arg* no es una referencia de dato completa.

Ref. de programa *arg*

##### Acciones recomendadas

Compruebe el valor del argumento *WorldZone*.

---

#### 40668, Dato de forma no utilizado

##### Descripción

Tarea: *arg*

El argumento '*arg*' de la instrucción *arg* debe hacer referencia a un dato de forma definido.

Ref. de programa *arg*

##### Acciones recomendadas

El dato de forma se utiliza para almacenar una definición de volumen. Debe definirlo con *WZBoxDef*, *WZSphDef* o *WZCylDef* antes de usarlo desde *WZLimSup* o *WZDOSet*.

---

#### 40669, Zona mundo demasiado pequeña

##### Descripción

Tarea: *arg*

Al menos un lado o radio es menor que el mínimo permitido en la instrucción *arg*.

Ref. de programa *arg*

##### Acciones recomendadas

Compruebe la instrucción de definición de volumen anterior.

---

#### 40670, Zona mundo no válida

##### Descripción

Tarea: *arg*

El índice del argumento de zona mundo *arg* de *arg* no es un índice válido definido por *WZLimSup* o *WZDOSet*.

Ref. de programa *arg*

### Acciones recomendadas

Compruebe el programa de RAPID.

---

### 40671, Uso no válido de la zona mundo

#### Descripción

Tarea: *arg*

El argumento '*arg*' de *arg* debe ser una zona mundo temporal.

Ref. de programa *arg*

### Acciones recomendadas

Compruebe el argumento.

---

### 40672, Zona mundo ya utilizada

#### Descripción

Tarea: *arg*

No es posible añadir la zona mundo *arg*. Ya hay otra zona mundo definida con el mismo nombre en el sistema.

Ref. de programa *arg*

### Acciones recomendadas

Compruebe el nombre de la zona mundo.

---

### 40673, Error de acceso de E/S

#### Descripción

Tarea: *arg*

La señal indicada en el parámetro *arg* está protegida contra escritura para el acceso de RAPID.

Ref. de programa *arg*

### Acciones recomendadas

Seleccione otra señal de usuario o cambie el modo de acceso de la señal.

---

### 40674, Error de acceso de E/S

#### Descripción

Tarea: *arg*

La señal indicada en el parámetro *arg* no está protegida contra escritura para el acceso de usuario desde la unidad de programación o RAPID.

Ref. de programa *arg*

### Acciones recomendadas

Cambie el modo de acceso al tipo de sistema de la señal en la configuración de E/S.

---

### 40675, Error de ejecución

#### Descripción

No se permite cambiar el modo de ejecución de hacia delante a hacia atrás ni viceversa al ejecutar una rutina TRAP invisible.

### Acciones recomendadas

Si es posible, seleccione el modo de ejecución original y presione la tecla de inicio para continuar.

---

### 40676, Error de parámetro

#### Descripción

Tarea: *arg*

El valor de DeltaJointVal del eje de robot *arg* es  $\leq 0$ .

Ref. de programa *arg*

### Acciones recomendadas

Compruebe el valor de DeltaJointVal. El valor de DeltaJointVal de todos los ejes que se desee supervisar debe ser  $> 0$  mm o grados.

---

### 40677, Error de parámetro

#### Descripción

Tarea: *arg*

El valor de DeltaJointVal del eje externo *arg* es  $\leq 0$ .

Ref. de programa *arg*

### Acciones recomendadas

Compruebe el valor de DeltaJointVal. El valor de DeltaJointVal de todos los ejes que se desee supervisar debe ser  $> 0$  mm o grados.

---

### 40678, Error de parámetro

#### Descripción

Tarea: *arg*

El valor de LowJointVal es mayor que o igual al valor de HighJointVal para el eje de robot *arg*.

Ref. de programa *arg*

### Acciones recomendadas

Compruebe los valores de HighJointVal y LowJointVal. El valor de HighJointVal debe ser mayor que el valor de LowJointVal en todos los ejes que tengan límites superiores y/o inferiores definidos.

---

### 40679, Error de parámetro

#### Descripción

Tarea: *arg*

Continúa en la página siguiente

## 6 Resolución de problemas según el registro de eventos

---

### 6.5 4x xxx

#### Continuación

El valor de LowJointVal es mayor que o igual al valor de HighJointVal para el eje externo *arg*.

Ref. de programa *arg*

#### Acciones recomendadas

Compruebe los valores de HighJointVal y LowJointVal. El valor de HighJointVal debe ser mayor que el valor de LowJointVal en todos los ejes que tengan límites superiores y/o inferiores definidos.

---

### 40680, Error de parámetro

#### Descripción

Tarea: *arg*

Error en el valor de WZHomeJointDef utilizado. No se permite especificar la supervisión del eje inactivo *arg*

Ref. de programa *arg*

#### Acciones recomendadas

Cambie el argumento MiddleJointVal a 9E9 para el eje afectado.

---

### 40681, Error de parámetro

#### Descripción

Tarea: *arg*

Error en el valor de WZLimJointDef utilizado. No se permite especificar la limitación del eje inactivo *arg*

Ref. de programa *arg*

#### Acciones recomendadas

Cambie los argumentos LowJointVal y HighJointVal a 9E9 para el eje afectado.

---

### 40698, Error de lectura

#### Descripción

La tarea *arg* está intentando leer el archivo *arg* pero no lo consigue.

#### Consecuencias

No fue posible leer o cargar *arg*.

#### Causas probables

Si está intentando utilizar un archivo de un disco de FTP montado, asegúrese de que el tamaño de *arg* no sea mayor que el tamaño de archivo máximo configurado en la configuración del protocolo FTP.

---

### 40699, Memoria de programas llena

#### Descripción

La tarea *arg* sólo dispone de *arg* bytes en su memoria de programas.

*Continúa en la página siguiente*

#### Consecuencias

No fue posible cargar el módulo *arg*.

#### Acciones recomendadas

1. Elimine algún otro módulo e inténtelo de nuevo.
2. Compruebe si sería posible dividir las estructuras de datos de gran tamaño en bloques más pequeños.
3. El uso de módulos instalados puede ahorrar memoria de programas.

---

### 40700, Error de sintaxis

#### Descripción

Tarea: *arg*

Error de sintaxis

*arg*

---

### 40701, Memoria de programas llena

#### Descripción

La tarea *arg* sólo dispone de *arg* bytes libres en su espacio de usuario.

#### Consecuencias

La operación solicitada no pudo ser completada.

#### Acciones recomendadas

1. Elimine otros módulos e inténtelo de nuevo.
2. Compruebe si sería posible dividir las estructuras de datos de gran tamaño en bloques más pequeños.
3. El uso de módulos instalados puede ahorrar memoria de programas.

---

### 40702, Archivo no encontrado

#### Descripción

Tarea: *arg*

Imposible encontrar el archivo *arg*.

Ref. de programa *arg*

#### Acciones recomendadas

- Compruebe la ruta y el nombre de archivo.
- Compruebe si el archivo existe.

Recuperación: *arg*

---

### 40703, Error de descarga

#### Descripción

Tarea: *arg*

Imposible cargar el módulo de programa.

Se debe a que el módulo ha sido modificado pero no ha sido guardado.



Ref. de programa *arg*

### Acciones recomendadas

Instrucción UnLoad:

Utilice el modificador opcional ErrIfChanged, sin recuperación de esta situación, en un gestor de errores.

Recuperación: *arg*

---

### 40704, Error de descarga

#### Descripción

Tarea: *arg*

*arg*

Imposible cargar el módulo de programa.

Ref. de programa *arg*

#### Causas probables

- Módulo no cargado con la instrucción Load.
- No tiene la misma ruta de archivo que la utilizada con la instrucción Load.

#### Acciones recomendadas

- Compruebe si el módulo de programa ha sido cargado con la instrucción Load.
- Compruebe si la ruta y el nombre del archivo son iguales en las instrucciones UnLoad y Load.

Recuperación: *arg*

---

### 40705, Error de sintaxis

#### Descripción

Tarea: *arg*

Error de sintaxis

*arg*

#### Acciones recomendadas

Encontrará más errores de sintaxis a continuación.

---

### 40706, Error de carga

#### Descripción

Tarea: *arg*

El módulo de programa ya está cargado.

Ref. de programa *arg*

#### Causas probables

El nombre de módulo que aparece en el encabezamiento del archivo *arg* ya existe en la memoria de programas.

#### Acciones recomendadas

Recuperación: *arg*

---

### 40707, Nombre no válido de unidad de E/S

#### Descripción

Tarea: *arg*

El nombre de unidad *arg* no existe.

Ref. de programa *arg*

#### Acciones recomendadas

- Compruebe si el nombre de la unidad está bien escrito.
- Compruebe si la unidad está definida.

Recuperación: *arg*

---

### 40708, Unidad de E/S no activada

#### Descripción

Tarea: *arg*

La unidad de E/S *arg* no está activada.

Ref. de programa *arg*

#### Causas probables

El tiempo máximo de espera era demasiado breve.

#### Acciones recomendadas

Aumente el tiempo de espera o realice un reintento.

Recuperación: *arg*

---

### 40709, Unidad de E/S no desactivada

#### Descripción

Tarea: *arg*

La unidad de E/S *arg* no está desactivada.

Ref. de programa *arg*

#### Causas probables

El tiempo máximo de espera era demasiado breve.

#### Acciones recomendadas

Aumente el tiempo de espera o realice un reintento.

Recuperación: *arg*

---

### 40710, Error de argumento

#### Descripción

Tarea: *arg*

El argumento *arg* es un valor de expresión, no está presente o es un modificador.

Ref. de programa *arg*

#### Acciones recomendadas

Cambie el parámetro *arg* a un tipo válido.

Recuperación: *arg*

## 6 Resolución de problemas según el registro de eventos

---

### 6.5 4x xxx

#### Continuación

---

#### 40711, Error de tipo de alias

##### Descripción

Tarea: *arg*

Los tipos de datos de los argumentos FromSignal y ToSignal deben ser iguales y deben ser del tipo signalxx.

Ref. de programa *arg*

##### Acciones recomendadas

Cambie el tipo a un tipo válido (signalai/ao, signaldi/do, signalgi/go).

Recuperación: *arg*

---

#### 40712, Error de rutina de evento

##### Descripción

Tarea: *arg*

Demasiadas rutinas de evento. La rutina *arg* no se ejecutará.

##### Acciones recomendadas

Encapsule la rutina en una de las otras rutinas especificadas para el mismo evento.

---

#### 40713, Error de definición de alias

##### Descripción

Tarea: *arg*

La señal del argumento FromSignal: *arg* debe ser definida en la configuración de E/S y la señal del argumento ToSignal: *arg*, debe estar declarada en el programa de RAPID y no definida en la configuración de E/S.

Ref. de programa *arg*

##### Acciones recomendadas

Compruebe la configuración de E/S y el programa de RAPID.

Recuperación: *arg*

---

#### 40714, Error de argumento

##### Descripción

Tarea: *arg*

Error de definición de orientación en *arg*.

Ref. de programa *arg*

##### Acciones recomendadas

Es posible que sea una posición vacía generada fuera de línea (orientación no definida), que debe ser modificada con modpos.

---

#### 40720, Instalación de alias de E/S

##### Descripción

El sistema no pudo actualizar todas las señales de E/S como símbolos de RAPID.

##### Consecuencias

No es posible utilizar ninguna señal de E/S en un programa de RAPID.

##### Causas probables

- Configuración incorrecta de E/S
- Configuración incorrecta de tareas

##### Acciones recomendadas

Reinicie el controlador.

---

#### 40721, Instalación de E/S

##### Descripción

Tarea *arg*:

El sistema no pudo actualizar todas las señales de E/S como símbolos de RAPID.

##### Consecuencias

No es posible utilizar ninguna señal de E/S en un programa de RAPID.

##### Causas probables

- Configuración incorrecta de E/S
- Configuración incorrecta de tareas

##### Acciones recomendadas

Reinicie el controlador.

---

#### 40722, Unidades mecánicas

##### Descripción

El sistema no pudo actualizar todas las unidades mecánicas como símbolos de RAPID.

##### Consecuencias

No es posible usar unidades mecánicas en un programa de RAPID.

##### Causas probables

- Configuración incorrecta de movimientos
- Configuración incorrecta de tareas

##### Acciones recomendadas

Reinicie el controlador.

---

#### 40723, Instalación de cámaras

##### Descripción

Tarea *arg*:

Continúa en la página siguiente

El sistema no pudo actualizar todas las unidades de cámara como símbolos de RAPID.

### Consecuencias

No es posible usar unidades de cámara en un programa de RAPID.

### Causas probables

- Configuración incorrecta de cámaras
- Configuración incorrecta de tareas

### Acciones recomendadas

Reinicie el controlador.

Imposible calcular la nueva base de coordenadas.

Ref. de programa *arg*

### Causas probables

Las posiciones no tienen las relaciones necesarias o no se han especificado con una exactitud suficiente.

### Acciones recomendadas

Compruebe si las posiciones están demasiado cercanas entre sí, o no se han especificado con una exactitud suficiente.

Recuperación: *arg*

---

### 40724, Error de guardado o borrado

#### Descripción

Tarea: *arg*

No se pudo guardar o borrar el módulo de programa *arg*.

Ref. de programa *arg*

#### Acciones recomendadas

- Compruebe si el nombre del módulo está bien escrito.
- Compruebe si el módulo está cargado.

Recuperación: *arg*

---

### 40731, Error de valor

#### Descripción

Tarea: *arg*

El valor del argumento *arg* de la señal *arg* es superior a su valor lógico máximo.

Ref. de programa *arg*

#### Acciones recomendadas

Cambie el argumento o cambie el parámetro de valor lógico máximo de la señal.

Recuperación: *arg*

---

### 40726, Error de referencia

#### Descripción

Tarea: *arg*

La referencia de la sesión de carga no es válida.

Ref. de programa *arg*

#### Acciones recomendadas

Compruebe si la referencia especificada es la misma que en StartLoad.

Recuperación: *arg*

---

### 40732, Error de valor

#### Descripción

Tarea: *arg*

El valor del argumento *arg* de la señal *arg* es inferior a su valor lógico mínimo.

Ref. de programa *arg*

#### Acciones recomendadas

Cambie el argumento o cambie el parámetro de valor lógico mínimo de la señal.

Recuperación: *arg*

---

### 40727, Error al guardar

#### Descripción

Tarea: *arg*

Falta el archivo de origen *arg*.

Ref. de programa *arg*

#### Acciones recomendadas

Utilice el argumento FilePath para especificar el destino del archivo.

Recuperación: *arg*

---

### 40733, Error de valor

#### Descripción

Tarea: *arg*

El valor del argumento *arg* de la señal *arg* es inferior al valor del argumento *arg*.

Ref. de programa *arg*

#### Acciones recomendadas

Cambie los valores de los argumentos.

---

### 40728, Error de base de coordenadas

#### Descripción

Tarea: *arg*

## 6 Resolución de problemas según el registro de eventos

---

### 6.5 4x xxx

#### Continuación

---

#### 40734, Error de definición de símbolo

##### Descripción

Tarea: *arg*

La cadena de la tabla de texto *arg* en el índice *arg* es demasiado larga.

Ref. de programa *arg*

##### Acciones recomendadas

Cambie el archivo de la tabla de texto y realice un arranque en frío.

---

#### 40735, Error de argumento

##### Descripción

El eje no está definido.

##### Acciones recomendadas

Debe definir el eje antes de ejecutar esta instrucción.

---

#### 40736, Error de unidad mecánica

##### Descripción

Tarea: *arg*

No es posible usar esta instrucción para definir una carga útil en el robot.

Ref. de programa *arg*

##### Acciones recomendadas

Utilice la instrucción GripLoad en lugar de MechUnitLoad.

---

#### 40737, Error de definición de símbolo

##### Descripción

Tarea: *arg*

El texto solicitado o el paquete de texto no existe. Tabla de texto *arg*, índice *arg*.

Ref. de programa *arg*

##### Acciones recomendadas

Compruebe los argumentos.

Recuperación: *arg*

---

#### 40738, Error de E/S

##### Descripción

Imposible leer la señal de E/S *arg* de la unidad *arg*.

Imposible reiniciar.

##### Causas probables

La conexión con el módulo de E/S se ha interrumpido.

##### Acciones recomendadas

Restablezca la conexión con la unidad de E/S. Para permitir el reinicio

del programa, sitúe el PP en una posición de reinicio seguro.

---

#### 40739, Error de parámetro

##### Descripción

Tarea: *arg*

No ha especificado ninguno de los argumentos opcionales DO1, GO1, GO2, GO3 o GO4.

Ref. de programa *arg*

##### Acciones recomendadas

Especifique al menos uno de los argumentos.

---

#### 40740, Error de ejecución

##### Descripción

No es posible actualizar la variable PERS especificada en la instrucción TriggStopProc porque ya no existe.

##### Causas probables

Es posible que el módulo de programa que contenía la variable PERS haya sido eliminado de la memoria de programas.

##### Acciones recomendadas

Compruebe si se ha eliminado el módulo que contenía la variable PERS. Si es así, vuelva a cargarlo.

---

#### 40741, Error de contexto

##### Descripción

Tarea: *arg*

La instrucción *arg* sólo puede usarse en rutinas de evento.

Ref. de programa *arg*

##### Acciones recomendadas

Elimine la instrucción.

---

#### 40742, Error de parámetro

##### Descripción

Tarea: *arg*

El parámetro de temporizador DipLag es mayor que el tiempo preestablecido en el parámetro de sistema Event.

Ref. de programa *arg*

##### Acciones recomendadas

Aumente el tiempo preestablecido en el parámetro de sistema Event o compruebe la compensación del parámetro DipLag.

Continúa en la página siguiente

Recuperación: *arg*

---

### 40743, Error de parámetro

#### Descripción

Tarea: *arg*

Subtipo no válido en el argumento *arg*.

Ref. de programa *arg*

#### Acciones recomendadas

Compruebe el argumento.

---

### 40744, Error de parámetro

#### Descripción

Tarea: *arg*

Valor no válido en *arg* en el argumento *arg*.

Ref. de programa *arg*

#### Acciones recomendadas

Compruebe el argumento.

---

### 40745, Error de parámetro

#### Descripción

Tarea: *arg*

*arg* es menor que *arg* en el argumento *arg*.

Ref. de programa *arg*

#### Acciones recomendadas

Compruebe el argumento.

---

### 40746, Error de parámetro

#### Descripción

Tarea: *arg*

*arg* TRUE en el parámetro *arg* en combinación con la coordinación de transportador.

Ref. de programa *arg*

#### Acciones recomendadas

Imposible utilizar puntos finos al dejar los transportadores más allá de un punto de paro coordinado.

Utilice una zona en lugar de esta opción.

---

### 40747, Error de acceso

#### Descripción

Tarea: *arg*

Imposible leer o escribir el parámetro de sistema *arg*. Se trata de un parámetro interno y está protegido contra lectura y escritura.

Ref. de programa *arg*

#### Acciones recomendadas

Recuperación: *arg*

---

### 40748, Error de valor

#### Descripción

Tarea: *arg*

El dato que se deseaba escribir desde el parámetro CfgData al parámetro de sistema está fuera de los límites válidos.

Ref. de programa *arg*

#### Acciones recomendadas

Recuperación: *arg*

---

### 40749, Error de ejecución

#### Descripción

Tarea: *arg*

No es posible ejecutar StartMove mientras el robot está en movimiento.

Ref. de programa *arg*

#### Acciones recomendadas

Recuperación: *arg*

---

### 40752, Error de argumento

#### Descripción

Tarea: *arg*

Aún no ha finalizado una sesión de carga con StartLoad - WaitLoad.

Ref. de programa *arg*

#### Acciones recomendadas

Finalice la sesión de carga con WaitLoad, cáncélela con CancelLoad o sitúe el PP en Main.

Recuperación: *arg*

---

### 40753, Fallo de memoria

#### Descripción

Tarea: *arg*

Debido a una caída de alimentación durante la ejecución de la instrucción Load o StartLoad ... WaitLoad, la memoria de programas de RAPID contiene información no válida.

\*\*\* PARA REPARARLO, REALICE UN ARRANQUE P-START.  
\*\*\*

Ref. de programa *arg*

#### Acciones recomendadas

Es importante realizar un arranque P-Start, porque la memoria de programas de RAPID ha quedado dañada:

Continúa en la página siguiente

## 6 Resolución de problemas según el registro de eventos

---

### 6.5 4x xxx

#### Continuación

- Valor de inicialización no válido en variables PERS
- Reducción del tamaño disponible para la memoria de programas

---

#### 40754, Error de argumento

##### Descripción

Tarea: *arg*

No ha indicado ningún argumento.

Ref. de programa *arg*

##### Acciones recomendadas

Si desea utilizar un límite, aplique un valor al argumento opcional On. De lo contrario, aplique un valor a Off.

---

#### 40755, Error de contexto

##### Descripción

Tarea: *arg*

La instrucción *arg* sólo puede usarse en rutinas TRAP.

Ref. de programa *arg*

##### Acciones recomendadas

Elimine la instrucción.

---

#### 40756, Error de contexto

##### Descripción

Tarea: *arg*

La instrucción *arg* sólo puede usarse en rutinas TRAP solicitadas mediante la instrucción *arg*.

Ref. de programa *arg*

##### Acciones recomendadas

Asegúrese de que INTNO contenga el número de interrupción utilizado por *arg*.

---

#### 40757, Error de argumento

##### Descripción

Tarea: *arg*

La sesión de carga que está intentando cancelar no se está utilizando.

Ref. de programa *arg*

##### Acciones recomendadas

Recuperación: *arg*

---

#### 40758, Error de E/S

##### Descripción

Imposible leer la señal de E/S *arg* de la unidad *arg*.

##### Causas probables

La conexión con el módulo de E/S se ha interrumpido.

##### Acciones recomendadas

Restablezca la conexión con la unidad de E/S.

---

#### 40759, Error de parámetro

##### Descripción

Tarea: *arg*

El argumento Data de *arg* tiene un tipo de dato no válido.

Ref. de programa *arg*

##### Acciones recomendadas

Compruebe el tipo del dato. No se permite utilizar tipos de valor ni de semivalor.

---

#### 40761, Error de parámetro

##### Descripción

Tarea: *arg*

El argumento *arg* tiene un valor negativo.

Ref. de programa *arg*

##### Acciones recomendadas

Cambie el valor a un valor positivo o a cero.

---

#### 40762, Error de valor

##### Descripción

Tarea: *arg*

El valor del argumento *arg* fuerza al robot a abandonar el área de trabajo.

Ref. de programa *arg*

##### Acciones recomendadas

Reduzca el valor.

---

#### 40763, Error de ejecución

##### Descripción

Tarea: *arg*

No es posible ejecutar la instrucción *arg* mientras el sistema se encuentra en un estado de paro.

Ref. de programa *arg*

---

#### 40764, Error de argumento de modificador

##### Descripción

Tarea: *arg*

La instrucción *arg* debe usarse con un argumento de modificador.

Ref. de programa *arg*

Continúa en la página siguiente

**Acciones recomendadas**

Utilice el modificador Total o Free.

---

**40765, Error de argumento****Descripción**

Tarea: *arg*

En la instrucción *arg*, el argumento *arg* no es un directorio abierto.

Ref. de programa *arg*

**Acciones recomendadas**

Abra el directorio antes de intentar leerlo.

Recuperación: *arg*

---

**40766, Error de parámetro****Descripción**

Tarea: *arg*

En la instrucción *arg*, el argumento *arg* no puede usarse sin el argumento *arg*.

Ref. de programa *arg*

**Acciones recomendadas**

Compruebe el programa de RAPID.

---

**40767, Error de búsqueda****Descripción**

Tarea: *arg*

No se pudo realizar una búsqueda del objeto del tipo *arg*.

Ref. de programa *arg*

**Acciones recomendadas**

Compruebe el programa de RAPID.

---

**40768, Error de acceso a símbolo****Descripción**

Tarea: *arg*

No hay ningún símbolo de sistema *arg* disponible en el sistema.

Ref. de programa *arg*

**Acciones recomendadas**

Recuperación: *arg*

---

**40769, Error de acceso de lectura a símbolo****Descripción**

Tarea: *arg*

El símbolo *arg* no es un objeto que admita la lectura.

Ref. de programa *arg*

**Acciones recomendadas**

Recuperación: *arg*

---

**40770, Error de tipo de símbolo****Descripción**

Tarea: *arg*

El símbolo *arg* es del tipo *arg* y no del tipo esperado *arg*.

Ref. de programa *arg*

**Acciones recomendadas**

Compruebe el programa de RAPID.

---

**40771, Error de acceso a símbolo****Descripción**

Tarea: *arg*

El símbolo *arg* no está disponible en este ámbito.

Ref. de programa *arg*

**Acciones recomendadas**

Recuperación: *arg*

---

**40772, Error de E/S****Descripción**

Tarea: *arg*

La instrucción *arg* ha perdido el contacto con el transportador.

Ref. de programa *arg*

---

**40773, Instrucción interrumpida****Descripción**

Tarea: *arg*

La instrucción *arg* se ha interrumpido por un motivo desconocido.

Ref. de programa *arg*

---

**40774, Objeto desechado****Descripción**

Tarea: *arg*

El objeto que estaba esperando la instrucción *arg* ha sido desechado.

Ref. de programa *arg*

**Causas probables**

Se ha sobrepasado la ventana de inicio o no se ha satisfecho el punto de comprobación.

## 6 Resolución de problemas según el registro de eventos

---

### 6.5 4x xxx

#### Continuación

##### Acciones recomendadas

Si no se utiliza el punto de comprobación, es necesario cambiar a cero la distancia de punto de comprobación y la anchura de la ventana de punto de comprobación.

Ejecute de nuevo la instrucción.

Recuperación: *arg*

---

#### 40775, Error de transportador

##### Descripción

Tarea: *arg*

Otra instrucción *arg* está esperando una distancia respecto del objeto.

Ref. de programa *arg*

---

#### 40776, Error de transportador

##### Descripción

Tarea: *arg*

Otra instrucción *arg* está esperando al objeto.

Ref. de programa *arg*

---

#### 40777, Error de transportador

##### Descripción

Tarea: *arg*

La instrucción *arg* ya está conectada.

Ref. de programa *arg*

##### Acciones recomendadas

Recuperación: *arg*

---

#### 40778, Error de valor

##### Descripción

Tarea: *arg*

El registro del nuevo número de error *arg* ha fallado. El valor inicial debe ser -1 o el número anterior.

Ref. de programa *arg*

##### Acciones recomendadas

Compruebe el valor inicial de la nueva variable *errnum*.

---

#### 40779, Número de error como local

##### Descripción

Tarea: *arg*

El número de error de usuario de RAPID *arg* no debe estar declarado como local en la rutina.

Ref. de programa *arg*

---

Continúa en la página siguiente

##### Acciones recomendadas

Compruebe la declaración de *errnum*.

---

#### 40780, Error de objeto de datos

##### Descripción

Tarea: *arg*

No hay ningún objeto de datos válido para el argumento *arg* de la instrucción *arg*.

Ref. de programa *arg*

##### Acciones recomendadas

Compruebe si existe un objeto de datos correcto.

---

#### 40781, Error de archivo

##### Descripción

Tarea: *arg*

El parámetro *arg* no se corresponde con ningún archivo de texto cargado.

Ref. de programa *arg*

##### Acciones recomendadas

Compruebe si el archivo de texto está instalado (correctamente).

---

#### 40782, Error de modo

##### Descripción

Tarea: *arg*

El archivo o el canal serie no están abiertos para escritura.

Ref. de programa *arg*

##### Acciones recomendadas

Compruebe la forma en que ha abierto el archivo o el canal serie.

---

#### 40783, Error de modo

##### Descripción

Tarea: *arg*

El archivo o el canal serie no están abiertos con un modo basado en caracteres.

Ref. de programa *arg*

##### Acciones recomendadas

Compruebe la forma en que ha abierto el archivo o el canal serie.

---

#### 40784, Error de modo

##### Descripción

Tarea: *arg*



El archivo o el canal serie no están abiertos con un modo binario.

Ref. de programa *arg*

### Acciones recomendadas

Compruebe la forma en que ha abierto el archivo o el canal serie.

---

### 40785, Error de modo

#### Descripción

Tarea: *arg*

El archivo o el canal serie no están abiertos para lectura.

Ref. de programa *arg*

### Acciones recomendadas

Compruebe la forma en que ha abierto el archivo o el canal serie.

---

### 40786, Error de lectura

#### Descripción

Tarea: *arg*

Uno o varios bytes no se leyeron correctamente. Es posible que el valor del dato leído no sea coherente.

Ref. de programa *arg*

### Consecuencias

Dado que la suma de comprobación del mensaje recibido no es la misma que la calculada en el momento del envío, los datos del mensaje no pueden utilizarse.

### Causas probables

El motivo puede ser:

- Problema de comunicación
- Versión de software de WriteAnyBin - ReadAnyBin diferente entre el WriteAnyBin que envía y el ReadAnyBin que recibe.

### Acciones recomendadas

Recuperación de errores para el problema de comunicación: *arg*

---

### 40787, Error de base de coordenadas de usuario

#### Descripción

Tarea: *arg*

Imposible obtener la base de coordenadas de usuario coordinada.

Ref. de programa *arg*

---

### 40788, Error de eje

#### Descripción

Tarea: *arg*

El eje único no está inicializado correctamente.

Ref. de programa *arg*

---

### 40789, Error de limitación

#### Descripción

Tarea: *arg*

La longitud de cadena del argumento de la ruta de archivo es excesiva.

Ref. de programa *arg*

### Causas probables

La máxima longitud de cadena permitida para la totalidad de la ruta de archivos de sistema es *arg* caracteres.

### Acciones recomendadas

Reduzca la longitud de la ruta.

---

### 40790, Error de valor

#### Descripción

Tarea: *arg*

La cadena de RAPID es demasiado larga.

Ref. de programa *arg*

### Causas probables

El valor de cadena supera la longitud máxima permitida.

### Acciones recomendadas

Rescriba el programa para usar cadenas más cortas.

Recuperación: *arg*

---

### 40791, Error de E/S

#### Descripción

Tarea: *arg*

No queda espacio en el dispositivo (nombre de archivo *arg*).

Ref. de programa *arg*

### Acciones recomendadas

Recuperación: *arg*

---

### 40792, Error de E/S

#### Descripción

Tarea: *arg*

Error de apertura/acceso de archivo en la ruta *arg*.

Ref. de programa *arg*

## 6 Resolución de problemas según el registro de eventos

---

### 6.5 4x xxx

#### Continuación

##### Acciones recomendadas

- Compruebe los permisos. ¿Está protegido contra escritura el archivo?
- Compruebe si el archivo o el directorio existen.
- Compruebe si queda espacio libre en el dispositivo.

Recuperación: *arg*

---

#### 40793, Error al instalar la tabla de texto

##### Descripción

Tarea: *arg*

Falta un nombre de recurso de texto o número de índice, o bien es incorrecto, en el archivo de texto.

Ref. de programa *arg*

##### Consecuencias

Es posible que el contenido de algunas de las tablas de texto se haya dañado.

##### Acciones recomendadas

Corrija el error, realice un arranque en frío del sistema e inténtelo de nuevo.

---

#### 40794, Error al instalar la tabla de texto

##### Descripción

Tarea: *arg*

El índice especificado dentro del recurso de texto ya existe en el sistema.

Ref. de programa *arg*

##### Causas probables

- Error en la numeración del índice.
- El archivo ha sido instalado dos veces.

##### Acciones recomendadas

Si se trata de un error en el índice, corríjalo, realice un arranque en frío del sistema e inténtelo de nuevo.

---

#### 40795, Error al instalar la tabla de texto

##### Descripción

Tarea: *arg*

La memoria de sistema para tablas de texto está llena.

Ref. de programa *arg*

##### Acciones recomendadas

Reduzca la cantidad de cadenas de texto definidas por el usuario que se instalan desde RAPID. Realice un arranque en frío del sistema e inténtelo de nuevo.

---

#### 40796, Error de sobrecarga

##### Descripción

Tarea: *arg*

El sistema está sobrecargado, de forma que la orden actual no puede ser completada a tiempo.

Ref. de programa *arg*

##### Acciones recomendadas

Reduzca la carga del ordenador principal, por ejemplo:

- Aumente el valor de WaitTime en los bucles de RAPID
- Aumente el tiempo de filtro de las señales de E/S
- Evite las interrupciones cíclicas

---

#### 40797, Error de E/S

##### Descripción

Imposible leer la señal de E/S *arg* de la unidad *arg*.

##### Causas probables

La conexión con el módulo de E/S se ha interrumpido.

##### Acciones recomendadas

Restablezca la conexión con la unidad de E/S.

---

#### 40798, Error de acceso al sistema

##### Descripción

*arg*

---

#### 40799, Error de ejecución

##### Descripción

Tarea: *arg*

TestSignRead está usando un canal que no tiene ninguna señal definida.

Ref. de programa *arg*

##### Acciones recomendadas

Use TestSignDefine para definir una señal para el canal.

---

#### 40800, Error de herramienta

##### Descripción

Tarea: *arg*

El componente robhold de la herramienta no tiene un valor correcto.

Ref. de programa *arg*

##### Acciones recomendadas

Cambie el valor de robhold.

Si el robot es el que sostiene la herramienta, el valor debe ser TRUE. Si el robot no es el que sostiene la herramienta, es decir, si es una herramienta estacionaria, el valor debe ser FALSE.

Continúa en la página siguiente

---

### 40801, Error de cálculo

**Descripción**

Tarea: *arg*

Imposible calcular la base de coordenadas de la herramienta.

Ref. de programa *arg*

**Causas probables**

No es posible calcular la base de coordenadas de la herramienta con los puntos de aproximación seleccionados.

**Acciones recomendadas**

Seleccione otros puntos de aproximación, con la máxima exactitud posible.

---

### 40802, Error de ejecución

**Descripción**

Tarea: *arg*

No es posible realizar la suscripción.

Ref. de programa *arg*

**Causas probables**

No queda memoria libre para hacer otra suscripción con esta variable.

**Acciones recomendadas**

¡Para continuar, debe mover el PP a Main!

---

### 40803, Mensaje de error demasiado largo

**Descripción**

El mensaje de error era demasiado largo y ha sido recortado.

Esto significa que no podrá leer la totalidad del mensaje.

---

### 40804, Error de argumento

**Descripción**

Tarea: *arg*

El argumento "type" de stoppointdata no puede ser "followtime" en las instrucciones MoveJ, MoveAbsJ y MoveExtJ.

Ref. de programa *arg*

**Acciones recomendadas**

Cambie el valor de "type" a "inpos" o "stoptime".

---

### 40805, Error de movimiento

**Descripción**

Tarea: *arg*

Error de MocGenInstr.

Consulte el mensaje anterior para conocer la causa.

Ref. de programa *arg*

---

### 40806, Error de IOF

**Descripción**

Tarea: *arg*

Error de IofGenInstr.

Consulte el mensaje anterior para conocer la causa.

Ref. de programa *arg*

---

### 40807, Error de archivo

**Descripción**

Tarea: *arg*

El archivo *arg* ya existe.

Ref. de programa *arg*

**Acciones recomendadas**

Para poder cambiar su nombre o copiarlo:

Cambie el nombre del archivo o elimine el archivo existente.

Recuperación: *arg*

---

### 40811, No hay comunicación con la unidad

**Descripción**

Tarea: *arg*

Se ha perdido el contacto con la unidad.

Ref. de programa: *arg*

**Causas probables**

- Es posible que la unidad haya sido desactivada (IODisable "UNIT1", 1;).

- La unidad no tiene alimentación.

---

### 40812, Error de ejecución

**Descripción**

Tarea: *arg*

No se permite ejecutar este programa en el modo de ejecución sin movimientos.

Ref. de programa *arg*

**Acciones recomendadas**

Cambie el modo.

---

### 40813, Error de ejecución

**Descripción**

Tarea: *arg*

La tarea no está autorizada a ejecutar la instrucción *arg*.

Ref. de programa *arg*

**Causas probables**

La tarea no está configurada para controlar unidades mecánicas.

Continúa en la página siguiente

## 6 Resolución de problemas según el registro de eventos

---

### 6.5 4x xxx

#### Continuación

##### Acciones recomendadas

Modifique la configuración o elimine la instrucción.

---

#### 40814, Error de ejecución

##### Descripción

Tarea: *arg*

StartMove no pudo obtener la distancia de recuperación.

Ref. de programa *arg*

##### Causas probables

Error de aplicación.

##### Acciones recomendadas

Reinicie la trayectoria.

Recuperación: *arg*

---

#### 40815, Número de eje inexistente

##### Descripción

Tarea: *arg*

Número de eje desconocido para la unidad mecánica *arg*

Ref. de programa *arg*

##### Acciones recomendadas

Compruebe el valor del argumento Axis.

---

#### 40816, Error de RolGenInstr

##### Descripción

Tarea: *arg*

Error en la instrucción RolGenInstr.

Consulte al usuario anterior o a un mensaje de error interno para conocer los motivos.

Ref. de programa *arg*

Recuperación: *arg*

---

#### 41000, Origen de elementos ya existente

##### Descripción

El origen de elementos *arg* ya existe. No pueden existir dos orígenes de elementos con el mismo nombre.

---

#### 41001, Nombre no válido

##### Descripción

Seleccione *arg* o *arg*

---

#### 41002, Tamaño de búfer excesivo

##### Descripción

Se ha producido un error interno no recuperable con el origen de elementos *arg*. Pruebe a realizar un arranque en caliente o en frío. Informe de este error.

---

#### 41003, Origen de elementos no definido

##### Descripción

El objeto de origen de elementos no ha sido definido.

---

#### 41004, Error interno de Itmsrc

##### Descripción

Se ha producido un error interno con el origen de elementos *arg*.

Tipo de error: *arg*.

---

#### 41005, Vacíe primero el origen de elementos

##### Descripción

Debe vaciar el origen de elementos *arg* antes de utilizarlo.

---

#### 41006, Confirme primero el destino de elementos

##### Descripción

Es necesario confirmar el destino de elementos antes de volver a ejecutar la instrucción GetlTmTgt(s).

Se ha producido un error con el origen de elementos *arg*.

---

#### 41007, Búfer de destino de elementos lleno

##### Descripción

El búfer de destino de elementos está lleno en el origen de elementos *arg*.

---

#### 41008, Error de inicialización de E/S de transportador

##### Descripción

Error de inicialización de la señal de E/S del origen de elementos *arg* del transportador *arg*. Nombre de señal de E/S *arg*.

---

#### 41009, Transportador inexistente

##### Descripción

Error con el origen de elementos *arg*. El transportador *arg* no existe.

Continúa en la página siguiente

---

### 41010, Ningún nombre asignado al transportador

**Descripción**

Error con el origen de elementos *arg*. No se ha especificado ningún nombre de transportador.

---

### 41011, Error de límites de transportador

**Descripción**

Error con el origen de elementos *arg*, transportador *arg*. Los límites no están definidos correctamente.

---

### 41012, Datos de transportador definidos demasiado tarde

**Descripción**

Error con el origen de elementos *arg*, transportador *arg*. Es necesario llamar a la instrucción *ltmSrcCnvDat* antes de llamar a la instrucción *ltmSrcFlush*.

---

### 41050, Perfil no activado

**Descripción**

Grabación de perfil no preparada

**Consecuencias**

Datos de perfil no activados

**Causas probables**

Intento de activación de perfil grabado demasiado pronto

**Acciones recomendadas**

Debe llamar a la instrucción *RecordProfile* antes de ejecutar *ActivateProfile*

---

### 41051, Perfil grabado no almacenado

**Descripción**

No hay ningún dato de perfil válido a almacenar

**Consecuencias**

No se ha almacenado nada

**Causas probables**

Se ha intentado almacenar un perfil grabado que no existe o no está activado.

**Acciones recomendadas**

Debe llamar a la instrucción *ActivateProfile* antes de ejecutar *StoreProfile*

---

### 41052, Imposible utilizar este archivo de datos de perfil

**Descripción**

Archivo no encontrado o datos no válidos

**Consecuencias**

Perfil no usado

**Causas probables**

Archivo no encontrado o datos no válidos.

**Acciones recomendadas**

Compruebe el directorio de archivos y el nombre y los datos del perfil.

---

### 41100, Demasiadas correcciones

**Descripción**

Tarea: *arg*

Sólo se permite la conexión de un máximo de 5 descriptores de corrección.

Ref. de programa *arg*

**Acciones recomendadas**

Compruebe el número de descriptores conectados.

Recuperación: *arg*

---

### 41101, Corrección no conectada

**Descripción**

Tarea: *arg*

Imposible escribir en el descriptor de corrección.

Ref. de programa *arg*

**Acciones recomendadas**

Compruebe que el descriptor de corrección actual esté conectado.

Recuperación: *arg*

---

### 41102, Ninguna corrección conectada

**Descripción**

Tarea: *arg*

Imposible leer la corrección.

Ref. de programa *arg*

**Causas probables**

Ningún descriptor de corrección conectado

**Acciones recomendadas**

Compruebe si tiene conectado un generador de corrección.

Recuperación: *arg*

## 6 Resolución de problemas según el registro de eventos

---

### 6.5 4x xxx

#### Continuación

---

#### 41200, Error de apertura de herramienta de servo

##### Descripción

Tarea: *arg*

Imposible abrir una pistola servo en el estado Motores OFF.

Ref. de programa *arg*

##### Acciones recomendadas

Inténtelo de nuevo después de cambiar a motores ON.

Recuperación: *arg*

---

#### 41201, Error de cierre de herramienta de servo

##### Descripción

Tarea: *arg*

Imposible cerrar una pistola servo en el estado Motores OFF.

Ref. de programa *arg*

##### Acciones recomendadas

Inténtelo de nuevo después de cambiar a motores ON.

Recuperación: *arg*

---

#### 41202, Error de calibración de herramienta de servo

##### Descripción

Tarea: *arg*

Imposible calibrar una pistola servo en el estado Motores OFF.

Ref. de programa *arg*

##### Acciones recomendadas

Inténtelo de nuevo después de cambiar a motores ON.

Recuperación: *arg*

---

#### 41203, Error de herramienta de servo

##### Descripción

Tarea: *arg*

La herramienta de servo *arg* no existe.

Ref. de programa *arg*

##### Acciones recomendadas

Compruebe el nombre de la unidad mecánica.

Recuperación: *arg*

---

#### 41204, Error de herramienta de servo

##### Descripción

Tarea: *arg*

Paro de emergencia al ejecutar la instrucción en una tarea en segundo plano.

Ref. de programa *arg*

##### Acciones recomendadas

Vuelva a intentarlo después de restablecer el paro de emergencia.

Recuperación: *arg*

---

#### 41205, Error de herramienta de servo

##### Descripción

Tarea: *arg*

Imposible cerrar la pistola servo. La pistola no está abierta.

Ref. de programa *arg*

##### Acciones recomendadas

Vuelva a intentarlo después de abrir la pistola.

Recuperación: *arg*

---

#### 41206, Error de parámetro de herramienta de servo

##### Descripción

Tarea: *arg*

El parámetro PrePos debe ser un valor positivo.

Ref. de programa *arg*

##### Acciones recomendadas

Cambie el valor del parámetro.

Recuperación: *arg*

---

#### 41207, Error de inicialización de herramienta de servo

##### Descripción

Tarea: *arg*

La posición de la herramienta de servo *arg* no está inicializada.

Ref. de programa *arg*

##### Acciones recomendadas

Cambie el valor del parámetro o realice una calibración de cambio de punta.

Recuperación: *arg*

---

#### 41208, Error de sincronización de herramienta de servo

##### Descripción

Tarea: *arg*

Las puntas de la herramienta de servo *arg* no están sincronizadas.

Ref. de programa *arg*

Continúa en la página siguiente

**Acciones recomendadas**

Realice la sincronización con ManServiceCalib o realice una calibración de cambio de herramienta.

Recuperación: *arg*

---

**41209, Error de activación de herramienta de servo****Descripción**

Tarea: *arg*

La herramienta de servo *arg* no está activada.

Ref. de programa *arg*

**Acciones recomendadas**

Utilice ActUnit para activarla.

Recuperación: *arg*

---

**41210, Error de herramienta de servo****Descripción**

Tarea: *arg*

No es posible ejecutar la instrucción en Motores OFF para la herramienta de servo *arg*.

Ref. de programa *arg*

**Acciones recomendadas**

Inténtelo de nuevo después de cambiar a motores ON.

Recuperación: *arg*

---

**41211, Error de herramienta de servo****Descripción**

Tarea: *arg*

No es posible realizar una recalibración de la herramienta *arg*.

Ref. de programa *arg*

**Acciones recomendadas**

Vuelva a intentarlo después de comprobar los valores.

Recuperación: *arg*

---

**41212, Error de herramienta de servo****Descripción**

Tarea: *arg*

Imposible cambiar la fuerza. La pinza no está cerrada.

Ref. de programa *arg*

**Acciones recomendadas**

Vuelva a intentarlo después de cerrar la pinza.

Recuperación: *arg*

---

**41300, Error de argumento****Descripción**

El argumento Joint debe estar entre 1 y *arg*.

**Acciones recomendadas**

Compruebe y cambie el valor.

---

**41301, Error de argumento****Descripción**

El argumento Type no se corresponde con ningún valor de servicio.

---

**41302, Error de argumento****Descripción**

El argumento Type no se corresponde con ningún valor de servicio.

---

**41303, Error de argumento****Descripción**

El argumento Robot debe estar entre 1 y *arg*.

**Acciones recomendadas**

Compruebe y cambie el valor.

---

**41304, Error de argumento****Descripción**

El argumento Level no se corresponde con ningún nivel de servicio.

---

**41400, Error de parámetro****Descripción**

Tarea: *arg*

AxisNo incorrecto.

Ref. de programa *arg*

**Acciones recomendadas**

Compruebe y cambie el valor.

Presione Iniciar para continuar.

---

**41401, Error de E/S****Descripción**

Imposible utilizar la señal de E/S.

Señal y unidad desconocidas.

**Causas probables**

La conexión con el módulo de E/S se ha interrumpido.

## 6 Resolución de problemas según el registro de eventos

---

### 6.5 4x xxx

#### Continuación

##### Acciones recomendadas

Restablezca la conexión con la unidad de E/S.

---

#### 41402, Error de valor

##### Descripción

Tarea: *arg*

Valor de argumento no válido en el parámetro Axis o Strength.

Ref. de programa *arg*

##### Acciones recomendadas

Compruebe y cambie el valor.

---

#### 41403, Error de valor

##### Descripción

Tarea: *arg*

Valor de argumento no válido en el parámetro Speed Priority Type.

Ref. de programa *arg*

---

#### 41404, Error de parámetro

##### Descripción

Tarea: *arg*

Falta el argumento On u Off.

Ref. de programa *arg*

##### Acciones recomendadas

Compruebe el programa de RAPID. Debe utilizar el modificador On u Off.

---

#### 41405, Error de parámetro

##### Descripción

Tarea: *arg*

Argumento TuneValue no permitido junto con el argumento Off.

Ref. de programa *arg*

##### Acciones recomendadas

Compruebe y modifique el programa de RAPID.

---

#### 41406, Error de parámetro

##### Descripción

Tarea: *arg*

Este valor de TuneType sólo es válido con la opción Advanced Shape Tuning.

Ref. de programa *arg*

##### Acciones recomendadas

Cambie el valor de TuneType o instale la opción.

*Continúa en la página siguiente*

---

#### 41407, Error de parámetro

##### Descripción

Tarea: *arg*

El símbolo *arg* es de sólo lectura.

Ref. de programa *arg*

##### Acciones recomendadas

Recuperación: *arg*

---

#### 41408, Error de parámetro

##### Descripción

Tarea: *arg*

Imposible encontrar el símbolo *arg*.

Ref. de programa *arg*

##### Acciones recomendadas

Recuperación: *arg*

---

#### 41409, Error de parámetro

##### Descripción

Tarea: *arg*

Símbolo *arg* ambiguo.

Ref. de programa *arg*

##### Acciones recomendadas

Compruebe y modifique el programa de RAPID.

---

#### 41410, Error de parámetro

##### Descripción

Tarea: *arg*

Error de búsqueda con el símbolo *arg*.

Ref. de programa *arg*

##### Acciones recomendadas

Recuperación: *arg*

---

#### 41411, Error de parámetro

##### Descripción

Tarea: *arg*

Nombre de módulo desconocido *arg*.

Ref. de programa *arg*

##### Causas probables

El módulo no existe.

##### Acciones recomendadas

Compruebe y modifique el programa de RAPID.



---

### 41412, Error de parámetro

**Descripción**Tarea: *arg*Módulo *arg* ambiguo.Ref. de programa *arg***Acciones recomendadas**

Compruebe y modifique el programa de RAPID.

---

### 41413, Error de parámetro

**Descripción**Tarea: *arg*Nombre de rutina ambiguo *arg*.Ref. de programa *arg***Acciones recomendadas**

Compruebe y modifique el programa de RAPID.

---

### 41414, Error de parámetro

**Descripción**Tarea: *arg*Nombre de rutina desconocido *arg*.Ref. de programa *arg***Causas probables**

La rutina no existe.

**Acciones recomendadas**

Compruebe y modifique el programa de RAPID.

---

### 41415, Error de parámetro

**Descripción**Tarea: *arg*El nombre de módulo *arg* no existe.Ref. de programa *arg***Acciones recomendadas**

Compruebe y modifique el programa de RAPID.

Recuperación: *arg*

---

### 41416, Error de parámetro

**Descripción**Tarea: *arg*El símbolo *arg* no es un módulo.Ref. de programa *arg***Acciones recomendadas**

Compruebe y modifique el programa de RAPID.

Recuperación: *arg*

---

### 41417, Error de acceso al sistema

**Descripción**Tarea: *arg*

Imposible convertir la fecha.

Ref. de programa *arg***Acciones recomendadas**

Arranque en caliente y reinténtelo.

---

### 41419, Error de parámetro

**Descripción**Tarea: *arg**arg* debe ser del tipo num, bool o string.Ref. de programa *arg***Acciones recomendadas**

Compruebe y modifique el programa de RAPID.

---

### 41420, Error de parámetro

**Descripción**Tarea: *arg*El tipo de argumento de *arg* no es compatible con el tipo cfg.Se esperaba *arg*.Ref. de programa *arg***Acciones recomendadas**Recuperación: *arg*

---

### 41421, Error de parámetro

**Descripción**Tarea: *arg*Dominio cfg desconocido en el argumento *arg*Ref. de programa *arg***Acciones recomendadas**

Compruebe y modifique el programa de RAPID.

Recuperación: *arg*

---

### 41422, Error de parámetro

**Descripción**Tarea: *arg*Tipo cfg desconocido en el argumento *arg*Ref. de programa *arg***Acciones recomendadas**

Compruebe y modifique el programa de RAPID.

Recuperación: *arg*

## 6 Resolución de problemas según el registro de eventos

---

### 6.5 4x xxx

#### Continuación

---

#### 41423, Error de parámetro

##### Descripción

Tarea: *arg*

Instancia cfg desconocida en el argumento *arg*

Ref. de programa *arg*

##### Acciones recomendadas

Compruebe y modifique el programa de RAPID.

Recuperación: *arg*

---

#### 41424, Error de parámetro

##### Descripción

Tarea: *arg*

Atributo cfg desconocido en el argumento *arg*.

Ref. de programa *arg*

##### Acciones recomendadas

Compruebe y modifique el programa de RAPID.

Recuperación: *arg*

---

#### 41425, Error de parámetro

##### Descripción

Tarea: *arg*

La trayectoria '*arg*' del argumento *arg* es incorrecta.

Ref. de programa *arg*

##### Acciones recomendadas

Compruebe y cambie la ruta.

Recuperación: *arg*

---

#### 41426, Error de E/S

##### Descripción

Imposible utilizar la señal de E/S. Señal y unidad desconocidas.

##### Consecuencias

Imposible reiniciar.

##### Causas probables

La conexión con el módulo de E/S se ha interrumpido.

##### Acciones recomendadas

Restablezca la conexión con la unidad de E/S. Para permitir el reinicio del programa, sitúe el PP en una posición de reinicio seguro.

---

#### 41427, Error de argumento

##### Descripción

Tarea *arg* :

El tiempo de retardo debe ser positivo.

#### Continúa en la página siguiente

Ref. de programa *arg*

##### Acciones recomendadas

Cambie el valor del tiempo de retardo.

---

#### 41428, Error de eje

##### Descripción

Tarea: *arg*

El eje único no está inicializado correctamente. El sensor no está activado.

Ref. de programa *arg*

---

#### 41429, Error de eje

##### Descripción

Tarea: *arg*

El eje único no está inicializado correctamente.

El proceso de sensor no está inicializado correctamente.

Ref. de programa *arg*

---

#### 41430, Error de argumento

##### Descripción

Tarea: *arg*

Error de definición de orientación en *arg*.

Ref. de programa *arg*

##### Acciones recomendadas

Compruebe la orientación.

Todas las orientaciones utilizadas deben estar normalizadas, es decir, la suma de los cuadrados de los elementos del cuaternio debe ser 1.

---

#### 41431, Error de acceso al sistema

##### Descripción

Tarea: *arg*

Instancia de LOGSRV desconocida.

Ref. de programa *arg*

##### Acciones recomendadas

Arranque en caliente y reinténtelo.

---

#### 41432, Error de acceso al sistema

##### Descripción

Tarea: *arg*

Imposible establecer señales de prueba.

Ref. de programa *arg*

##### Acciones recomendadas

Arranque en caliente y reinténtelo.

---

### 41433, Error de parámetro

**Descripción**Tarea: *arg*

Unidad mecánica desconocida.

Ref. de programa *arg***Acciones recomendadas**

Compruebe si la unidad mecánica existe en el sistema.

Recuperación: *arg*

---

### 41434, Error de parámetro

**Descripción**Tarea: *arg*

Argumento Axis fuera de rango.

Ref. de programa *arg***Acciones recomendadas**

Compruebe y cambie el valor del argumento Axis.

Recuperación: *arg*

---

### 41435, Error de parámetro

**Descripción**Tarea: *arg*

Argumento Channel fuera de rango.

Ref. de programa *arg***Acciones recomendadas**

Compruebe y cambie el valor del argumento Channel.

---

### 41437, Error de acceso al sistema

**Descripción**Tarea: *arg*

Imposible restablecer todas las señales de prueba.

Ref. de programa *arg***Acciones recomendadas**

Arranque en caliente y reinténtelo.

---

### 41438, Carga no definida

**Descripción**Tarea: *arg*

¡AVISO!

El argumento *arg* tiene una carga no definida (masa=0).Ref. de programa *arg***Consecuencias**

ES IMPORTANTE DEFINIR LA CARGA CORRECTA para evitar que se produzcan daños mecánicos en el robot.

**Acciones recomendadas**

Defina la carga real de la herramienta o la carga de la pinza antes de iniciar movimientos de programa o manuales. Para conseguir un buen rendimiento de movimientos, se requiere una carga definida correctamente.

---

### 41439, Carga no definida

**Descripción**Tarea: *arg*

¡AVISO!

El argumento *arg* tiene un centro de gravedad de cargas no definido.Ref. de programa *arg***Consecuencias**

ES IMPORTANTE DEFINIR LA CARGA CORRECTA para evitar que se produzcan daños mecánicos en el robot.

**Acciones recomendadas**

Defina el centro de gravedad real de la carga de la herramienta o de la carga de la pinza antes de realizar movimientos de programa o manuales (cog.x, cog.y y cog.z no pueden ser 0 mm a la vez). La identificación de la carga puede hacerse con la rutina de servicio LoadIdentify.

---

### 41440, Falta un argumento

**Descripción**Tarea: *arg*

Es necesario definir un parámetro de modificador.

Ref. de programa *arg***Consecuencias**

La rutina de RAPID a la que ha llamado no pudo ejecutarse.

**Acciones recomendadas**

Es necesario especificar un argumento con el tipo de datos 'switch'.

---

### 41441, Error de descarga

**Descripción**Tarea: *arg*El módulo cargado con la ruta *arg* está activo y por tanto no puede eliminarlo.Ref. de programa *arg***Causas probables**

La instrucción UnLoad o WaitLoad se ejecuta en el mismo módulo que el módulo que debe eliminarse.

## 6 Resolución de problemas según el registro de eventos

---

### 6.5 4x xxx

#### Continuación

La instrucción UnLoad o WaitLoad se encuentra en una rutina TRAP que se ejecuta antes de lo esperado.

Si hay una instrucción CONNECT a una rutina TRAP en el módulo, es necesario ejecutar una instrucción IDelete con la rutina TRAP antes de poder descargar el módulo.

#### Acciones recomendadas

Compruebe que el módulo no contenga rutinas o datos que estén aún activos, por ejemplo CONNECT.

Recuperación: *arg*

---

#### 41442, Error de referencia

##### Descripción

Tarea: *arg*

La referencia del argumento *arg* no es una variable persistente completa.

Ref. de programa *arg*

##### Acciones recomendadas

No es posible usar el componente de registro o el elemento de matriz en el argumento *arg*.

Sólo es posible utilizar variables persistentes completas en Tool, WObj o Load en las instrucciones de movimiento.

---

#### 41443, Error de argumento

##### Descripción

Tarea: *arg*

El argumento Tool tiene una carga negativa para la herramienta.

Ref. de programa *arg*

##### Acciones recomendadas

Defina la carga correcta de la herramienta antes de usar la herramienta para desplazamientos o movimientos del programa. La identificación de la carga de la herramienta puede hacerse con la rutina de servicio LoadIdentify.

---

#### 41444, Error de argumento

##### Descripción

Tarea: *arg*

El argumento Tool contiene al menos un componente de datos de inercia con un valor negativo.

Ref. de programa *arg*

##### Acciones recomendadas

Defina todos los componentes de datos de inercia (ix, iy o iz) como valores positivos reales.

---

#### 41445, Error de argumento

##### Descripción

Tarea: *arg*

No hay ningún \WObj especificado para el movimiento con un TCP estacionario.

Ref. de programa *arg*

##### Acciones recomendadas

Añada el argumento \WObj al objeto de trabajo real.

Si no hay ningún movimiento con el TCP estacionario, cambie el componente "robhold" del argumento Tool a TRUE (el robot sostiene la herramienta).

---

#### 41446, Error de argumento

##### Descripción

Tarea: *arg*

No se ha definido si el robot sostiene la herramienta o el objeto de trabajo.

Ref. de programa *arg*

##### Consecuencias

La ejecución del programa se detendrá inmediatamente.

##### Causas probables

Discrepancia entre el componente robhold de la herramienta y el objeto de trabajo.

##### Acciones recomendadas

Compruebe si hay algún error de coincidencia entre el argumento Tool y el argumento \WObj del componente de dato robhold.

---

#### 41447, Error de argumento

##### Descripción

Tarea: *arg*

El argumento *arg* contiene al menos un componente de datos con un valor negativo.

Ref. de programa *arg*

##### Acciones recomendadas

Cambie todos los componentes de datos del argumento *arg* a valores positivos.

---

#### 41448, Error de argumento

##### Descripción

Tarea: *arg*

El argumento *arg* no debe tener un valor negativo.

Ref. de programa *arg*

Continúa en la página siguiente

**Acciones recomendadas**

Cambie el valor del argumento *arg* a un valor positivo.

---

**41449, Error de valor****Descripción**

Tarea: *arg*

Valor no válido en el argumento *arg*.

Ref. de programa *arg*

**Acciones recomendadas**

Compruebe el programa de RAPID.

---

**41450, Error de argumento****Descripción**

Tarea: *arg*

El argumento \WObj especifica un nombre de unidad mecánica que no está activado o que no se conoce en el sistema.

Ref. de programa *arg*

**Acciones recomendadas**

El nombre de unidad mecánica definido en \WObj debe corresponder a un nombre definido anteriormente en los parámetros del sistema y debe estar activado.

---

**41451, Error de argumento****Descripción**

Tarea: *arg*

El argumento *arg* contiene un número de interrupción no válido.

Ref. de programa *arg*

**Causas probables**

El número de interrupción de entrada no es válido porque no ha sido asignado mediante una instrucción CONNECT.

**Acciones recomendadas**

Utilice la instrucción CONNECT para asignar y conectar un número de interrupción a una rutina TRAP.

---

**41452, Error de argumento****Descripción**

Tarea: *arg*

El argumento *arg* contiene un número de interrupción que ya se está utilizando para otros fines.

Ref. de programa *arg*

**Acciones recomendadas**

Antes de reutilizar una variable de interrupción en el programa, es necesario cancelarla con la instrucción IDelete.

---

**41453, Error de tipo****Descripción**

Tarea: *arg*

Tipo de dato no válido en un argumento *arg*.

Ref. de programa *arg*

**Acciones recomendadas**

Compruebe el programa de RAPID.

---

**41454, Error de referencia****Descripción**

Tarea: *arg*

El número de parámetro de disparo *arg* hace referencia a un dato de disparo no definido.

Ref. de programa *arg*

**Acciones recomendadas**

Defina el dato de disparo ejecutando la instrucción TriggIO, TriggInt, TriggEquip, TriggSpeed o TriggCheckIO antes de ejecutar las instrucciones TriggL, TriggC, TriggJ, CapL o CapC.

---

**41455, Error de acceso al sistema****Descripción**

Tarea: *arg*

Fallo al obtener la hora del sistema operativo.

Ref. de programa *arg*

**Acciones recomendadas**

Arranque en caliente y reinténtelo.

---

**41456, Error de argumento****Descripción**

Tarea: *arg*

El argumento *arg* está fuera de rango.

Ref. de programa *arg*

**Acciones recomendadas**

El valor debe estar en el rango *arg*

---

**41457, Error de argumento****Descripción**

Tarea: *arg*

Falta un argumento opcional.

Ref. de programa *arg*

**Acciones recomendadas**

Añada uno de los argumentos opcionales *arg* o *arg*.

## 6 Resolución de problemas según el registro de eventos

---

### 6.5 4x xxx

#### Continuación

---

#### 41458, Error de argumento

##### Descripción

Tarea: *arg*

El argumento *arg* o *arg* está fuera de rango.

Ref. de programa *arg*

##### Acciones recomendadas

Compruebe y cambie el valor del argumento.

---

#### 41459, Error de argumento

##### Descripción

Tarea: *arg*

El argumento *arg* está fuera de rango.

Ref. de programa *arg*

##### Acciones recomendadas

Compruebe y cambie el valor del argumento.

---

#### 41460, Error de argumento

##### Descripción

Tarea: *arg*

El argumento *arg*, *arg* o *arg* está fuera de rango.

Ref. de programa *arg*

##### Acciones recomendadas

Compruebe y cambie el argumento.

---

#### 41461, Error de valor

##### Descripción

Tarea: *arg*

Valor no válido en el argumento *arg*.

Ref. de programa *arg*

##### Acciones recomendadas

El índice debe ser un entero del rango 1 - 1.024.

---

#### 41462, Error de valor

##### Descripción

Tarea: *arg*

Valor no válido en un argumento del parámetro *arg*.

Ref. de programa *arg*

##### Acciones recomendadas

El valor debe ser un entero y estar dentro del rango correcto.

---

#### 41463, Falta un argumento de modificador

##### Descripción

Tarea: *arg*

*Continúa en la página siguiente*

Falta un argumento.

Ref. de programa *arg*

##### Acciones recomendadas

Debe definir al menos uno de los parámetros de modificador\Hex1, \Long4, \Float4 o \ASCII.

---

#### 41464, Índice demasiado alto

##### Descripción

Tarea: *arg*

Valor no válido en el argumento *arg*.

Ref. de programa *arg*

##### Acciones recomendadas

Compruebe el programa de RAPID.

---

#### 41465, Cadena vacía

##### Descripción

Tarea: *arg*

Valor no válido en el argumento *arg*.

Ref. de programa *arg*

##### Acciones recomendadas

Compruebe el argumento y utilice una cadena no vacía.

---

#### 41466, Dos variables iguales

##### Descripción

Tarea: *arg*

Los argumentos FromRawData y ToRawData son iguales.

Ref. de programa *arg*

##### Acciones recomendadas

Compruebe y modifique el programa de RAPID.

---

#### 41467, Error de valor

##### Descripción

Tarea: *arg*

Valor no válido en el argumento *arg*.

Ref. de programa *arg*

##### Acciones recomendadas

Compruebe y cambie el valor. Debe ser un entero y estar en el rango 0 - 255.

---

#### 41468, Error de valor

##### Descripción

Tarea: *arg*

Valor no válido en el argumento *arg*.

Ref. de programa *arg*

---

### Acciones recomendadas

Compruebe y cambie el valor. NoOfBytes debe ser un entero y estar en el rango 1 - 1.024. No debe ser mayor que la longitud de RawData.

---

### 41469, Error de valor

#### Descripción

Tarea: *arg*

Valor no válido en el argumento *arg*.

Ref. de programa *arg*

#### Acciones recomendadas

Compruebe el valor. NoOfBytes no debe ser mayor que la longitud de RawData.

---

### 41470, Error de argumento

#### Descripción

Tarea: *arg*

El argumento *arg* o *arg* está fuera de rango.

Ref. de programa *arg*

#### Acciones recomendadas

Compruebe y cambie el valor del argumento.

---

### 41471, Error de instrucción

#### Descripción

Tarea: *arg*

No se permite la desactivación de la unidad *arg*.

Ref. de programa *arg*

#### Acciones recomendadas

Recuperación: *arg*

---

### 41472, Error de instrucción

#### Descripción

Tarea: *arg*

No hay ningún cliente, por ejemplo una unidad de programación, a cargo de las instrucciones.

Ref. de programa *arg*

#### Acciones recomendadas

Recuperación: *arg*

---

### 41473, Error de acceso al sistema

#### Descripción

No se pudieron enviar datos mediante SCWrite a un ordenador externo.

Imposible enviar la variable *arg*

---

### 41474, Error de valor

#### Descripción

Tarea: *arg*

Valor no válido en el argumento *arg*.

Ref. de programa *arg*

#### Acciones recomendadas

Compruebe el valor: *arg*

*arg* debe ser un entero positivo.

---

### 41475, Tamaño incorrecto de lista de tareas

#### Descripción

Tarea: *arg*

La lista de tareas tiene un número incorrecto de elementos. No debe tener menos de 1 ni más de *arg*.

Ref. de programa *arg*

#### Acciones recomendadas

Compruebe y cambie el número de argumentos de la lista de tareas.

---

### 41476, Lista de tareas incoherente

#### Descripción

Tarea: *arg*

*arg* en la lista de tareas no es una de las tareas configuradas en el sistema (puede configurar un máximo de *arg* tareas).

Ref. de programa *arg*

#### Acciones recomendadas

Añada la tarea al sistema (en la configuración del controlador) o elimínala de la lista de tareas.

---

### 41477, Tiempo límite agotado

#### Descripción

Tarea: *arg*

El tiempo establecido en el argumento *arg* de la instrucción WaitSyncTask ha caducado.

Ref. de programa *arg*

#### Acciones recomendadas

Recuperación: *arg*

---

### 41483, Error de argumento

#### Descripción

Tarea: *arg*

El valor de la ID es negativo o no es un entero.

Ref. de programa *arg*

## 6 Resolución de problemas según el registro de eventos

---

### 6.5 4x xxx

#### Continuación

##### Acciones recomendadas

Compruebe el valor de la ID de argumento opcional. El valor debe ser un entero no negativo.

---

#### 41484, Tiempo límite agotado

##### Descripción

Tarea: *arg*

El tiempo establecido en el argumento *arg* de la instrucción SyncMoveOn ha caducado.

Ref. de programa *arg*

##### Acciones recomendadas

Recuperación: *arg*

---

#### 41486, Error de instrucción

##### Descripción

Tarea: *arg*

La instrucción *arg* sólo está disponible si hay un TCP de robot definido en la tarea de programa.

Ref. de programa *arg*

##### Acciones recomendadas

- Compruebe la configuración.
- Debe eliminar la instrucción si no se supone que la tarea deba tener un TCP de robot.

---

#### 41487, Error de instrucción

##### Descripción

Tarea: *arg*

La instrucción *arg* sólo funciona si el TCP de robot está activo.

Ref. de programa *arg*

##### Acciones recomendadas

Active el TCP de robot en la tarea.

---

#### 41488, Error de valor

##### Descripción

Tarea: *arg*

No hay ningún TCP de robot definido en la tarea de programa. El valor introducido para uno o varios ejes del robot no es igual a 9E9.

Ref. de programa *arg*

##### Acciones recomendadas

Cambie el valor del eje de robot a 9E9.

---

#### 41489, Error de valor

##### Descripción

Tarea: *arg*

El eje de robot *arg* no es móvil y por tanto no puede ser supervisado.

Ref. de programa *arg*

##### Acciones recomendadas

Cambie el valor del eje *arg* a 9E9.

---

#### 41490, Tiempo límite agotado

##### Descripción

Tarea: *arg*

El tiempo establecido en el argumento *arg* de la instrucción SyncMoveOff ha caducado.

Ref. de programa *arg*

##### Acciones recomendadas

Recuperación: *arg*

---

#### 41491, Error de instrucción

##### Descripción

Tarea: *arg*

La instrucción *arg* no está disponible si hay un TCP de robot definido en la tarea de programa.

Ref. de programa *arg*

##### Acciones recomendadas

- Compruebe la configuración.
- Debe eliminar la instrucción si se supone que la tarea debe tener un TCP de robot.

---

#### 41492, Error de instrucción

##### Descripción

Tarea: *arg*

La instrucción *arg* sólo funciona si la unidad mecánica está activa.

Ref. de programa *arg*

##### Acciones recomendadas

Active la unidad mecánica en la tarea.

---

#### 41493, Error de ejecución

##### Descripción

Tarea: *arg*

No hay ningún TCP de robot disponible en la tarea.

Ref. de programa *arg*

Continúa en la página siguiente



### Acciones recomendadas

Para poder ejecutar la instrucción, debe disponer de un TCP de robot en la tarea.

---

### 41494, Error de instrucción

#### Descripción

Tarea: *arg*

La tarea no controla la unidad mecánica: *arg*.

Ref. de programa *arg*

#### Acciones recomendadas

Compruebe la configuración.

---

### 41495, Error al mover el PP

#### Descripción

Tarea: *arg*

El cambio del modo independiente al modo sincronizado no se ha completado aún.

Ref. de programa *arg*

#### Consecuencias

El reinicio de la instrucción actual está bloqueado.

El sistema puede encontrarse en el modo de movimiento sincronizado o aún en el modo de movimiento independiente.

#### Causas probables

Detención del programa mientras había una instrucción activa. A continuación, se ha realizado un movimiento de PP dentro del programa.

#### Acciones recomendadas

Devuelva el PP al inicio del programa. El puntero de programa debe moverse en todas las tareas de programa. Para tener un estado del sistema bien definido, debe mover el PP a Main.

---

### 41496, Error al mover el PP

#### Descripción

Tarea: *arg*

El cambio del modo sincronizado al modo independiente no se ha completado aún.

Ref. de programa *arg*

#### Consecuencias

El reinicio de la instrucción actual está bloqueado.

El sistema puede encontrarse en el modo de movimiento sincronizado o aún en el modo de movimiento independiente.

### Causas probables

Detención del programa mientras había una instrucción activa. A continuación, se ha realizado un movimiento de PP dentro del programa.

#### Acciones recomendadas

Devuelva el PP al inicio del programa. El puntero de programa debe moverse en todas las tareas de programa. Para tener un estado del sistema bien definido, debe mover el PP a Main.

---

### 41497, Notificación de movimiento de PP

#### Descripción

Tarea: *arg*

La instrucción *arg* estaba activa en esta tarea. El movimiento del PP dentro del programa puede resultar peligroso en algunos casos.

Ref. de programa *arg*

#### Consecuencias

El movimiento del PP en el programa de RAPID puede dar lugar a tareas de RAPID no sincronizadas y/o colisiones entre robots.

#### Causas probables

Movimiento del PP dentro del programa de RAPID cuando se tiene la instrucción *arg* activa.

#### Acciones recomendadas

Mueva el PP a una posición adecuada en esta tarea de programa.

---

### 41498, ¡Sin base coord. definida un. mec. !

#### Descripción

El objeto de trabajo *arg* contiene una unidad mecánica coordinada que no tiene definida ninguna base de coordenadas de usuario.

#### Acciones recomendadas

Compruebe el componente de unidad mecánica del objeto de trabajo.

---

### 41499, Modo sincronizado

#### Descripción

Tarea: *arg*

El sistema se encuentra en el modo sincronizado. La instrucción debe tener una ID.

Ref. de programa *arg*

#### Acciones recomendadas

Añada a la instrucción el modificador \ID con un número de identificación.

## 6 Resolución de problemas según el registro de eventos

---

### 6.5 4x xxx

#### Continuación

---

#### 41500, Modo independiente

##### Descripción

Tarea: *arg*

El sistema se encuentra en el modo independiente. La instrucción no debe tener una ID.

Ref. de programa *arg*

##### Acciones recomendadas

Elimine el modificador \ID de la instrucción.

---

#### 41501, ID no válida

##### Descripción

Tarea: *arg*

ErrorId tiene un valor no válido. Debe ser un entero en el intervalo *arg - arg*.

Ref. de programa *arg*

##### Acciones recomendadas

Cambie el valor.

---

#### 41502, Dominio no válido

##### Descripción

Tarea: *arg*

El dominio *arg* no puede usarse.

Ref. de programa *arg*

##### Acciones recomendadas

Seleccione otro dominio de registro de errores.

---

#### 41503, Tipo de error no válido

##### Descripción

Tarea: *arg*

No puede utilizar el tipo de error TYPE\_ALL.

Ref. de programa *arg*

##### Acciones recomendadas

Utilice otro tipo de error.

---

#### 41504, No ha indicado ninguna unidad mecánica

##### Descripción

Tarea: *arg*

No hay ningún TCP en el sistema y no se ha añadido ninguna unidad mecánica a la instrucción.

Ref. de programa *arg*

##### Acciones recomendadas

Añada a la instrucción una unidad mecánica que exista en la tarea.

---

#### 41505, Unidad mecánica no incluida en la tarea

##### Descripción

Tarea: *arg*

La unidad mecánica indicada no existe en la tarea.

Ref. de programa *arg*

##### Acciones recomendadas

Añada otra unidad mecánica a la instrucción.

---

#### 41506, La tarea no lee un TCP de robot

##### Descripción

Tarea: *arg*

La tarea de lectura no puede leer un TCP de robot.

Ref. de programa *arg*

##### Acciones recomendadas

Modifique la configuración o añada a la instrucción una unidad mecánica que exista en la tarea.

---

#### 41507, La tarea lee otra unidad mecánica

##### Descripción

Tarea: *arg*

La tarea lee una unidad mecánica distinta de la indicada en la instrucción.

Ref. de programa *arg*

##### Acciones recomendadas

Cambie la unidad mecánica en la instrucción.

---

#### 41508, Error de LoadId

##### Descripción

Tarea: *arg*

La identificación de carga no está disponible para este tipo de robot.

Ref. de programa *arg*

##### Acciones recomendadas

Consulte el siguiente mensaje del registro de eventos para saber qué acción de usuario siguiente debe realizar.

---

#### 41509, Error de LoadId

##### Descripción

Tarea: *arg*

No hay ninguna posición válida de identificación de carga.

Ref. de programa *arg*

##### Acciones recomendadas

Cambie la posición del robot.

Continúa en la página siguiente

Consulte el siguiente mensaje del registro de eventos para saber qué acción de usuario siguiente debe realizar.

---

### 41510, Error de LoadId

**Descripción**

Tarea: *arg*

No se permite identificar (ni utilizar) tool0.

Ref. de programa *arg*

**Acciones recomendadas**

Cambia a activa en la ventana de movimiento la herramienta que debe identificarse.

Consulte el siguiente mensaje del registro de eventos para saber qué acción de usuario siguiente debe realizar.

---

### 41511, Error de LoadId

**Descripción**

Tarea: *arg*

No se permite identificar load0.

Ref. de programa *arg*

**Acciones recomendadas**

Utilice otra carga para la identificación.

Consulte el siguiente mensaje del registro de eventos para saber qué acción de usuario siguiente debe realizar.

---

### 41512, Error interno

**Descripción**

Tarea: *arg*

Hay > 2 ejes de medición a la vez.

Ref. de programa *arg*

**Acciones recomendadas**

Consulte el siguiente mensaje del registro de eventos para saber qué acción de usuario siguiente debe realizar.

---

### 41513, Error de LoadId

**Descripción**

Tarea: *arg*

Selección de carga útil fuera de límites.

Ref. de programa *arg*

**Acciones recomendadas**

Seleccione una carga útil del sistema.

Presione Iniciar para continuar.

---

### 41514, Error de LoadId

**Descripción**

Tarea: *arg*

wobj0 no puede estar activado para un TCP fijo.

Ref. de programa *arg*

**Acciones recomendadas**

Seleccione otro objeto de trabajo.

Consulte el siguiente mensaje del registro de eventos para saber qué acción de usuario siguiente debe realizar.

---

### 41515, Error de LoadId

**Descripción**

Tarea: *arg*

Selección de método fuera de límites.

Ref. de programa *arg*

**Acciones recomendadas**

Seleccione uno de los métodos de identificación indicados.

Presione Iniciar para continuar.

---

### 41516, Error de LoadId

**Descripción**

Tarea: *arg*

El ángulo de configuración no es adecuado.

Ref. de programa *arg*

**Consecuencias**

Imposible ejecutar la identificación.

**Causas probables**

El valor seleccionado para el ángulo de configuración es de menos de 30 o tiene un valor diferente que no puede usarse en la identificación.

**Acciones recomendadas**

Seleccione un ángulo de configuración entre +/- 30 y +/- 90 grados.

Presione Iniciar para continuar.

---

### 41517, Error de LoadId

**Descripción**

Tarea: *arg*

Se ha movido el puntero de programa, PP, hasta el principio de la rutina de identificación de cargas y ahora está preparado para un nuevo reinicio.

Ref. de programa *arg*

## 6 Resolución de problemas según el registro de eventos

---

### 6.5 4x xxx

#### Continuación

##### Causas probables

La rutina de servicio fue detenida durante la medición, interrumpida con una cancelación por parte del usuario, o por otro tipo de error.

Compruebe el mensaje anterior del registro de errores para conocer los motivos.

##### Acciones recomendadas

- 1) Inicie de nuevo la rutina de servicio.
- 2) Utilice Depurar - Cancelar llamada a rutina para cerrar la ejecución de la rutina de servicio.

NOTA: El comando Cancelar llamada a rutina provocará la pérdida del puntero de programa.

Utilice Depurar - Mover PP a Main para obtener un nuevo puntero de programa.

---

#### 41518, Error de LoadId

##### Descripción

Tarea: *arg*

Selección de unidad mecánica fuera de límites.

Ref. de programa *arg*

##### Acciones recomendadas

Seleccione una de las unidades mecánicas mostradas.

Presione Iniciar para continuar.

---

#### 41519, Error de LoadId

##### Descripción

Tarea: *arg*

La masa debe ser > 0 kg.

Ref. de programa *arg*

##### Acciones recomendadas

Especifique una masa mayor que 0.

Presione Iniciar para continuar.

---

#### 41520, Constante de recuperación de errores no registrada

##### Descripción

Tarea: *arg*

La constante de recuperación de errores *arg* no está registrada.

Ref. de programa *arg*

##### Acciones recomendadas

Utilice la instrucción BookErrNo para registrar la constante o utilice una constante de recuperación de errores de las registradas por el sistema (no puede usarlas con ErrRaise).

---

#### 41521, Error de estado de tarea

##### Descripción

Tarea: *arg*

Ninguna de las tareas de la lista de tareas es una tarea

NORMAL y activada.

Ref. de programa *arg*

##### Acciones recomendadas

Consulte el panel de selección de tareas para comprobar que al menos una de las tareas de la lista de tareas esté seleccionada, es decir, activada.

Compruebe en el archivo .cfg que al menos una de las tareas seleccionadas sea NORMAL.

---

#### 41522, Se ha utilizado una constante de recuperación de errores incorrecta

##### Descripción

Tarea: *arg*

La constante de recuperación de errores *arg* ha sido registrada por el sistema. No puede utilizar la constante con la instrucción ErrRaise.

Ref. de programa *arg*

##### Acciones recomendadas

Registre una nueva constante de recuperación de errores con la instrucción BookErrNo.

---

#### 41523, Error de argumento

##### Descripción

Tarea: *arg*

El argumento *arg* no es un entero o es negativo.

Ref. de programa *arg*

##### Acciones recomendadas

Cambie el valor del argumento a un entero no negativo.

---

#### 41524, Error de instrucción

##### Descripción

Tarea: *arg*

El programa está ejecutando un gestor UNDO. No se permite ejecutar la instrucción *arg* en un gestor UNDO.

Ref. de programa *arg*

##### Acciones recomendadas

Elimine la instrucción.

Continúa en la página siguiente

---

### 41525, Error de instrucción

**Descripción**

Tarea: *arg*

El programa está ejecutando una rutina EVENT. No se permite ejecutar la instrucción *arg* en una rutina EVENT.

Ref. de programa *arg*

**Acciones recomendadas**

Elimine la instrucción.

---

### 41526, Error de instrucción

**Descripción**

Tarea: *arg*

La instrucción *arg* sólo puede usarse en un gestor de ERRORES.

Ref. de programa *arg*

**Acciones recomendadas**

Elimine la instrucción o trasládelo a un gestor de ERRORES.

---

### 41527, Falta un argumento de modificador

**Descripción**

Tarea: *arg*

Falta un argumento.

Ref. de programa *arg*

**Acciones recomendadas**

Debe definir al menos uno de los parámetros de modificador \Continue o \BreakOff en *arg*.

---

### 41528, Error de instrucción

**Descripción**

Tarea: *arg*

La instrucción *arg* sólo puede usarse en rutinas NOSTEPIN.

**Acciones recomendadas**

Elimine la instrucción o trasládelo a una rutina NOSTEPIN.

---

### 41529, Error de instrucción

**Descripción**

Tarea: *arg*

El modificador \Inpos sólo se permite si la tarea tiene el control de una unidad mecánica.

Ref. de programa *arg*

**Acciones recomendadas**

Elimine el modificador \Inpos de la instrucción.

---

### 41530, Error de instrucción

**Descripción**

Tarea: *arg*

No es posible ejecutar la instrucción *arg* mientras el objeto de trabajo coordinado contenga una referencia a la unidad mecánica *arg*, que está situada en otra tarea.

Ref. de programa *arg*

**Acciones recomendadas**

Cambie a un objeto de trabajo que haga referencia a una unidad mecánica situada en la misma tarea que el robot del TCP.

La función CalcJointT puede usarse incluso si el objeto de trabajo coordinado está situado en otra tarea siempre y cuando:

- Se use el modificador \UseCurWObjPos.
- El objeto de trabajo coordinado esté en reposo.

---

### 41531, Tarea no incluida en la lista de tareas

**Descripción**

Tarea: *arg*

*arg* no es ninguna de las tareas de la lista de tareas o hay un error de coincidencia entre las listas de tareas de las distintas tareas.

Ref. de programa *arg*

**Acciones recomendadas**

- Añada la tarea actual a la lista de tareas.
- Compruebe que las listas de tareas de las distintas tareas sean parecidas.

Al utilizar variables PERS, puede ser necesario descargar los módulos que contienen las listas de tareas y recargarlos de nuevo.

---

### 41532, Error de coincidencia de listas de tareas

**Descripción**

Tarea: *arg*

Imposible sincronizar a causa de lo siguiente:

- 1) La lista de tareas, *arg*, no coincide con las listas de tareas que tienen la misma SyncID en las otras tareas o un nombre de tarea se usa varias veces en la lista de tareas.
- 2) El panel de selección de tareas de la primera instrucción ejecutada no contiene las mismas tareas activas que las instrucciones siguientes.

Ref. de programa *arg*

## 6 Resolución de problemas según el registro de eventos

---

### 6.5 4x xxx

#### Continuación

##### Consecuencias

La ejecución del programa se detendrá inmediatamente.

##### Causas probables

El motivo de este error es uno de los siguientes:

1) Las listas de tareas no tienen el mismo contenido para la misma SyncID

o un nombre de tarea se usa varias veces.

2) Una o varias tareas han sido activadas/desactivadas en el panel de selección de tareas tras la ejecución de la primera instrucción.

##### Acciones recomendadas

1) Compruebe y modifique las listas de tareas y SyncIDs, o volverá a producirse el mismo error.

2) Comience de nuevo. Las instrucciones se ejecutarán con el estado actual del panel de selección de tareas.

---

#### 41533, Error de coincidencia de SyncID

##### Descripción

Tarea: *arg*

El valor de SyncID *arg* no coincide con el valor de SyncID en una o varias de las demás tareas.

Ref. de programa *arg*

##### Causas probables

El uso de listas de tareas no globales puede dar lugar a este error.

##### Acciones recomendadas

Cambie el valor de SyncID y compruebe las listas de tareas.

Debe mover el PP a Main en todas las tareas antes de continuar.

---

#### 41534, Datos de sincronización incoherentes

##### Descripción

Tarea: *arg*

Datos de sincronización incoherentes en la lista de tareas *arg*.

Ref. de programa *arg*

##### Acciones recomendadas

Cambie el contenido de la lista de tareas.

Debe mover el PP a Main en todas las tareas antes de continuar.

---

#### 41535, Instrucción SyncMoveOn inesperada

##### Descripción

Tarea: *arg*

SyncMoveOn inesperada (SyncID *arg*). El sistema ya se encuentra en el modo sincronizado.

*Continúa en la página siguiente*

Ref. de programa *arg*

##### Causas probables

La tarea de programa ya está en el modo sincronizado porque ya se ha ejecutado SyncMoveOn.

El uso de listas de tareas que no sean globales puede dar lugar a este error.

##### Acciones recomendadas

Debe mover el PP a Main en todas las tareas antes de continuar con la ejecución del programa.

Elimine la instrucción SyncMoveOn. Cada instrucción SyncMoveOn debe ir seguida de una instrucción SyncMoveOff. Compruebe sus listas de tareas.

---

#### 41536, Instrucción SyncMoveOn inesperada

##### Descripción

Tarea: *arg*

SyncMoveOn inesperado (SyncID *arg*). El sistema está esperando una instrucción SyncMoveOff.

Ref. de programa *arg*

##### Acciones recomendadas

Elimine la instrucción SyncMoveOn. Cada instrucción SyncMoveOn debe ir seguida de una instrucción SyncMoveOff.

---

#### 41537, Instrucción SyncMoveOff inesperada

##### Descripción

Tarea: *arg*

SyncMoveOff inesperado (SyncID *arg*). El sistema está esperando una instrucción SyncMoveOn.

Ref. de programa *arg*

##### Acciones recomendadas

Elimine la instrucción SyncMoveOff. Cada instrucción SyncMoveOn debe ir seguida de una instrucción SyncMoveOff.

---

#### 41538, Lista de tareas incorrecta

##### Descripción

Tarea: *arg*

La tarea *arg* de la lista de tareas es una tarea de lectura y no puede ser sincronizada.

Ref. de programa *arg*

##### Acciones recomendadas

Cambie la lista de tareas o la configuración.

---

### 41539, Velocidad demasiado alta

**Descripción**

Tarea: *arg*

La velocidad es superior a los *arg* mm/s. Se trata de una velocidad excesiva si se utiliza el paro rígido (modificador \Stop).

Ref. de programa *arg*

**Consecuencias**

La ejecución del programa se detendrá inmediatamente.

**Acciones recomendadas**

Cambie la velocidad o el tipo de paro.

---

### 41540, Unidad mecánica incorrecta

**Descripción**

Tarea: *arg*

La tarea lee la tarea de control *arg* que no controla a su vez a la unidad mecánica *arg*.

Ref. de programa *arg*

**Acciones recomendadas**

Cambie \MechUnit o la configuración.

---

### 41541, No permitido en una tarea de lectura

**Descripción**

Tarea: *arg*

No se permite la ejecución de esta instrucción en una tarea de lectura.

Ref. de programa *arg*

**Acciones recomendadas**

Elimine la instrucción.

---

### 41542, Paro de programa

**Descripción**

Tarea: *arg*

No es posible recuperar una trayectoria a causa de un paro de programa en el sistema.

Ref. de programa *arg*

**Acciones recomendadas**

Recuperación: *arg*

---

### 41543, Error de argumento

**Descripción**

Tarea: *arg*

Se han definido datos de carga, pero éstos ya no están disponibles en el sistema.

Ref. de programa *arg*

**Causas probables**

El motivo de este error es uno de los siguientes:

- 1) Es posible que la instrucción GripLoad haya sido ejecutada en un módulo que ya no está disponible en el sistema.
- 2) Es posible que se haya ejecutado una instrucción de movimiento con un argumento opcional Tload en un módulo que ya no está disponible en el sistema.

**Acciones recomendadas**

Asegúrese de ejecutar GripLoad load0 para resetear los datos de carga.

Si utiliza el argumento opcional Tload en las instrucciones de movimiento, ejecute SetSysData load0 para resetear los datos de carga.

---

### 41544, Instrucción obsoleta

**Descripción**

Tarea: *arg*

El procedimiento *arg* es obsoleto y no tendrá el comportamiento esperado.

La instrucción PFIOResto no tendrá ningún efecto.

PFDOVal y PFGOVal actuarán igual que las funciones DOutput y GOutput respectivamente.

Ref. de programa *arg*

---

### 41545, Error de argumento

**Descripción**

Tarea: *arg*

Es posible que el argumento *arg* no sea del tipo LOCAL PERS.

Ref. de programa *arg*

**Acciones recomendadas**

Elimine la directiva LOCAL de la declaración del dato.

---

### 41546, Error de argumento

**Descripción**

Tarea: *arg*

El objeto *arg* no existe en el sistema o es de tipo LOCAL PERS.

Ref. de programa *arg*

**Acciones recomendadas**

- Declare el objeto.
- Elimine la directiva LOCAL de la declaración del dato.

## 6 Resolución de problemas según el registro de eventos

---

### 6.5 4x xxx

#### Continuación

---

#### 41547, Error de argumento

##### Descripción

Tarea: *arg*

El modificador \Corr no puede usarse sin la opción Path Offset.

Ref. de programa *arg*

##### Acciones recomendadas

Elimine el argumento o instale la opción.

---

#### 41548, Error de módulo

##### Descripción

Tarea: *arg*

El módulo que está intentando borrar, *arg*, está activo y por tanto no puede eliminarlo.

Ref. de programa *arg*

##### Acciones recomendadas

Compruebe que el módulo que desee borrar no esté activo.

---

#### 41549, SyncMoveOn o SyncMoveOff inesperada

##### Descripción

Tarea: *arg*

Nivel de trayectoria incorrecto. No es posible utilizar SyncMoveOn o SyncMoveOff en el nivel StorePath.

Se usa *arg*: *arg*

Ref. de programa *arg*

##### Acciones recomendadas

Compruebe el programa de RAPID.

---

#### 41550, Error de inicio/paro de PathRecorder

##### Descripción

Tarea: *arg*

Imposible ejecutar *arg*

Ref. de programa *arg*

##### Acciones recomendadas

Asegúrese de que no se haya iniciado un movimiento hacia atrás si PathRecMoveBwd no finaliza con PathRecMoveFwd.

---

#### 41551, Error de movimiento de PathRecorder

##### Descripción

Tarea: *arg*

Imposible ejecutar *arg*. El identificador indicado no está disponible.

Ref. de programa *arg*

##### Acciones recomendadas

Asegúrese de que PathRecorder se haya iniciado.

Asegúrese de que el puntero de programa no se esté moviendo manualmente.

Asegúrese de que no se sobrepase el límite de *arg* instrucciones de movimiento grabadas.

---

#### 41552, Error de nivel de trayectoria de PathRecorder

##### Descripción

Tarea: *arg*

Imposible ejecutar *arg* en el nivel de trayectoria actual.

Ref. de programa *arg*

##### Acciones recomendadas

- Cambie al nivel TRAP.

- Ejecute StorePath para cambiar de nivel de trayectoria.

---

#### 41553, Datos destruidos

##### Descripción

El dato de sistema *arg* de una de las tareas ha cambiado. NO se permite cambiar este dato.

##### Acciones recomendadas

El sistema ha restaurado el dato al iniciarse, pero es necesario comprobar el programa. Elimine la definición en la que se asigna un valor a *arg*.

---

#### 41554, Modo sincronizado

##### Descripción

Tarea: *arg*

No es posible usar el parámetro opcional \Conc si el sistema se encuentra en el modo sincronizado.

Ref. de programa *arg*

##### Acciones recomendadas

Elimine el parámetro opcional \Conc de cualquier instrucción de movimiento que se utilice en el modo sincronizado.

---

#### 41555, No hay comunicación con la unidad

##### Descripción

Tarea: *arg*

Se ha perdido el contacto con la unidad *arg*.

Ref. de programa *arg*

##### Causas probables

Es posible que la unidad haya sido desactivada (IODisable "UNIT1", 1;).

Continúa en la página siguiente



La unidad no tiene alimentación.

### Acciones recomendadas

Recuperación: *arg*

---

### 41556, No hay comunicación con la unidad

#### Descripción

Tarea: *arg*

Se ha perdido el contacto con la unidad.

Ref. de programa *arg*

#### Causas probables

Es posible que la unidad haya sido desactivada (IODisable "UNIT1", 1;).

La unidad no tiene alimentación.

### Acciones recomendadas

Recuperación: *arg*

---

### 41557, Unidad mecánica no detenida

#### Descripción

Tarea: *arg*

Imposible cambiar de modo de ejecución si no están detenidas todas las tareas de movimiento.

Ref. de programa *arg*

### Acciones recomendadas

Realice un paro de programa y vuelva a intentarlo.

---

### 41558, Falta un modificador de argumento

#### Descripción

Tarea: *arg*

Falta un argumento en la instrucción *arg*.

Ref. de programa *arg*

### Acciones recomendadas

Añada el modificador SyncOrgMoveInst o SyncLastMoveInst a la instrucción.

---

### 41559, Ninguna variable PERS

#### Descripción

Tarea: *arg*

La lista de tareas *arg* es LOCAL o persistente de la tarea. Se trata de una posibilidad no permitida. La variable debe ser global.

Ref. de programa *arg*

### Acciones recomendadas

Cambie la lista de tareas a PERS.

---

### 41560, Ningún inicio de movimiento

#### Descripción

Tarea: *arg*

Imposible iniciar el movimiento.

Ref. de programa *arg*

#### Causas probables

1. Se ha producido un paro de emergencia.
2. Se ha producido otro tipo de error en el sistema.

### Acciones recomendadas

1. Restablezca el paro de emergencia si se ha producido.
2. Compruebe los mensajes anteriores para determinar la causa.

Recuperación: *arg*

---

### 41561, No hay ningún texto en la tecla de función

#### Descripción

Tarea: *arg*

La instrucción TPReadFK no tiene ningún texto en ninguna de las teclas de función.

Ref. de programa *arg*

#### Consecuencias

Mientras se ejecute la instrucción, no habrá ningún botón que pueda presionar.

### Acciones recomendadas

Asigne un texto a al menos una de las teclas de función, de la TPFK1 a la TPFK5.

---

### 41562, Riesgo de movimiento circular fallido

#### Descripción

Tarea: *arg*

Existe el riesgo de que se produzca un movimiento circular fallido por una de las causas siguientes:

- 1) Se ha producido un error de proceso asincrónico no gestionado por ningún gestor de errores.
- 2) El puntero de programa está situado en una instrucción circular en combinación con un MODPOS realizado con una instrucción de movimiento anterior.

Ref. de programa *arg*

#### Consecuencias

Es posible que no se inicie el programa desde la posición actual, dado que existe el riesgo de que el robot realice un movimiento inesperado.

#### Causas probables

Una de las siguientes:

## 6 Resolución de problemas según el registro de eventos

---

### 6.5 4x xxx

#### Continuación

- 1) El programa de RAPID no contiene ningún gestor de errores o éste no permite gestionar este error en concreto.
- 2) Se ha realizado una operación MODPOS sin estar en el modo de ejecución paso por paso o en paso de movimiento.

#### Acciones recomendadas

Una de las siguientes:

- 1) Edite el programa.
- 2) Mueva el puntero de programa para poder iniciar el programa.

---

#### 41563, Error de argumento

##### Descripción

Tarea: *arg*

La unidad mecánica *arg* especificada en el objeto de trabajo WObj para esta instrucción MOVE es la misma que la unidad mecánica *arg* utilizada como robot de esta tarea de programa.

Ref. de programa *arg*

##### Consecuencias

El robot no puede mover el objeto de trabajo por sí mismo.

#### Acciones recomendadas

Edite los datos de objeto de trabajo utilizados.

---

#### 41564, No se permite ejecutar desde una tarea de movimiento

##### Descripción

Tarea: *arg*

Las instrucciones StopMove, StartMove y StopMoveReset con el parámetro de opción \AllMotionTasks no pueden ejecutarse desde una tarea de movimiento.

Ref. de programa: *arg*

##### Causas probables

Sólo se permite realizar la detención y el reinicio de todos los movimientos del sistema desde una tarea de supervisión de programa ejecutada como una tarea de lectura de programa (o en segundo plano).

#### Acciones recomendadas

Elimine la instrucción.

---

#### 41565, Valor no permitido

##### Descripción

Tarea: *arg*

Valor no válido en el argumento *arg*.

Ref. de programa *arg*

#### Acciones recomendadas

Compruebe y cambie el valor. Debe ser un entero de entre *arg* y *arg*.

---

#### 41566, La señal sobrepasa el número máximo de bits permitidos

##### Descripción

Tarea: *arg*

La señal *arg* es demasiado grande.

Ref. de programa *arg*

#### Acciones recomendadas

Los grupos de señales de 23 bits o menos pueden representarse con el tipo de dato num y los grupos de 32 bits o menos pueden representarse con el tipo de dato dnum, si se utilizan en un programa de RAPID.

---

#### 41567, Interrupción de salida digital

##### Descripción

Tarea: *arg*

Una salida digital interrumpió la ejecución.

Ref. de programa *arg*

#### Acciones recomendadas

Recuperación: *arg*

---

#### 41568, El nombre especificado no es ningún bus

##### Descripción

Tarea: *arg*

El nombre de bus *arg* no existe.

Ref. de programa *arg*

##### Causas probables

El nombre de la unidad está mal escrito o no definido.

#### Acciones recomendadas

Recuperación: *arg*

---

#### 41569, Error de zócalo

##### Descripción

Tarea: *arg*

El zócalo ya está conectado y no puede usarse para permanecer a la escucha de conexiones entrantes.

Ref. de programa *arg*

#### Acciones recomendadas

Utilice otro zócalo para permanecer a la escucha de conexiones entrantes.

Continúa en la página siguiente

---

### 41570, Error de zócalo

**Descripción**

Tarea: *arg*

El zócalo no puede aceptar peticiones de conexión entrantes porque no está en el estado de escucha.

Ref. de programa *arg*

**Causas probables**

Se utiliza `SocketAccept` antes de `SocketListen`.

**Acciones recomendadas**

Cambie el zócalo al estado de escucha de conexiones entrantes antes de intentar aceptar la conexión.

Es necesario crear el zócalo antes de poder utilizarlo en cualquier instrucción de zócalo.

Ref. de programa *arg*

**Causas probables**

El motivo de este error es uno de los siguientes:

- 1) El zócalo ni siquiera está creado.
- 2) Se han realizado movimientos de PP.
- 3) Inicio del programa tras una caída de alimentación.
- 4) El zócalo ha sido cerrado después de `SocketCreate`.

**Acciones recomendadas**

Inserte una instrucción `SocketCreate` en un lugar adecuado del programa antes de utilizar el zócalo.

Recuperación: *arg*

---

### 41571, Error de zócalo

**Descripción**

Tarea: *arg*

La dirección y el puerto ya se están utilizando y no pueden utilizarse con este zócalo.

Ref. de programa *arg*

**Acciones recomendadas**

Recuperación: *arg*

---

### 41575, Error de zócalo

**Descripción**

Tarea: *arg*

La dirección especificada no es válida. Las únicas direcciones válidas son la dirección de red local del controlador o la dirección del puerto de servicio, 192.168.125.1.

Ref. de programa *arg*

**Acciones recomendadas**

Especifique la dirección de red local o la dirección del puerto de servicio.

---

### 41572, Error de zócalo

**Descripción**

Tarea: *arg*

Se ha producido un error inesperado al crear el zócalo.

Consulte el registro para comprobar si hay más mensajes que indiquen la posible causa.

Ref. de programa *arg*

**Acciones recomendadas**

Mueva el puntero de programa a `main` y reinicie el programa.

---

### 41576, Error de zócalo

**Descripción**

Tarea: *arg*

El puerto especificado no es válido.

Ref. de programa *arg*

**Acciones recomendadas**

Se recomienda utilizar un número de puerto del rango de 1.025 a 4.999.

---

### 41573, Error de socket

**Descripción**

Tarea: *arg*

No es posible crear más sockets. El número máximo de sockets simultáneos es 32.

Ref. de programa *arg*

**Acciones recomendadas**

Cierre uno o varios sockets para permitir la creación de un nuevo zócalo.

---

### 41577, Error de zócalo

**Descripción**

Tarea: *arg*

El tiempo límite especificado en la instrucción es insuficiente. El tiempo límite se especifica en segundos y debe ser distinto de cero.

Ref. de programa *arg*

**Acciones recomendadas**

Utilice un valor de tiempo límite mayor que 0.

---

### 41574, Error de zócalo

**Descripción**

Tarea: *arg*

*Continúa en la página siguiente*

## 6 Resolución de problemas según el registro de eventos

---

### 6.5 4x xxx

#### Continuación

---

#### 41578, Error de zócalo

##### Descripción

Tarea: *arg*

Se ha producido un error inesperado al conectarse al zócalo. Consulte el registro para comprobar si hay más mensajes que indiquen la posible causa.

Ref. de programa *arg*

##### Acciones recomendadas

Mueva el puntero de programa a main y reinicie el programa.

---

#### 41579, Error de zócalo

##### Descripción

Tarea: *arg*

La conexión fue rechazada por el host remoto.

Ref. de programa *arg*

---

#### 41580, Error de zócalo

##### Descripción

Tarea: *arg*

El zócalo ya está conectado y no es posible volver a conectarse a él.

Ref. de programa *arg*

##### Causas probables

SocketConnect ya se ha ejecutado para el zócalo especificado.

##### Acciones recomendadas

Cierre el zócalo y vuelva a crearlo antes de conectarse.

---

#### 41581, Error de zócalo

##### Descripción

Tarea: *arg*

La instrucción no finalizó dentro del intervalo de tiempo límite.

Ref. de programa *arg*

##### Acciones recomendadas

Utilice un valor de tiempo límite mayor o utilice un gestor de errores para volver a intentar la instrucción.

Recuperación: *arg*

---

#### 41582, Error de zócalo

##### Descripción

Tarea: *arg*

Se especificó un dato vacío para su envío o como lugar de almacenamiento en una recepción.

Ref. de programa *arg*

##### Acciones recomendadas

Utilice un dato de tipo string o rawbyte o una matriz de bytes que tenga un tamaño mayor que cero.

---

#### 41583, Error de zócalo

##### Descripción

Tarea: *arg*

El dato especificado es demasiado grande.

Ref. de programa *arg*

##### Acciones recomendadas

Los zócalos pueden manejar 1.024 bytes como máximo en una instrucción.

---

#### 41584, Error de zócalo

##### Descripción

Tarea: *arg*

La cadena o el dato especificado para su envío está vacío.

Ref. de programa *arg*

##### Acciones recomendadas

Compruebe que el dato sea correcto.

---

#### 41585, Error de zócalo

##### Descripción

Tarea: *arg*

El número de bytes a enviar debe ser un valor mayor que cero.

Ref. de programa *arg*

##### Acciones recomendadas

Cambie el valor del parámetro opcional NoOfBytes a un valor mayor que cero.

---

#### 41586, Error de zócalo

##### Descripción

Tarea: *arg*

El número de bytes especificado para el envío es mayor que la longitud del dato en sí.

Ref. de programa *arg*

##### Acciones recomendadas

Cambie el valor del parámetro opcional NoOfBytes para que sea menor que o igual a la longitud del dato en sí.

Si desea enviar la totalidad del dato, elimine el parámetro opcional.

*Continúa en la página siguiente*

---

### 41587, Error de zócalo

**Descripción**

Tarea: *arg*

Se ha producido un error inesperado al enviar datos.

Consulte el registro de eventos para comprobar si hay más mensajes que indiquen la posible causa.

Ref. de programa *arg*

**Acciones recomendadas**

Mueva el puntero de programa a Main y reinicie el programa.

---

### 41590, Error de zócalo

**Descripción**

Tarea: *arg*

La matriz de bytes no es válida. Las matrices de bytes sólo pueden contener números enteros de entre 0 y 255.

Ref. de programa *arg*

**Acciones recomendadas**

Cambie la matriz de bytes para que contenga datos válidos o utilice el tipo de datos rawbytes para enviar datos más complejos.

---

### 41591, Error de zócalo

**Descripción**

Tarea: *arg*

Error inesperado al intentar obtener el estado del zócalo.

Ref. de programa *arg*

**Acciones recomendadas**

Mueva el puntero de programa a main y reinicie el programa.

---

### 41592, Error de zócalo

**Descripción**

Tarea: *arg*

No se recibió ningún dato.

Ref. de programa *arg*

**Causas probables**

Es posible que la conexión haya sido cerrada por el host remoto.

**Acciones recomendadas**

Mueva el puntero de programa a main y reinicie el programa.

---

### 41593, Error de zócalo

**Descripción**

Tarea: *arg*

El dato recibido es demasiado largo como para almacenarlo en una cadena. La longitud máxima de un dato que puede almacenarse en una cadena es de 80 caracteres.

Ref. de programa *arg*

**Acciones recomendadas**

Utilice una matriz de bytes o un dato de tipo rawbytes para recibir datos con una longitud superior a 80 bytes.

---

### 41594, Error de zócalo

**Descripción**

Tarea: *arg*

El zócalo no está conectado.

Ref. de programa *arg*

**Causas probables**

En el caso del cliente, utilice SocketConnect antes de recibir/enviar datos.

En el caso del servidor, utilice SocketAccept antes de recibir/enviar datos.

**Acciones recomendadas**

Utilice SocketConnect o SocketAccept para conectar el zócalo antes de intentar recibir/enviar.

---

### 41595, Error de zócalo

**Descripción**

Tarea: *arg*

La conexión ha sido cerrada por el host remoto.

Ref. de programa *arg*

**Acciones recomendadas**

Utilice un gestor de errores para volver a establecer la conexión antes de reintentar el envío o la recepción.

Recuperación: *arg*

---

### 41596, Error de zócalo

**Descripción**

Tarea: *arg*

Se ha producido un error inesperado al enlazar el zócalo.

Ref. de programa *arg*

**Acciones recomendadas**

Mueva el puntero de programa a main y reinicie el programa.

---

### 41597, Error de zócalo

**Descripción**

Tarea: *arg*

## 6 Resolución de problemas según el registro de eventos

---

### 6.5 4x xxx

#### Continuación

El zócalo ya está enlazado a una dirección y no es posible volver a enlazarlo.

Ref. de programa *arg*

#### Acciones recomendadas

Cierre el zócalo y vuelva a crearlo antes de intentar enlazar el zócalo a otra dirección.

---

### 41598, Error de zócalo

#### Descripción

Tarea: *arg*

Error inesperado al intentar activar la escucha de conexiones.

Ref. de programa *arg*

#### Acciones recomendadas

Mueva el puntero de programa a main y reinicie el programa.

---

### 41599, Error de zócalo

#### Descripción

Tarea: *arg*

El zócalo no ha sido enlazado a ninguna dirección.

Ref. de programa *arg*

#### Acciones recomendadas

Utilice SocketBind para especificar la dirección en la cual desea permanecer a la escucha de conexiones entrantes.

---

### 41600, Error de zócalo

#### Descripción

Tarea: *arg*

El zócalo de cliente especificado ya se está utilizando. El zócalo de cliente no debe ser creado antes de llamar a SocketAccept.

Ref. de programa *arg*

#### Causas probables

SocketAccept ya se ha ejecutado para el zócalo especificado.

#### Acciones recomendadas

Cierre el zócalo de cliente antes de utilizarlo en la llamada a SocketAccept o elimine los múltiples SocketAccept que tengan el mismo zócalo de cliente.

---

### 41601, Error de zócalo

#### Descripción

Tarea: *arg*

Se ha producido un error inesperado al aceptar la conexión.

Ref. de programa *arg*

#### Acciones recomendadas

Mueva el puntero de programa a main y reinicie el programa.

*Continúa en la página siguiente*

---

### 41602, Error de zócalo

#### Descripción

Tarea: *arg*

Se ha producido un error inesperado al recibir datos.

Ref. de programa *arg*

#### Acciones recomendadas

Mueva el puntero de programa a main y reinicie el programa.

---

### 41603, Error de zócalo

#### Descripción

Tarea: *arg*

El zócalo ya ha sido creado.

Los zócalos sólo pueden ser creados una vez y es necesario cerrarlos para volver a crearlos.

Ref. de programa *arg*

#### Acciones recomendadas

Utilice otro zócalo o cierre el zócalo antes de crearlo.

---

### 41604, Error de zócalo

#### Descripción

Tarea: *arg*

El zócalo ya está a la escucha de conexiones entrantes.

Sólo es posible usar un zócalo una vez para permanecer a la escucha de conexiones entrantes.

Ref. de programa *arg*

#### Causas probables

Uso múltiple de SocketListen con el mismo zócalo.

#### Acciones recomendadas

Utilice otro zócalo o cierre el zócalo antes de volver a usarlo.

---

### 41605, Error de socket

#### Descripción

Tarea: *arg*

El socket ya no es válido.

Ref. de programa *arg*

#### Consecuencias

La ejecución del programa se detendrá inmediatamente.

#### Causas probables

El socket utilizado no es válido.

Es posible que el *arg* haya sido copiado con la instrucción *arg*.

En este caso, el *arg* original ha sido cerrado con *arg*. Si se utiliza el *arg* copiado, tendrá este problema.

### Acciones recomendadas

Utilice instrucciones de socket al manejar los tipos de datos de *arg*.

---

### 41611, UIMsgBox - No se ha definido ninguna acción de usuario o programa

#### Descripción

Tarea: *arg*

La instrucción UIMsgBox o la función UIMessageBox no tienen definida ninguna

acción de usuario o programa.

No se utiliza ninguno de los argumentos opcionales \Buttons, \BtnArray, \MaxTime, \DIBreak ni

\DOBreak.

Ref. de programa *arg*

#### Consecuencias

El programa de RAPID se ejecutará de forma indefinida.

#### Acciones recomendadas

Utilice uno o varios de los argumentos \Buttons, \BtnArray,

\MaxTime,

\DIBreak o \DObreak.

Recuperación: *arg*

---

### 41612, MinValue mayor que MaxValue

#### Descripción

Tarea: *arg*

En la función *arg*, el argumento \MinValue es mayor que \MaxValue.

Ref. de programa *arg*

#### Consecuencias

No es posible proseguir con la ejecución del programa.

#### Acciones recomendadas

Modifique el programa de RAPID de forma que el argumento \MaxValue sea mayor que \MinValue.

Recuperación: *arg*

---

### 41613, InitValue fuera del rango de valores especificado

#### Descripción

Tarea: *arg*

En la función *arg*, el argumento \InitValue no está especificado dentro del rango \MaxValue ... \MinValue.

Ref. de programa *arg*

#### Consecuencias

No es posible proseguir con la ejecución del programa.

### Acciones recomendadas

Cambie el valor del argumento \InitValue de forma que esté dentro del rango de valores.

Recuperación: *arg*

---

### 41614, InitValue no es un entero

#### Descripción

Tarea: *arg*

En la función *arg*, el argumento \InitValue no es un valor entero como

se especifica con el argumento \AsInteger.

Ref. de programa *arg*

#### Consecuencias

La ejecución del programa no puede continuar.

#### Acciones recomendadas

Cambie el argumento \InitValue a un entero.

Recuperación: *arg*

---

### 41615, Error de referencia

#### Descripción

Tarea: *arg*

El dato *datapos arg* no está definido.

Ref. de programa *arg*

#### Acciones recomendadas

Todos los datos *datapos* se obtienen con la función

GetNextSym.

---

### 41616, Error de referencia

#### Descripción

Tarea: *arg*

La ID de tarea *arg* es desconocida en el sistema.

Ref. de programa *arg*

#### Acciones recomendadas

Las tareas de programa deben estar definidas en los parámetros del sistema y no en el programa de RAPID (la ID de tarea puede usarse como parámetro al declarar una rutina).

---

### 41617, Frecuencia excesiva de instrucciones de escritura

#### Descripción

Una frecuencia elevada de instrucciones de escritura en la interfaz de usuario, por ejemplo de TPWrite, ha forzado la ralentización de la ejecución del programa.

## 6 Resolución de problemas según el registro de eventos

---

### 6.5 4x xxx

#### Continuación

##### Acciones recomendadas

Reduzca la frecuencia de uso de las instrucciones de escritura en la interfaz de usuario. Añada instrucciones de espera, como WaitTime, si utiliza muchas instrucciones de escritura juntas.

---

#### 41618, Error de argumento buttodata

##### Descripción

Tarea: *arg*

El argumento Buttons del tipo buttodata no tiene un valor permitido.

Sólo se permite utilizar los datos predefinidos del tipo buttodata.

Ref. de programa *arg*

##### Causas probables

Buttodata debe ser:

- Un entero.
- Un valor perteneciente al rango predefinido.

##### Acciones recomendadas

Edite el programa

---

#### 41619, Error de argumento icondata

##### Descripción

Tarea: *arg*

El argumento Icon del tipo icondata no tiene un valor permitido.

Sólo se permite utilizar los datos predefinidos del tipo icondata.

Ref. de programa *arg*

##### Causas probables

Icondata debe ser:

- Un entero.
- Un valor perteneciente al rango predefinido.

##### Acciones recomendadas

Edite el programa

---

#### 41620, Error de zócalo

##### Descripción

Tarea: *arg*

El subsistema de mensajería de zócalos está sobrecargado.

Ref. de programa *arg*

##### Causas probables

Esto puede ocurrir al crear y cerrar zócalos frecuentemente y en rápida sucesión.

##### Acciones recomendadas

Pruebe a reescribir el programa de forma que los zócalos se reutilicen, en lugar de cerrarlos y crearlos de nuevo.

*Continúa en la página siguiente*

---

#### 41621, Error de StorePath

##### Descripción

Tarea: *arg*

La instrucción *arg* con el modificador *arg* se usa en una o varias tareas, junto con *arg* sin el modificador *arg*.

Ref. de programa *arg*

##### Consecuencias

La ejecución del programa se detendrá inmediatamente.

##### Causas probables

Error en los programas de RAPID.

##### Acciones recomendadas

Compruebe que no se estén mezclando instrucciones StorePath y StorePath \KeepSync.

Modifique el programa.

Es necesario mover el PP en todas las tareas para poder continuar.

---

#### 41622, Instrucción inesperada

##### Descripción

Tarea: *arg*

La instrucción *arg* sólo puede usarse entre la instrucción *arg* y la instrucción *arg* (en el nivel de almacenamiento de trayectoria).

Ref. de programa *arg*

##### Consecuencias

La ejecución del programa se detendrá inmediatamente.

##### Causas probables

Error en el programa de RAPID.

##### Acciones recomendadas

Compruebe y modifique el programa de RAPID.

Debe mover el PP en todas las tareas antes de continuar.

---

#### 41623, Uso defectuoso de

##### Descripción

Tarea: *arg*

La instrucción *arg* se utiliza varias veces o la instrucción se utiliza cuando ya se estaba en el modo de movimiento sincronizado.

*arg* suspende los movimientos sincronizados coordinados.

*arg* reanuda los movimientos sincronizados coordinados.

Ref. de programa *arg*

##### Consecuencias

La ejecución del programa se detendrá inmediatamente.



**Causas probables**

Error en el programa de RAPID.

**Acciones recomendadas**

Compruebe y modifique el programa de RAPID.

Debe mover el PP en todas las tareas antes de continuar.

---

**41625, No se esperaba****Descripción**

Tarea: *arg*

La instrucción *arg* se utiliza directamente después de la instrucción *arg* o el sistema no se encuentra en el modo de movimientos sincronizados.

No es posible hacer el cambio al modo de movimiento independiente.

Ref. de programa *arg*

**Consecuencias**

La ejecución del programa se detendrá inmediatamente.

**Causas probables**

Error en el programa de RAPID.

**Acciones recomendadas**

Compruebe y modifique el programa de RAPID.

Debe mover el PP en todas las tareas antes de continuar.

---

**41626, No se esperaba****Descripción**

Tarea: *arg*

La instrucción *arg arg* se utiliza en el modo de movimiento independiente.

Ref. de programa *arg*

**Consecuencias**

La ejecución del programa se detendrá inmediatamente.

**Causas probables**

Error en el programa de RAPID.

**Acciones recomendadas**

Compruebe y modifique el programa de RAPID.

Debe mover el PP en todas las tareas antes de continuar.

---

**41627, Uso defectuoso de****Descripción**

Tarea: *arg*

*arg* se usa en el nivel de almacenamiento de trayectoria y el sistema no se encontraba en el modo de movimiento sincronizado antes de *arg*.

Ref. de programa *arg*

**Consecuencias**

La ejecución del programa se detendrá inmediatamente.

**Causas probables**

Error en el programa de RAPID.

**Acciones recomendadas**

Compruebe y modifique el programa de RAPID.

Debe mover el PP en todas las tareas antes de continuar.

---

**41630, Sincronización no segura****Descripción**

Tarea: *arg*

Para conseguir una funcionalidad de sincronización segura, la variable *arg* debe usarse sólo una vez, no en distintas instrucciones *arg* o *arg*.

Ref. de programa *arg*

**Consecuencias**

No es posible sincronizar siempre las tareas de programa o los movimientos.

**Causas probables**

Se utiliza *arg* varias veces en un mismo programa.

**Acciones recomendadas**

Compruebe y modifique el programa de RAPID.

---

**41631, Error de instrucción****Descripción**

Tarea: *arg*

El programa está ejecutando una rutina EVENT. No se permite ejecutar la instrucción actual en una rutina EVENT en la bandeja *arg*.

Ref. de programa *arg*

**Acciones recomendadas**

Elimine la instrucción

---

**41632, El argumento no existe****Descripción**

Tarea: *arg*

Esta funcionalidad ha sido eliminada para el uso de los argumentos TP\_SCREENVIEWER y TP\_PROGRAM en la instrucción TPShow.

Ref. de programa *arg*

**Consecuencias**

Cuando se ejecute esta instrucción con estos argumentos, no ocurrirá nada.

## 6 Resolución de problemas según el registro de eventos

---

### 6.5 4x xxx

#### Continuación

##### Acciones recomendadas

Elimine la instrucción.

---

#### 41633, Sólo puede usarse en un gestor UNDO

##### Descripción

Tarea: *arg*

La instrucción *arg* sólo puede usarse en un gestor UNDO.

Ref. de programa *arg*

##### Consecuencias

La ejecución del programa se detendrá.

##### Acciones recomendadas

Utilice otra instrucción y/o traslade esta instrucción hasta el gestor UNDO.

---

#### 41634, Nombre de tarea desconocido

##### Descripción

Tarea: *arg*

El nombre de tarea *arg* es desconocido en el sistema.

Ref. de programa *arg*

##### Consecuencias

No es posible ejecutar esta instrucción con un nombre de tarea que no se encuentra en el sistema.

##### Causas probables

1. La tarea de programa no está definida en los parámetros del sistema.
2. El nombre de la tarea no está bien escrito.

##### Acciones recomendadas

Recuperación: *arg*

---

#### 41635, Instrucción SyncMoveOff inesperada

##### Descripción

Tarea: *arg*

SyncMoveOff inesperada (SyncID *arg*). El sistema ya se encuentra en el modo no sincronizado.

Ref. de programa *arg*

##### Causas probables

El uso de listas de tareas no globales puede dar lugar a este error.

##### Acciones recomendadas

Elimine la instrucción SyncMoveOff. Cada instrucción SyncMoveOn debe ir seguida de una instrucción SyncMoveOff. Compruebe sus listas de tareas.

---

#### 41636, Instrucción SyncMoveOff inesperada

##### Descripción

Tarea: *arg*

SyncMoveOff inesperada (SyncID *arg*) desde una tarea no incluida en el grupo sincronizado.

Ref. de programa *arg*

##### Causas probables

El uso de listas de tareas no globales puede dar lugar a este error.

##### Acciones recomendadas

Elimine la instrucción SyncMoveOff. Cada instrucción SyncMoveOn debe ir seguida de una instrucción SyncMoveOff. Compruebe sus listas de tareas.

---

#### 41637, Tarea ya no activa en el panel de selección de tareas

##### Descripción

Tarea: *arg*

La tarea *arg* ya no está activa en el panel de selección de tareas.

La tarea *arg* esta activada en el panel de selección de tareas desde main.

Por ese motivo, no es posible entregar esta instrucción *arg*.

Ref. de programa *arg*

##### Consecuencias

La ejecución del programa se detendrá inmediatamente.

##### Causas probables

La tarea *arg* ha sido desactivada en el panel de selección de tareas.

##### Acciones recomendadas

- 1) Active la tarea *arg* en el panel de selección de tareas.
- 2) Para omitir permanentemente la tarea *arg* durante el resto de este ciclo, ejecute la rutina de servicio SkipTaskExec. A continuación, reinicie la instrucción *arg*.

---

#### 41638, Activación de tarea no permitida

##### Descripción

Tarea: *arg*

La tarea *arg* está activa en el panel de selección de tareas. Esta tarea no estaba activada en el panel de selección de tareas al realizar el inicio desde Main. No se permite añadir tareas al panel de selección de tareas tras el inicio desde Main.

Ref. de programa *arg*

Continúa en la página siguiente

### Consecuencias

La ejecución del programa se detendrá inmediatamente.

### Causas probables

- 1) La tarea *arg* no estaba activada al realizar el inicio desde Main.
- 2) Desactivación de la tarea *arg* con la rutina de servicio *arg*, pero sin desactivación de la tarea en el panel de selección de tareas.
- 3) Activación de la tarea *arg* desactivada anteriormente en el panel de selección de tareas y desactivación con la rutina de servicio *arg*.

### Acciones recomendadas

Mueva el PP a Main para restablecer las tareas utilizadas durante el inicio desde Main. A continuación, utilice el panel de selección de tareas para seleccionar las tareas que desee ejecutar.

---

### 41640, Advertencia de movimiento de PP

#### Descripción

Tarea: *arg*

El movimiento del puntero de programa cuando la trayectoria está almacenada puede dar problemas si se sitúa en un lugar situado más allá de la restauración de la trayectoria.

#### Consecuencias

La trayectoria puede quedar en un estado almacenado de forma no intencionada.

#### Causas probables

Detención del programa mientras había una trayectoria almacenada. A continuación, se ha realizado un movimiento de PP dentro del programa.

#### Acciones recomendadas

Asegúrese de que la restauración de la trayectoria no se omita trasladando el PP a una instrucción RestoPath en caso necesario.

---

### 41641, Advertencia de movimiento de PP

#### Descripción

Tarea: *arg*

El movimiento del puntero de programa cuando el movimiento de detención está activo puede dar lugar a problemas si se sitúa en un punto situado más allá de la desactivación del movimiento.

#### Consecuencias

El reinicio del movimiento puede estar bloqueado.

La ejecución del programa puede estar en espera en las instrucciones de movimiento.

### Causas probables

Detención del programa cuando había un movimiento de detención activo. A continuación, se ha realizado un movimiento de PP dentro del programa.

### Acciones recomendadas

Asegúrese de que no se omita la desactivación del movimiento de detención.

---

### 41642, Error de argumento

#### Descripción

Tarea: *arg*

El argumento *arg* está fuera de rango.

Ref. de programa *arg*

#### Acciones recomendadas

*arg* debe ser  $> 0$  si *arg* = 0.

---

### 41643, Error de argumento

#### Descripción

Tarea: *arg*

El argumento *arg* está fuera de rango.

Ref. de programa *arg*

#### Acciones recomendadas

*arg* debe ser un entero si *arg* < 0

---

### 41644, Error de argumento

#### Descripción

Tarea: *arg*

El argumento *arg* está fuera de rango.

Ref. de programa *arg*

#### Acciones recomendadas

*arg* debe ser superior o igual a 0.

---

### 41645, Programa parado desde RAPID

#### Descripción

Tarea: *arg*

El programa y el movimiento se detienen con System Stop desde RAPID.

Ref. de programa *arg*

#### Consecuencias

Debido a una detención de sistema programada en RAPID, se detienen tanto la ejecución del programa como los movimientos.

## 6 Resolución de problemas según el registro de eventos

---

### 6.5 4x xxx

#### Continuación

El problema que ha dado lugar a la detención se ha mostrado presumiblemente en otro registro.

#### Acciones recomendadas

Determine por qué el programa se ha detenido (puede ser en otros registros), corrija el problema y reinicie el programa.

---

#### 41646, Programa bloqueado desde RAPID

##### Descripción

Tarea: *arg*

El programa y el movimiento se detienen y bloquean con System Stop RAPID Block desde RAPID.

Ref. de programa *arg*

##### Consecuencias

Debido a un paro de sistema programado desde RAPID, se detienen tanto la ejecución del programa como los movimientos. El problema que ha causado el paro se ha presentado preferentemente en otro registro.

Si el robot está realizando un movimiento circular, es necesario mover el robot hasta el inicio del movimiento circular antes de reiniciar el programa.

##### Acciones recomendadas

Determine por qué el programa ha sido bloqueado (quizá a través de otros registros), corrija el problema y sitúe el puntero de programa de todas las tareas de movimiento antes de reiniciar el programa.

---

#### 41647, Programa detenido desde RAPID

##### Descripción

Tarea: *arg*

El programa y el movimiento se paran con System Halt desde RAPID.

Ref. de programa *arg*

##### Consecuencias

Debido a un paro de sistema programado en RAPID, se detienen tanto la ejecución del programa como los movimientos. El problema que ha dado lugar al paro se ha mostrado preferentemente en otro registro.

##### Acciones recomendadas

Determine por qué el programa se ha parado (puede ser en otros registros), corrija el problema y cambie al estado Motores ON antes de reiniciar el programa.

---

#### 41648, Error de ejecución

##### Descripción

Tarea: *arg*

*Continúa en la página siguiente*

No se permite cambiar el modo de ejecución de hacia delante a hacia atrás, de continuo a paso a paso, o viceversa.

Ref. de programa *arg*

##### Acciones recomendadas

Seleccione el modo de ejecución original y continúe la ejecución del programa.

---

#### 41649, Mensaje de error incorrecto

##### Descripción

Tarea: *arg*

Al menos uno de los argumentos de la instrucción *arg* sobrepasa las limitaciones descritas en el manual.

Ref. de programa *arg*

##### Causas probables

Los argumentos de la instrucción *arg* contienen limitaciones tanto en las distintas cadenas como en la cantidad total de caracteres utilizada en la instrucción. Esto se describe en el manual.

##### Acciones recomendadas

Consulte el manual y corrija los argumentos.

---

#### 41650, Tarea ya detenida por otra tarea

##### Descripción

La tarea sin movimiento *arg* ha ejecutado una instrucción StopMove. Sin embargo, no se ha producido ninguna acción de paro porque la tarea de movimiento *arg* ya había sido detenida por la tarea *arg*.

Ref. de programa *arg*

##### Consecuencias

La tarea de movimiento debe iniciarse, con la instrucción StartMove, desde la tarea que la detuvo, o es necesario usar el modificador \AllMotionTasks en StartMove desde esta tarea.

---

#### 41651, Acciones StartMove omitidas para la tarea

##### Descripción

La tarea sin movimiento *arg* ha ejecutado una instrucción StartMove. Sin embargo, la tarea de movimiento *arg* no ha sido iniciada.

Ref. de programa *arg*

##### Consecuencias

No es posible realizar ningún movimiento si la tarea de movimiento ha sido detenida por otra tarea sin movimiento.

##### Causas probables

1. La tarea de movimiento no ha sido detenida.

2. La tarea de movimiento fue detenida por otra tarea sin movimiento: *arg*.

En esta ocasión la causa fue *arg*.

### Acciones recomendadas

Utilice el modificador `\AllMotionTasks` de `StartMove` si esta instrucción debe iniciar un movimiento que ha sido detenido por otra tarea sin movimiento.

---

### 41652, Acción `StartMove` forzada

#### Descripción

La tarea sin movimiento *arg* ha ejecutado una instrucción `StartMove`. La instrucción detectó que la tarea de movimiento *arg* ha sido detenida por esta tarea. Esta tarea de movimiento será iniciada para evitar paros de movimientos inesperados.

Ref. de programa *arg*

#### Causas probables

1. La tarea de movimiento ha sido detenida con el modificador `\AllMotionTasks` activo en la instrucción `StopMove`, pero no en la instrucción `StartMove`.
2. La instrucción `StopMove` ha sido ejecutada en el modo sincronizado y la instrucción `StartMove` en el modo independiente.

---

### 41653, Error de argumento `CalcJointT`

#### Descripción

Tarea: *arg*

No es posible ejecutar la función `CalcJointT` con el argumento `\UseCurWObjPos`, si el objeto de trabajo coordinado movido por alguna unidad mecánica está situado en la misma tarea que el robot del TCP o si el objeto de trabajo no es movido por ninguna unidad mecánica en absoluto.

Ref. de programa *arg*

#### Acciones recomendadas

Elimine el argumento `\UseCurWObjPos`, de forma que la función `CalcJointT` pueda ser ejecutada y el cálculo pueda ser realizado con datos únicamente del programa de RAPID.

---

### 41654, Error de ejecución `CalcJointT`

#### Descripción

Tarea: *arg*

No ha sido posible ejecutar la función `CalcJointT` con el argumento `\UseCurWObjPos`, porque la unidad mecánica *arg* se estaba moviendo en el momento de la ejecución de `CalcJointT`.

Ref. de programa *arg*

#### Acciones recomendadas

La función `CalcJointT` con el argumento `\UseCurWObjPos` sólo puede ser ejecutada sin errores si el objeto de trabajo coordinado movido por otra tarea se encuentra en reposo.

Recuperación: *arg*

---

### 41655, Argumento de una tarea que no es de movimiento

#### Descripción

Tarea: *arg*

Se ha usado la función/instrucción *arg* con un argumento que se refiere a una tarea, *arg*. Esa tarea no es una tarea de movimiento (control de unidades mecánicas) y por tanto no puede usarse.

Ref. de programa *arg*

#### Causas probables

*arg* con el argumento `\TaskRef` o `\TaskName` sólo pueden usarse sin que aparezcan errores si la tarea a la que se refieren los argumentos es una tarea de movimiento.

#### Acciones recomendadas

Cambie el argumento `\TaskRef` o `\TaskName` o elimínelo y reanude la ejecución del programa.

Recuperación: *arg*

---

### 41656, Valor no permitido

#### Descripción

Tarea: *arg*

Valor no válido en el argumento *arg*.

Ref. de programa *arg*

#### Acciones recomendadas

Compruebe y cambie el valor. Debe estar entre *arg* y *arg*.

---

### 41657, Error de acceso a archivo

#### Descripción

Tarea: *arg*

Imposible acceder el archivo/dispositivo *arg*.

Ref. de programa *arg*

#### Causas probables

- La ruta o el nombre de archivo son incorrectos.
- Se ha sobrepasado el número máximo de archivos abiertos simultáneamente.
- El disco está lleno.
- La función no admite la comprobación del dispositivo seleccionado.

## 6 Resolución de problemas según el registro de eventos

---

### 6.5 4x xxx

#### Continuación

##### Acciones recomendadas

- Compruebe la ruta o el nombre del archivo.
- Compruebe el espacio del disco.

Recuperación: *arg*

---

#### 41658, Tarea de programa en estado StopMove

##### Descripción

Tarea: *arg*

No se realizará ningún movimiento en esta tarea de movimiento, porque la tarea se encuentra en el estado StopMove ordenado por alguna tarea sin movimiento.

##### Consecuencias

Imposible iniciar ningún movimiento.

##### Causas probables

Alguna tarea sin movimiento conectada a esta tarea de movimiento ha cambiado la tarea al estado StopMove.

##### Acciones recomendadas

Para realizar movimientos en esta tarea de movimiento, el estado StopMove debe ser reseteado por la tarea sin movimiento responsable a través de una de las acciones siguientes:

- 1) Ejecutar StartMove.
- 2) Iniciar la tarea sin movimiento desde Main.
  - a) Desconectar y volver a conectar la alimentación si se trata de una tarea sin movimiento semiestática.
  - b) Realizar el inicio de la instalación si es una tarea sin movimiento estática.
  - c) Pasar el PP a Main si es una tarea sin movimiento normal.

---

#### 41660, No queda espacio libre para la nueva vista

##### Descripción

Tarea: *arg*

Se ha superado el número máximo de vistas. No queda espacio libre en el FlexPendant para la nueva vista.

Ref. de programa *arg*

##### Consecuencias

La vista no se iniciará.

##### Causas probables

Demasiadas vistas abiertas.

##### Acciones recomendadas

Cierre una vista e inténtelo de nuevo.

Recuperación: *arg*

---

#### 41661, No se encuentra el conjunto

##### Descripción

Tarea: *arg*

- 1) El conjunto no se encuentra o no existe.
- 2) Falta la opción FlexPendant Interface.

Estado *arg*.

Ref. de programa *arg*

##### Consecuencias

La vista no se iniciará.

##### Causas probables

- 1) Imposible encontrar el conjunto *arg*.
- 2) La imagen del sistema no incluye la opción necesaria FlexPendant Interface.

##### Acciones recomendadas

- 1) Compruebe los parámetros de entrada. Asegúrese de que los módulos se han cargado correctamente en el controlador de robot.
- 2) Compruebe que la opción FlexPendant Interface se esté utilizando.

Recuperación: *arg*

---

#### 41662, No se puede cargar el conjunto

##### Descripción

Tarea: *arg*

El conjunto se ha encontrado pero no pudo ser cargado.

Estado *arg*.

Ref. de programa *arg*

##### Consecuencias

La vista no se iniciará.

##### Acciones recomendadas

Asegúrese de que los módulos cargados sean archivos ejecutables para el FlexPendant.

Recuperación: *arg*

---

#### 41663, No se pudo crear la instancia

##### Descripción

Tarea: *arg*

El conjunto se ha encontrado pero no se pudo crear ninguna nueva instancia.

Estado *arg*.

Ref. de programa *arg*

##### Consecuencias

La vista no se iniciará.

*Continúa en la página siguiente*

### Acciones recomendadas

Asegúrese de que los módulos cargados sean archivos ejecutables para el FlexPendant.

Recuperación: *arg*

---

### 41664, El nombre de tipo no es válido para este conjunto

#### Descripción

Tarea: *arg*

El parámetro de entrada *arg* no es válido. El nombre de tipo no se corresponde con el conjunto.

Estado *arg*.

Ref. de programa *arg*.

#### Consecuencias

La vista no se iniciará.

#### Acciones recomendadas

Compruebe los parámetros de entrada.

Recuperación: *arg*

---

### 41665, no se corresponde con el conjunto a cargar

#### Descripción

Tarea: *arg*

El tipo o el nombre del conjunto no se corresponde con el usado *arg*.

Estado *arg*.

Ref. de programa *arg*.

#### Consecuencias

La vista no se iniciará.

#### Causas probables

Se usa *arg* sin cambiarlo primero a 0.

#### Acciones recomendadas

Cambie *arg* a 0 antes de usarlo.

Recuperación: *arg*

---

### 41666, Error no recuperable de UIShow

#### Descripción

Tarea: *arg*

Se ha recibido el código de error desconocido *arg*.

Ref. de programa *arg*

#### Consecuencias

La ejecución del programa se detendrá inmediatamente.

#### Acciones recomendadas

Informe del asunto a ABB Robotics.

---

### 41667, Error no recuperable de IU

#### Descripción

Tarea: *arg*

Se ha utilizado una instrucción o función con el modificador *arg* y sin el argumento opcional *arg*.

Ref. de programa *arg*

#### Consecuencias

La ejecución del programa se detendrá inmediatamente.

#### Causas probables

Se ha usado una combinación no válida de argumento y modificadores opcionales.

#### Acciones recomendadas

Corrija el programa de RAPID.

---

### 41670, No se permite la matriz completa como argumento

#### Descripción

Tarea: *arg*

El argumento *arg* es del tipo de dato anytype y por este motivo sólo puede comprobarse en tiempo de ejecución.

No puede usarse una matriz completa como argumento incluso si la matriz es del tipo de datos correcto.

Ref. de programa *arg*

#### Consecuencias

La ejecución del programa se detendrá inmediatamente.

#### Acciones recomendadas

Sustituya la matriz con un argumento válido.

---

### 41671, Frecuencia de sondeo excesiva

#### Descripción

Tarea: *arg*

La frecuencia de sondeo especificada es excesiva para el sistema de robot.

Ref. de programa *arg*

#### Consecuencias

El sistema puede resultar sobrecargado.

#### Acciones recomendadas

Cambie la instrucción WaitUntil, argumento \PollRate a un valor superior o igual a 0,01 s.

## 6 Resolución de problemas según el registro de eventos

---

6.5 4x xxx

### Continuación

---

#### 41672, Combinación no válida

##### Descripción

Tarea: *arg*

Combinación de parámetros no válida en Trigg

Ref. de programa: *arg*

##### Acciones recomendadas

Ejecute Trigg sin el argumento opcional \Time o utilice

TriggRampAO con el argumento opcional \Time para especificar que RampLength es segundos y no distancia.

---

#### 41673, Índice fuera de límites

##### Descripción

Tarea: *arg*

El índice de la instancia de cfg estaba fuera de límites

Ref. de programa: *arg*

##### Acciones recomendadas

Compruebe y modifique el programa de RAPID.

Recuperación: *arg*

---

#### 41674, Valor fuera de límites

##### Descripción

Tarea: *arg*

El parámetro *arg* no está dentro del rango de 0 a 100.

Ref. de programa: *arg*

##### Acciones recomendadas

Compruebe y modifique el programa de RAPID.

Recuperación: *arg*

---

#### 41675, No es un entero

##### Descripción

Tarea: *arg*

El parámetro *arg* no es un entero.

Ref. de programa: *arg*

##### Acciones recomendadas

Compruebe el programa de RAPID o utilice el gestor de errores

Recuperación: *arg*

---

#### 41676, Error de acceso a dispositivo

##### Descripción

Tarea: *arg*

Imposible abrir el archivo o el canal serie '*arg*' porque no existe.

Ref. de programa: *arg*

##### Acciones recomendadas

Compruebe el nombre de archivo o de canal serie.

*Continúa en la página siguiente*

Recuperación: *arg*

---

#### 41677, Error de acceso a dispositivo

##### Descripción

Tarea: *arg*

Imposible escribir en el archivo: *arg*. El disco está lleno.

Ref. de programa: *arg*

##### Acciones recomendadas

Asegúrese de que quede suficiente espacio libre en el disco.

Recuperación: *arg*

---

#### 41678, Error de acceso a dispositivo

##### Descripción

Tarea: *arg*

Imposible escribir en el archivo: *arg*. El archivo está protegido contra escritura.

Ref. de programa: *arg*

##### Acciones recomendadas

Elimine la protección contra escritura del archivo o seleccione otro nombre de archivo.

Recuperación: *arg*

---

#### 41679, Error de acceso a dispositivo

##### Descripción

Tarea: *arg*

Se ha excedido el número máximo de archivos abiertos simultáneamente.

Ref. de programa: *arg*

##### Acciones recomendadas

Cierre uno o varios dispositivos de E/S e inténtelo de nuevo.

Recuperación: *arg*

---

#### 41680, Cadena demasiado larga

##### Descripción

Tarea: *arg*

La cadena *arg* sobrepasa el número máximo de caracteres permitido para un módulo.

Ref. de programa: *arg*

##### Acciones recomendadas

Cambie la cadena del nombre de módulo.

Recuperación: *arg*



---

### 41682, Demasiadas suscripciones a la E/S

**Descripción**Tarea: *arg*

Se ha sobrepasado el número máximo de suscripciones simultáneas a eventos de señal.

Ref. de programa: *arg***Acciones recomendadas**

Elimine algunas suscripciones a las señales o cambie el tiempo del evento.

(Es decir, cualquier señal ISignalXX o TriggIO)

---

### 41683, Error de argumento

**Descripción**Tarea: *arg*

El argumento *arg* debe indicarse al buscar un parámetro sin nombre.

Ref. de programa: *arg***Acciones recomendadas**

Añada el parámetro *arg* a la instrucción.

---

### 41684, Error de valor

**Descripción**Tarea: *arg*

El argumento *arg* está fuera del rango del tipo de valor unsigned long.

Ref. de programa: *arg***Causas probables**

El valor es demasiado grande.

**Acciones recomendadas**

Utilice un valor más pequeño para *arg*.

---

### 41685, Valor no válido

**Descripción**Tarea: *arg*

Se usa una combinación incorrecta de modificador y valor.

La señal puede tener valores de:

Mín.: *arg*Máx.: *arg*Modificador y valor utilizados: *arg*Ref. de programa *arg***Consecuencias**

La ejecución del programa se detendrá inmediatamente.

**Causas probables**

Valor incorrecto utilizado o modificador incorrecto utilizado.

**Acciones recomendadas**

Cambie el valor utilizado o cambie el argumento del modificador.

---

### 41687, Error de apertura de archivo

**Descripción**Tarea: *arg*Imposible abrir *arg*Ref. de programa: *arg*

Se ha producido un error al abrir el archivo.

**Causas probables**

- Si el archivo estaba situado en un disco USB, compruebe que el disco no haya sido retirado y que no tenga demasiados archivos en la carpeta raíz.

- Compruebe que el archivo indicado no sea un directorio.

**Acciones recomendadas**

Realice una comprobación de causas probables.

Recuperación: *arg*

---

### 41688, Argumento no válido

**Descripción**Tarea: *arg*

El parámetro de entrada *arg* está declarado como PERS.

Ref. de programa: *arg***Consecuencias**

La ejecución del programa se detendrá inmediatamente.

**Causas probables**

Uso de una variable PERS en el argumento *arg* de la instrucción *arg*.

**Acciones recomendadas**

Sustituya la variable PERS con un argumento válido.

---

### 41690, Error de parámetro

**Descripción**Tarea: *arg*

El argumento *arg* es del tipo *arg* y no es válido para su uso.

Ref. de programa *arg***Consecuencias**

La ejecución del programa se detendrá inmediatamente.

**Acciones recomendadas**

Compruebe el tipo del dato. No es posible usar tipos de datos sin valor, de semivalor o motsetdata.

## 6 Resolución de problemas según el registro de eventos

---

### 6.5 4x xxx

#### Continuación

---

#### 41691, Error de RMQ - Nombre de cliente no válido

##### Descripción

Tarea: *arg*

Imposible encontrar el nombre *arg*. No se trata de un nombre válido de cliente de RMQ.

Ref. de programa *arg*

##### Causas probables

Se utiliza un nombre no válido.

##### Acciones recomendadas

Cambie el nombre a buscar.

Recuperación: *arg*

---

#### 41692, Error de RMQ - Ranura no válida

##### Descripción

Tarea: *arg*

El *arg* utilizado no es válido.

Ref. de programa *arg*

##### Consecuencias

La comunicación con el cliente que tiene la ranura *arg* actual ya no es posible.

##### Causas probables

- 1) *arg* no ha sido inicializado.
- 2) La ranura de destino ya no es válida. Esto puede ocurrir si un cliente remoto se ha desconectado del controlador.
- 3) La instrucción RMQSendWait fue reiniciada tras una caída de alimentación. Al reiniciar la instrucción, *arg* cambia a 0.

##### Acciones recomendadas

Recuperación: *arg*

---

#### 41693, Error de RMQ - Sobrepasado el tamaño máximo del mensaje

##### Descripción

Tarea: *arg*

El tamaño de los datos de *arg* sobrepasa el tamaño máximo.

Ref. de programa *arg*

##### Consecuencias

El mensaje no se enviará.

##### Causas probables

Intentando enviar mensajes más grandes de *arg*. Debido a las limitaciones de RMQ, no es posible enviar mensajes tan grandes.

##### Acciones recomendadas

Envíe mensajes más pequeños.

*Continúa en la página siguiente*

Recuperación: *arg*

---

#### 41694, Error de RMQ - Tipos de datos no iguales

##### Descripción

Tarea: *arg*

El tipo de dato de *rmqmessage* es del tipo *arg* y el tipo de dato del argumento *Data* es del tipo *arg*.

Ref. de programa *arg*.

##### Consecuencias

No es posible capturar ningún dato.

##### Causas probables

- 1) El tipo de dato del mensaje *rmqmessage* es del tipo *arg* y el tipo de dato utilizado en el argumento *Data* es del tipo *arg*.
- 2) Si los tipos de datos tienen el mismo nombre, la estructura de los datos puede ser diferente.

##### Acciones recomendadas

- 1) Utilice el tipo de dato *arg* en el argumento *Data*.
- 2) Compruebe que los tipos de datos estén definidos igual tanto en el código del remitente como en el del destinatario.

Recuperación: *arg*

---

#### 41695, Error de RMQ - Dimensiones no iguales en los datos

##### Descripción

Tarea: *arg*

Los tipos de datos son iguales, pero las dimensiones son diferentes en el dato del mensaje y en el parámetro utilizado en el argumento *arg*

.Ref. de programa *arg*

##### Consecuencias

Imposible copiar los datos.

##### Acciones recomendadas

Utilice un parámetro en el argumento *arg* con dimensiones iguales en el dato y en el mensaje.

Recuperación: *arg*

---

#### 41696, Error de RMQ - Uso no válido de una instrucción

##### Descripción

Tarea: *arg*

La instrucción *arg* sólo se admite en el nivel de rutina TRAP.

Ref. de programa *arg*

##### Consecuencias

La ejecución del programa se detendrá inmediatamente.

### Causas probables

La instrucción *arg* se usa en el nivel de ejecución de usuario o en el nivel de ejecución normal.

### Acciones recomendadas

Elimine la instrucción o trasládela a una rutina TRAP.

---

### 41697, Error de RMQ - Ninguna cola de RMQ configurada

#### Descripción

Tarea: *arg*

No hay ninguna tarea de RMQ configurada para la tarea *arg*.

Ref. de programa *arg*

#### Consecuencias

La ejecución del programa se detendrá inmediatamente.

#### Causas probables

No se ha añadido ninguna configuración para la cola de RAPID Message Queue.

#### Acciones recomendadas

Añada la configuración para la cola de RAPID Message Queue.

---

### 41698, Error de RMQ - Uso defectuoso de una instrucción

#### Descripción

Tarea: *arg*

La instrucción *arg* sólo puede usarse en el nivel normal, no en una rutina TRAP ni una rutina de servicio.

Ref. de programa *arg*

#### Consecuencias

La ejecución del programa se detendrá inmediatamente.

#### Causas probables

Instrucción *arg* utilizada en un nivel incorrecto.

#### Acciones recomendadas

Utilice la instrucción en el nivel normal.

---

### 41699, Error de RMQ - Sobrepasado el tamaño máximo del mensaje

#### Descripción

Tarea: *arg*

El tamaño de los datos de *arg* sobrepasa el tamaño máximo.

Ref. de programa *arg*

#### Consecuencias

El mensaje no se enviará.

### Causas probables

Intentando enviar mensajes más grandes de lo permitido. El cliente de destino no está configurado para recibir el tamaño del mensaje enviado.

### Acciones recomendadas

Cambie el tamaño de la cola de RMQ para el destinatario o envíe mensaje más pequeños.

Recuperación:*arg*

---

### 41700, Error de RMQ - Fallo de configuración de interrupción

#### Descripción

Tarea: *arg*

No es posible utilizar dos identidades de interrupción diferentes para el mismo tipo de dato en la instrucción *arg*. Cada tipo de dato necesita una identidad de interrupción única y una rutina TRAP única.

Ref. de programa *arg*

#### Consecuencias

La ejecución del programa se detendrá inmediatamente.

#### Causas probables

El mismo tipo de dato se utiliza en dos instrucciones *arg* con dos identidades de interrupción diferentes.

#### Acciones recomendadas

Se requiere una identidad de interrupción única para cada tipo de dato al solicitar y activar interrupciones para un tipo de dato concreto.

---

### 41701, Error de RMQ - No hay ningún mensaje a recoger

#### Descripción

Tarea: *arg*

Fallo en la instrucción *arg*. No había ningún mensaje a recoger.

Ref. de programa *arg*

#### Consecuencias

No se ha recogido ningún mensaje.

#### Causas probables

- 1) Esto puede ocurrir si se produce una caída de alimentación entre que se ordenó la rutina TRAP y se ejecutó la instrucción *arg*.
- 2) Uso múltiple de *arg* en una rutina TRAP.
- 3) Uso de *arg* en una rutina TRAP que se ejecuta sin ningún mensaje nuevo en la cola de RMQ.

## 6 Resolución de problemas según el registro de eventos

---

### 6.5 4x xxx

#### Continuación

##### Acciones recomendadas

Recuperación: *arg*

---

#### 41702, Error de RMQ - no válido

##### Descripción

Tarea: *arg*

Uso de datos no válidos en el argumento *arg*.

Ref. de programa *arg*

##### Consecuencias

La ejecución del programa se detendrá inmediatamente.

##### Causas probables

Uso de una variable *arg* que no contiene ningún dato válido.

La variable sólo ha sido inicializada, pero sin copiar ningún dato válido a la variable.

##### Acciones recomendadas

Compruebe el programa de RAPID.

---

#### 41703, Error de RMQ - Imposible copiar datos

##### Descripción

Tarea: *arg*

El tipo de dato *arg* sobrepasa el tamaño máximo admitido por la cola de RMQ configurada para la *arg*.

Ref. de programa *arg*

##### Consecuencias

No se ha recibido ningún mensaje.

##### Causas probables

La cola de RMQ de la tarea destinataria no está configurada para el tamaño de los datos enviados. El cliente remitente ha enviado datos más grandes que el tamaño de la cola de RMQ que la tarea *arg* puede recibir.

##### Acciones recomendadas

Incremente el tamaño de la cola RMQ para la tarea *arg*.

O bien, envíe menos datos.

Recuperación: *arg*

---

#### 41704, Error de RMQ - Cola completa

##### Descripción

Tarea: *arg*

El cliente llamado *arg* no puede recibir más mensajes.

Ref. de programa *arg*

##### Consecuencias

El mensaje enviado será descartado.

##### Causas probables

El cliente no recibe al mismo ritmo al que envía mensajes el remitente. Si utiliza la instrucción *arg*, es posible que necesite un tiempo de espera entre cada instrucción *arg*.

##### Acciones recomendadas

El cliente debe recibir los mensajes para dejar espacio libre para los nuevos mensajes.

O bien, el remitente debe limitar el número de mensajes enviado.

Recuperación: *arg*

---

#### 41705, Error de RMQ - Tiempo máximo caducado

##### Descripción

Tarea: *arg*

El tiempo de espera programado se ha agotado.

Ref. de programa *arg*

##### Consecuencias

No existe ninguna garantía de que el mensaje haya llegado al cliente.

##### Causas probables

1) El cliente que debe recibir el mensaje no está interesado en recibir datos del tipo de dato especificado. El mensaje ha sido desechado.

2) El cliente ha recibido el mensaje y ha enviado en la respuesta un tipo de dato que no coincide con el tipo de dato especificado en *arg* en la instrucción *arg*.

3) El cliente ha recibido el mensaje. La respuesta está retardada, de forma que el tiempo límite de la instrucción *arg* ha caducado.

##### Acciones recomendadas

1) Compruebe el programa cliente.

2) Incremente el tiempo de espera de la instrucción *arg*.

Recuperación: *arg*

---

#### 41706, Error de RMQ - Tiempo máximo caducado

##### Descripción

Tarea: *arg*

El tiempo de espera programado ha caducado.

Ref. de programa *arg*

##### Consecuencias

No se ha recibido ningún mensaje.

##### Causas probables

Se ha agotado el tiempo límite de la instrucción *arg*.

Continúa en la página siguiente

### Acciones recomendadas

Aumente el tiempo de espera de la instrucción *arg*.

Recuperación: *arg*

---

### 41707, Error de RMQ - Instrucción no válida en el modo actual

#### Descripción

Tarea: *arg*

*arg* sólo se permite si la cola de RMQ está configurada en el modo *arg*.

Ref. de programa: *arg*

#### Consecuencias

La ejecución del programa se detendrá inmediatamente.

#### Causas probables

La cola de RMQ está configurada en el modo *arg*.

#### Acciones recomendadas

Cambie la configuración de la cola de RAPID Message Queue de *arg* al modo *arg* o utilice una instrucción permitida en el modo actual.

---

### 41708, Error de RMQ - Mensaje no válido

#### Descripción

Tarea: *arg*

El mensaje de RMQ recibido no era válido.

Ref. de programa: *arg*

#### Consecuencias

El mensaje de RMQ recibido se ha desechado.

#### Causas probables

El mensaje de RMQ recibido contenía daños en el encabezado o la parte de datos.

#### Acciones recomendadas

Recuperación: *arg*

---

### 41711, El valor no es un porcentaje

#### Descripción

Tarea: *arg*

El valor del argumento *arg* no es un porcentaje válido.

Ref. de programa: *arg*

#### Acciones recomendadas

Compruebe que el valor esté en el rango de 0 a 100.

---

### 41712, Error de argumento

#### Descripción

Tarea: *arg*

El dato de herramienta *arg* ha sido definido pero ya no está disponible en el sistema.

Ref. de programa: *arg*

#### Causas probables

Es posible que el dato de herramienta haya sido definido en un módulo que ya no está disponible en el sistema.

---

### 41713, Error de argumento

#### Descripción

Tarea: *arg*

El dato de objeto de trabajo *arg* ha sido definido pero ya no está disponible en el sistema.

Ref. de programa: *arg*

#### Consecuencias

Es posible que el dato de objeto de trabajo haya sido definido en un módulo que ya no está disponible en el sistema.

---

### 41714, Demasiados eventos de error

#### Descripción

La ejecución de la tarea *arg* se ha detenido. Hay demasiados eventos de error no gestionados en la cola. El sistema no puede gestionar un evento de error cada vez.

#### Consecuencias

El sistema pasa al estado bloqueado y no puede ser reiniciado antes de trasladar el puntero de programa a una posición arbitraria.

#### Causas probables

Se ha producido un reinicio de fallo de alimentación (arranque en caliente) durante la gestión de un error de proceso.

#### Acciones recomendadas

No realice nunca un arranque en caliente del sistema durante la gestión de un error de proceso. Si se requiere un arranque en caliente, traslade primero el PP a main en todas las tareas para restablecer el error de proceso.

---

### 41715, Dirección no válida

#### Descripción

Tarea: *arg*

El argumento *arg* debe ser CSS\_X, CSS\_Y, CSS\_Z, CSS\_XY, CSS\_XZ, CSS\_YZ, CSS\_XYZ, CSS\_XYZRZ.

Ref. de programa: *arg*

Continúa en la página siguiente

## 6 Resolución de problemas según el registro de eventos

---

### 6.5 4x xxx

#### Continuación

##### Acciones recomendadas

Compruebe el valor de *arg*

---

#### 41716, Dirección de offset no válida

##### Descripción

Tarea: *arg*

El argumento *arg* debe ser

CSS\_POSX, CSS\_NEGX, CSS\_POSY, CSS\_NEGY, CSS\_POSZ,  
CSS\_NEGZ

Ref. de programa: *arg*

##### Acciones recomendadas

Compruebe el valor de *arg*

---

#### 41717, Valor demasiado bajo

##### Descripción

Tarea: *arg*

El valor del argumento *arg* es demasiado bajo.

Ref. de programa: *arg*

##### Acciones recomendadas

Incremente el valor de *arg*.

---

#### 41718, Dimensiones no válidas

##### Descripción

Tarea: *arg*

La dimensión *arg* en el símbolo buscado es incompatible con la dimensión *arg* en el argumento.

Ref. de programa: *arg*.

Una dimensión '{0}' significa que el símbolo indicado no es de matriz.

##### Acciones recomendadas

Recuperación: *arg*

---

#### 41719, Parámetro no válido

##### Descripción

Tarea: *arg*

El símbolo del argumento *arg* es una matriz de un parámetro.

Las matrices de parámetros no se aceptan en  
SetDataVal/GetDataVal.

Ref. de programa: *arg*

---

#### 41720, Trayectoria fuera del punto de paro

##### Descripción

Tarea: *arg*

La trayectoria no está completa en las tareas siguientes: *arg*

Asegúrese de que la tarea esté ejecutándose.

Ref. de programa: *arg*

##### Causas probables

La tarea no está funcionando o el movimiento ha sido detenido.

##### Acciones recomendadas

Recuperación: *arg*

---

#### 41721, Argumento no válido

##### Descripción

Tarea: *arg*

El tipo *arg* del argumento *arg* no es válido.

Ref. de programa: *arg*

##### Acciones recomendadas

Cambie el tipo a uno válido (*arg*).

---

#### 41722, Valor demasiado alto

##### Descripción

Tarea: *arg*

El valor del argumento *arg* es demasiado alto. El valor debe estar entre *arg* y *arg*.

Ref. de programa: *arg*

---

#### 41723, El bus se encuentra en el estado de error

##### Descripción

Tarea: *arg*

La unidad de E/S *arg* no puede activarse. El bus *arg* se encuentra en el estado de error.

Ref. de programa *arg*

##### Consecuencias

La unidad *arg* no pudo ser activada.

##### Causas probables

El bus se encuentra en el estado de error.

##### Acciones recomendadas

Recuperación: *arg*

---

#### 41724, El objeto de trabajo actual no es válido

##### Descripción

Tarea: *arg*

La activación de Cartesian Soft Servo no se permite con un objeto de trabajo móvil. Sólo se permite una base de coordenadas de usuario programada.

Ref. de programa: *arg*

Continúa en la página siguiente

---

### 41725, Ajustes de configuración no válidos

**Descripción**

Tarea: *arg*

Los parámetros de configuración de Cartesian Soft Servo no son válidos.

La combinación actual puede dar lugar a un comportamiento inestable.

Ref. de programa *arg*

**Acciones recomendadas**

Cambie la configuración de Cartesian Soft Servo.

---

### 41726, Acciones StopMoveReset omitidas por la tarea

**Descripción**

Tarea: *arg*

La instrucción StopMoveReset no ha afectado de ninguna forma al sistema.

Ref. de programa: *arg*

**Consecuencias**

La instrucción StopMove no fue reseteada.

**Causas probables**

1. La tarea de movimiento no ha sido detenida.
2. La tarea de movimiento fue detenida por otra tarea sin movimiento: *arg*.

En esta ocasión la causa fue *arg*.

**Acciones recomendadas**

Utilice el modificador \AllMotionTasks en StopMoveReset si desea que esta instrucción resetee a una instrucción StopMove de otra tarea sin movimiento.

---

### 41727, El tamaño no puede representarse en un num

**Descripción**

Tarea: *arg*

Al utilizar la instrucción *arg* para leer el tamaño del sistema de archivos, se detectó que el valor es demasiado grande como para guardarlo en un num.

Ref. de programa: *arg*

**Consecuencias**

No es posible leer el tamaño.

**Causas probables**

El valor no puede representarse en un num.

**Acciones recomendadas**

Utilice un modificador para especificar otra unidad en la que mostrar el tamaño.

Recuperación: *arg*

---

### 41730, La señal sobrepasa el número máximo de bits permitidos

**Descripción**

Tarea: *arg*

La señal *arg* es demasiado grande. Si utiliza señales de más de 23 bits, utilice el tipo de dato triggiosdnum, que acepta señales de hasta 32 bits.

Ref. de programa *arg*

**Acciones recomendadas**

Las señales de grupo pueden tener 23 bits o menos si se utiliza el tipo de dato triggios en la instrucción *arg*.

---

### 41731, Nombre de la señal no definido

**Descripción**

Tarea: *arg*

La señal *arg* es desconocida en el sistema.

Ref. de programa *arg*

**Consecuencias**

La ejecución del programa se detendrá inmediatamente.

**Causas probables**

La señal debe estar definida en los parámetros del sistema.

**Acciones recomendadas**

Defina la señal en los parámetros del sistema.

---

### 41732, Se utilizaron demasiados disparos

**Descripción**

Tarea: *arg*

Se configuraron demasiados disparos para la instrucción *arg*.

El límite es *arg*.

Ref. de programa *arg*

**Consecuencias**

La ejecución del programa se detendrá inmediatamente.

**Acciones recomendadas**

Elimine algunas de las acciones de disparo de la instrucción *arg*.

---

### 41737, Error de orden de instrucciones

**Descripción**

Tarea: *arg*

Continúa en la página siguiente

## 6 Resolución de problemas según el registro de eventos

---

### 6.5 4x xxx

#### Continuación

La instrucción *arg* debe ejecutarse antes que la instrucción *arg*.  
Ref. de programa *arg*.

#### Causas probables

La instrucción *arg* se ejecutó antes que la instrucción *arg*.

#### Acciones recomendadas

Ejecute las instrucciones en el orden correcto.

Recuperación: *arg*

---

#### 41738, Se requiere la opción Wrist Interpolation

##### Descripción

Tarea: *arg*

La instrucción *arg* se utiliza con un modificador que requiere la opción Wrist Interpolation.

Ref. de programa *arg*

##### Consecuencias

La ejecución del programa se detendrá inmediatamente.

##### Causas probables

Falta una opción de Robotware.

##### Acciones recomendadas

No utilice ninguno de los modificadores siguientes: *arg*.

---

#### 41739, Se requiere StorePath

##### Descripción

Tarea: *arg*

La instrucción *arg* se está ejecutando en un gestor de errores o una rutina TRAP. Utilice *arg* antes de usar una instrucción de movimiento en un nivel distinto del nivel de base.

Ref. de programa *arg*

##### Consecuencias

La ejecución del programa se detendrá inmediatamente.

##### Causas probables

Una instrucción de movimiento se ha ejecutado sin tener la trayectoria almacenada.

##### Acciones recomendadas

Ejecute *arg* antes de usar la instrucción de movimiento *arg*. Consulte Ejemplos de tipos de programación en el Manual de RAPID para conocer cómo debe usar las instrucciones de movimiento en rutinas TRAP o gestores de errores.

---

#### 41740, Fallo de identificación de carga

##### Descripción

Tarea: *arg*

¡AVISO!

No es posible identificar la masa de *arg* porque el peso es demasiado reducido para la identificación automática de la carga.

Ref. de programa *arg*

##### Acciones recomendadas

Realice una estimación manual de la carga real y edite manualmente el programa de RAPID.

---

#### 41741, Desbordamiento de cálculo

##### Descripción

Tarea: *arg*

El resultado del cálculo no está dentro del rango de 0 a 4.294.967.295.

Ref. de programa *arg*

##### Consecuencias

El cálculo devolverá un error.

##### Causas probables

Los valores de la operación son probablemente demasiado grandes.

##### Acciones recomendadas

Recuperación: *arg*

---

#### 41742, Resta negativa

##### Descripción

Tarea: *arg*

El resultado de una resta es negativo.

Ref. de programa *arg*

##### Consecuencias

El cálculo devolverá un error.

##### Causas probables

El primer operando de la resta es más pequeño que el segundo operando.

##### Acciones recomendadas

Asegúrese de que el primer operando sea mayor que el segundo en el momento de la resta.

Recuperación: *arg*

---

#### 41743, División entre cero

##### Descripción

Tarea: *arg*

División entre cero.

Ref. de programa *arg*

##### Consecuencias

El cálculo devolverá un error.

Continúa en la página siguiente



**Causas probables**

División entre cero.

**Acciones recomendadas**

Recuperación: *arg*

---

**41744, Error de instrucción****Descripción**

Tarea: *arg*

El programa está ejecutando un gestor de ERROR. No se permite ejecutar la instrucción *arg* en un gestor de ERROR.

Ref. de programa *arg*

**Acciones recomendadas**

Elimine la instrucción

---

**41745, Error de instrucción****Descripción**

Tarea: *arg*

El programa está ejecutando un gestor de ejecución hacia atrás.

No se permite ejecutar la instrucción *arg* en un gestor de ejecución hacia atrás.

Ref. de programa *arg*

**Acciones recomendadas**

Elimine la instrucción

---

**41746, Error de instrucción****Descripción**

Tarea: *arg*

El programa se está ejecutando en el nivel USUARIO, es decir, en una rutina de evento o una rutina de servicio. No se permite ejecutar la instrucción *arg* en el nivel USUARIO.

Ref. de programa *arg*

**Acciones recomendadas**

Elimine la instrucción

---

**41747, Señal de proceso desactivada****Descripción**

Tarea: *arg*

La señal de proceso *arg* está desactivada (0).

Ref. de programa *arg*

**Consecuencias**

Se genera un error recuperable ERR\_PROCSIGNAL\_OFF.

**Causas probables**

Se ha utilizado el argumento opcional \ProcSignal para la instrucción ProcerrRecovery. La señal hace posible que el usuario active o desactive la instrucción ProcerrRecovery.

**Acciones recomendadas**

Añada un gestor de errores para el error

ERR\_PROCSIGNAL\_OFF o elimine el argumento opcional \ProcSignal de la llamada a la función.

---

**41748, Error de valor****Descripción**

Tarea: *arg*

Valor no válido en el argumento *arg*.

Ref. de programa *arg*

**Acciones recomendadas**

Compruebe el programa de RAPID.

Recuperación: *arg*

---

**41749, Error de valor****Descripción**

Tarea: *arg*

El valor del parámetro *arg* está fuera de límites.

Ref. de programa: *arg*

**Causas probables**

El valor es demasiado grande.

**Acciones recomendadas**

Utilice un valor más pequeño para *arg*.

Recuperación: *arg*

---

**41750, Valor no permitido****Descripción**

Tarea: *arg*

Valor no válido en el argumento *arg*.

Ref. de programa *arg*

**Causas probables**

1) El sistema ha interpretado la expresión como un tipo de dato num y el valor es superior al valor entero máximo para un num (valor 8388608).

2) El sistema ha interpretado la expresión como un tipo de dato dnum y el valor es superior al valor entero máximo para un dnum (valor 4503599627370496).

**Acciones recomendadas**

Compruebe y cambie el valor.

## 6 Resolución de problemas según el registro de eventos

---

### 6.5 4x xxx

#### Continuación

El nombre del parámetro *arg* puede proporcionarle información acerca de cómo el sistema interpretó los datos entrantes.

---

#### 41751, Error de tamaño de matriz

##### Descripción

Tarea: *arg*

La matriz *arg* no tiene un tamaño suficiente para contener un número *arg* de elementos.

Ref. de programa *arg*

##### Consecuencias

La ejecución del programa se detendrá inmediatamente.

##### Acciones recomendadas

Cambie el tamaño de la matriz para que quepan todos los elementos.

---

#### 41752, Error de límite de número

##### Descripción

Tarea: *arg*

El valor del parámetro *arg* está fuera de límites.

Ref. de programa *arg*

##### Acciones recomendadas

Recuperación: *arg*

---

#### 41753, Nivel de trayectoria no válido

##### Descripción

Tarea: *arg*

Ref. de programa *arg*

*arg* requiere que el robot funcione en el primer nivel de trayectoria.

##### Consecuencias

La ejecución del programa se detendrá inmediatamente.

##### Causas probables

Ejecución de *arg* en un nivel de trayectoria erróneo.

##### Acciones recomendadas

Compruebe el programa de RAPID.

---

#### 41754, Grabadora de trayectorias borrada

##### Descripción

Tarea: *arg*

¡AVISO!

La grabadora de trayectorias se ha borrado. La trayectoria almacenada se borra antes de realizar la identificación de fricción.

Ref. de programa *arg*

*Continúa en la página siguiente*

---

#### 41755, Tiempo de trayectoria demasiado largo

##### Descripción

Tarea: *arg*

El tiempo de ejecución es excesivo para el ajuste de la fricción. *arg* > *arg*, que es el tiempo máximo en segundos.

Ref. de programa *arg*

##### Consecuencias

La ejecución del programa se detendrá inmediatamente.

##### Acciones recomendadas

Aumente la velocidad o reduzca la longitud de la trayectoria.

---

#### 41756, Falta FricIdInit

##### Descripción

Tarea: *arg*

*arg* debe ejecutarse antes que *arg*.

Ref. de programa *arg*

##### Consecuencias

La ejecución del programa se detendrá inmediatamente.

---

#### 41757, Unidad mecánica no encontrada

##### Descripción

Tarea: *arg*

No se encuentra la unidad mecánica *arg*.

Ref. de programa *arg*

##### Consecuencias

La ejecución del programa se detendrá inmediatamente.

##### Acciones recomendadas

Especifique otra unidad mecánica.

---

#### 41758, Matriz demasiado pequeña

##### Descripción

Tarea: *arg*

La matriz utilizada es demasiado pequeña.

El tamaño de la matriz *arg* debe ser igual a *arg*, el número de ejes del robot.

Ref. de programa *arg*

##### Consecuencias

La ejecución del programa se detendrá inmediatamente.

##### Acciones recomendadas

Aumente el tamaño de la matriz *arg*.

---

### 41759, La señal sobrepasa el número máximo de bits permitidos

**Descripción**

Tarea: *arg*

La señal *arg* es demasiado grande.

Ref. de programa: *arg*

**Acciones recomendadas**

Las señales de grupo que contengan 23 bits o menos pueden usarse en las sentencias IF y ser asignadas al tipo de dato num.

Las señales de grupo que contengan de 24 a 32 bits no pueden usarse en las sentencias IF. Utilice en su lugar las funciones *arg* o *arg*.

---

### 41760, en el modo sincronizado

**Descripción**

Tarea: *arg*

*arg* no puede usarse junto con el movimiento sincronizado.

Ref. de programa: *arg*

**Consecuencias**

La ejecución del programa se detendrá inmediatamente.

**Acciones recomendadas**

Elimine cualquier SyncMoveOn existente entre *arg* y *arg*

---

### 41761, Valor fuera de rango

**Descripción**

Tarea: *arg*

No es posible copiar el valor entero *arg* a un tipo de dato *arg*.

El valor está fuera del límite del tipo de dato *arg*.

Ref. de programa: *arg*

**Consecuencias**

La ejecución del programa se detendrá inmediatamente.

**Acciones recomendadas**

Utilice una variable del tipo *arg* en lugar de una variable de tipo *arg*.

---

### 41762, El valor de la cadena de argumento no es válido

**Descripción**

Tarea: *arg*

La cadena de argumento *arg* no es válida y no puede ser convertida.

Ref. de programa: *arg*

**Consecuencias**

La ejecución del programa se detendrá inmediatamente.

**Causas probables**

- 1) Los únicos caracteres alfabéticos válidos son de a-f y A-F y sólo para HexToDec.
- 2) Ni el carácter ., - ni + son válidos para HexToDec.
- 3) El carácter - no es válido para DecToHex.
- 4) El valor no es un entero válido.

**Acciones recomendadas**

Edite la cadena de valor de argumento de forma que sea válida y pueda ser convertida.

---

### 41763, El valor de la cadena de argumento es demasiado alto

**Descripción**

Tarea: *arg*

El valor de la cadena de argumento *arg* sobrepasa el valor máximo admitido en el sistema.

Ref., de programa: *arg*

**Consecuencias**

La cadena de valor del argumento se convierte pero ha sido cambiada al valor máximo admitido (9223372036854775807).

**Causas probables**

El valor de la cadena de argumento sobrepasa el valor máximo admitido.

**Acciones recomendadas**

Edite la cadena de valor del argumento para que no sobrepase el valor máximo admitido.

---

### 41764, Combinación incorrecta en

**Descripción**

Tarea: *arg*

Al utilizar una instrucción *arg*, no es posible añadir una variable/persistente dnum a una variable/persistente num.

Ref. de programa: *arg*

**Causas probables**

El valor añadir es del tipo dnum y la variable/persistente que debe cambiarse es de tipo num.

**Acciones recomendadas**

Encontrará más información acerca de *arg* en el Manual de referencia de RAPID

## 6 Resolución de problemas según el registro de eventos

---

### 6.5 4x xxx

#### Continuación

---

#### 41765, El valor del argumento es demasiado alto

##### Descripción

Tarea: *arg*

Valor demasiado alto en el argumento *arg*.

Ref. de programa *arg*

##### Causas probables

El valor del argumento sobrepasa el valor máximo admitido.  
(*arg*)

##### Acciones recomendadas

Reduzca el valor del argumento *arg*.

Recuperación: *arg*

---

#### 41766, La precisión se perderá.

##### Descripción

Tarea: *arg*

Se usa el argumento opcional *arg* y el grupo de señales tiene *arg* bits. Esto puede provocar una pérdida de precisión en la variable utilizada en el argumento opcional *arg*.

Ref. de programa *arg*

##### Consecuencias

La ejecución del programa se detendrá inmediatamente.

##### Causas probables

Se usa el argumento *arg* y existe riesgo de pérdida de la precisión del valor.

Los grupos de señales que se componen de 23 bits o menos pueden representarse con el tipo de dato num y los grupos de 32 bits o menos pueden representarse con el tipo de dato dnum, si se utilizan en un programa RAPID.

##### Acciones recomendadas

Para evitar la pérdida de precisión de la variable usada en *arg*, utilice en su lugar el argumento opcional *arg*.

---

#### 41767, Error de instrucción

##### Descripción

Tarea: *arg*

La instrucción *arg* se usa desde una tarea sin movimiento y la tarea de movimiento a la que está conectada la tarea *arg* no controla el TCP del robotTCP.

Ref. de programa *arg*

##### Consecuencias

La ejecución del programa se detendrá inmediatamente.

##### Causas probables

Se utiliza *arg* en una tarea sin movimiento que está conectada a una tarea de movimiento que no controla el TCP del robot.

*Continúa en la página siguiente*

##### Acciones recomendadas

- Compruebe la configuración.

La instrucción debe eliminarse. La tarea sin movimiento *arg* está conectada a una tarea de movimiento que no controla ningún el TCP del robot.

---

#### 41768, Falta un modificador

##### Descripción

Tarea: *arg*

El modificador *arg* es obligatorio al ejecutar la instrucción o función.

Ref. de programa *arg*

##### Consecuencias

La ejecución del programa se detendrá inmediatamente.

##### Acciones recomendadas

Añada el modificador al utilizar la instrucción o función.

---

#### 41769, Datos de servicio no encontrados

##### Descripción

Tarea: *arg*

No se encuentran los datos de servicio de la unidad mecánica *arg*.

Ref. de programa *arg*

##### Consecuencias

No se ha leído ningún dato de servicio.

##### Causas probables

Estos datos de servicio no están presentes para esta unidad mecánica.

##### Acciones recomendadas

Compruebe que los datos de servicio especificados estén definidos para la unidad mecánica.

---

#### 41770, Error de acceso al sistema

##### Descripción

Tarea: *arg*

Unidad de cámara *arg* desconocida.

El dato del tipo cameradev es desconocido para el sistema.

Ref. de programa *arg*

##### Causas probables

El dato de tipo cameradev ha sido declarado en el programa.

##### Acciones recomendadas

Elimine la declaración del dato de tipo cameradev del programa y utilice uno de los tipos de datos cameradev predefinidos (definidos automáticamente por el sistema).

---

### 41771, Cancelar la carga de un trabajo

**Descripción**

La carga en curso del trabajo *arg* para la cámara *arg* ha sido cancelada.

**Consecuencias**

El trabajo puede o no haberse cargado correctamente en la cámara.

**Causas probables**

Se ha producido un movimiento del PP en el programa de RAPID antes de que el trabajo se cargara correctamente en la cámara. Un trabajo no se ha cargado completamente en la cámara hasta que no se ha ejecutado la instrucción *arg*.

**Acciones recomendadas**

Cargue un nuevo trabajo en la cámara denominada *arg*.

---

### 41772, Error de parámetro

**Descripción**

Tarea: *arg*

Ninguno de los argumentos opcionales enumerados a continuación se ha especificado en la instrucción.

Ref. de programa: *arg*

Falta uno de estos argumentos opcionales:

*arg*

*arg*

*arg*

**Consecuencias**

La ejecución del programa se detendrá inmediatamente.

**Acciones recomendadas**

Especifique al menos uno de los argumentos.

---

### 41773, Tiempo límite agotado

**Descripción**

Tarea: *arg*

Un tiempo límite agotado interrumpió la ejecución de la instrucción que utiliza la cámara *arg*.

Ref. de programa *arg*

**Acciones recomendadas**

Utilice un valor de tiempo límite mayor o utilice un gestor de errores para volver a intentar la instrucción.

Recuperación: *arg*

---

### 41774, Error de tipo

**Descripción**

Tarea: *arg*

No es posible asignar el valor *arg* a una variable del tipo actual (*arg*). Compruebe el argumento opcional utilizado y utilice un argumento de un tipo adecuado.

Ref. de programa: *arg*

**Consecuencias**

La ejecución del programa se detendrá inmediatamente.

**Causas probables**

Tipo de argumento incorrecto usado en *arg*.

**Acciones recomendadas**

Compruebe el programa de RAPID y utilice otro tipo de variable para el almacenamiento de datos.

---

### 41775, Solicitud en curso a una cámara

**Descripción**

Tarea: *arg*

No se permite ejecutar varias solicitudes en paralelo a una cámara.

Ref. de programa *arg*

**Consecuencias**

La solicitud no se ejecutó.

**Causas probables**

Existe más de una solicitud a la cámara denominada *arg*.

**Acciones recomendadas**

Espere unos instantes e inténtelo de nuevo.

Si está intentando acceder a la misma cámara desde desde distintas tareas, es posible utilizar la instrucción

WaitTestAndSet para evitar el acceso simultáneo a la cámara.

Recuperación: *arg*

---

### 41776, No hay más datos disponibles

**Descripción**

Tarea: *arg*

No hay más datos disponibles para la cámara *arg*.

Ref. de programa *arg*

**Consecuencias**

No se pudo leer ningún dato.

**Causas probables**

Los motivos son:

- 1) No hay más datos disponibles
- 2) No existen resultados que coincidan con el *arg* utilizado.

**Acciones recomendadas**

1) Compruebe que la cámara haya solicitado una imagen.

2) Compruebe que el mapa de resultados configurado desde "salida a RAPID" esté completo.

Continúa en la página siguiente

## 6 Resolución de problemas según el registro de eventos

---

### 6.5 4x xxx

#### Continuación

Si se utiliza un *arg*, compruebe que sea la variable correcta que se utiliza.

Recuperación: *arg*

---

#### 41777, La cámara no está conectada

##### Descripción

Tarea: *arg*

La cámara *arg* no está conectada.

Ref. de programa *arg*

##### Consecuencias

La ejecución del programa se detendrá inmediatamente.

##### Causas probables

Los motivos de este error pueden ser:

- 1) La cámara no está conectada al controlador.
- 2) La cámara no recibe alimentación.
- 3) La dirección IP de la cámara no es válida.
- 4) La cámara no tiene nombre.
- 5) La cámara no está conectada a la interfaz de red adecuada.

Normalmente sólo se admite el puerto de servicio.

##### Acciones recomendadas

- 1) Compruebe los cables que unen el controlador del robot y la cámara.
- 2) Compruebe que los indicadores LED de alimentación y enlace de la cámara estén activados.
- 3) Utilice RobotStudio para comprobar que la dirección IP haya sido configurada correctamente.
- 4) Defina un nombre válido para la cámara.

---

#### 41778, Imposible cargar el trabajo

##### Descripción

Tarea: *arg*

Imposible cargar el trabajo denominado *arg* para la cámara *arg*.

Ref. de programa *arg*

##### Consecuencias

La ejecución del programa se detendrá inmediatamente.

##### Causas probables

- 1) El trabajo *arg* es incorrecto o no está disponible.
- 2) La memoria de la cámara *arg* se ha agotado.

##### Acciones recomendadas

Compruebe que el trabajo denominado *arg* exista en la cámara.

---

#### 41779, Memoria de la cámara agotada

##### Descripción

Tarea: *arg*

*Continúa en la página siguiente*

La operación falló porque la cámara *arg* se quedó sin memoria.

Ref. de programa: *arg*

##### Consecuencias

La ejecución del programa se detendrá inmediatamente.

---

#### 41780, Cámara en el modo de programa

##### Descripción

Tarea: *arg*

La operación falló porque la cámara *arg* se encuentra en el modo de programa.

Ref. de programa *arg*

##### Causas probables

La función o instrucción sólo puede usarse si la cámara se encuentra en el modo de funcionamiento.

##### Acciones recomendadas

Para cambiar al modo de funcionamiento, utilice la instrucción *arg*.

Recuperación: *arg*

---

#### 41781, Cámara en el modo de funcionamiento

##### Descripción

Tarea: *arg*

La operación falló porque la cámara *arg* se encuentra en el modo de funcionamiento.

Ref. de programa *arg*

##### Causas probables

La función o instrucción sólo puede usarse si la cámara se encuentra en el modo de programa.

##### Acciones recomendadas

Para cambiar al modo de programa, utilice la instrucción *arg*.

Recuperación: *arg*

---

#### 41782, La cámara no lo admite

##### Descripción

Tarea: *arg*

La operación falló porque la cámara no admite la acción actual (se utilizó el modificador *arg*).

Ref. de programa *arg*

##### Consecuencias

La ejecución del programa se detendrá inmediatamente.

##### Causas probables

Uso de funcionalidad no admitido por este tipo de cámara.

##### Acciones recomendadas

Compruebe qué funcionalidad admite la cámara.

---

### 41783, Tiempo límite de comunicación

**Descripción**

Tarea: *arg*

Se agotó el tiempo límite de la comunicación con la cámara *arg*.

Ref. de programa *arg*

**Consecuencias**

La ejecución del programa se detendrá inmediatamente.  
La cámara se encuentra en un estado no definido. La orden enviada a la cámara puede haberse realizado o no.

**Causas probables**

La cámara no responde.

**Acciones recomendadas**

Compruebe la conexión entre la cámara y el controlador.  
Reinicie la cámara e inténtelo de nuevo.

---

### 41784, Error de comunicación

**Descripción**

Tarea: *arg*

Error de comunicación con la cámara *arg*. Es probable que la cámara esté desconectada.

Ref. de programa: *arg*

**Consecuencias**

La ejecución del programa se detendrá inmediatamente.

---

### 41785, El parámetro no puede ser modificado

**Descripción**

Tarea: *arg*

El parámetro *arg* no puede reconocerse, modificarse o se está intentando establecer un valor de un tipo incorrecto.

Ref. de programa *arg*

**Consecuencias**

La ejecución del programa se detendrá inmediatamente.

**Causas probables**

La celda no puede ser modificada. Los motivos pueden ser:

- 1) La celda con el nombre especificado no existe.
- 2) La celda debe ser del tipo EditInt, EditFloat o EditString.
- 3) Se está intentando establecer un tipo incorrecto en la celda, por ejemplo un valor de cadena en una celda de coma flotante.

**Acciones recomendadas**

Compruebe los parámetros utilizados y compruebe la configuración de la celda.

---

### 41786, Parámetro fuera de rango

**Descripción**

Tarea: *arg*

El valor utilizado para el parámetro *arg* de la cámara *arg* está fuera de rango.

Ref. de programa: *arg*

**Consecuencias**

La ejecución del programa se detendrá inmediatamente.

**Causas probables**

No es posible establecer el valor del parámetro.

**Acciones recomendadas**

Compruebe el valor utilizado.

---

### 41787, El parámetro no puede ser leído

**Descripción**

Tarea: *arg*

El parámetro *arg* no puede ser leído o reconocido.

Ref. de programa *arg*

**Consecuencias**

La ejecución del programa se detendrá inmediatamente.

**Causas probables**

La celda no puede ser modificada. Los motivos pueden ser:

- 1) La celda con el nombre especificado no existe.
- 2) La celda no es del tipo EditInt, EditFloat o EditString.

**Acciones recomendadas**

Compruebe a qué tipo corresponde la celda.

---

### 41788, Ninguna carga en curso de tarea para cámara

**Descripción**

Tarea: *arg*

No existe ninguna carga en curso de una tarea para la cámara *arg*.

Ref. de programa *arg*

**Consecuencias**

La ejecución del programa se detendrá inmediatamente.

**Causas probables**

No se ha solicitado ninguna orden de carga para la cámara *arg*.

**Acciones recomendadas**

Compruebe que se haya utilizado *arg* antes de la instrucción actual.

## 6 Resolución de problemas según el registro de eventos

---

### 6.5 4x xxx

#### Continuación

---

#### 41789, No hay más datos disponibles

##### Descripción

Tarea: *arg*

No hay más datos disponibles para la cámara *arg*.

Ref. de programa *arg*

##### Consecuencias

No se pudo leer ningún dato.

##### Causas probables

No existen resultados que coincidan con el *arg* utilizado.

##### Acciones recomendadas

Recuperación: *arg*

---

#### 41791, No se permite SoftMove con una masa cero.

##### Descripción

Tarea: *arg*

Los datos de carga actuales usados al llamar a CSSAct tienen una masa de *arg* Kg. SoftMove necesita tener una definición de carga exacta. Esto se define normalmente a través de la definición de carga que forma parte de la definición de la herramienta.

Ref. de programa: *arg*

##### Consecuencias

Cuando SoftMove detecta una masa inferior o igual a 0,001 Kg, no permite la activación.

Por tanto, no es posible ejecutar la instrucción CSSAct con tool0.

##### Causas probables

La herramienta actual al ejecutar la instrucción CSSAct es tool0 u otra herramienta con una masa demasiado pequeña. La herramienta actual es definida por una instrucción de movimiento o por un movimiento manual anterior a la instrucción CSSAct.

##### Acciones recomendadas

Use una definición de herramienta lo más exacta posible. Use la identificación de carga.

Si se realizan pruebas sencillas de SoftMove sólo con la brida de montaje como herramienta, es necesario crear una definición de herramienta similar a tool0, pero con una masa superior a 0,002 Kg.

---

#### 41792, Instrucción no permitida.

##### Descripción

Tarea: *arg*

Continúa en la página siguiente

La instrucción *arg* sólo puede ejecutarse en el nivel normal en una tarea de movimiento.

##### Consecuencias

La ejecución del programa se detendrá.

##### Causas probables

La instrucción *arg* se utiliza desde una rutina TRAP o una tarea en segundo plano.

---

#### 41793, Error de paro de TriggInt

##### Descripción

No es posible almacenar más acciones de reinicio de trigs.

Las instrucciones que pueden provocar este problema son:

*arg*

##### Consecuencias

La ejecución del programa se detendrá inmediatamente.

##### Causas probables

Al usar instrucciones de movimiento que utilizan interrupciones en una posición especificada de la trayectoria de movimiento del robot y si los eventos recibidos tras un paro son más numerosos que los que el sistema puede gestionar, este error detiene la ejecución.

##### Acciones recomendadas

Intente aumentar la duración de los movimientos o reduzca la velocidad del movimiento como posible solución a este problema.

---

#### 41794, Error de búsqueda

##### Descripción

Tarea: *arg*

La instrucción de búsqueda *arg* ha detectado que la trayectoria y el objeto de búsqueda se han eliminado.

Ref. de programa: *arg*

##### Consecuencias

La posición no puede ser leída por la instrucción *arg*. La ejecución del programa se detendrá inmediatamente.

##### Causas probables

- 1) Una rutina TRAP ejecuta una instrucción *arg* justo antes del cambio de señal.
- 2) Una rutina TRAP ejecuta una instrucción *arg*, y cuando la instrucción *arg* está preparada (no se produce ninguna detección de señal), *arg* detecta que el objeto de búsqueda ha sido eliminado.



### Acciones recomendadas

Utilice la gestión de errores con un salto largo en la rutina TRAP para distanciarse de la instrucción *arg* o reescriba el programa de RAPID. Consulte la documentación de la instrucción *arg* para más información acerca de cómo implementar la gestión de errores con un salto largo.

---

### 41795, Modo de carga útil incorrecto

#### Descripción

Tarea: *arg*

Modo de carga útil incorrecto.

Ref. de programa: *arg*

#### Consecuencias

La ejecución del programa se detendrá inmediatamente.

#### Causas probables

- 1) Si se usa el argumento opcional `\TLoad` en una instrucción de movimiento, el parámetro de configuración `ModalPayloadMode` debe cambiarse a 0.
- 2) Si se usa la instrucción `GripLoad`, el parámetro de configuración `ModalPayloadMode` debe cambiarse a 1.
- 3) Si se usa la instrucción `LoadId` y el parámetro de configuración `ModalPayloadMode` tiene el valor 0, la identificación de `PayLoad` no es posible.

#### Acciones recomendadas

Compruebe el valor del parámetro de configuración `ModalPayLoadMode` del dominio `SYS`, tipo `SYS_MISC`.

---

### 41796, Error de argumento

#### Descripción

Tarea: *arg*

La masa es negativa en los `loaddata` utilizados.

Ref. de programa *arg*

#### Acciones recomendadas

Realice la definición de carga para la carga antes de usarla para desplazamientos o movimientos del programa. La identificación de la carga puede hacerse con la rutina de servicio `LoadIdentify`.

---

### 41797, Señal no accesible

#### Descripción

Tarea: *arg*

La señal *arg* no es accesible.

Ref. de programa *arg*

#### Causas probables

El motivo de este error es uno de los siguientes:

\* La unidad no está en funcionamiento

\* Error en la configuración de la señal

#### Acciones recomendadas

Recuperación: *arg*

---

### 41798, No se encontró ningún TCP de robot

#### Descripción

Tarea: *arg*

Esta tarea no controla una unidad mecánica que es un robot de TCP.

Ref. de programa *arg*

#### Consecuencias

La ejecución del programa se detendrá inmediatamente.

#### Causas probables

No se encontró ningún TCP de robot para esta tarea.

#### Acciones recomendadas

Compruebe el programa de RAPID. La instrucción *arg* sólo puede usarse en una tarea de RAPID que controle un robot de TCP.

---

### 41799, Valor de velocidad demasiado bajo

#### Descripción

Tarea: *arg*

El valor de velocidad (*arg*) utilizado en el argumento *arg* es demasiado bajo.

Ref. de programa *arg*

#### Consecuencias

No es posible utilizar el valor de velocidad actual.

#### Causas probables

Se ha utilizado un valor que está por debajo del valor mínimo de velocidad.

#### Acciones recomendadas

Incremente el valor de velocidad del argumento *arg*.

Recuperación: *arg*

---

### 41800, Se requiere una acción manual

#### Descripción

Tarea: *arg*

Se ha ordenado el inicio de los movimientos del robot desde la tarea *arg*.

Se requiere la activación del dispositivo de habilitación cuando se funciona en el modo manual a velocidad reducida o el modo manual a velocidad total.

## 6 Resolución de problemas según el registro de eventos

---

### 6.5 4x xxx

#### Continuación

##### Causas probables

Se ha ejecutado una orden para activar los movimientos del robot en el modo manual velocidad reducida o en el modo manual a velocidad total.

##### Acciones recomendadas

Libere y active de nuevo el dispositivo de habilitación. Inicie de nuevo la ejecución del programa de RAPID.

ATENCIÓN: Si se utiliza un sistema MultiMove, todos los robots y el eje externo iniciarán sus movimientos después del siguiente inicio de programa.

---

#### 41801, En modo sincronizado

##### Descripción

Tarea: *arg*

No es posible ejecutar *arg* en modo sincronizado.

Ref. de programa *arg*

##### Consecuencias

La ejecución del programa se detendrá inmediatamente.

##### Causas probables

El sistema se encuentra en modo sincronizado en el nivel de trayectoria básica o en el nivel de trayectoria grabada.

##### Acciones recomendadas

Elimine la sincronización antes de ejecutar la instrucción actual.

---

#### 41804, Comando no permitido

##### Descripción

Tarea: *arg*

No se permite modificar la opción de ejecución sin movimiento en el modo manual a máxima velocidad.

Ref. de programa *arg*

##### Consecuencias

El sistema permanece en el mismo estado y la acción solicitada no se realiza.

##### Acciones recomendadas

Asegúrese de no modificar la opción de ejecución sin movimiento en el modo manual a máxima velocidad.

---

#### 41805, Dimensión no válida

##### Descripción

Tarea: *arg*

La dimensión *arg* utilizada para el argumento *arg* no es válida.

Dimensión requerida: *arg*

Ref. de programa *arg*

##### Causas probables

Se utilizan dimensiones o valores incorrectos en argumentos opcionales.

##### Acciones recomendadas

Compruebe y modifique el programa de RAPID.

Recuperación: ERR\_ARRAY\_SIZE

---

#### 41806, La matriz A es singular

##### Descripción

Tarea: *arg*

La matriz utilizada en el argumento A es singular y el sistema de ecuaciones lineales no puede resolverse.

Ref. de programa *arg*

##### Acciones recomendadas

Modifique la matriz A.

Recuperación: *arg*

---

#### 41807, No hay memoria suficiente

##### Descripción

Tarea: *arg*

La memoria asignada no es suficiente para completar el cálculo actual.

Ref. de programa *arg*

##### Consecuencias

La ejecución del programa se detendrá inmediatamente.

##### Causas probables

La memoria asignada en el inicio es demasiado pequeña para gestionar el cálculo.

##### Acciones recomendadas

Utilice tamaños de matriz más pequeños en la instrucción.

Si no es posible, informe del problema a ABB Robotics.

### 6.6 5x xxx

---

#### 50021, Error de posición de eje

##### Descripción

La posición actual del eje *arg* está demasiado alejada de la posición ordenada.

##### Acciones recomendadas

Compruebe los parámetros de ajuste, las fuerzas externas o el hardware.

---

#### 50022, Tensión insuficiente en el rectificador

##### Descripción

Las unidades de accionamiento no pueden detectar la tensión del rectificador o la tensión es insuficiente.

Esto puede producirse si la barra de bus del rectificador no está bien insertada o si los contactos de alimentación no se cierran correctamente.

##### Acciones recomendadas

Compruebe que la barra de bus del rectificador esté insertada correctamente entre la unidad de accionamiento y el rectificador.

Compruebe que los motores de los contactos estén cerrados y que exista tensión en el lado que está conectado al rectificador.

---

#### 50024, Fallo de trayectoria de esquina

##### Descripción

Tarea: *arg*

La trayectoria de esquina se ejecutó como un punto de paro debido a uno de los motivos siguientes:

- Retardo de tiempo.
- Puntos programados muy cerca entre sí.
- El sistema requiere una carga elevada de la CPU.

Ref. de programa *arg*

##### Acciones recomendadas

- Reduzca el número de instrucciones existentes entre instrucciones de movimiento consecutivas.
- Reduzca la velocidad, utilice puntos más separados o utilice la opción /CONC.
- Aumente el valor de Increase ipol\_prefetch\_time.

---

#### 50025, Reinicio interrumpido

##### Descripción

La posición actual está demasiado separada de la trayectoria.

##### Acciones recomendadas

Realice un nuevo reinicio con recuperación.

---

#### 50026, Cerca de singularidad

##### Descripción

Tarea: *arg*

Robot demasiado cerca de una singularidad.

Ref. de programa *arg*

(código interno: *arg*)

##### Acciones recomendadas

Modifique la trayectoria para alejarse de la singularidad o cambie la interpolación de los ejes.

---

#### 50027, Eje fuera de rango

##### Descripción

La posición del eje *arg arg* está fuera del área de trabajo.

##### Acciones recomendadas

Utilice el joystick para mover el eje hasta que esté dentro de su rango de trabajo.

---

#### 50028, Movimiento en un sentido incorrecto

##### Descripción

La posición del eje *arg arg* está fuera del área de trabajo.

##### Acciones recomendadas

Utilice el joystick para mover el eje en sentido opuesto.

---

#### 50031, Comando no permitido

##### Descripción

No es posible cambiar los parámetros del sistema en el estado MOTORES ON.

##### Acciones recomendadas

Cambie a MOTORES OFF.

---

#### 50032, Comando no permitido

##### Descripción

Se ha intentado realizar una calibración durante el estado MOTORES ON.

##### Acciones recomendadas

Cambie a MOTORES OFF.

*Continúa en la página siguiente*

## 6 Resolución de problemas según el registro de eventos

---

6.6 5x xxx

*Continuación*

---

### 50033, Comando no permitido

#### Descripción

Se ha intentado conmutar los motores durante el estado MOTORES ON.

#### Acciones recomendadas

Cambie a MOTORES OFF.

---

### 50035, Comando no permitido

#### Descripción

Se ha intentado realizar una sincronización durante el estado MOTORES ON.

#### Acciones recomendadas

Cambie a MOTORES OFF.

---

### 50036, Imposible recuperar correctamente

#### Descripción

Se ha producido un paro en una posición en la que existen muchos puntos cercanos con zonas de esquina. Al reiniciar, el robot se moverá hasta un punto más avanzado del programa.

#### Acciones recomendadas

Reduzca el número de puntos cercanos, aumente la distancia que los separa o reduzca la velocidad.

---

### 50037, Orden MOTORES ON no procesada

#### Descripción

La orden MOTORES ON no se ha procesado dado que el paro anterior no se había confirmado aún.

#### Acciones recomendadas

Repita la orden MOTORES ON.

---

### 50041, Robot situado en una singularidad

#### Descripción

El robot está demasiado cerca de una singularidad.

#### Acciones recomendadas

Durante la ejecución del programa, utilice la instrucción SingArea o una interpolación de ejes.

Durante los movimientos, realice las operaciones un eje tras otro.

---

### 50042, Imposible crear una trayectoria

#### Descripción

No se pudo crear la trayectoria.

*Continúa en la página siguiente*

348

#### Acciones recomendadas

- Aumente la distancia existente entre los puntos cercanos.
- Reduzca la velocidad.
- Cambie la aceleración.

---

### 50050, Posición fuera del área de trabajo

#### Descripción

La posición *arg* del eje *arg* está fuera del área de trabajo.

Eje de 1-6: El número del eje que causa el error.

Eje 2-3: La responsable del error es la combinación de los ejes 2 y 3.

#### Causas probables

El motivo posible es que se utiliza Confl\_Off y que el movimiento es demasiado grande, de más de 90 grados en un solo eje.

#### Acciones recomendadas

- Compruebe el objeto de trabajo o el rango de trabajo.
- Mueva el eje en coordenadas de eje.
- Compruebe los parámetros de configuración del movimiento.
- Inserte puntos intermedios en los movimientos grandes.

---

### 50052, Error de velocidad de eje

#### Descripción

La velocidad del eje *arg* es incorrecta respecto de la velocidad pedida, debido a un error del sistema o una colisión.

#### Acciones recomendadas

- Compruebe los parámetros de ajuste, las fuerzas externas aplicadas al eje y el hardware.
- Reduzca la velocidad programada.

---

### 50053, Diferencia excesiva en el contarrevoluciones

#### Descripción

Diferencia excesiva en el contarrevoluciones para el eje *arg*. El sistema ha detectado una diferencia excesiva entre el valor real del contarrevoluciones en la tarjeta de medida serie y el valor ofrecido por el sistema.

#### Consecuencias

El robot no está calibrado y es posible moverlo manualmente, pero no se permite ninguna operación automática.

#### Causas probables

Es posible que la posición del brazo del robot haya cambiado manualmente mientras la alimentación estaba apagada. También es posible que la tarjeta de medida serie, el resolver o los cables estén defectuosos.

### Acciones recomendadas

- 1) Actualice el cuentarrevoluciones.
- 2) Compruebe el resolver y los cables.
- 3) Compruebe la tarjeta de medida serie para determinar si está defectuosa. Sustituya la unidad defectuosa.

---

### 50055, Carga de eje excesiva

#### Descripción

El par actual del eje *arg* es excesiva. Es posible que se deba al uso de datos de carga incorrectos, una aceleración elevada, grandes fuerzas externas en el proceso, una temperatura insuficiente o un error de hardware.

#### Acciones recomendadas

- Compruebe los datos de carga.
- Reduzca la aceleración o la velocidad.
- Compruebe el hardware.

---

### 50056, Colisión en eje

#### Descripción

El par actual del eje *arg* es superior al solicitado a baja velocidad o con velocidad cero. Es posible que se deba a una obstrucción (que se haya bloqueado el brazo) o a un error de hardware.

#### Acciones recomendadas

Compruebe que el brazo no esté bloqueado.  
Compruebe el hardware.  
Compruebe si hay otros registros de eventos relacionados con el hardware.

---

### 50057, Eje no sincronizado

#### Descripción

La posición del eje *arg* después de la caída o la pérdida de alimentación está demasiado alejada de la posición que tenía antes del fallo.

#### Acciones recomendadas

Realice una nueva actualización del cuentarrevoluciones.

---

### 50058, Error de sistema de coordenadas de la herramienta

#### Descripción

La dirección Z del sistema de coordenadas de la herramienta está casi paralela a la dirección de la trayectoria.

### Acciones recomendadas

Cambie el sistema de coordenadas de la herramienta para obtener una desviación de al menos 3 grados entre la dirección Z y la dirección de la trayectoria.

---

### 50060, Herramienta incorrecta

#### Descripción

La definición de la herramienta estacionaria no es válida.

#### Acciones recomendadas

Compruebe los datos de la herramienta y del objeto.

---

### 50063, Círculo incierto

#### Descripción

Tarea: *arg*

Los puntos están mal situados. Motivo *arg*:

- 1 Punto final demasiado cerca del punto de inicio.
- 2 Punto de círculo demasiado cerca del punto de inicio.
- 3 Punto de círculo demasiado cerca del punto final.
- 4 Reorientación incierta.
- 5 Círculo demasiado grande > 240 grados.

Ref. de programa *arg*

#### Acciones recomendadas

Compruebe los puntos del círculo y el punto final de la instrucción de movimiento precedente. Los puntos del círculo pueden verificarse recorriendo paso a paso el círculo en el modo manual.

---

### 50065, Error cinemático

#### Descripción

El destino del movimiento está fuera del alcance del robot o demasiado cerca de una singularidad. Robot *arg*.

#### Acciones recomendadas

Cambiar la posición de destino.

---

### 50066, Robot inactivo

#### Descripción

Se ha intentado coordinar el movimiento o calcular la posición del robot desactivado *arg*.

#### Acciones recomendadas

Active el robot con la tecla de unidad de movimiento y pase a la ventana de movimiento o al programa. Compruebe el objeto de trabajo y el programa.

## 6 Resolución de problemas según el registro de eventos

---

6.6 5x xxx

### Continuación

---

#### 50067, Unidad inactiva

##### Descripción

Se ha intentado coordinar el movimiento o calcular la posición de la unidad independiente desactivada *arg*.

##### Acciones recomendadas

Active la unidad con la tecla de unidad de movimiento y pase a la ventana de movimiento o al programa. Compruebe el objeto de trabajo y el programa.

---

#### 50076, Orientación incorrecta

##### Descripción

La orientación no está definida correctamente.

##### Acciones recomendadas

Realice una normalización exacta de los elementos del cuaternio.

---

#### 50078, Demasiadas posiciones cercanas

##### Descripción

Existe un número excesivo de posiciones consecutivas muy cercanas entre sí.

##### Acciones recomendadas

Aumente la distancia entre las posiciones cercanas consecutivas.

---

#### 50079, Imposible usar la oscilación de muñeca

##### Descripción

Oscilación de muñeca imposible.

##### Acciones recomendadas

Utilice una amplitud de oscilación menor o un TCP mayor.

---

#### 50080, Posición no compatible

##### Descripción

No es posible alcanzar la posición deseada con la configuración definida para el robot. Robot *arg*.

##### Acciones recomendadas

Modifique la posición del robot en el programa.

---

#### 50082, Límite de deceleración

##### Descripción

El cálculo de la trayectoria para las unidades mecánicas que funcionan en el planificador de movimientos *arg* sobrepasa el límite interno. La tarea de movimiento no se ejecutó dentro de su límite de tiempo.

*Continúa en la página siguiente*

##### Causas probables

La carga de la CPU es demasiado elevada. Por ejemplo, podría deberse a una comunicación de EIO demasiado frecuente.

##### Acciones recomendadas

1. Cambie el valor del parámetro del sistema High Interpolation Priority para el planificador de movimientos afectado.

2. Pruebe a reducir la carga de la CPU con una o varias de las siguientes acciones:

- Reduzca la velocidad.

- Cambie el valor de AccSet.

- Evite singularidades (SingArea\Wrist).

- Incremente la resolución de la trayectoria del planificador de movimientos afectado, usando parámetros del sistema o con la instrucción PathResol de RAPID en el caso de los movimientos críticos.

---

#### 50083, Velocidad reducida por el sistema.

##### Descripción

El sistema ha reducido la velocidad debido a limitaciones dinámicas.

##### Acciones recomendadas

Reduzca la velocidad y/o evite usar posiciones cercanas a alta velocidad, y/o aumente la aceleración (si es inferior al 100%).

---

#### 50085, Demasiadas bases de coordenadas de usuario.

##### Descripción

Se ha definido más de una base de coordenadas de usuario para la unidad mecánica *arg*.

##### Acciones recomendadas

Elimine una de las bases de datos de coordenadas o defina una unidad mecánica adicional.

---

#### 50086, Problema de singularidad

##### Descripción

La distancia a la singularidad de la muñeca es demasiado reducida respecto de la resolución numérica del eje 4 de *arg*.

##### Acciones recomendadas

Cambie la posición de destino en unos pocos incrementos.

---

#### 50087, Problema de singularidad

##### Descripción

La distancia a la singularidad de la muñeca es demasiado reducida respecto de la resolución numérica del eje 6 de *arg*.

**Acciones recomendadas**

Cambie la posición de destino en unos pocos incrementos.

---

**50088, Imposible reiniciar****Descripción**

No es posible reiniciar la trayectoria debido a un error anterior.

**Acciones recomendadas**

Mueva el puntero de programa para salir de la trayectoria e inicie un nuevo movimiento.

---

**50089, Oscilación cambiada****Descripción**

Tarea: *arg*

La oscilación solicitada no se ha conseguido debido a:

- Alta frecuencia de oscilación.
- Desplazamiento o método de oscilación no permitidos.
- O bien uso de SingArea/Wrist con la oscilación de muñeca.

Ref. de programa *arg*

**Acciones recomendadas**

Aumente la longitud o el periodo de la oscilación.  
No hay ningún desplazamiento entre la oscilación del brazo y la de la muñeca.  
utilice SingArea/Off con la oscilación de muñeca.

---

**50091, Imposible reiniciar.****Descripción**

Ya no es posible reiniciar. El cambio de estado de la unidad impide reiniciar el programa.

**Acciones recomendadas**

Mueva el puntero de programa e inicie un nuevo movimiento.

---

**50092, Respuesta del computador de ejes****Descripción**

Respuesta incorrecta del computador de ejes.

**Acciones recomendadas**

Compruebe los parámetros de configuración.  
Compruebe el hardware del computador de ejes.

---

**50094, TuneServo imposible****Descripción**

El ajuste no se ha implementado para el eje especificado.

**Acciones recomendadas**

Asegúrese de elegir un parámetro y/o un eje que admita el uso de TuneServo.

---

**50096, TuneServo no permitido****Descripción**

El ajuste no se permite para el eje especificado.

**Acciones recomendadas**

Asegúrese de elegir un parámetro y/o un eje que admita el uso de TuneServo.

---

**50132, Fallo de conmutación****Descripción**

Fallo de conmutación en el eje *arg*.

**Acciones recomendadas**

- Realice una nueva conmutación.
- Reinicie el sistema.

---

**50133, Error de señal de prueba.****Descripción**

No hay ninguna señal de prueba disponible para el robot *arg*.

**Acciones recomendadas**

Compruebe que haya definido las señales de prueba correctas.

---

**50134, Aviso de vector de corrección****Descripción**

Los cálculos de vector de corrección de sensor fallaron debido a un error anterior.

**Acciones recomendadas**

---

**50135, SoftAct imposible.****Descripción**

No es posible activar el servo de software.

**Acciones recomendadas**

Asegúrese de elegir un eje que admita el uso de SoftAct.

---

**50138, Límite de punto de comprobación de brazo****Descripción**

El robot *arg* ha alcanzado el límite del punto de comprobación de brazo.

**Acciones recomendadas**

Utilice el joystick para situar de nuevo el eje afectado dentro de su rango de trabajo.

## 6 Resolución de problemas según el registro de eventos

---

### 6.6 5x xxx

#### Continuación

---

#### 50139, Límite de punto de comprobación de brazo

##### Descripción

Se ha realizado un movimiento en el sentido incorrecto cuando el punto de comprobación de brazo estaba fuera de rango para el robot *arg*.

##### Acciones recomendadas

Utilice el joystick para mover el eje en sentido opuesto.

---

#### 50140, Carga útil excesiva

##### Descripción

El uso de una carga útil muy pesada ha causado que se superara el límite de par estático en el eje *arg*.

##### Acciones recomendadas

Compruebe y reduzca la carga útil del brazo y/o la muñeca. Reduzca el rango de trabajo del eje para reducir el par estático causado por la gravedad.

---

#### 50141, Error de movimiento o velocidad

##### Descripción

Se ha producido uno de los problemas siguientes:

- Error de movimiento
- Error de velocidad excesiva
- Robot demasiado cerca de la singularidad

##### Acciones recomendadas

- Utilice un movimiento incremental.
- Reduzca la velocidad programada.

---

#### 50142, Configuración de movimientos

##### Descripción

Fallo de configuración del manipulador.

*arg*

*arg*

##### Acciones recomendadas

Compruebe los valores de los parámetros en Parámetros del sistema: Motion. Si se ha producido un problema de coincidencia de los parámetros INT/EXT, por ejemplo al cargar un archivo MOC.cfg incorrecto. Realice un arranque I-Start del sistema con los parámetros correctos.

---

#### 50143, Configuración de ejes del robot

##### Descripción

La configuración actual no coincide con la solicitada y/o el movimiento de cualquiera de los ejes del robot es de más de 90 grados. Robot *arg*, eje *arg*.

##### Acciones recomendadas

Utilice SingArea\_Wrist, ConfL\_Off, modifique la posición o inserte un punto intermedio.

No será posible continuar en el modo automático sin corregir la configuración. Para poder mover la posición en cualquier caso, cambie al modo manual y repita el reinicio.

---

#### 50144, Base de coordenadas incierta en el desplazamiento

##### Descripción

La calibración de la base de coordenadas de desplazamiento resulta incierta en el robot *arg*, debido a una o varias de las causas siguientes:

- TCP incorrecto.
- Puntos de referencia inexactos.
- Puntos de referencia con separaciones incorrectas.

##### Acciones recomendadas

Si el error estimado no es aceptable:

- Compruebe que está utilizando el TCP correcto.
- Pruebe con más de 3 puntos de referencia.
- Ponga atención al posicionar el robot respecto de los puntos de referencia.

---

#### 50145, Limitación cinemática

##### Descripción

Existe una limitación cinemática en el robot *arg*, sin solución aparente.

- Segmento demasiado largo.
- Posición cerca de una singularidad.
- Eje 1, 2 ó 3 fuera de rango.
- Posición fuera de alcance.

##### Acciones recomendadas

- Inserte un punto intermedio para reducir la longitud del segmento.
- Utilice MoveAbsJ.
- Compruebe el rango de trabajo.

---

#### 50147, Fallo de reinicio tras caída de alimentación

##### Descripción

Fallo al recrear la trayectoria.

Continúa en la página siguiente



### Acciones recomendadas

Mueva el puntero de programa e inicie un nuevo movimiento.

---

### 50153, Comando no permitido

#### Descripción

Tarea: *arg*

La instrucción o el comando utilizados no estaban permitidos dado que el programa de robot se estaba ejecutando en un estado de espera.

(Código interno: *argarg*)

Ref. de programa *arg*

#### Acciones recomendadas

Modifique el programa o detenga su ejecución antes de ejecutar el comando.

---

### 50156, No es un eje independiente

#### Descripción

El eje *arg* no está configurado como un eje independiente.

#### Acciones recomendadas

Modifique el programa o configure el eje como un eje independiente.

---

### 50157, Aviso de vector de corrección

#### Descripción

Los cálculos de vector X de corrección de sensor fallaron debido a un error anterior.

#### Acciones recomendadas

---

### 50158, Falta un sensor de proceso

#### Descripción

Falta un sensor de proceso durante la inicialización. El sensor de proceso con nombre *arg* no se encuentra o no puede inicializarse.

#### Acciones recomendadas

Compruebe el nombre del proceso en los archivos de configuración Motion and Process

---

### 50159, No hay ningún proceso externo

#### Descripción

Se ha intentado coordinar el movimiento o calcular la posición de un solo *arg* sin ningún proceso externo.

#### Acciones recomendadas

Compruebe el nombre del proceso en los archivos de configuración Motion and Process.

---

### 50160, Posición fuera de alcance

#### Descripción

La posición programada para el eje independiente *arg* está fuera del rango de trabajo y por tanto fuera de alcance.

#### Acciones recomendadas

- Cambie la posición.
- Compruebe los límites del área de trabajo del eje.
- Compruebe el objeto de trabajo utilizado.

---

### 50162, Error interno de posición

#### Descripción

Se ha producido un error causado por una limitación numérica interna.

#### Acciones recomendadas

- Restablezca el eje independiente.
- Reduzca el área de trabajo si es muy extensa.
- Elimine puntos cercanos o sepárelos más.

---

### 50163, Ajuste de posición

#### Descripción

El ajuste de posición externo es demasiado grande. La velocidad del TCP, la velocidad de orientación o la velocidad de posición externa sobrepasan la capacidad del robot.

#### Acciones recomendadas

- Reduzca las velocidades programadas para el TCP y la orientación.
- Modifique la trayectoria.
- Realice WaitWObj más cerca de la sincronización.
- Ejecute en el modo automático.

---

### 50164, Imposible desactivar

#### Descripción

No es posible realizar la desactivación de la unidad mecánica durante el modo independiente.

#### Acciones recomendadas

Asegúrese de que no esté utilizando el modo independiente y vuelva a intentar la desactivación.

---

### 50167, Aviso: Nueva sincronización

#### Descripción

Aviso: Se ha recibido una nueva señal de sincronización de objeto mientras el transportador estaba activo y se ejecutaba el programa.

## 6 Resolución de problemas según el registro de eventos

---

### 6.6 5x xxx

#### Continuación

##### Acciones recomendadas

---

#### 50168, Nueva sincronización en

##### Descripción

Se ha recibido una nueva sincronización de objeto mientras el transportador realizaba el seguimiento del objeto anterior. Imposible realizar el seguimiento de dos objetos al mismo tiempo.

##### Acciones recomendadas

Reduzca la velocidad del transportador. Aumente la velocidad programada.

---

#### 50171, Velocidad demasiado baja.

##### Descripción

Existe un problema numérico al realizar la interpolación de segmentos largos a baja velocidad y ejes adicionales pesados o al realizarla cerca de una singularidad.

##### Acciones recomendadas

Divida los segmentos que tengan tiempos de interpolación largos ( $\text{path\_resolution} * 4$  minutos), seleccione la interpolación de ejes o aléjese de la singularidad.

---

#### 50172, MoveJ no permitido

##### Descripción

No se permite usar MoveJ con un objeto de trabajo que está coordinado con una unidad mecánica de posicionamiento externo.

##### Acciones recomendadas

Cambie el modo de interpolación o el objeto de trabajo.

---

#### 50173, Se requiere punto fino

##### Descripción

Utilice un punto fino al cambiar la herramienta o la coordinación del objeto de trabajo si el objeto de trabajo está coordinado con una unidad mecánica de posicionamiento externo.

##### Acciones recomendadas

Cree un punto fino y cambie la herramienta.

---

#### 50174, WObj no conectado

##### Descripción

El objeto WObj no está conectado al transportador *arg*. No es posible coordinar el TCP del robot con el objeto de trabajo. Es posible que el objeto se caiga a causa del fallo de sincronización de tiempos del nodo de transportador.

*Continúa en la página siguiente*

##### Acciones recomendadas

Compruebe si falta WaitWObj.

Compruebe si se ejecuta DropWObj antes del fin de la coordinación.

Compruebe el fallo de la sincronización de tiempos y compruebe el estado del modo de transportador.

---

#### 50175, Transportador en movimiento

##### Descripción

El transportador *arg* se está moviendo mientras se intenta coordinar el TCP del robot con el objeto de trabajo del transportador durante el modo prohibido.

##### Acciones recomendadas

No es posible coordinar el transportador mientras está en el modo manual a velocidad reducida o al ejecutar paso a paso en el modo automático y con el transportador en movimiento.

---

#### 50176, Transportador inactivo

##### Descripción

El transportador *arg* no estaba activo mientras se intenta coordinar el TCP del robot con el objeto de trabajo del transportador.

##### Acciones recomendadas

Asegúrese de que la unidad mecánica del transportador esté activa. Compruebe si se usa un punto fino para el último movimiento coordinado antes de DeactUnit.

---

#### 50177, Imposible reiniciar

##### Descripción

El transportador *arg* se está moviendo en el momento de intentar el reinicio o antes de pulsar Parar o recorrer el programa paso a paso.

##### Acciones recomendadas

Asegúrese de que el transportador esté parado. Mueva el puntero de programa e inicie un nuevo movimiento.

---

#### 50178, Movimiento no óptimo

##### Descripción

El par necesario es demasiado elevado. Debe ajustar manualmente la aceleración o la velocidad.

##### Acciones recomendadas

Reduzca la aceleración (AccSet 50 100) de este movimiento y restáurela posteriormente (AccSet 100 100). Para optimizar el

rendimiento, determine la aceleración máxima, de 50 a 99. Otra posibilidad es reducir la velocidad.

---

### 50181, Fuera del rango acoplado

#### Descripción

El eje *arg* y *arg* está fuera del rango de trabajo acoplado.

#### Acciones recomendadas

Utilice el joystick para mover los ejes hasta su rango de trabajo acoplado.

---

### 50182, Movimiento en un sentido incorrecto

#### Descripción

El eje *arg* y *arg* está fuera del rango de trabajo acoplado.

#### Acciones recomendadas

Utilice el joystick para mover los ejes hasta su rango de trabajo acoplado.

---

### 50183, El robot está fuera del área de trabajo.

#### Descripción

El robot ha alcanzado la zona mundo *arg*, *arg*

#### Acciones recomendadas

Compruebe el motivo de la llegada a la zona mundo. Utilice el joystick para alejar el robot de la zona mundo si es necesario.

---

### 50184, Aviso de vector de corrección

#### Descripción

Los cálculos de vector de corrección de sensor fallaron debido a un error anterior.

#### Acciones recomendadas

---

### 50185, Aviso de vector de corrección

#### Descripción

Los cálculos de vector de corrección de sensor fallaron debido a un error anterior.

#### Acciones recomendadas

---

### 50188, Movimiento no óptimo

#### Descripción

El par necesario es demasiado elevado. Debe ajustar manualmente la frecuencia o la amplitud de la oscilación.

#### Acciones recomendadas

Reduzca la frecuencia o la amplitud de la oscilación de este movimiento. Otra posibilidad es reducir la velocidad.

---

### 50189, Señal de relé no encontrada

#### Descripción

La señal *arg* del relé *arg* no está definida en la configuración de E/S. La unidad mecánica que utiliza este relé no se tendrá en cuenta.

#### Acciones recomendadas

Compruebe las definiciones de las señales de E/S y la definición de los parámetros del sistema en el tema Motion, tipo: Relay.

---

### 50190, Error permanente de bloqueo de interpolador

#### Descripción

El número de ejes activos encontrados no es igual al número de ejes esperados.

#### Acciones recomendadas

Compruebe la configuración de la unidad que está utilizando la cinemática general.

---

### 50191, Demasiadas velocidades de TCP

#### Descripción

El número de velocidades de TCP dentro de un mismo segmento es excesivo. El número máximo de velocidades del TCP es *arg*.

#### Acciones recomendadas

Compruebe si un segmento tiene demasiadas velocidades de TCP configuradas o si una secuencia de segmentos tiene un valor de DipLag en aumento.

---

### 50192, Error de movimiento

#### Descripción

El movimiento ha empezado demasiado pronto después de detener el programa.

#### Acciones recomendadas

Pruebe a mover de nuevo el robot.

---

### 50193, Eje no sincronizado

#### Descripción

La velocidad del eje *arg* era demasiado elevada antes de la caída de alimentación.

#### Acciones recomendadas

Realice una nueva actualización del cuentarrevoluciones.

## 6 Resolución de problemas según el registro de eventos

---

### 6.6 5x xxx

#### Continuación

---

#### 50194, Error interno de posición

##### Descripción

Se ha producido un error causado por una limitación numérica interna. Número de eje *arg*. Posición de referencia calculada = *arg*.

##### Acciones recomendadas

- Ajuste los parámetros de sistema en Uncal ctrl master 0.
- Si utiliza TuneServo, ajuste el parámetro Tune\_df.

---

#### 50195, Imposible mover independiente

##### Descripción

El eje *arg* no puede moverse en el modo independiente.

##### Acciones recomendadas

Asegúrese de que no esté utilizando el modo independiente al intentar mover el eje.

---

#### 50196, Fallo al calibrar

##### Descripción

Puntos 0 y 1 demasiado cercanos.

##### Acciones recomendadas

Realice una nueva calibración con una distancia mayor entre los puntos 0 y 1.

---

#### 50197, Fallo al calibrar

##### Descripción

Los puntos 0, 1, 2 están en línea o el punto 2 está demasiado cerca de los puntos 0 ó 1.

##### Acciones recomendadas

Realice una nueva calibración tras mover los puntos de forma que los puntos 0, 1 y 2 no están en línea o con una distancia mayor entre el punto 2 y los puntos 0 y 1.

---

#### 50198, Fallo al calibrar

##### Descripción

Se ha producido un error interno durante la calibración, debido a un interruptor de origen desconocido.

##### Acciones recomendadas

- Informe del caso a ABB.
- Realice una nueva calibración.

---

#### 50200, Error de par

##### Descripción

Error de cálculo de par debido a la alta velocidad de la unidad mecánica *arg*. Código de información interno *arg*

##### Acciones recomendadas

- Compruebe los datos de carga.
- Reduzca la velocidad.

---

#### 50201, Orientación fuera de alcance

##### Descripción

El error de la orientación programada excede del límite permitido.

##### Acciones recomendadas

- Ajuste la orientación del objetivo de robot.
- Ajuste/compruebe las orientaciones de las bases de coordenadas utilizadas actualmente: herramienta, base, usuario, objeto...
- Es posible (pero no recomendable) desactivar la supervisión de la orientación utilizando el parámetro de sistema correspondiente. Consulte la documentación de los parámetros de sistema para obtener más detalles (tema Motion/tipo Robot).

---

#### 50203, Nodo de medición ya utilizado

##### Descripción

El nodo de medición del eje *arg* ya se está utilizando.

##### Acciones recomendadas

Seleccione otro nodo.

---

#### 50204, Supervisión del movimiento

##### Descripción

Se ha disparado la supervisión de movimiento para el eje *arg* de la unidad mecánica *arg*.

##### Consecuencias

El movimiento de la unidad mecánica *arg* se detendrá inmediatamente. A continuación, vuelve la posición de la trayectoria en la que se estaba ejecutando. Permanecerá en este punto en el estado Motors ON, en espera de una solicitud de inicio.

##### Causas probables

El disparo de la supervisión de movimientos puede ser causado por una colisión, una definición incorrecta de las cargas o una fuerza del proceso externo.

Continúa en la página siguiente

### Acciones recomendadas

- 1) Si es posible, confirme el fallo y reanude el funcionamiento presionando el botón Start (Inicio) de la unidad de programación.
- 2) Asegúrese de que todas las cargas estén definidas e identificadas correctamente.
- 3) Si la unidad mecánica está expuesta a fuerzas de los procesos externos, utilice comandos de RAPID o parámetros del sistema para aumentar el nivel de supervisión.

---

### 50205, Error de registro de datos

#### Descripción

*arg*

#### Acciones recomendadas

Solución:

*arg*

---

### 50206, Aviso de sonda

#### Descripción

El búfer de sonda está lleno.

#### Acciones recomendadas

---

### 50207, Añada un punto intermedio

#### Descripción

Se requiere un punto intermedio no coordinado con la unidad mecánica de posicionamiento externo si se desea cambiar el transportador.

#### Acciones recomendadas

Cree un punto intermedio y cambie el transportador.

---

### 50208, Falta una función

#### Descripción

No es posible activar la compensación de fricción para el eje *arg*.

#### Acciones recomendadas

Instale la opción Advanced Shape Tuning.

---

### 50209, Limitación cinemática

#### Descripción

No se ha encontrado ninguna solución aceptable. Residual: *arg* grados en la orientación, *arg* mm en x, *arg* mm en y, *arg* mm en z.

### Acciones recomendadas

Inserte un punto intermedio. Compruebe la singularidad. Aumente la tolerancia de posición y orientación. Utilice MoveAbsJ. Compruebe el rango de trabajo.

---

### 50210, Fallo de identificación de carga

#### Descripción

Imposible cargar la identificación de carga porque el ángulo de configuración es demasiado reducido.

#### Acciones recomendadas

- Aumente el ángulo de configuración.

---

### 50214, Fallo de configuración de área de trabajo

#### Descripción

Es posible que el área de trabajo definida sea mayor que el área máxima permitida para el robot *arg*.

#### Acciones recomendadas

Ajuste los parámetros del área de trabajo en el área de parámetros de sistema del robot e inténtelo de nuevo.

---

### 50215, Fallo de identificación de carga

#### Descripción

El eje *arg* se moverá fuera del rango de trabajo.

#### Acciones recomendadas

Mueva el eje a una posición situada más allá del límite de rango de trabajo.

---

### 50218, Trayectoria no finalizada

#### Descripción

Tarea: *arg*

La trayectoria de movimiento anterior no se finalizó antes de enviar el nuevo movimiento.

Ref. de programa *arg*

#### Acciones recomendadas

Utilice StorePath cuando se encuentre en las rutinas TRAP. Mueva el puntero de programa e inicie un nuevo movimiento.

---

### 50220, No hay señal de entrada

#### Descripción

No hay ninguna señal de entrada para el relé de contacto de la unidad mecánica *arg*

#### Acciones recomendadas

Asegúrese de conectar y configurar una señal de entrada.

## 6 Resolución de problemas según el registro de eventos

---

6.6 5x xxx

### Continuación

---

#### 50221, Objeto fuera de límites

##### Descripción

El objeto del transportador *arg* se encuentra fuera de los límites de distancia máxima o mínima. El objeto se desecha.

##### Acciones recomendadas

Compruebe los límites o reduzca la velocidad del transportador.

---

#### 50222, Tipo incorrecto - MechUnit

##### Descripción

Existe un problema de coincidencia de tipo entre el tipo de identificación seleccionado y la unidad mecánica seleccionada.

##### Acciones recomendadas

Asegúrese de que el tipo seleccionado se corresponda con la unidad mecánica seleccionada e inténtelo de nuevo.

---

#### 50224, Imposible definir la carga

##### Descripción

No se permite definir una carga en el eje *arg* de la unidad mecánica *arg* o la interpolación no se detiene en un punto fino.

##### Acciones recomendadas

Cambie de número de eje o de unidad mecánica, o bien cambie el movimiento antes del punto fino.

---

#### 50225, Pérdida de área segura de arranque anterior

##### Descripción

Error en el área de memoria segura de arranque.

- Área actualizada con nuevos datos.
- Sistema no sincronizado.

##### Acciones recomendadas

Actualice todos los cuentarrevoluciones.

---

#### 50226, Error de referencia de motor

##### Descripción

El tiempo de cálculo de referencia de motor supera los límites internos.

##### Acciones recomendadas

- Reduzca la carga del ordenador principal.
- Reinicie el controlador.

---

#### 50227, Error de señal de prueba

##### Descripción

Número de canal no válido *arg*.

*Continúa en la página siguiente*

##### Acciones recomendadas

Los números de canal permitidos son de 1 a 12 para las señales de prueba y de 1 a 6 para las señales de registro de datos.

---

#### 50228, Error de señal de prueba

##### Descripción

Número de señal de prueba desconocido (*arg*).

##### Acciones recomendadas

Asegúrese de definir un número válido de señal de prueba.

---

#### 50229, Error de señal de prueba

##### Descripción

Unidad mecánica desconocida *arg*.

##### Acciones recomendadas

Compruebe el nombre o la configuración.

---

#### 50230, Error de señal de prueba

##### Descripción

Número de eje no válido *arg* para la unidad mecánica *arg*.

##### Acciones recomendadas

Compruebe la unidad mecánica y el número de eje.

---

#### 50231, Error de señal de prueba

##### Descripción

Unidad mecánica *arg* inactiva.

##### Acciones recomendadas

Active la unidad mecánica antes de definir las señales de prueba.

---

#### 50234, Desbordamiento durante el registro

##### Descripción

Se ha producido un desbordamiento al registrar señales de prueba o señales de registro de datos.

##### Acciones recomendadas

- Defina un número menor de señales.
- Reduzca la carga del ordenador principal.
- Reduzca la carga de la red.

---

#### 50235, No se ha recibido ninguna interrupción

##### Descripción

No se ha recibido ninguna interrupción de la tarjeta de comunicación del robot dentro del tiempo límite.

### Consecuencias

El sistema pasa al estado SYSFAIL.

### Causas probables

Es posible que la tarjeta de comunicación del robot esté defectuosa.

### Acciones recomendadas

- 1) Reinicie el sistema para reanudar el funcionamiento.
- 2) Sustituya la tarjeta de comunicación del robot si está defectuosa.
- 3) Compruebe otros mensajes del registro de errores que se hayan producido al mismo tiempo para determinar la causa.

---

### 50239, Cambio de paro de emergencia óptimo

#### Descripción

El paro de emergencia óptimo ha cambiado al modo de freno eléctrico debido a una limitación de aceleración.

#### Acciones recomendadas

Limite la aceleración en el programa.

---

### 50240, Cambio de paro de emergencia óptimo

#### Descripción

El paro de emergencia óptimo ha cambiado al modo de freno eléctrico debido a una limitación de par.

#### Acciones recomendadas

Compruebe los datos de carga.

---

### 50241, Falta una función

#### Descripción

No ha adquirido la opción Absolute Accuracy.

#### Acciones recomendadas

Cambie el parámetro de sistema Use Robot Calibration de robot a uncalib.

---

### 50242, Fallo de sincronización debido a los datos de CFG

#### Descripción

- Fallo de coincidencia entre el controlador y los datos de configuración del eje *arg* (offset o posición de calibración), o bien
- Los indicadores válidos para el offset de calibración o el offset de conmutación no tienen el valor TRUE en la configuración.

#### Acciones recomendadas

- Actualice el sistema de medición:
- Actualice el cuentarrevoluciones.

- Recalibre el eje.

- Cambie los datos de configuración.

---

### 50243, Sin límite de aceleración

#### Descripción

No se ha implementado ningún límite de aceleración para el robot *arg*.

---

### 50244, Fallo de calibración AbsAcc

#### Descripción

Imposible realizar una calibración AbsAcc.

#### Acciones recomendadas

- Reinicie el controlador.
- Compruebe que la unidad de disco duro no esté llena.
- Instale más memoria.

---

### 50245, Comando no permitido

#### Descripción

Imposible pasar al modo sin ejecución de movimientos en el estado MOTORES ON.

#### Acciones recomendadas

Cambie a MOTORES OFF.

---

### 50246, Error de motor vinculado

#### Descripción

Existe un gran offset de posición entre el eje pasivo y el eje maestro.

#### Acciones recomendadas

Inicie el programa de servicio de motor vinculado. Mueva el eje pasivo a la misma posición que el eje maestro.

---

### 50247, Fallo de borrado de trayectoria

#### Descripción

Es necesario detener el movimiento si se desea borrar la trayectoria.

#### Acciones recomendadas

Utilice StopMove antes de la instrucción ClearPath. Mueva el puntero de programa e inicie un nuevo movimiento.

---

### 50248, Error de herramienta de servo

#### Descripción

Error de la herramienta *arg* en el estado *arg arg*

## 6 Resolución de problemas según el registro de eventos

---

### 6.6 5x xxx

#### Continuación

*arg*

*arg*

---

#### 50249, Fuerza de programa reducida

##### Descripción

La fuerza de punta programada es demasiado elevada para la herramienta *arg*. Par motor solicitado (Nm)= *arg*. La fuerza se ha reducido al par motor máximo.

##### Acciones recomendadas

- 1) Reduzca la fuerza de punta programada.
- 2) Contraste la fuerza con la calibración de par de los parámetros del sistema.
- 3) Compruebe el par motor máximo de los parámetros del sistema.

---

#### 50250, Fuerza de calibración reducida

##### Descripción

La fuerza de calibración solicitada es demasiado elevada para la herramienta *arg*. Par motor solicitado (Nm)= *arg*. La fuerza se ha reducido al par motor máximo.

##### Acciones recomendadas

- 1) Compruebe las fuerzas de calibración en los parámetros del sistema.
- 2) Contraste la fuerza con la calibración de par de los parámetros del sistema.
- 3) Compruebe el par motor máximo de los parámetros del sistema.

---

#### 50251, Fallo de apertura de herramienta

##### Descripción

Se ha detectado un movimiento de eje de herramienta de *arg* solicitado durante la apertura de la herramienta.

##### Acciones recomendadas

Asegúrese de que la apertura de la herramienta esté preparada antes de ejecutar el siguiente movimiento del eje de la herramienta. Reduzca el 'tiempo posterior de sincronización'.

---

#### 50252, Fallo de apertura de herramienta

##### Descripción

Se ha detectado un movimiento de eje de herramienta de *arg* solicitado durante la apertura de la herramienta en una calibración.

##### Acciones recomendadas

Asegúrese de que no solicita ningún movimiento del eje de la herramienta durante la calibración.

---

#### 50253, Imposible desactivar unidad

##### Descripción

No es posible realizar la desactivación de la unidad mecánica durante el modo de proceso.

##### Acciones recomendadas

Asegúrese de salir del modo de proceso antes de desactivar la unidad mecánica.

---

#### 50254, Error de motor vinculado.

##### Descripción

La velocidad del eje pasivo es demasiado elevada cuando el eje pasivo se encuentra en el modo de movimiento.

##### Acciones recomendadas

Inicie el programa de servicio de motor vinculado. Restablezca el modo de movimiento.

---

#### 50256, Aviso de posición de sincronización

##### Descripción

El movimiento del sensor está fuera de límites. La posición de inicio del sensor debe ser *arg* que *arg*, pero el valor detectado es *arg*.

##### Acciones recomendadas

Compruebe la posición de sensor programada en el objetivo de robot. Adelante la sincronización o modifique el objetivo de robot.

---

#### 50257, Aviso de velocidad de sincronización

##### Descripción

La velocidad programa está fuera de límites. La velocidad debe ser *arg* que *arg*, pero el valor detectado es *arg*.

##### Acciones recomendadas

- Compruebe la velocidad programada en el robot.
- Compruebe la posición programada para el sensor.
- Compruebe la velocidad nominal del sensor.

---

#### 50258, Error de dirección de sensor

##### Descripción

La velocidad de posición de sensor *arg* y la velocidad de sensor detectada *arg* son de sentidos opuestos.

Continúa en la página siguiente



### Acciones recomendadas

- Compruebe las posiciones de sensor programadas en el objetivo de robot.
- Adelante la sincronización o reduzca la distancia de espera del sensor.

---

### 50259, Error de distancia máxima de sensor

#### Descripción

La distancia entre la posición del sensor y la posición programada es excesiva. *arg*

#### Acciones recomendadas

- Compruebe las posiciones de sensor programadas en el objetivo de robot.
- Compruebe la velocidad del sensor.
- Adelante la sincronización o reduzca la distancia de espera del sensor.

---

### 50260, Error de distancia de comprobación de sensor

#### Descripción

La distancia entre la posición del sensor y la posición programada *arg* es demasiado grande *arg*.

#### Acciones recomendadas

- Compruebe las posiciones de sensor programadas en el objetivo de robot.
- Compruebe la velocidad del sensor.
- Aumente la desviación máxima.

---

### 50261, Zona mundo fuera del área de trabajo

#### Descripción

La definición del límite mínimo de la zona mundo *arg* se encuentra fuera del área de trabajo de: *argargarg...*

#### Acciones recomendadas

Cambie la definición de la zona mundo de forma que el límite se encuentre dentro del área de trabajo o inserte 9E9 para eliminar un eje de la prueba de zona mundo.

---

### 50262, Zona mundo fuera del área de trabajo

#### Descripción

La definición del límite máximo de la zona mundo *arg* se encuentra fuera del área de trabajo de: *argargarg...*

### Acciones recomendadas

Cambie la definición de la zona mundo de forma que el límite se encuentre dentro del área de trabajo o inserte 9E9 para eliminar un eje de la prueba de zona mundo.

---

### 50263, Aviso de factor de carga

#### Descripción

El factor de carga de la caja reductora del eje *arg* del robot *arg* es demasiado alto. Mantener el funcionamiento sin realizar ajustes puede causar daños en el motor y la caja reductora. Póngase en contacto con su centro de asistencia y servicio de ABB.

#### Acciones recomendadas

Reduzca la velocidad o aumente el tiempo de espera.

---

### 50265, Grosor fuera de alcance

#### Descripción

Herramienta servo: *arg* El grosor programado *arg* mm está fuera de alcance

#### Acciones recomendadas

- Ajuste el grosor programado.
- Compruebe el rango de trabajo (recorrido mínimo).

---

### 50266, Fallo en petición de cierre

#### Descripción

No se permite cerrar la herramienta servo:*arg* en sentido inverso.

Posición antes del cierre: *arg* mm

Grosor programado: *arg* mm

#### Acciones recomendadas

- Ajuste la posición previa al cierre.
- Ajuste el grosor programado

---

### 50267, Fallo en petición de apertura

#### Descripción

No se permite la apertura de la herramienta servo:*arg* en sentido inverso.

#### Acciones recomendadas

Compruebe que las posiciones de objetivo de robot programadas para la herramienta servo sean mayores que el grosor programado.

## 6 Resolución de problemas según el registro de eventos

---

### 6.6 5x xxx

#### Continuación

---

#### 50268, Fallo al calibrar

##### Descripción

No se permite la calibración de la herramienta servo: *arg* a partir de una posición negativa.

##### Acciones recomendadas

Ajuste la posición de la herramienta servo antes de la calibración.

---

#### 50269, Valor de ajuste fuera de límite

##### Descripción

Valor de ajuste de la herramienta servo: *arg* fuera de límite.

Parámetro: *arg*

##### Acciones recomendadas

Corrija el valor de ajuste.

---

#### 50271, Exactitud de eventos insuficiente

##### Descripción

Tarea: *arg*

El sistema está configurado en este momento con la supervisión de eventos de tiempo, pero en esta ocasión no fue posible activar un evento con exactitud.

Ref. de programa *arg*

##### Acciones recomendadas

Reduzca la velocidad programada o aumenta la distancia existente entre las posiciones programadas. Para desactivar esta comprobación, modifique los parámetros del sistema.

---

#### 50272, Configuración de movimientos

##### Descripción

Imposible leer del archivo de configuración los datos de *arg* para *arg*, del archivo de configuración

##### Acciones recomendadas

Compruebe el archivo de configuración.

Realice un arranque I-Start del sistema con los parámetros correctos.

Compruebe los datos de configuración tanto de la instancia actual como de las instancias inferiores de la estructura.

---

#### 50273, Configuración de movimientos

##### Descripción

Parámetro de configuración incorrecto *arg* para *arg*. Es posible que el parámetro de configuración sea de un tipo desconocido o un valor numérico fuera de rango.

##### Acciones recomendadas

Compruebe el archivo de configuración.

Realice un arranque I-Start del sistema con los parámetros correctos.

---

#### 50274, Configuración de movimientos

##### Descripción

Imposible leer o crear *arg* con el nombre: *arg*. Si la instancia actual existe, se lee. De lo contrario, se crea. En otras palabras, no fue posible leer ni crear la instancia.

##### Acciones recomendadas

Compruebe el archivo de configuración.

Realice un arranque I-Start del sistema con los parámetros correctos.

---

#### 50275, Configuración de movimientos

##### Descripción

Imposible leer el siguiente nombre de *arg*. El nombre anterior es *arg*. La instancia anterior es correcta, pero no es posible leer la instancia siguiente.

Compruebe también el registro de errores de configuración para más detalles.

##### Acciones recomendadas

Compruebe el archivo de configuración.

Realice un arranque I-Start del sistema con los parámetros correctos.

---

#### 50276, Configuración de movimientos

##### Descripción

Longitud estándar de cola de servo (*arg*) fuera de rango (mín.=1, máx.=*arg*).

##### Acciones recomendadas

Compruebe el valor de *std\_servo\_queue\_length* en el archivo de configuración.

Realice un arranque I-Start del sistema con los parámetros correctos.

---

#### 50277, Configuración de movimientos

##### Descripción

Número de ejes excesivo (*arg*) en una redefinición de grupo dinámico. El número permitido es *arg*.

##### Acciones recomendadas

Compruebe el archivo de configuración.

Continúa en la página siguiente

Realice un arranque I-Start del sistema con los parámetros correctos.

---

### 50278, Configuración de movimientos

#### Descripción

Imposible configurar la servopinza (*arg*).

#### Acciones recomendadas

Compruebe los datos de la servopinza en el archivo de configuración.

Realice un arranque I-Start del sistema con los parámetros correctos.

---

### 50279, Configuración de movimientos

#### Descripción

El cambio de herramienta servo requiere la opción Servo Tool Change.

Sin esta opción, la instalación de esta unidad mecánica no se permite.

#### Acciones recomendadas

Compruebe el archivo de configuración.

Realice un arranque I-Start del sistema con los parámetros correctos.

---

### 50280, Configuración del sistema

#### Descripción

La unidad mecánica *arg* está definida en más de un programa de RAPID.

#### Acciones recomendadas

Compruebe el archivo de configuración.

Realice un arranque I-Start del sistema con los parámetros correctos.

---

### 50281, Fallo de proceso

#### Descripción

Tarea: *arg*

Un proceso de la tarea *arg* ha fallado. Esto se debe a un fallo de un proceso en esta tarea, o una tarea sincronizada si se usa MultiMove.

*arg*

#### Acciones recomendadas

Compruebe los demás mensajes que se hayan producido en el mismo momento, para determinar los motivos.

Recuperación: *arg*

---

### 50282, Registro no preparado

#### Descripción

El registro no está preparado para su activación.

#### Acciones recomendadas

Asegúrese de que el registro haya finalizado antes de activarlo.

Compruebe *sensor\_start\_signal*.

---

### 50283, Nombre de archivo de registros no válido

#### Descripción

Nombre de archivo de registros: *arg* desconocido.

#### Acciones recomendadas

Compruebe el nombre del archivo o su existencia, con ayuda del Administrador de archivos.

Grabe un nuevo archivo.

---

### 50284, Imposible activar la unidad mecánica

#### Descripción

La unidad mecánica *arg* no puede ser activada porque no está conectada a ninguna tarea de RAPID.

#### Acciones recomendadas

Compruebe que la conexión entre la unidad mecánica y la tarea de RAPID se haya realizado correctamente en la configuración del controlador.

---

### 50285, DitherAct imposible

#### Descripción

No es posible activar la oscilación.

#### Acciones recomendadas

Asegúrese de elegir un eje que admita el uso de DitherAct.

---

### 50286, Mezcla de bases de coordenadas

#### Descripción

Tarea: *arg*

Hay más de una base de coordenadas de movimientos en la unidad. Motivo *arg*:

1. No se permite utilizar cadenas de bases de coordenadas en coordinación.
2. No se permite intercambiar la unidad que controla la base de coordenadas en la zona de esquina.

Ref. de programa *arg*

#### Acciones recomendadas

1. Reorganice las unidades de forma que todas las unidades que realicen movimientos coordinados sigan a una misma unidad.

*Continúa en la página siguiente*

## 6 Resolución de problemas según el registro de eventos

---

### 6.6 5x xxx

#### Continuación

2. Inserte un punto fino o un movimiento no coordinado entre los dos movimientos de coordenadas.

---

#### 50287, Unidad mecánica no detenida en una posición controlada

##### Descripción

El robot *arg* está semicoordinado con la unidad *arg* desde otra tarea y la unidad se ha movido, o bien falló la recuperación de la trayectoria.

##### Consecuencias

La ejecución o el reinicio del programa serán interrumpidos.

##### Acciones recomendadas

Compruebe en todos los programas que el movimiento semicoordinado esté separado por puntos finos e instrucciones *WaitSyncTask* antes y después del movimiento, así como que la unidad no se mueva entre ellos. Recuerde que la instrucción *WaitSyncTask* también es necesaria a continuación de la semicoordinación, antes de *SyncMoveOn* y *SyncMoveResume*. Compruebe que la unidad se mueva hasta la posición deseada antes del movimiento semicoordinado. A continuación de *SyncMoveOff*, *SyncMoveSuspend*, *ActUnit*, *DeactUnit* o *ClearPath*, la unidad debe moverse (con una nueva instrucción de movimiento) hasta una posición para definir la base de coordenadas, de forma que la otra tarea pueda leerla. La posición puede ser una nueva posición o bien la posición actual de la unidad.

Compruebe si el programa de la unidad está activo en el panel de selección de tareas.

---

#### 50288, ID de sincronización no coincidente

##### Descripción

El número de ID especificado en la instrucción de movimiento debe ser el mismo para todas las tareas de programa que cooperen entre sí.

ID de sincronización no coincidente *arg*, *arg*.

##### Acciones recomendadas

Compruebe que todos los números de ID especificados sean iguales y que todos los punteros de programa estén sincronizados antes de iniciar el programa.

---

#### 50289, Tipo de punto no coincidente en la sincronización

##### Descripción

Las instrucciones de movimiento que el valor de *syncId* = *arg* presenta una mezcla de puntos finos y puntos de zona.

*Continúa en la página siguiente*

##### Acciones recomendadas

Asegúrese de que la instrucción de movimiento de todas las tareas de programa que cooperen entre sí especifique el mismo tipo de punto, ya sea fino o de zona.

---

#### 50290, Servicio no disponible

##### Descripción

Imposible obtener la licencia correcta.

##### Acciones recomendadas

Compruebe su configuración de licencias.

---

#### 50294, Error de transmisión de datos

##### Descripción

La transmisión de datos entre el armario y la tarjeta de medida serie ha fallado.

##### Causas probables

El cable o los componentes electrónicos de transmisión han fallado. Existe un nivel elevado de interferencias eléctricas.

##### Acciones recomendadas

- Inténtelo una vez más.
- Compruebe los cables.
- Compruebe la tarjeta de medida serie.
- Compruebe el módulo de accionamiento.

---

#### 50295, Faltan datos de movimiento

##### Descripción

Faltan datos en la memoria de la tarjeta de medida serie y del sistema de control sobre la unidad mecánica *arg*.

##### Causas probables

Falta el archivo de configuración. Instalada una nueva tarjeta de medida serie conjuntamente con un nuevo sistema de control.

##### Acciones recomendadas

- Cargue nuevos archivos de configuración.

---

#### 50296, Diferencias con los datos de la memoria de la tarjeta de medida serie

##### Descripción

Los datos de la memoria de la tarjeta de medida serie no son iguales a los del armario para la unidad mecánica *arg*.

##### Causas probables

Los datos o el número de serie son distintos en la memoria de la tarjeta de medida serie y en el armario. Se ha cambiado de

manipulador (módulo de tarjeta de medida serie) o de armario, o bien los parámetros de configuración han cambiado.

### Acciones recomendadas

Compruebe el estado a través de la unidad de programación y compruebe si se han cargado los datos de configuración (número de serie) correctos en el armario. Compruebe que el número de serie pertenezca al manipulador que está conectado al armario. Si no es así, sustituya los archivos de configuración o transfiera manualmente los datos de la memoria de la tarjeta SMB al armario si ha sustituido este último.

Si ha sustituido la tarjeta de medida serie con una tarjeta de otro manipulador (con un número de serie distinto), borre primero la memoria de la tarjeta de medida serie desde la unidad de programación y transfiera a continuación los datos del armario a la tarjeta de medida serie.

---

### 50297, Memoria actualizada en la tarjeta de medida serie

#### Descripción

Los datos de la unidad mecánica *arg* han sido trasladados del armario a la tarjeta de medida serie.

#### Causas probables

#### Acciones recomendadas

---

### 50298, Memoria actualizada en el armario

#### Descripción

Los datos de la unidad mecánica *arg* han sido trasladados de la tarjeta de medida serie al armario.

#### Causas probables

#### Acciones recomendadas

---

### 50299, Aviso de control de velocidad

#### Descripción

La velocidad de la unidad *arg* se ha reducido debido a la unidad *arg*, que presenta un límite.

Tarea: *arg* Línea de instrucción: *arg*

#### Causas probables

La velocidad programada es excesiva en esta unidad o el movimiento es demasiado largo en una unidad que presenta un límite.

#### Acciones recomendadas

Cambie la trayectoria o la velocidad programada.  
Desactive el control de velocidad.

---

### 50300, Memoria de la tarjeta de medida serie no utilizada

#### Descripción

La memoria de la tarjeta de medida serie no se utiliza con esta unidad mecánica.

#### Causas probables

Los ejes adicionales no pueden, ni deben, utilizar la memoria de la tarjeta de medida serie.

#### Acciones recomendadas

---

### 50301, Faltan todos los datos de la tarjeta de medida serie

#### Descripción

Faltan todos los datos de la memoria de la tarjeta de medida serie en la tarjeta *arg*, eslabón *arg*, módulo de accionamiento *arg*.

#### Causas probables

Se ha producido un error en la memoria de la tarjeta de medida serie o en la comunicación. Los datos han sido borrados.

#### Acciones recomendadas

Si el armario contiene datos correctos, transfíralos a la memoria de la tarjeta de medida serie. Si el problema no desaparece, compruebe el cable de comunicación que va a la tarjeta de medida serie. Sustituya la tarjeta de medida serie.

---

### 50302, Faltan datos de sensor

#### Descripción

No hay ningún número de serie definido en la tarjeta de medida serie para la unidad mecánica *arg*.

#### Causas probables

La memoria de la tarjeta de medida serie ha sido borrada o se ha instalado una nueva tarjeta de medida serie.

#### Acciones recomendadas

Si el armario contiene datos correctos, transfíralos a la memoria de la tarjeta de medida serie.

---

### 50303, Faltan datos en el armario

#### Descripción

No hay ningún número de serie definido en el armario para la unidad mecánica *arg*.

#### Causas probables

La memoria del armario ha sido borrada o se ha instalado un nuevo armario.

## 6 Resolución de problemas según el registro de eventos

---

### 6.6 5x xxx

#### Continuación

##### Acciones recomendadas

Si la memoria de la tarjeta de medida serie contiene datos correctos, transfíeralos a la memoria del armario.

---

#### 50305, Se utiliza una tarjeta de medida serie anterior

##### Descripción

Se utiliza una tarjeta de medida serie anterior sin memoria de datos.

##### Causas probables

##### Acciones recomendadas

Sustituya la tarjeta con una nueva que tenga memoria de datos o cambie el valor del parámetro "Use old SMB" (Usar tarjeta de medida serie antigua) en la configuración MOTION/ROBOT.

---

#### 50306, Error de identificación de carga

##### Descripción

Imposible realizar la identificación de carga porque el ángulo de la configuración provoca una singularidad en la matriz de inercia.

##### Acciones recomendadas

- Mueva el eje 6 del robot unos 30 grados en cualquier sentido.

---

#### 50307, Opción Extended working range

##### Descripción

Se ha instalado la opción Extended working range. Asegúrese de que se ha retirado el tope mecánico.

---

#### 50308, Tiempo límite de posicionamiento agotado

##### Descripción

El punto fino no ha sido alcanzado en un intervalo máximo de *arg* segundos.

##### Acciones recomendadas

Compruebe el ajuste de los ejes adicionales y las condiciones de In Position (Posicionamiento) (In Position Range, Zero Speed - Área de posicionamiento, Velocidad cero) y compruebe si hay cualquier problema con los cables del resolver.

---

#### 50309, Error de AbsAcc

##### Descripción

Los datos de la tarjeta de medida serie han sido trasladados al armario. Datos de AbsAcc no válidos en la memoria de la tarjeta de medida serie. Se han borrado del armario los datos AbsAcc de la unidad mecánica *arg*.

Continúa en la página siguiente

##### Acciones recomendadas

Cargue nuevos datos de AbsAcc si hay datos disponibles.

---

#### 50310, Ejes independientes no activos

##### Descripción

La unidad mecánica *arg* con ejes independientes no está activa.

##### Acciones recomendadas

Active la unidad mecánica antes de ejecutar la instrucción de ejes independientes.

---

#### 50311, Imposible activar la unidad mecánica en la tarea

##### Descripción

La unidad mecánica *arg* no puede ser activada en la tarea especificada.

##### Acciones recomendadas

Compruebe la conexión entre la unidad mecánica y la tarea de RAPID en la configuración del controlador.

---

#### 50312, Unidad mecánica ya activa en otra tarea

##### Descripción

Imposible activar la unidad mecánica *arg* porque ya está activa en otra tarea de RAPID.

---

#### 50313, Fallo en restablecimiento de movimientos independientes

##### Descripción

El movimiento de restablecimiento del modo de movimientos independientes ha fallado para *arg*. Se ha producido un movimiento sincronizado (MoveL/MoveJ) de la herramienta servo durante el movimiento de restablecimiento del modo de movimientos independientes.

##### Acciones recomendadas

Asegúrese de que la velocidad sincronizada de la herramienta servo sea cero durante la ejecución de los movimientos de restablecimiento del modo de movimientos independientes.

---

#### 50314, Movimiento independiente fuera de alcance

##### Descripción

La posición de movimiento independiente de *arg* está fuera de alcance. Posición programada = *arg* mm.

##### Acciones recomendadas

Ajuste la posición del movimiento independiente.

Compruebe el área de trabajo de la herramienta servo.

---

### 50315, Fallo de trayectoria de esquina

#### Descripción

Tarea: *arg*

La interpolación y el procesamiento se detuvieron antes de la trayectoria de esquina debido a uno de los motivos siguientes:

- Retardo de tiempo.
- Puntos programados muy cerca entre sí.
- El sistema requiere una carga elevada de la CPU.

*arg*

#### Acciones recomendadas

- Reduzca el número de instrucciones existentes entre instrucciones de movimiento consecutivas.
- Reduzca la velocidad, utilice puntos más separados o utilice la opción /CONC.
- Aumente el valor de Increase ipol\_prefetch\_time.

Recuperación: *arg*

---

### 50316, Absolute Accuracy no activada

#### Descripción

La función Absolute Accuracy no está activada.

#### Consecuencias

El posicionamiento del robot no será absolutamente exacto.

#### Acciones recomendadas

1. Active AbsAcc cambiando el parámetro de sistema Use Robot Calibration a calib.  
Compruebe el estado en la ventana de movimiento.
2. Asegúrese también de que absacc.cfg esté cargado en la memoria del controlador.  
Compruebe que los datos existan en una copia de seguridad.

---

### 50317, Desconexión del módulo de accionamiento no permitida

#### Descripción

Se ha intentado desconectar el módulo de accionamiento *arg*, algo que no está permitido.

#### Consecuencias

El sistema pasa al estado Motores OFF y a continuación desconecta el módulo de accionamiento.

#### Causas probables

La desconexión de los módulos de accionamiento sólo se permite en el estado Motores OFF.

#### Acciones recomendadas

Asegúrese de que el sistema se encuentre en el estado Motores OFF antes de desconectar el módulo de accionamiento.

---

### 50318, Reconexión del módulo de accionamiento no permitida

#### Descripción

No se debe reconectar el módulo de accionamiento, dado que el sistema no se encuentra en el estado Motores OFF.

#### Consecuencias

Se ha intentado reconectar el módulo de accionamiento *arg*, algo que no está permitido.

#### Causas probables

La reconexión de los módulos de accionamiento sólo se permite en el estado Motores OFF.

#### Acciones recomendadas

Asegúrese de que el sistema se encuentre en el estado Motores OFF antes de reconectar el módulo de accionamiento.

---

### 50319, Imposible activar la unidad mecánica

#### Descripción

Se ha intentado activar la unidad mecánica *arg*, sin éxito.

#### Consecuencias

La unidad mecánica permanece desactivada.

#### Causas probables

La unidad mecánica está conectada al módulo de accionamiento *arg*, que está desconectado.

#### Acciones recomendadas

- 1) Reconecte el módulo de accionamiento.
- 2) Reintente la activación de la unidad mecánica.

---

### 50320, Módulo de accionamiento ha sido desconectado

#### Descripción

El módulo de accionamiento *arg* ha sido desconectado.

#### Consecuencias

No es posible utilizar ninguna de las unidades mecánicas conectadas al módulo de accionamiento.

## 6 Resolución de problemas según el registro de eventos

---

### 6.6 5x xxx

#### Continuación

---

#### 50321, Módulo de accionamiento ha sido reconectado

##### Descripción

El módulo de accionamiento *arg* ha sido reconectado tras una desconexión.

##### Consecuencias

Es posible utilizar todas las unidades mecánicas conectadas al módulo de accionamiento *arg*.

---

#### 50322, Unidad mecánica no conectada a ninguna tarea de movimiento

##### Descripción

Imposible activar la unidad mecánica *arg* porque no está conectada a ninguna tarea de movimiento.

##### Acciones recomendadas

Compruebe la conexión entre la unidad mecánica y la tarea de RAPID en la configuración del controlador.

---

#### 50323, Imposible leer el sensor de fuerza

##### Descripción

Imposible devolver la lectura de fuerza calibrada.

##### Causas probables

El sistema de control de fuerza no está calibrado.

##### Acciones recomendadas

Utilice la instrucción FCCalib antes de utilizar esta instrucción.

---

#### 50324, Fallo de calibración del control de fuerza

##### Descripción

Imposible calibrar el sistema de control de fuerza.

##### Causas probables

El sistema no se encuentra en el modo de control de posiciones.

##### Acciones recomendadas

Asegúrese de que el robot se encuentre en el modo de control de posiciones antes de usar la instrucción FCCalib.

---

#### 50325, Imposible activar el control de fuerza

##### Descripción

Fallo al activar el control de fuerza.

##### Causas probables

El sistema no está calibrado o ya se encuentra en el modo de control de fuerza. Otro motivo puede ser la existencia de argumentos incorrectos.

##### Acciones recomendadas

Utilice únicamente la instrucción FCAct o FCPress1LStart si el sistema de control de fuerza está calibrado y está activado el modo de control de posiciones. Compruebe todos los argumentos de la instrucción de activación.

---

#### 50326, Imposible desactivar el control de fuerza

##### Descripción

Imposible volver al modo de control de posiciones.

##### Causas probables

Imposible activar el control de posiciones si el robot se está moviendo a causa de fuerzas externas o referencias solicitadas.

##### Acciones recomendadas

Detenga las referencias activas y elimine las fuerzas externas antes de volver a intentarlo.

---

#### 50327, Imposible iniciar referencias

##### Descripción

Imposible iniciar las referencias especificadas por el usuario.

##### Causas probables

El inicio de referencias sólo se permite durante el modo de control de fuerza.

##### Acciones recomendadas

Debe activar el control de fuerza antes de intentar iniciar referencias.

---

#### 50328, Error de parámetro en FCRefSprForce o FCRefSprTorque

##### Descripción

Error en el parámetro Stiffness de una instrucción FCRefSprForce o FCRefSprTorque.

##### Acciones recomendadas

Cambie el valor del parámetro Stiffness de la instrucción FCRefSprForce o FCRefSprTorque a un valor mayor que cero.

---

#### 50329, Error de parámetro en FCRefSprForce

##### Descripción

Error en el parámetro MaxForce de una instrucción FCRefSprForce.

##### Acciones recomendadas

Cambie el valor del parámetro MaxForce de la instrucción FCRefSprForce a un valor mayor que cero.

Continúa en la página siguiente



---

### 50330, Error de parámetro en FCRefSprTorque

**Descripción**

Error en el parámetro MaxTorque de una instrucción FCRefSprTorque.

**Acciones recomendadas**

Cambie el valor del parámetro MaxTorque de la instrucción FCRefSprTorque a un valor mayor que cero.

---

### 50333, Error FCRefLine, FCRefRot o FCRefCircle

**Descripción**

El parámetro Distance de la instrucción FCRefLine o la instrucción FCRefRot y los parámetros Radius y Speed de la instrucción FCRefCircle deben ser mayor que cero.

**Acciones recomendadas**

Cambie los parámetros anteriores de acuerdo con el manual.

---

### 50335, Error de parámetro en FCRefSpiral

**Descripción**

Se utiliza un valor de parámetro no permitido en la función FCRefSpiral.

**Causas probables**

Error en los valores de los parámetros de la función FCRefSpiral.

**Acciones recomendadas**

Modifique los valores de los parámetros de la función FCRefSpiral.

---

### 50336, Error de parámetro en FCGetProcessData

**Descripción**

Imposible obtener información del proceso.

**Causas probables**

Se está utilizando el parámetro opcional DataAtTrigTime en la instrucción FCGetProcessData. Si no se ha producido ningún disparo, se genera este error.

**Acciones recomendadas**

Elimine el parámetro opcional.

---

### 50337, Sensor de fuerza no configurado

**Descripción**

Error en los parámetros del sensor de fuerza.

**Acciones recomendadas**

Compruebe los parámetros de configuración del sensor de fuerza.

---

### 50338, Error de parámetro en FCCondAdvanced

**Descripción**

Error en el parámetro LogicCond de una instrucción FCCondAdvanced.

**Acciones recomendadas**

Modifique el valor del parámetro LogicCond en la instrucción FCCondAdvanced.

---

### 50339, Error de parámetro en FCCondTime

**Descripción**

Error en el parámetro Time de una instrucción FCCondTime.

**Acciones recomendadas**

Cambie el valor del parámetro Time de la instrucción FCCondTime a un valor mayor que cero.

---

### 50340, Error en la definición del rectángulo de control de fuerza

**Descripción**

Se ha producido un error en el parámetro Box de una instrucción FCCondPos o FCSupvPos.

**Acciones recomendadas**

Cambie el valor del parámetro Box en la instrucción FCCondPos o FCSupvPos.

---

### 50341, Error en la definición del cilindro de control de fuerza

**Descripción**

Se ha producido un error en el parámetro Cylinder de una instrucción FCCondPos o FCSupvPos.

**Acciones recomendadas**

Cambie el valor del parámetro Cylinder en la instrucción FCCondPos o FCSupvPos.

---

### 50342, Error en la definición de la esfera de control de fuerza

**Descripción**

Se ha producido un error en el parámetro Sphere de una instrucción FCCondPos o FCSupvPos.

**Acciones recomendadas**

Cambie el valor del parámetro Sphere en la instrucción FCCondPos o FCSupvPos.

## 6 Resolución de problemas según el registro de eventos

---

6.6 5x xxx

### Continuación

---

#### 50343, Error en la definición del cono de control de fuerza

##### Descripción

Error en los parámetros de FCCondOrient o FCSupvOrient.

##### Acciones recomendadas

Cambie los parámetros de FCCondOrient o FCSupvOrient.

---

#### 50344, Ejes fuera de límites en el control de fuerza

##### Descripción

Hay uno o varios ejes fuera de su área de trabajo en el control de fuerza.

##### Acciones recomendadas

Modifique el programa para evitar los límites físicos de los ejes.

---

#### 50345, Error de supervisión de control de fuerza

##### Descripción

Se ha disparado la supervisión especificada por el usuario. El tipo es *arg*.

##### Tipos:

- 1: Posición de TCP
- 2: Orientación de herramienta
- 3: Velocidad de TCP
- 4: Velocidad de reorientación
- 5: Fuerza
- 6: Par
- 7: Velocidad de TCP programada
- 8: Velocidad de reorientación programada

##### Consecuencias

El robot se detendrá.

##### Acciones recomendadas

Desactive el control de fuerza.

Modifique la supervisión o el programa.

---

#### 50346, Error de temperatura del motor

##### Descripción

La temperatura de motor del eje *arg* es excesiva.

##### Consecuencias

No es posible continuar hasta que el motor se enfríe.

---

#### 50348, Error de señal de prueba

##### Descripción

La definición de una señal de prueba ha fallado en *arg*, eje *arg* y canal *arg*.

*Continúa en la página siguiente*

##### Causas probables

La unidad mecánica no está activa.

El número de la señal de prueba no se corresponde con ninguna señal de prueba real.

El número de canal es demasiado elevado.

---

#### 50349, Aviso de ID de sincronización

##### Descripción

Dos instrucciones de movimiento sincronizadas consecutivas de *arg* tienen el mismo valor de ID de sincronización, *arg*.

##### Consecuencias

Si se repite el valor de ID en más de una instrucción de movimiento, puede resultar muy difícil hacer un seguimiento para determinar qué instrucciones de movimiento están sincronizadas. Por ejemplo, esto puede causar problemas a la hora de modificar posiciones.

##### Acciones recomendadas

Cambie la instrucción de movimiento sincronizada *arg* de *arg* de forma que tenga un valor de ID de sincronización exclusivo.

---

#### 50350, Ecuación de software no permitida

##### Descripción

No es posible ejecutar la ecuación de software porque el movimiento independiente está activado.

##### Acciones recomendadas

Asegúrese de que los movimientos independientes no estén activados al ejecutar un punto de servo con ecuación de software.

---

#### 50351, Movimiento independiente no permitido

##### Descripción

No es posible ejecutar un movimiento independiente mientras la ecuación de software esté activa.

##### Acciones recomendadas

Asegúrese de que la ecuación de software esté desactivada al ejecutar un movimiento de pistola independiente.

---

#### 50352, Número no coincidente de instrucciones de movimiento

##### Descripción

El uso de Path Recorder dentro del movimiento sincronizado requiere:

Que el offset de la herramienta esté presente en todas las tareas de programa que cooperen entre sí, o que no esté presente en ninguna.

Que todas las tareas de programa que cooperen entre sí se muevan hacia atrás o hacia delante el mismo número de instrucciones de movimiento.

### Acciones recomendadas

Compruebe que todas las tareas utilicen el argumento opcional Tool Offset o que ninguna lo use.

Compruebe que los identificadores pathrec con movimiento hacia delante estén en la misma posición en todas las tareas del mismo bloque sincronizado.

---

### 50353, Imposible leer los datos de la tarjeta codificadora

#### Descripción

El sistema no ha podido leer los datos de una tarjeta codificadora.

#### Consecuencias

La exactitud de seguimiento durante la aceleración y deceleración puede reducirse.

#### Causas probables

Se ha especificado un nombre de unidad incorrecto en el parámetro de proceso de *arg*

#### Acciones recomendadas

1) Compruebe que haya especificado el nombre de unidad correcto en el parámetro de proceso de nombre de unidad de E/S de *arg*

---

### 50354, Referencia de fuerza solicitada demasiado grande

#### Descripción

La referencia de fuerza solicitada es más grande que el valor máximo configurado.

#### Consecuencias

La referencia de fuerza solicitada ha sido reducida al valor configurado.

#### Acciones recomendadas

Para permitir una fuerza de referencia mayor, necesita actualizar los parámetros del sistema. Recuerde que hay un límite absoluto de tamaño de fuerza de referencia, que depende del tipo de robot.

---

### 50355, Referencia de par solicitada demasiado grande

#### Descripción

La referencia de par solicitada es más grande que el valor máximo configurado.

#### Consecuencias

El par solicitado ha sido reducido al valor máximo configurado.

#### Acciones recomendadas

Para permitir un par de referencia mayor, necesita actualizar los parámetros del sistema.

---

### 50356, La fuerza MaxForce solicitada es demasiado grande

#### Descripción

El valor del parámetro MaxForce de la instrucción FRefSprForce es más grande que el valor máximo configurado.

#### Consecuencias

El parámetro MaxForce ha sido reducido al valor máximo configurado.

#### Acciones recomendadas

Para permitir un valor mayor, necesita actualizar los parámetros del sistema.

---

### 50357, El par MaxTorque solicitado es demasiado grande

#### Descripción

El valor del parámetro MaxTorque de la instrucción FRefSprTorque es más grande que el valor máximo configurado.

#### Consecuencias

El parámetro MaxTorque ha sido reducido al valor máximo configurado.

#### Acciones recomendadas

Para permitir un valor mayor, necesita actualizar los parámetros del sistema.

---

### 50358, Cerca de singularidad con el control de fuerza activado

#### Descripción

Cerca de singularidad mientras el modo de control de fuerza estaba activado para el robot *arg*.

## 6 Resolución de problemas según el registro de eventos

---

6.6 5x xxx

### Continuación

#### Acciones recomendadas

Modifique la trayectoria para alejarse de la singularidad o cambie la interpolación de los ejes.

---

### 50359, Uso de Path Recorder no permitido en el nivel StorePath

#### Descripción

Path Recorder sólo puede usarse en el nivel de trayectoria básico. Se ha detenido Path Recorder.

#### Acciones recomendadas

Detenga Path Recorder antes que StorePath, reiníciela a continuación de RestoPath.

---

### 50361, Error de liberación de frenos

#### Descripción

Error de posición excesiva del eje *arg* tras la liberación del freno.

#### Acciones recomendadas

Inténtelo una vez más. Compruebe los cables. Compruebe el hardware. Compruebe el ajuste si el error corresponde a un eje adicional.

---

### 50362, Tiempo límite agotado al liberar los frenos

#### Descripción

El eje *arg* no se encontraba en posición tras el tiempo máximo de liberación de frenos.

#### Acciones recomendadas

Inténtelo una vez más. Compruebe los cables. Compruebe el hardware. Compruebe el ajuste si el error corresponde a un eje adicional.

---

### 50363, Fallo de SyncMoveOn

#### Descripción

Fallo de inicio del movimiento sincronizado debido a un error interno.

#### Consecuencias

No es posible reiniciar los programas desde la posición actual.

#### Acciones recomendadas

Mueva los punteros de programa e inténtelo de nuevo.

---

### 50364, Eje en el modo de vector actual

#### Descripción

Aviso: El eje *arg* está configurado en los datos de *arg* como un eje de vector actual. El sistema de accionamiento se desconectará de este eje durante el funcionamiento normal.

#### Acciones recomendadas

Ejecute el programa de servicio para activar el vector actual. Cambie a FALSE los datos de configuración del parámetro *current\_vector\_on* del SISTEMA DE ACCIONAMIENTO para un funcionamiento normal.

---

### 50366, Error de referencia

#### Descripción

Se ha producido un error en el cálculo de referencia. Estado interno *arg*.

#### Consecuencias

El controlador pasa al estado Motores OFF

#### Acciones recomendadas

Compruebe los registros de errores para encontrar errores anteriores que podrían estar causando este problema. Intente reiniciar el programa, posiblemente tras mover el puntero de programa. Rearranque el controlador.

---

### 50367, Paro de máquina de Sensor Sync

#### Descripción

El dispositivo Sensor Sync *arg* ha activado la señal de paro de máquina *arg*.

#### Acciones recomendadas

No reinicie el robot antes de abrir la máquina. Sensor Sync desactivado.

---

### 50368, Distancia demasiado corta entre eventos equidistantes

#### Descripción

Los eventos están demasiado cerca el uno del otro. Fin de recursos internos (eventos).

Tarea: *arg*

Ref. de programa *arg*

#### Acciones recomendadas

Aumente la distancia entre eventos equidistantes o utilice posiciones intermedias para reducir la longitud del segmento.

Continúa en la página siguiente

---

### 50369, Fallo de calibración utilizando el offset almacenado

**Descripción**

Imposible calibrar el sensor usando el offset almacenado.

**Consecuencias**

El sistema de control de fuerza no está calibrado. No es posible activar el control de fuerza.

**Causas probables**

La calibración con un offset almacenado sólo es posible si se ha realizado anteriormente una calibración normal.

---

### 50370, Fallo de transfer. de datos a memoria de tarjeta de medida serie

**Descripción**

Transferencia de datos del armario a la memoria de la tarjeta de medida serie no permitida o interrumpida en el caso de la unidad mecánica *arg* debido a la desconexión de la tarjeta de medida serie.

**Causas probables**

La tarjeta de medida serie fue desconectada antes de la calibración o durante la misma, o durante el movimiento manual de datos a la memoria de la tarjeta de medida serie.

**Acciones recomendadas**

Reintente la calibración o mueva manualmente los datos del armario a la memoria de la tarjeta de medida serie tras reconectarla.

---

### 50371, La velocidad programada es excesiva

**Descripción**

La función de cambio de velocidad sólo se permite con la velocidad reducida programada.

**Causas probables**

La velocidad programada es excesiva.

**Acciones recomendadas**

Reduzca la velocidad programada o modifique los parámetros de configuración.

---

### 50372, Fuerza de contacto excesiva

**Descripción**

La fuerza de contacto es excesiva durante la fase de recuperación.

**Causas probables**

La trayectoria programada en la función de recuperación crea fuerzas de contacto excesivas.

**Acciones recomendadas**

Compruebe y modifique la función de recuperación o permita una fuerza de contacto superior.

---

### 50373, Tiempo de evento preestablecido demasiado prolongado

**Descripción**

El tiempo de evento preestablecido que se ha configurado es demasiado prolongado. El valor máximo es *arg*.

**Consecuencias**

El tiempo de evento preestablecido se reduce al valor máximo.

**Causas probables**

Este error puede producirse en el caso de los robots que tienen una resolución dinámica baja y un tiempo de evento preestablecido prolongado. Se debe a las limitaciones de la memoria del ordenador.

**Acciones recomendadas**

Reduzca el tiempo de evento preestablecido en los parámetros de configuración a un valor no superior a *arg*.

---

### 50374, Error de paro de programa de FC SpeedChange

**Descripción**

FC SpeedChange no puede detener un robot en el estado de recuperación.

**Acciones recomendadas**

Mueva el puntero de programa, realice un movimiento manual para alejar el robot de la posición actual y reinicie el programa.

---

### 50375, Carga dinámica excesiva

**Descripción**

El par necesario para el robot *arg* y el eje *arg* es excesivo.

**Acciones recomendadas**

Si utiliza la oscilación, una de estas acciones puede resolver el problema:

- Reduzca la frecuencia o la amplitud de la oscilación de este movimiento.
- Reduzca la velocidad de proceso.
- Incremente el tamaño de las zonas si está utilizando zonas pequeñas.

## 6 Resolución de problemas según el registro de eventos

---

### 6.6 5x xxx

#### Continuación

- Incremente la distancia entre los puntos programados si están cerca.

Si usa Conveyor Tracking: Reduzca la velocidad del transportador.

---

#### 50376, Fallo de interpolación geométrica.

##### Descripción

Tarea: *arg*

Imposible interpolar la geometría deseada.

Ref. de programa *arg*

(Código interno: *arg*)

##### Acciones recomendadas

Amplíe el tamaño de zona, mueva el puntero programado, cambie la orientación de la herramienta o cambie el método de interpolación.

---

#### 50377, Sólo permitida en el control de posición

##### Descripción

Esta instrucción sólo se permite si el robot está en el modo de control de posición.

##### Causas probables

El error depende de la llamada a una instrucción cuyo uso sólo se permite en el control de posición mientras se está en el modo de control de fuerza.

##### Acciones recomendadas

Llame a la instrucción sólo si el robot está en el modo de control de posición.

---

#### 50378, Error en FCsetMaxForceChangeTune

##### Descripción

Valor incorrecto en el parámetro ForceChange de la instrucción FCsetMaxForceChangeTune.

##### Consecuencias

El programa se detendrá.

##### Causas probables

El parámetro debe ser mayor que cero y menor que el valor configurado.

##### Acciones recomendadas

Cambie el valor del parámetro.

---

#### 50379, Unidades mecánicas activas cambiadas

##### Descripción

Al llamar a RestoPath, todas las unidades mecánicas deben estar en el mismo estado activo que cuando se llamó a StorePath.

##### Acciones recomendadas

Asegúrese de que todas las unidades mecánicas que estuvieran activas al llamar a StorePath sigan activas y que ninguna otra unidad mecánica esté activa al llamar a RestoPath.

---

#### 50380, Error de suma de comprobación

##### Descripción

Los datos de la memoria de la tarjeta SMB para la unidad mecánica *arg* tienen una suma de comprobación errónea.

##### Causas probables

Nueva tarjeta SMB. Sistema apagado antes de finalizar el guardado de los datos.

##### Acciones recomendadas

- Cargue nuevos archivos de configuración.

---

#### 50381, Velocidad demasiado baja.

##### Descripción

Tarea: *arg*

La velocidad es demasiado baja (resolución numérica).

Ref. de programa *arg*

##### Acciones recomendadas

Aumente la velocidad programada.

Compruebe también las demás tareas sincronizadas de una aplicación Multimove.

---

#### 50382, Error de patrón de oscilación

##### Descripción

El cálculo del patrón de oscilación ha fallado debido a un error interno.

##### Acciones recomendadas

Intente reiniciar.

---

#### 50383, Error de configuración de Cartesian Soft Servo

##### Descripción

Algún parámetro de configuración de Cartesian Soft Servo no es válido.

Continúa en la página siguiente

**Consecuencias**

El sistema no se inicia.

**Causas probables**

Algún parámetro de configuración ha sido cambiado a un valor no permitido.

**Acciones recomendadas**

Verifique que todos los parámetros modificados estén dentro de los límites permitidos.

---

**50384, Cuaternios de Cartesian Soft Servo no válidos****Descripción**

Los cuaternios de la herramienta, el objeto de trabajo o el argumento RefOrient de la instrucción CSSAct no son válidos.

**Consecuencias**

Cartesian Soft Servo no se activa.

**Acciones recomendadas**

Compruebe los cuaternios de la herramienta, el objeto de trabajo o el argumento RefOrient de la instrucción CSSAct.

---

**50385, Fallo de activación de Cartesian Soft Servo****Descripción**

La instrucción CSSAct ha fallado.

**Causas probables**

Cartesian Soft Servo ya estaba activado.

**Acciones recomendadas**

Cartesian Soft Servo debe ser desactivado para poder activarlo de nuevo.

---

**50386, Fallo de activación de desplazamiento de Cartesian Soft Servo****Descripción**

La instrucción CSSForceOffsetAct ha fallado.

**Consecuencias**

El offset de fuerza no fue activado.

**Causas probables**

La instrucción CSSForceOffsetAct sólo se permite si Cartesian Soft Servo está activado.

**Acciones recomendadas**

Active Cartesian Soft Servo con la instrucción CSSAct antes de usar la instrucción CSSForceOffsetAct.

---

**50387, Cartesian Soft Servo en estado casi inestable****Descripción**

Cartesian Soft Servo está en un estado casi inestable.

**Consecuencias**

El robot se detiene como medida de seguridad.

**Causas probables**

La amortiguación del sistema es demasiado baja.

**Acciones recomendadas**

La amortiguación se calcula a partir de una relación de rigidez. Cambie el valor de Stiffness o StiffnessNonSoftDir en la instrucción CSSAct. Si esto no resuelve el problema, incremente el valor del parámetro de configuración Damping Stability Limit o cambie el parámetro Stiffness a la relación de amortiguación.

---

**50388, Error de supervisión de posición de Cartesian Soft Servo****Descripción**

Se ha disparado el cambio de modo de la supervisión de posición definida por el usuario en Cartesian Soft Servo.

**Consecuencias**

El robot se detiene.

**Causas probables**

El error de posición es mayor que el rango permitido especificado en la configuración.

**Acciones recomendadas**

Incremente el valor de error de posición permitido en la configuración o modifique el programa.

---

**50389, Singularidad de Cartesian Soft Servo****Descripción**

El robot está demasiado cerca de la singularidad, lo cual afecta al comportamiento de Cartesian Soft Servo.

**Consecuencias**

El comportamiento del robot será distinto del especificado.

**Acciones recomendadas**

Modifique el programa para evitar la singularidad.

---

**50390, Supervisión de velocidad de Cartesian Soft Servo****Descripción**

Se ha disparado el cambio de modo de la supervisión de velocidad definida por el usuario en Cartesian Soft Servo.

## 6 Resolución de problemas según el registro de eventos

---

### 6.6 5x xxx

#### Continuación

##### Consecuencias

El robot se detiene.

##### Causas probables

El error de velocidad es mayor que el rango permitido especificado en la configuración.

##### Acciones recomendadas

Incrementa el valor de error de velocidad permitido en la configuración o modifique el programa.

---

### 50391, Movimiento de Cartesian Soft Servo no permitido

##### Descripción

Se ha detectado movimiento manual o un movimiento programado.

##### Consecuencias

La orden de movimiento no se tiene en cuenta.

##### Acciones recomendadas

El movimiento durante Cartesian Soft Servo sólo se permite si se ha utilizado el modificador AllowMove en la instrucción CSSAct.

---

### 50392, Error de comunicación de SafeMove

##### Descripción

La comunicación con el controlador de SafeMove en el Drive Module *arg* ha fallado.

##### Consecuencias

No es posible realizar pruebas de frenos.

##### Acciones recomendadas

Compruebe si el hardware de SafeMove está conectado.

---

### 50393, Offset de fuerza no aplicado en la dirección del servo suave

##### Descripción

La dirección de offset de fuerza indicada en CSSForceOffsetAct no es la misma que la dirección suave especificada en CSSAct.

##### Consecuencias

El robot no resultará más fácil de presionar en la dirección suave. También pueden existir desviaciones de posición de la ruta programada en las direcciones no pertenecientes al servo suave.

##### Acciones recomendadas

Asegúrese de que la dirección indicada en CSSForceOffsetAct sea compatible con la dirección indicada en CSSAct.

Continúa en la página siguiente

---

### 50394, La trayectoria de la unidad se ha eliminado

##### Descripción

El robot *arg* está semicoordinado con la unidad *arg* desde otra tarea y la trayectoria de la unidad se ha eliminado después de modpos, SyncMoveOff, SyncMoveSuspend, ActUnit, DeactUnit o ClearPath, por lo que no es posible leer la posición desde otras tareas.

##### Consecuencias

La ejecución o el reinicio del programa serán interrumpidos.

##### Acciones recomendadas

Si la posición programada de la unidad es movida por modpos cuando el robot está semicoordinado con la unidad, ejecute paso a paso la unidad hasta la nueva posición para definir la trayectoria y mueva el PP del programa del robot para poder reiniciar el programa.

Si el movimiento semicoordinado comienza a continuación de SyncMoveOff, SyncMoveSuspend, ActUnit, DeactUnit o ClearPath en el programa de la unidad, inserte un movimiento de la unidad hasta un punto fino, sumado a WaitSyncTask, en todos los programas.

Compruebe en todos los programas que el movimiento semicoordinado esté separado por puntos finos e instrucciones WaitSyncTask antes y después del movimiento y que la unidad no se mueva entre ellos. Recuerde que la instrucción WaitSyncTask también es necesaria a continuación de la semicoordinación, antes de SyncMoveOn y SyncMoveResume.

---

### 50395, Movimiento programado demasiado largo

##### Descripción

Tarea: *arg*

Este movimiento es demasiado largo para la velocidad programada. La resolución numérica de la planificación de trayectorias no es suficiente.

Ref. de programa *arg*

##### Consecuencias

La velocidad será incrementada, es decir, será mayor que la velocidad programada.

##### Acciones recomendadas

Inserte puntos intermedios o incremente la velocidad.



---

### 50396, Error de supervisión de fuerza predeterminada de FC

**Descripción**

La supervisión de fuerza predeterminada se ha disparado porque las fuerzas programadas o las fuerzas externas medidas son mayores que el límite de seguridad del tipo de robot.

**Consecuencias**

El robot se detendrá.

**Acciones recomendadas**

Modifique el programa para reducir la fuerza externa total que actúa en el robot.

---

### 50397, Error de velocidad de rotación de la base de coord. de la trayectoria

**Descripción**

La velocidad de rotación de la base de coordenadas de la trayectoria es demasiado elevada al utilizar FC Machining con ForceFrameRef cambiado a FC\_REFFRAME\_PATH.

**Consecuencias**

El robot se detendrá.

**Acciones recomendadas**

Reduzca la velocidad programada, agrande las zonas de esquina o reduzca la distancia existente entre la trayectoria programada y la superficie.

---

### 50398, El círculo AbsAcc comienza con un cambio de base de coordenadas

**Descripción**

Tarea: *arg*

Si se dispone de la opción AbsAcc, las instrucciones MoveC coordinadas con otro robot deben usar la misma herramienta y el mismo objeto de trabajo que la instrucción de movimiento anterior.

**Consecuencias**

El robot se detendrá.

**Acciones recomendadas**

Traslade la instrucción de movimiento a antes de *arg*, de forma que ambas utilicen las mismas bases de coordenadas. Como alternativa, añada una instrucción MoveL (redundante) al punto inicial del arco de círculo, con las mismas bases de coordenadas que la instrucción MoveC.

---

### 50399, Círculo AbsAcc como primera instrucción de movimiento

**Descripción**

Tarea: *arg*

Si se tiene la opción AbsAcc, MoveC no puede ser la primera instrucción de movimiento.

**Consecuencias**

El robot se detendrá.

**Acciones recomendadas**

Añada una instrucción de movimiento antes de *arg*, con la misma herramienta y las mismas bases de coordenadas.

---

### 50400, Error de configuración de movimientos

**Descripción**

El parámetro disconnect\_link\_at\_deactivate de MEASUREMENT\_CHANNEL era incoherente con measurement\_link *arg*. Todos los canales del mismo enlace deben tener el mismo valor en este parámetro.

**Acciones recomendadas**

Compruebe el archivo de configuración.

Realice un arranque I-Start del sistema con los parámetros correctos.

---

### 50401, Fallo de sincronización de inicio

**Descripción**

El relé de sistema '*arg*' está definido pero no se recibió ninguna respuesta durante el inicio (con una espera de *arg* minutos).

**Acciones recomendadas**

Asegúrese de que la señal in\_signal del relé esté configurada y conectada, y de que todos los sistemas sincronizados se inicien simultáneamente.

---

### 50402, Corrección no terminada en un punto fino

**Descripción**

Tarea: *arg*

La última instrucción de movimiento con corrección especificada debe ser un punto fino.

Ref. de programa *arg*

**Acciones recomendadas**

Cambie el valor del parámetro zone a fine.

## 6 Resolución de problemas según el registro de eventos

---

### 6.6 5x xxx

#### Continuación

---

#### 50403, Tarjeta de AW no conectada

##### Descripción

Durante la puesta en marcha, no se ha establecido ninguna comunicación con la unidad <arg> en el bus <arg>.

##### Consecuencias

No es posible utilizar la unidad ni las señales que contiene dado que en este momento la unidad no se está comunicando con el controlador.

##### Causas probables

Bien la unidad no está conectada al sistema o bien está conectada pero tiene asignada una dirección incorrecta.

##### Acciones recomendadas

1. Asegúrese de todas las direcciones de las unidades se correspondan con la configuración.
2. Asegúrese de que todas las direcciones sean exclusivas y que no sean utilizadas por más de una unidad.
3. Cambie la dirección y/o conecte la unidad que faltaba.
4. Si ha cambiado la dirección, debe apagar y encender de nuevo la alimentación de la unidad para garantizar que la dirección quede cambiada.

---

#### 50404, Movimiento de eje adicional durante interpolación de muñeca

##### Descripción

Tarea: *arg*

Ref. de programa *arg*

Se ha programado un eje adicional para que se mueva durante la interpolación de la muñeca.

##### Consecuencias

La ejecución de la tarea se detendrá.

##### Acciones recomendadas

Asegúrese de que no se haya programado el movimiento de un eje adicional durante la interpolación de la muñeca.

---

#### 50405, Movimiento coordinado durante interpolación de muñeca

##### Descripción

Tarea: *arg*

Ref. de programa *arg*

Se ha intentado realizar una interpolación de muñeca frente a una base de coordenadas en movimiento.

##### Consecuencias

La ejecución de la tarea se detendrá.

Continúa en la página siguiente

##### Acciones recomendadas

Elimine la coordinación de movimientos mientras se realiza la interpolación de la muñeca.

---

#### 50406, Punto de interpolación de muñeca no en el plano del círculo

##### Descripción

Tarea: *arg*

Ref. de programa *arg*

El objetivo *arg* no se encuentra en el plano del círculo. La desviación es de *arg* mm.

p1 = punto de inicio

p2 = punto de círculo

p3 = punto final

##### Consecuencias

En un proceso de corte, el orificio cortado no será circular.

##### Acciones recomendadas

Si desea un arco circular, cambie el objetivo correspondiente de forma que esté en el plano del círculo.

---

#### 50407, Eje de muñeca bloqueado

##### Descripción

Tarea: *arg*

Ref. de programa *arg*

Imposible realizar la interpolación de muñeca con *arg* porque el eje *arg* está bloqueado.

##### Consecuencias

La ejecución de la tarea se detendrá.

##### Acciones recomendadas

Cambie a otra combinación de ejes de muñeca que no suponga el uso del eje bloqueado. Recuerde que el robot debe tener al menos dos ejes móviles en la muñeca para poder hacer la interpolación de muñeca.

---

#### 50408, Límite de ejes de muñeca

##### Descripción

Tarea: *arg*

Ref. de programa *arg*

Imposible realizar la interpolación de muñeca porque el eje de robot *arg* vulneraría un límite de ejes.

##### Consecuencias

La ejecución de la tarea se detendrá.

### Acciones recomendadas

Seleccione otra configuración de robot u otra combinación de ejes de muñeca.

---

### 50409, Interpolación de muñeca imposible

#### Descripción

Tarea: *arg*

Ref. de programa *arg*

La interpolación de muñeca programada no es cinemáticamente posible con *arg*.

#### Consecuencias

La ejecución de la tarea se detendrá.

#### Acciones recomendadas

Seleccione otra configuración de robot u otra combinación de ejes de muñeca. Las combinaciones posibles de ejes de muñeca son: Wrist45, Wrist46 y Wrist56.

---

### 50410, Objetivos colineales en un orden incorrecto

#### Descripción

Tarea: *arg*

Ref. de programa *arg*

Los objetivos programados son colineales, pero el punto final está entre el punto de inicio y el punto de círculo.

#### Consecuencias

La ejecución de la tarea se detendrá.

#### Acciones recomendadas

Si desea una línea recta, deje que el punto de círculo y el punto final intercambien sus posiciones.

---

### 50411, Sobrepasada la carga de TCP programada máxima permitida

#### Descripción

La carga de TCP definida actualmente para el robot *arg* sobrepasa la carga máxima permitida para el modelo de robot.

#### Consecuencias

El robot se detendrá.

#### Causas probables

La combinación de la carga actual de la herramienta y la carga útil sobrepasa la carga máxima permitida para el modelo de robot.

#### Acciones recomendadas

Asegúrese de que la carga total del TCP esté dentro del diagrama de carga del robot.

---

### 50412, Error en instrucción de ajuste de cambio de velocidad

#### Descripción

La instrucción de ajuste de cambio de velocidad ha generado un error.

#### Consecuencias

El robot se detendrá.

#### Causas probables

La instrucción de ajuste de cambio de velocidad no estaba permitida o los parámetros indicados no fueron válidos.

#### Acciones recomendadas

Compruebe los valores del parámetro y el tipo de ajuste y asegúrese de que la opción Force Control correcta esté instalada y configurada correctamente.

---

### 50413, Error de sobrecarga de resistencias de drenaje

#### Descripción

En el módulo de accionamiento *arg*, la resistencia de frenado conectada a la unidad de rectificación de la posición de unidad de accionamiento *arg* estaba sobrecargada.

#### Consecuencias

No podrá realizar ninguna operación hasta que la resistencia de frenado se haya enfriado. El sistema pasa al estado Motors OFF.

#### Causas probables

- 1) Es posible que el programa del usuario contenga una deceleración excesiva de los ejes del manipulador. Este fallo es más probable si el sistema contiene ejes adicionales.
- 2) La resistencia de frenado tiene una resistencia incorrecta.
- 3) Cortocircuito en el cable de motor de fase a fase o de fase a tierra.

#### Acciones recomendadas

- 1) Escriba de nuevo el programa del usuario para reducir la utilización de deceleraciones bruscas.
- 2) Desconecte la resistencia de frenado y compruebe el cable y mida la resistencia. El valor esperado debe ser de aproximadamente *arg* ohmios.
- 3) Compruebe que no existan cortocircuitos internos ni a tierra en los cables de motor.

## 6 Resolución de problemas según el registro de eventos

---

### 6.6 5x xxx

#### Continuación

---

#### 50414, Aviso de sobrecarga de resistencias de drenaje

##### Descripción

En el módulo de accionamiento *arg*, la resistencia de frenado conectada a la unidad de rectificación de la posición de unidad de accionamiento *arg* está próxima a la sobrecarga.

##### Consecuencias

La operación será posible pero el sistema se acerca a un error de paro.

##### Causas probables

- 1) Es posible que el programa del usuario contenga una deceleración excesiva de los ejes del manipulador. Este fallo es más probable si el sistema contiene ejes adicionales.
- 2) La resistencia de frenado tiene una resistencia incorrecta.
- 3) Cortocircuito en el cable de motor de fase a fase o de fase a tierra.

##### Acciones recomendadas

- 1) Escriba de nuevo el programa del usuario para reducir la utilización de deceleraciones bruscas.
- 2) Desconecte la resistencia de frenado y compruebe el cable y mida la resistencia. El valor esperado debe ser de aproximadamente *arg* ohmios.
- 3) Compruebe que no existan cortocircuitos internos ni a tierra en los cables de motor.

---

#### 50415, Error de temperatura del motor

##### Descripción

La temperatura de motor del eje *arg* es excesiva.

##### Consecuencias

No es posible continuar hasta que el motor se enfríe. El sistema pasa al estado Motors OFF.

##### Causas probables

Es posible que el programa del usuario contenga una aceleración y una deceleración demasiado bruscas del eje. El par de gravedad o fuerzas externas ejercidos sobre el eje también pueden ser demasiado elevados.

##### Acciones recomendadas

Escriba de nuevo el programa del usuario para reducir la utilización de los motores.

---

#### 50416, Aviso de temperatura de motor

##### Descripción

La temperatura de motor del eje *arg* se acerca a su valor máximo.

*Continúa en la página siguiente*

##### Consecuencias

Es posible continuar, pero el margen hasta la temperatura máxima permitida es demasiado estrecho para mantener el funcionamiento mucho tiempo.

##### Causas probables

Es posible que el programa del usuario contenga una aceleración y una deceleración demasiado bruscas del eje. El par de gravedad o fuerzas externas ejercidos sobre el eje también pueden ser demasiado elevados.

##### Acciones recomendadas

Escriba de nuevo el programa del usuario para reducir la utilización de los motores.

---

#### 50417, Error de sobrecarga de la unidad de accionamiento

##### Descripción

La unidad de accionamiento del eje *arg* ha alcanzado un nivel de temperatura excesivo. El eje está conectado al módulo de accionamiento *arg* con la unidad de accionamiento de la posición de unidad *arg* y el nodo *arg*.

##### Consecuencias

No podrá realizar ninguna operación hasta que el accionamiento se haya enfriado. El sistema pasa al estado Motors OFF.

##### Causas probables

- 1) El eje puede estar funcionando con un par excesivo durante periodos prolongados.
- 2) Cortocircuito en el manipulador con cables de motor largos.

##### Acciones recomendadas

- 1) Si es posible, escriba de nuevo el programa del usuario para reducir las aceleraciones y deceleraciones bruscas.
- 2) Reduzca el par estático debido a la gravedad o fuerzas externas.
- 3) Compruebe si existe algún cortocircuito en el cable de motor o en el motor.
- 4) Compruebe si hay otros registros de eventos de hardware.

---

#### 50418, Aviso de sobrecarga de la unidad de accionamiento

##### Descripción

La unidad de accionamiento del eje *arg*, conectado al sistema de accionamiento *arg* con la unidad de accionamiento en la posición de unidad *arg* y el nodo *arg*, se acerca a un nivel de temperatura excesivo.

### Consecuencias

Es posible continuar, pero el margen hasta la temperatura máxima es demasiado estrecho para un funcionamiento prolongado.

### Causas probables

- 1) El eje puede estar funcionando con un par excesivo durante periodos prolongados.
- 2) Cortocircuito en el manipulador con cables de motor largos.

### Acciones recomendadas

- 1) Si es posible, escriba de nuevo el programa del usuario para reducir las aceleraciones y deceleraciones bruscas.
- 2) Reduzca el par estático debido a la gravedad o fuerzas externas.
- 3) Compruebe si existe algún cortocircuito en el cable de motor o en el motor.
- 4) Compruebe si hay otros registros de eventos de hardware.

---

### 50419, Error de base\_frame común

#### Descripción

Tarea: *arg*

La base de coordenadas *base\_frame* fue movida por una tarea distinta del robot y no ha podido ser resuelta, motivo *arg*:

- 1 SingArea\Wrist no admitido con MoveC.
- 2 La base de coordenadas *base\_frame* debe ser movida por el primer *motion\_group* sincronizado.
- 3 Sólo es posible gestionar una base de coordenadas *base\_frame* común.
- 4 Absacc no admitido con MoveC.
- 5 La base de coordenadas *base\_frame* común sólo puede resolverse en el movimiento sincronizado.

Ref. de programa *arg*

#### Acciones recomendadas

- 1 Utilice SingArea\Off. También puede utilizar CirPathMode.
- 2,3 Compruebe la configuración del controlador y del movimiento.
- 4 Utilice MoveL o elimine absacc.
- 5 Utilice MoveAbsJ.

---

### 50420, Error de unidad mecánica IndCnv

#### Descripción

La unidad mecánica *arg* no está configurada correctamente para la funcionalidad IndCnv.

#### Consecuencias

La ejecución del programa se detiene.

### Causas probables

La unidad mecánica *arg* se compone de más de una unidad sencilla.

La unidad sencilla conectada a *arg* no es del tipo FREE\_ROT.

La unidad sencilla conectada a *arg* no está definida como una unidad sencilla de tipo Indexing Move.

### Acciones recomendadas

Asegúrese de que la unidad mecánica *arg* se componga de una sola unidad sencilla.

Asegúrese de que el parámetro de configuración Motion/Single Type/Mechanics sea del tipo FREE\_ROT.

Asegúrese de que el parámetro de configuración Motion/Single Type/Indexing Move tenga el valor TRUE.

---

### 50421, Error de seguimiento de unidad sencilla IndCnv

#### Descripción

La unidad sencilla *arg* no está configurada como una unidad sencilla de tipo Indexing Move.

#### Consecuencias

La ejecución del programa se detiene.

#### Acciones recomendadas

Asegúrese de que el parámetro de configuración Process/Can Interface/Single To Track se refiera a una unidad sencilla cuyo parámetro Motion/Single Type/Indexing Move tenga el valor TRUE.

---

### 50422, Error de ejes IndCnv e independientes

#### Descripción

No se permite el uso de instrucciones de ejes independientes si la unidad sencilla *arg* está en el modo indexado.

#### Consecuencias

La ejecución del programa se detiene.

#### Acciones recomendadas

Ejecute la instrucción de RAPID IndCnvReset antes de usar el eje como un eje independiente.

---

### 50423, Tiempo de IndCnv demasiado breve antes de movimiento de indexación

#### Descripción

El tiempo transcurrido entre la señal de disparo y el inicio del movimiento indexado es demasiado breve.

#### Consecuencias

La ejecución del programa se detiene.

*Continúa en la página siguiente*

## 6 Resolución de problemas según el registro de eventos

---

### 6.6 5x xxx

#### Continuación

##### Acciones recomendadas

Incrementa el valor del parámetro de sistema "Motion/Single Type/Time before indexing move" a al menos *arg* (ms).  
Elimine o reduzca las limitaciones de aceleración del robot si es posible.  
Consulte el manual de aplicaciones del seguimiento de transportadores para otras acciones.

---

#### 50424, Tipo de robot de IndCnv no admitido

##### Descripción

La funcionalidad de IndCnv no admite el tipo de robot instalado.

##### Consecuencias

La ejecución del programa se detiene.

---

#### 50425, El parámetro Friction FFW On no está activado

##### Descripción

El ajuste de los parámetros de fricción requiere que Friction FFW On tenga el valor True.

##### Consecuencias

El ajuste de fricción para el eje *arg* no tendrá ningún efecto.

##### Acciones recomendadas

Cambie el valor del parámetro Friction FFW On a True para el *arg* en el tipo *arg*, que pertenece al tema Motion.

---

#### 50426, Objetos de interpolación agotados

##### Descripción

Se ha alcanzado el número máximo de objetos de interpolación disponibles. Esto puede ocurrir si el rendimiento dinámico tiene un valor muy reducido, por ejemplo debido al uso del comando AccSet o PathAccLim.

##### Consecuencias

La ejecución del programa se detiene y el sistema cambia al estado Motors OFF.

##### Acciones recomendadas

Incrementa el número de objetos incrementando en 1 el valor del parámetro de sistema "Use additional interp. object batch" en la instancia correspondiente del tipo Motion Planner del tema Motion.

---

#### 50427, Eje no sincronizado tras la calibración

##### Descripción

Tras la calibración fina del eje *arg*, que utiliza una posición de calibración alternativa, el eje no se ha movido a la posición

sincronizada normal para la actualización del contador de vueltas.

##### Consecuencias

El sistema desincronizará el eje la próxima vez que realice un reinicio o una puesta en marcha.

##### Acciones recomendadas

Borre el cuentarrevoluciones en la posición normal de borrado del contador de vueltas.

---

#### 50428, Sincronización de software del Safety Controller iniciada

##### Descripción

Se ha iniciado el procedimiento de sincronización del software del Safety Controller.

---

#### 50429, Parámetros CSS de amortiguación obsoletos.

##### Descripción

Los parámetros de CSS relativos a la amortiguación son obsoletos. La amortiguación en todas las direcciones se configura ahora con la relación de rigidez y amortiguación. Para cambiar el comportamiento de las direcciones no flexibles, utilice los parámetros de rigidez de las direcciones no flexibles.

##### Acciones recomendadas

Cambie los parámetros de amortiguación en las direcciones no flexibles de acuerdo con la descripción del manual.

---

#### 50430, Insuficiencia de datos en el computador de ejes

##### Descripción

El computador de ejes del sistema de accionamiento *arg* ha detectado una insuficiencia de datos desde el ordenador principal y por tanto ha detenido la ejecución.

##### Consecuencias

El sistema pasa al estado SYS HALT.

##### Causas probables

- Existe un error/deficiencia de comunicación entre el ordenador principal y el computador de ejes.
- Un error anterior ha cambiado el sistema a un estado de carga alta de CPU.
- Carga alta en el ordenador principal, por ejemplo generada por una comunicación de EIO frecuente.

*Continúa en la página siguiente*

### Acciones recomendadas

- Compruebe si existen otras entradas en el registro de errores.
- Compruebe el cableado de Ethernet y el conector tanto en el ordenador principal como en el computador de ejes.
- Reduzca la carga del ordenador principal.

---

### 50433, Posición cambiada al interior del área de trabajo

#### Descripción

El eje *arg* está fuera de su área de trabajo normal cuando se ejecuta una instrucción de restablecimiento independiente.

#### Consecuencias

La posición se traslada al interior del área de trabajo normal.

#### Causas probables

El eje ha sido alejado demasiado en el modo independiente.  
El área de trabajo normal configurada es demasiado pequeña.

#### Acciones recomendadas

Para evitar posibles avisos, devuelva el eje al interior de su área de trabajo normal antes de ejecutar la instrucción IndReset o cambiar el PP a Main.  
Incremente el área de trabajo normal.

---

### 50434, Posición cambiada al interior del área de trabajo

#### Descripción

El eje *arg* está fuera de su área de trabajo normal cuando se ejecuta una instrucción de restablecimiento independiente con el argumento Old.

#### Consecuencias

La posición se traslada al interior del área de trabajo normal.

#### Causas probables

El eje ha sido alejado demasiado en el modo independiente antes de IndReset Old.  
El área de trabajo normal configurada es demasiado pequeña.

#### Acciones recomendadas

Para evitar posibles avisos, devuelva el eje al interior de su área de trabajo normal antes de ejecutar la instrucción IndReset Old o cambiar el PP a Main.  
Incremente el área de trabajo normal.

---

### 50435, Parámetros de configuración incoherentes

#### Descripción

El eje *arg* presenta un valor incoherente en el parámetro de configuración "*arg*" en la instancia *arg*.

### Consecuencias

El sistema no puede ponerse en marcha.

### Causas probables

Dos o más ejes presentan valores diferentes en un mismo parámetro de configuración.

### Acciones recomendadas

Establezca el mismo valor/nombre en el parámetro para todos los ejes que apunten a la misma instancia o al mismo hardware.

---

### 50436, Error de singularidad

#### Descripción

No es posible alcanzar la posición programada dado que existe un punto singular entre la posición actual de *arg* y la posición programada.

#### Causas probables

Los datos de configuración de la posición programada son tales que el robot debe atravesar un punto singular para llegar hasta la posición.

#### Acciones recomendadas

Use SingAreaWrist o ConfL\Off, o bien cambie la instrucción de movimiento a una instrucción MoveJ.

---

### 50437, El eje seguidor está conectado a planificador de mov. incorrecto

#### Descripción

El eje seguidor *arg* está conectado a un planificador de movimientos que presenta un número más bajo que su correspondiente eje maestro *arg*.

#### Consecuencias

El rendimiento de la opción Electronically Linked Motors se reducirá en comparación con la configuración normal.

#### Acciones recomendadas

Cambie la configuración de movimiento de forma que el eje seguidor *arg* se encuentre en el mismo planificador de movimientos o en un planificador de movimientos que tenga un número mayor que el del eje maestro *arg*.

---

### 50438, Se ha agotado el tiempo límite de la secuencia Motors OFF

#### Descripción

La unidad mecánica *arg* no ha podido finalizar la secuencia Motors OFF durante el tiempo configurado.

## 6 Resolución de problemas según el registro de eventos

---

### 6.6 5x xxx

#### Continuación

##### Consecuencias

La secuencia de frenado puede finalizarse antes de que los ejes se hayan detenido.

##### Acciones recomendadas

- 1) Si el tiempo necesario para frenar el eje es más largo que el valor predeterminado de 5 segundos, incremente el valor cambiando el parámetro de sistema Max Brake Time del tema Motion y el tipo Brake a un valor superior.
- 2) Reinicie el controlador.
- 3) Inténtelo de nuevo.

---

#### 50439, Fallo de activación de servo suave

##### Descripción

No se ha podido cambiar el eje *arg* al modo de servo suave. El motivo es que el eje ha alcanzado su nivel de par máximo poco tiempo antes de la activación o durante la misma.

##### Consecuencias

El sistema realiza un paro de emergencia y el comando de activación del servo suave se cancela.

##### Acciones recomendadas

- Determine la causa del par elevado.
- Compruebe si se ha producido alguna colisión.
  - Compruebe los datos de carga.
  - Reduzca la velocidad o la aceleración para conseguir una reducción de la velocidad.
  - Inspeccione el hardware.
  - Mueva el puntero de programa y reinicie.

---

#### 50440, Generador de correcciones perdido

##### Descripción

El generador de correcciones se ha eliminado

##### Causas probables

Instrucción CorrDiscon o CorrClear durante el movimiento del robot

##### Acciones recomendadas

Espere hasta que el robot alcance el punto fino o inicie el movimiento sin \Corr

---

#### 50441, Tensión insuficiente en las entradas de batería

##### Descripción

La tarjeta de medida serie del Drive Module *arg*, enlace *arg* y número de tarjeta *arg*, indica una tensión insuficiente. Si se apaga la alimentación principal, los contadores de vueltas se perderán.

*Continúa en la página siguiente*

Tensión de la batería: *arg* V

Tensión externa: *arg* V

##### Causas probables

La batería no está conectada o está descargada. Si se está utilizando una alimentación externa, ésta presenta una tensión insuficiente.

##### Acciones recomendadas

- Sustituya la batería.
- Si se utiliza una alimentación externa, inspeccione los cables y la fuente de alimentación.

---

#### 50443, Ausencia de objetos de evento internos

##### Descripción

Se asignó un número insuficiente de objetos de evento internos para ejecutar la instrucción.

##### Consecuencias

El movimiento de todas las unidades mecánicas se detuvo inmediatamente.

##### Causas probables

No se asignó un número suficiente de objetos de evento.

##### Acciones recomendadas

Asigne más objetos de evento incrementando el parámetro de sistema Number of Internal Event Objects del tema Motion y el tipo Motion Planner; a continuación, reinicie el controlador.

---

#### 50444, Supervisión del movimiento

##### Descripción

Se ha disparado la detección de brazo suelto para el eje *arg* de la unidad mecánica *arg*.

##### Consecuencias

El movimiento de la unidad mecánica *arg* se detendrá inmediatamente. A continuación, vuelve la posición de la trayectoria en la que se estaba ejecutando. Permanecerá en este punto en el estado Motors ON, en espera de una solicitud de inicio.

##### Causas probables

El disparo de la supervisión de movimientos puede ser causado por una detección de brazo suelto, una colisión, una definición incorrecta de las cargas o una fuerza del proceso externo.

##### Acciones recomendadas

- 1) Si cualquiera de los brazos paralelos se ha desprendido, fíjelos nuevamente, confirme el fallo y reanude el funcionamiento presionando el botón Start (Inicio) de la unidad de programación.



*Continuación*

2) Si es posible, confirme el fallo y reanude el funcionamiento presionando el botón Start (Inicio) de la unidad de programación.

3) Asegúrese de que todas las cargas estén definidas e identificadas correctamente.

4) Si la unidad mecánica está expuesta a fuerzas de los procesos externos, utilice comandos de RAPID o parámetros del sistema para aumentar el nivel de supervisión.

## 6 Resolución de problemas según el registro de eventos

---

### 6.7 7x xxx

#### 6.7 7x xxx

---

##### 71001, Dirección duplicada

###### Descripción

La configuración de E/S no es válida.

Se ha indicado la misma dirección para la unidad de E/S <arg> y la unidad de E/S <arg>.

Las unidades de E/S conectadas a un mismo bus de E/S deben tener direcciones exclusivas.

Esta unidad de E/S ha sido rechazada.

###### Acciones recomendadas

1. Asegúrese de que las direcciones sean correctas.
2. Asegúrese de que las unidades de E/S estén conectadas al bus de E/S correcto.

---

##### 71002, Tipo de unidad no definido

###### Descripción

La configuración de E/S de la unidad de E/S <arg> no es válida.

###### Consecuencias

Este tipo de unidad ha sido rechazado y ninguna de las funciones que dependen de él funcionarán.

###### Causas probables

El tipo de unidad <arg> es desconocido. Todas las unidades de E/S deben hacer referencia a un tipo de unidad existente y definido.

###### Acciones recomendadas

1. Asegúrese de que el tipo de unidad esté definido.
2. Asegúrese de que el tipo de unidad esté bien escrito.

---

##### 71003, Unidad de E/S no definida

###### Descripción

La configuración de E/S de la señal de E/S <arg> no es válida.

###### Consecuencias

Esta señal de E/S ha sido rechazada y ninguna de las funciones que dependen de ella funcionarán.

###### Causas probables

La unidad de E/S <arg> es desconocida. Todas las señales de E/S deben hacer referencia a una unidad de E/S existente y definida.

###### Acciones recomendadas

1. Asegúrese de que la unidad de E/S esté definida.
- 2) Asegúrese de que el nombre de la unidad de E/S esté bien escrito.

---

##### 71005, Tiempo de filtro no válido

###### Descripción

La configuración de E/S de la señal de E/S <arg> no es válida.

El tiempo de filtro pasivo debe ser de 0 ms o estar en el rango [arg, arg] ms.

Esta señal de E/S ha sido rechazada.

###### Acciones recomendadas

Corrija el tiempo de filtro pasivo de la señal de E/S.

---

##### 71006, Tiempo de filtro no válido

###### Descripción

La configuración de E/S de la señal de E/S <arg> no es válida.

El tiempo de filtro activo debe ser de 0 ms o estar en el rango [arg, arg] ms.

Esta señal de E/S ha sido rechazada.

###### Acciones recomendadas

Corrija el tiempo de filtro activo de la señal de E/S.

---

##### 71007, Valores lógicos fuera de rango

###### Descripción

La configuración de E/S de la señal de E/S <arg> no es válida.

El valor lógico mínimo debe ser inferior al valor lógico máximo.

Esta señal de E/S ha sido rechazada.

###### Acciones recomendadas

Corrija los valores lógicos de la señal de E/S de forma que el valor mínimo sea inferior al valor máximo.

---

##### 71008, Valores físicos fuera de rango

###### Descripción

La configuración de E/S de la señal de E/S <arg> no es válida.

El valor físico mínimo debe ser inferior al valor físico máximo.

Esta señal de E/S ha sido rechazada.

###### Acciones recomendadas

Corrija los valores físicos de la señal de E/S de forma que el valor mínimo sea inferior al valor máximo.

---

##### 71017, Conexión cruzada sin señal de E/S de actuación

###### Descripción

La configuración de E/S no es válida.

*Continúa en la página siguiente*

El parámetro <Actor *arg*> de una de las conexiones cruzadas ha sido omitido.

Reglas:

1. Todas las conexiones cruzadas deben especificar al menos una señal de actuación; es decir, el parámetro <Actor I/O signal 1> debe especificarse siempre.
2. Cada operador especificado debe ir seguido de una señal de E/S de actuación. Por ejemplo, si se especifica el parámetro <Operator 2>, debe especificarse también el parámetro <Actor 3>.

Esta conexión cruzada ha sido rechazada.

### Acciones recomendadas

Corrija la conexión cruzada para especificar las señales de E/S de actuación necesarias.

---

### 71019, Señal de E/S no definida

#### Descripción

La configuración de E/S de una conexión cruzada no es válida.

#### Consecuencias

La conexión cruzada ha sido rechazada y ninguna de las funciones que dependen de ella funcionarán.

#### Causas probables

El parámetro <Actor *arg*> de una de las conexiones cruzadas contiene una referencia a una señal de E/S no definida, <*arg*>.

#### Acciones recomendadas

1. Asegúrese de que la señal de E/S esté definida.
- 2) Asegúrese de que el nombre de la señal de E/S esté bien escrito.

---

### 71020, Conexión cruzada sin señal de E/S resultante

#### Descripción

La configuración de E/S no es válida.

El parámetro <Resultant I/O signal> de una de las conexiones cruzadas ha sido omitido.

Todas las conexiones cruzadas deben especificar una señal de E/S resultante.

Esta conexión cruzada ha sido rechazada.

#### Acciones recomendadas

Corrija la conexión cruzada para que exista una señal de E/S resultante para cada conexión cruzada.

---

### 71021, Señales resultantes duplicadas en conexiones cruzadas

#### Descripción

La configuración de E/S no es válida.

Hay varias conexiones cruzadas que tienen la misma señal de E/S resultante <*arg*>.

El uso de más de una conexión cruzada que da como resultado el ajuste de una misma señal puede provocar un comportamiento impredecible, ya que no es posible controlar el orden de evaluación.

Toda la configuración de la conexión cruzada ha sido rechazada.

#### Acciones recomendadas

Asegúrese de que la señal de E/S no haya sido especificada como señal de E/S resultante de varias conexiones cruzadas.

---

### 71037, Cadena cerrada en una conexión cruzada

#### Descripción

La configuración de E/S no es válida.

La señal de E/S <*arg*> forma parte de una cadena de conexiones cruzadas que está cerrada (es decir, crea una dependencia circular que no puede evaluarse).

Toda la configuración de la conexión cruzada ha sido rechazada.

#### Acciones recomendadas

Corrija la configuración de las conexiones cruzadas a las que pertenezca la señal de E/S indicada arriba.

---

### 71038, Superada la profundidad máxima de conexiones cruzadas

#### Descripción

La configuración de E/S no es válida.

La señal de E/S <*arg*> forma parte de una cadena de conexiones cruzadas que es demasiado profunda.

La profundidad máxima de una cadena de conexiones cruzadas es de <*arg*>.

Toda la configuración de la conexión cruzada ha sido rechazada.

#### Acciones recomendadas

Asegúrese de reducir la profundidad de la cadena de conexiones cruzadas.

---

### 71045, Especificación de filtro no válida

#### Descripción

La configuración de E/S de la señal de E/S <*arg*> no es válida.

*Continúa en la página siguiente*

## 6 Resolución de problemas según el registro de eventos

---

### 6.7 7x xxx

#### Continuación

No es posible especificar ningún tiempo de filtro para este tipo de señal.

Esta señal de E/S ha sido rechazada.

#### Acciones recomendadas

Cambie el tiempo de filtro a 0 o elimine la sentencia.

---

### 71049, Señal analógica invertida

#### Descripción

La configuración de E/S de la señal de E/S <arg> no es válida.

Las señales analógicas no deben ser invertidas.

Sólo las señales digitales y de grupo pueden ser invertidas.

Esta señal de E/S ha sido rechazada.

#### Acciones recomendadas

Elimine la inversión de la señal de E/S (o cambie el tipo de la señal).

---

### 71050, Conexión cruzada con una señal E/S de actuación no digital

#### Descripción

La configuración de E/S no es válida.

El parámetro <Actor arg> de una de las conexiones cruzadas hace referencia a la señal de E/S <arg>, que no es digital.

Sólo las señales de E/S digitales pueden utilizarse en conexiones cruzadas.

Esta conexión cruzada ha sido rechazada.

#### Acciones recomendadas

Elimine la señal de E/S no digital de la conexión cruzada.

---

### 71052, Superado el número máximo de conexiones cruzadas

#### Descripción

La configuración de E/S no es válida.

Se ha superado el número máximo de conexiones cruzadas, arg, en el sistema de E/S.

No se han aceptado todas las conexiones cruzadas.

#### Acciones recomendadas

Modifique la configuración del sistema de E/S (reduciendo el número de conexiones cruzadas) de forma que no se supere el límite máximo.

---

### 71054, Tipo de señal no válido

#### Descripción

La configuración de E/S de la señal de E/S <arg> no es válida.

Continúa en la página siguiente

El tipo de señal especificado, <arg>, no es válido o es desconocido.

Los tipos de señal válidos son:

- DI (entrada digital)

- DO (salida digital)

- AI (entrada analógica)

- AO (salida analógica)

- GI (entrada de grupo)

- GO (salida de grupo)

Esta señal de E/S ha sido rechazada.

#### Acciones recomendadas

Corrija el tipo de la señal de E/S.

---

### 71058, Se ha perdido la comunicación con la unidad de E/S

#### Descripción

La comunicación que antes funcionaba con la unidad de E/S arg con dirección arg del bus de E/S arg se ha perdido.

#### Consecuencias

No es posible utilizar la unidad de E/S ni las señales de E/S que contiene dado que en este momento la unidad no se está comunicando con el controlador.

#### Causas probables

Es posible que la unidad de E/S haya sido desconectada del sistema.

#### Acciones recomendadas

1. Asegúrese de que el cable del bus esté conectado al controlador.

2. Asegúrese de que la unidad de E/S recibe una alimentación correcta.

3. Asegúrese de que los cables que van a la unidad de E/S estén conectados correctamente.

---

### 71072, Imposible leer el valor de señal almacenado

#### Descripción

Imposible leer el valor de señal almacenado para la señal de E/S <arg> dado que no está almacenado.

#### Acciones recomendadas

Modifique la configuración de la señal de E/S para establecer el atributo almacenado.

---

### 71076, Error de comunicación desde rtp1

#### Descripción

No hay ninguna respuesta de la línea serie.

**Acciones recomendadas**

Compruebe el dispositivo o la conexión.

---

**71077, Error de comunicación desde rtp1****Descripción**

Imposible entregar el mensaje recibido.

**Acciones recomendadas**

Compruebe el flujo de comunicación.

---

**71078, Error de comunicación desde rtp1****Descripción**

La respuesta del dispositivo contiene una secuencia de trama no válida.

**Acciones recomendadas**

Compruebe si hay ruido en la línea serie.

---

**71080, Superado el número máximo de tipos de unidades****Descripción**

La configuración de E/S no es válida.

Se ha superado el número máximo, *arg*, de tipos de unidades en el sistema de E/S.

**Acciones recomendadas**

Modifique la configuración del sistema de E/S (reduciendo el número de tipos de unidades) de forma que no se supere el límite máximo.

---

**71081, Superado el número máximo de señales de E/S físicas****Descripción**

La configuración de E/S no es válida.

Se ha superado el número máximo, *arg*, de señales de E/S físicas (correlaciones de bits) en el sistema de E/S.

**Acciones recomendadas**

Modifique la configuración del sistema de E/S (reduciendo el número de señales de E/S físicas) de forma que no se supere el límite máximo.

---

**71082, Superado el número máximo de señales de E/S de usuario****Descripción**

La configuración de E/S no es válida.

Se ha superado el número máximo, *arg*, de señales de E/S definidas por el usuario en el sistema de E/S.

**Acciones recomendadas**

Modifique la configuración del sistema de E/S (reduciendo el número de señales de E/S) de forma que no se supere el límite máximo.

---

**71083, Superado el número máximo de símbolos****Descripción**

La configuración de E/S no es válida.

Se ha superado el número máximo, *arg*, de símbolos en el sistema de E/S.

El número de símbolos es la suma de todas las instancias de configuración con nombre:

- Buses de E/S
- Tipos de unidades
- Unidades de E/S
- Señales de E/S
- Tipos de comandos
- Comandos
- Niveles de acceso de E/S
- Rutas CIP

**Acciones recomendadas**

Modifique la configuración del sistema de E/S (reduciendo el número de símbolos) de forma que no se supere el límite máximo.

---

**71084, Superado el número máximo de señales de E/S suscritas****Descripción**

La configuración de E/S no es válida.

Se ha superado el número máximo, *arg*, de señales de E/S suscritas en el sistema de E/S.

**Acciones recomendadas**

Modifique la configuración del sistema de E/S (reduciendo el número de suscripciones) de forma que no se supere el límite máximo.

---

**71085, Superado el número máximo de unidades de E/S****Descripción**

La configuración de E/S no es válida.

Se ha superado el número máximo, *arg*, de unidades de E/S en el sistema de E/S.

## 6 Resolución de problemas según el registro de eventos

---

### 6.7 7x xxx

#### Continuación

##### Acciones recomendadas

Modifique la configuración del sistema de E/S (reduciendo el número de unidades de E/S) de forma que no se supere el límite máximo.

---

#### 71097, Señal de E/S de entrada almacenada

##### Descripción

La configuración de E/S de la señal de E/S <arg> no es válida. Las señales de E/S de entrada no deben ser almacenadas. Sólo las señales de E/S de salida pueden ser almacenadas. Esta señal de E/S ha sido rechazada.

##### Acciones recomendadas

Elimine el almacenamiento de la señal de E/S (o cambie el tipo de la señal).

---

#### 71098, Servidor de NFS perdido

##### Descripción

Se ha perdido el contacto con el servidor NFS <arg>.

##### Acciones recomendadas

1. El servidor NFS.
2. La conexión de red.
3. El cliente NFS.

---

#### 71099, Servidor NFS Seguro perdido

##### Descripción

Se ha perdido el contacto con el servidor seguro NFS <arg>.

##### Acciones recomendadas

1. El servidor NFS.
2. La conexión de red.
3. El cliente NFS.

---

#### 71100, Superado el número máximo de buses de E/S

##### Descripción

La configuración de E/S no es válida. Se ha superado el número máximo, *arg*, de buses de E/S en el sistema de E/S.

##### Acciones recomendadas

Modifique la configuración del sistema de E/S (reduciendo el número de buses de E/S) de forma que no se supere el límite máximo.

---

#### 71101, Bus de E/S no definido

##### Descripción

La configuración de E/S de la unidad de E/S <arg> no es válida. El bus de E/S <arg> no se encuentra en el sistema. Las unidades de E/S deben hacer referencia a un bus de E/S definido.

Los buses de E/S instalados son: *argargarg*

##### Consecuencias

Esta unidad de E/S ha sido rechazada y ninguna de las funciones que dependen de ella funcionarán.

##### Acciones recomendadas

1. Asegúrese de que el bus de E/S esté definido.
2. Asegúrese de que el nombre del bus de E/S esté bien escrito.

---

#### 71108, Fallo de unidad de E/S de Interbus

##### Descripción

La unidad de E/S <arg> de la dirección <arg> ha informado de un fallo de periférico. Código de error específico de Interbus: *arg*.

##### Consecuencias

El sistema de control no puede ponerse en contacto con la unidad de E/S. Una parte del bus Interbus no estará disponible, en función de la topología de red y la naturaleza del fallo.

##### Causas probables

Existen varios errores que pueden provocar esta situación. Para obtener más información, consulte la documentación estándar de Interbus.

##### Acciones recomendadas

1. Asegúrese de que la unidad de E/S de la dirección indicada arriba funcione correctamente.
2. Consulte el código de error específico de Interbus, documentado en los manuales de Interbus: Firmware Service y Error Messages.

---

#### 71109, Fallo de bus Interbus

##### Descripción

El sistema de control ha perdido la comunicación con la red Interbus. No se ha recibido ningún mensaje de error de ninguna tarjeta Interbus.

##### Consecuencias

Una parte del bus Interbus no estará disponible, en función de la topología de red y la naturaleza del fallo.

Continúa en la página siguiente

### Causas probables

Existen varios errores que pueden provocar esta situación. Para obtener más información, consulte la documentación estándar de Interbus.

### Acciones recomendadas

1. Asegúrese de que la unidad de alimentación del cliente, que suministra la alimentación a la red Interbus, funcione correctamente. Sustituya cualquier unidad de E/S defectuosa.
2. Asegúrese de que todos los fusibles estén conectados correctamente.
3. Asegúrese de que todos los cables de comunicación y conectores funcionen correctamente y que sean del tipo recomendado.
4. Compruebe la topología de la red y la longitud del cable.
5. Reinicie el sistema.

---

### 71110, Fallo de bus Interbus

#### Descripción

El sistema de control ha perdido la comunicación con la unidad de E/S de la dirección <arg>. Código de error específico de Interbus: arg.

#### Consecuencias

Una parte del bus Interbus no estará disponible, en función de la topología de red y la naturaleza del fallo.

#### Causas probables

Existen varios errores que pueden provocar esta situación. Para obtener más información, consulte la documentación estándar de Interbus.

#### Acciones recomendadas

1. Asegúrese de que la unidad de E/S de la dirección indicada arriba funcione correctamente.
2. Consulte el código de error específico de Interbus, documentado en los manuales de Interbus: Firmware Service y Error Messages.

---

### 71111, Código de ID no coincidente

#### Descripción

El código de ID <arg> leído de la unidad de E/S de Interbus <arg> de la configuración de tipo de la unidad.

#### Consecuencias

La unidad de E/S no ha sido configurada y no puede ser utilizada por el sistema.

#### Causas probables

Es posible que se haya introducido un código de ID incorrecto en los parámetros del sistema. Es posible que la red Interbus

haya sido configurada con una unidad de E/S que tiene el código de ID incorrecto.

#### Acciones recomendadas

- Compruebe el código de ID del tipo de la unidad de E/S en los parámetros del sistema. La forma de comprobar el archivo de configuración se detalla en el Manual de resolución de problemas.
2. Sustituya la unidad de E/S con otra que utilice el código de ID correcto en la configuración de Interbus, de la forma especificada en la documentación del proveedor.
  3. Especifique un tipo de unidad genérico en los parámetros del sistema: ibsGeneric e ibsSlave.

---

### 71114, Dirección IP no válida

#### Descripción

La dirección IP <arg> no es válida.

#### Acciones recomendadas

Compruebe la configuración de la comunicación.

---

### 71115, Máscara de subred no válida

#### Descripción

La máscara de subred <arg> no es válida.

#### Acciones recomendadas

Compruebe la configuración de la comunicación.

---

### 71116, Unid. E/S desact. con Unit Trustlevel <Required (0)>

#### Descripción

La configuración de E/S de la unidad de E/S <arg> no es válida. No se permite la desactivación de unidades de E/S con Unit Trustlevel Required (0).

#### Consecuencias

Esta unidad de E/S ha sido rechazada y ninguna de las funciones que dependen de ella funcionarán.

#### Acciones recomendadas

Corrija la configuración de la unidad de E/S, ya sea activándola o cambiando el valor de Unit Trustlevel.

---

### 71122, Dirección IP incorrecta

#### Descripción

La dirección < arg> del protocolo < arg> no es una dirección IP válida.

#### Acciones recomendadas

Corrija la dirección.

Continúa en la página siguiente

## 6 Resolución de problemas según el registro de eventos

---

### 6.7 7x xxx

#### Continuación

---

#### 71123, Falta el protocolo de transmisión

##### Descripción

No se encuentra el protocolo de transmisión < arg> indicado para el protocolo de aplicación < arg>.

##### Acciones recomendadas

Cambie el protocolo de transmisión.

---

#### 71125, Permiso de montaje denegado

##### Descripción

Se ha denegado el permiso para montar el directorio < arg> en el servidor < arg>.

##### Acciones recomendadas

Cambie de usuario o de ID de grupo.

---

#### 71126, Directorio no exportado

##### Descripción

El montaje del directorio < arg> como < arg> ha fallado porque no está exportado en el ordenador utilizado como servidor, < arg>.

Protocolo: < arg>.

##### Acciones recomendadas

Exporte el directorio en el ordenador utilizado como servidor.

---

#### 71128, Ethernet no instalado

##### Descripción

Debe instalar la opción Ethernet Services si utiliza un disco montado remoto.

##### Acciones recomendadas

Reinicie e instale la opción Ethernet Services.

---

#### 71129, Demasiados discos remotos

##### Descripción

Se ha superado el número máximo de discos remotos montados.

El número máximo es *arg*.

##### Acciones recomendadas

Reduzca el número de discos remotos montados.

---

#### 71130, Demasiados servidores remotos

##### Descripción

Se ha superado el número máximo de servidores para discos remotos montados.

El número máximo es *arg*.

#### Continúa en la página siguiente

##### Acciones recomendadas

1. Reduzca el número de servidores.

---

#### 71131, Imposible montar el directorio

##### Descripción

El montaje del directorio < arg> del ordenador < arg> ha fallado. Protocolo: < arg>.

##### Acciones recomendadas

Compruebe la configuración del servidor.

---

#### 71141, Valor predeterminado de señal de E/S fuera de rango

##### Descripción

La configuración de E/S de la señal de E/S < arg> no es válida. El valor predeterminado está fuera de rango. Esta señal de E/S ha sido rechazada.

##### Acciones recomendadas

Cambie el valor predeterminado de la señal de E/S.

---

#### 71145, Bus Interbus desactivado

##### Descripción

El bus Interbus ha cambiado a un modo sin funcionamiento.

##### Acciones recomendadas

1. Reinicie el sistema.
2. Compruebe que ha seleccionado el proyecto de arranque correcto de Interbus.

---

#### 71147, Sin respuesta desde la red Interbus

##### Descripción

El acceso a la red Interbus se deniega.

##### Acciones recomendadas

1. Compruebe la tarjeta Interbus.
2. Compruebe la configuración interna del bus Interbus.
3. Reduzca el tiempo de ciclo de la unidad de E/S esclava.

---

#### 71148, Sin acceso a la red Interbus

##### Descripción

El acceso a la interfaz del servicio Interbus se deniega durante *arg*, con el código de error *0xarg*.

##### Acciones recomendadas

1. Compruebe la configuración interna del bus Interbus.
2. Es posible que el bus Interbus esté defectuoso. Sustituya cualquier unidad de E/S defectuosa en caso necesario.



---

### 71156, Cola de IPC llena

**Descripción**

La cola de comunicación entre procesos (IPC) <arg> estaba llena al enviar a la rutina TRAP.

**Acciones recomendadas**

Reinicie el sistema.

---

### 71158, Dirección fuera de rango

**Descripción**

La configuración de E/S no es válida.

La dirección de la unidad de E/S <arg> no es válida (fuera de rango).

Esta unidad de E/S ha sido rechazada.

**Acciones recomendadas**

1. Cambie la dirección.
2. Compruebe la sintaxis de la dirección.

---

### 71163, Señal de E/S en una unidad de E/S interna

**Descripción**

La configuración de E/S no es válida.

La señal de E/S definida por el usuario <arg> no debe estar conectada a la unidad de E/S interna con nombre <arg>.

Las señales de E/S definidas por el usuario no pueden estar conectadas a unidades de E/S internas.

Esta señal de E/S ha sido rechazada.

**Acciones recomendadas**

Conecte la señal de E/S a otra unidad de E/S.

---

### 71164, Señal de E/S interna en una conexión cruzada

**Descripción**

La configuración de E/S contiene una conexión cruzada no válida.

La señal <Actor argarg> es una señal de E/S definida por el usuario, mientras que la señal de E/S resultante <arg> es una señal de E/S interna.

No está permitido definir conexiones cruzadas en las que señales de E/S definidas por el usuario afecten a señales de E/S internas.

**Acciones recomendadas**

Corrija la conexión cruzada para que no haya ninguna señal de E/S interna en la expresión resultante.

---

### 71165, Desactivación del servidor de FTP

**Descripción**

Se ha perdido la conexión a un servidor de FTP sin confianza. Dirección IP: <arg>.

**Acciones recomendadas**

Compruebe el cable y la configuración del servidor de FTP.

---

### 71166, Desactivación del servidor de FTP

**Descripción**

Se ha perdido la conexión a un servidor de FTP de confianza. Dirección IP: <arg>.

**Acciones recomendadas**

Compruebe el cable y la configuración del servidor de FTP.

---

### 71167, Protocolo de transmisión incorrecto

**Descripción**

No se ha encontrado ningún protocolo de transmisión adecuado en la configuración.

**Acciones recomendadas**

Cambie el protocolo de transmisión.

---

### 71169, Ethernet no instalado

**Descripción**

La opción Ethernet Services with FTP no está instalada en este sistema.

**Acciones recomendadas**

Reinicie e instale la opción Ethernet Services with FTP.

---

### 71182, Señal de E/S no definida

**Descripción**

La configuración de E/S no es válida.

El parámetro <Resultant I/O signal> de una de las conexiones cruzadas contiene una referencia a una señal de E/S no definida, <arg>.

Esta conexión cruzada ha sido rechazada.

**Acciones recomendadas**

Corrija la conexión cruzada de forma que la señal de E/S resultante haga referencia a una señal de E/S existente.

---

### 71183, Conexión cruzada con un operador no válido

**Descripción**

La configuración de E/S no es válida.

*Continúa en la página siguiente*

## 6 Resolución de problemas según el registro de eventos

---

### 6.7 7x xxx

#### Continuación

El parámetro <Operator *arg*> de una de las conexiones cruzadas contiene un operador no válido o desconocido, <*arg*>.

Los valores válidos del operador lógico son:

- AND
- OR

Esta conexión cruzada ha sido rechazada.

#### Acciones recomendadas

Corrija el operador.

---

### 71185, Nombre duplicado

#### Descripción

La configuración de E/S no es válida.

El identificador <*arg*> ya ha sido utilizado como nombre de otra instancia de configuración.

Las instancias de configuración siguientes deben tener nombres exclusivos:

- Buses de E/S
- Tipos de unidades
- Unidades de E/S
- Señales de E/S
- Tipos de comandos
- Comandos
- Niveles de acceso de E/S
- Rutas CIP

Esta instancia de configuración ha sido rechazada.

#### Acciones recomendadas

1. Cambie el nombre de una de las instancias de configuración en los parámetros del sistema.
2. Reinicie el sistema.

---

### 71193, Correlación de E/S física no válida

#### Descripción

Error de correlación de E/S en la unidad de E/S <*arg*>.

La unidad de E/S utiliza un tamaño de entrada de <*arg*> bits; el controlador puede manejar un máximo de *arg* bits.

La unidad de E/S utiliza un tamaño de salida de <*arg*> bits; el controlador puede manejar un máximo de *arg* bits.

#### Acciones recomendadas

Compruebe la configuración de la unidad de E/S física.

---

### 71196, Tipo de codificación no válido

#### Descripción

La configuración de E/S de la señal de E/S <*arg*> no es válida. El tipo de codificación <*arg*> no es válido para el tipo de señal <*arg*>.

Continúa en la página siguiente

Los tipos de codificación válidos son:

- UNSIGNED
- TWO\_COMP

Esta señal de E/S ha sido rechazada.

#### Acciones recomendadas

Corrija el tipo de codificación de la señal de E/S.

---

### 71201, Bus de E/S desconocido

#### Descripción

La configuración de E/S no es válida.

El bus de E/S <*arg*> no se encuentra en el sistema.

Los buses de E/S instalados son:*argargarg*

#### Consecuencias

Este bus de E/S ha sido rechazado y ninguna de las funciones que dependen de él funcionarán.

#### Acciones recomendadas

1. Asegúrese de que el sistema haya sido configurado con el bus de E/S deseado.
2. Asegúrese de que la opción del bus de E/S utilizado esté instalada.
3. Compruebe la configuración del bus de E/S.

---

### 71205, Imposible montar el directorio

#### Descripción

El montaje del directorio <*arg*> del ordenador <*arg*> ha fallado. Protocolo: <*arg*>.

#### Acciones recomendadas

1. Compruebe la configuración del servidor de FTP.
2. Compruebe la configuración del cliente de FTP.
3. Compruebe el hardware y los cables de comunicación.

---

### 71220, Ninguna opción de Profibus instalada

#### Descripción

Ha montado una tarjeta de maestro/esclavo de Profibus-DP, pero no hay ninguna opción de Profibus instalada.

#### Consecuencias

No es posible ninguna comunicación en el bus Profibus. Es posible que se produzcan errores relacionados con la configuración de Profibus cuando no hay ninguna opción de este tipo instalada.

#### Causas probables

Se ha intentado añadir la funcionalidad de Profibus sin instalar correctamente la opción.

### Acciones recomendadas

1. Si la opción de Profibus es necesaria: Configure un nuevo sistema con esta opción e instale el sistema.
2. Si la opción de Profibus no es necesaria: Configure un nuevo sistema sin esta opción e instale el sistema.

---

### 71221, Archivo de firmware de Profibus no encontrado

#### Descripción

El bus Profibus < arg> no está en el sistema o no es posible leerlo.

Es posible que el firmware de la tarjeta se haya quedado obsoleto.

#### Acciones recomendadas

Reinstale el sistema.

---

### 71222, Archivo de configuración de Profibus no encontrado

#### Descripción

No se ha encontrado el archivo binario de configuración de Profibus.

- Archivo: < arg>
- Ruta: < arg>.

#### Acciones recomendadas

1. Asegúrese de que el archivo existe.
2. Cambie la ruta en la configuración de E/S.

---

### 71223, Error de interpretación de archivo de Profibus

#### Descripción

El archivo de configuración binaria de Profibus está dañado.  
(Error interno: arg)

- Archivo: < arg>
- Ruta: < arg>

#### Acciones recomendadas

Cree de nuevo el archivo de configuración binaria y transfíeralo con la herramienta de configuración externa de Profibus.

---

### 71224, Canal de Profibus regrabado

#### Descripción

El firmware del canal arg de la tarjeta Profibus ha sido actualizado de arg a < arg>.

---

### 71225, Error de configuración de Profibus

#### Descripción

El canal esclavo local tiene más señales de tipo DI/DO que la configuración de su dispositivo maestro.

#### Acciones recomendadas

Haga que el número de señales de tipo DI/DO del maestro de Profibus externo sea igual o mayor que el del esclavo local.

---

### 71226, Configuración de Profibus correcta

#### Descripción

El número de señales de tipo DI/DO del maestro de Profibus externo es ahora igual o mayor que el de la unidad de E/S del tipo DP\_SLAVE.

#### Acciones recomendadas

---

### 71227, Fallo de inicialización de esclavo de Profibus

#### Descripción

El canal esclavo de la tarjeta de maestro/esclavo de Profibus-DP no se inició correctamente.

#### Consecuencias

No es posible ninguna comunicación en el canal esclavo de Profibus.

#### Causas probables

Es posible que el hardware de la tarjeta no funcione correctamente.

#### Acciones recomendadas

1. Reinicie el sistema.
2. Sustituya la tarjeta esclava de Profibus si presenta fallos.

---

### 71228, Fallo de configuración binaria de Profibus

#### Descripción

Los datos de configuración del archivo binario no son aceptados por el esclavo de la dirección < arg>.

#### Acciones recomendadas

Asegúrese de que los datos de configuración del archivo binario coincidan con la configuración del esclavo y reinicie el sistema.

---

### 71229, Fallo de parámetros binarios de Profibus

#### Descripción

Los datos de parámetros del archivo binario no son aceptados por el esclavo de la dirección < arg>.

## 6 Resolución de problemas según el registro de eventos

---

### 6.7 7x xxx

#### Continuación

##### Acciones recomendadas

Asegúrese de que los datos de parámetros del archivo binario coincidan con los parámetros del esclavo y reinicie el sistema.

---

#### 71230, Error configuración de unidad de E/S

##### Descripción

La unidad de E/S <arg> está configurada en los parámetros del sistema pero no se encuentra o es incorrecta en el archivo binario de Profibus.

##### Acciones recomendadas

1. Compruebe/modifique los parámetros del sistema.
2. Compruebe/modifique el archivo binario de Profibus.

---

#### 71231, Se ha conectado una unidad de E/S de Profibus incorrecta

##### Descripción

La unidad de E/S de Profibus <arg> de la dirección <arg> tiene el número de identidad incorrecto. El número de identidad indicado es *arg*. El número de identidad esperado es *arg*.

##### Consecuencias

El sistema no podrá activar la unidad de E/S y no será posible ninguna comunicación en Profibus.

##### Causas probables

- Es posible que la unidad de E/S de la dirección <arg> sea de tipo incorrecto de unidad de E/S.
- Es posible que la configuración sea incorrecta, es decir, un archivo binario de configuración incorrecto o, en algunos casos, parámetros del sistema incorrectos.

##### Acciones recomendadas

1. Asegúrese de que los parámetros del sistema sean correctos.
2. Asegúrese de que el archivo binario de Profibus sea el correcto.
3. Sustituya la unidad de E/S.

---

#### 71232, Demasiados dispositivos esclavos internos de Profibus

##### Descripción

Hay demasiados dispositivos esclavos internos de Profibus definidos en el sistema.

##### Consecuencias

La unidad de E/S Profibus <arg> no se configurará. No será posible la comunicación con esta unidad.

##### Causas probables

La unidad de E/S Profibus <arg> está definida como un dispositivo esclavo interno de Profibus mientras ya se había configurado

otro dispositivo esclavo interno de Profibus.

El número máximo de dispositivos esclavos internos es de 1.

##### Acciones recomendadas

1. Asegúrese de que los parámetros del sistema sean correctos.
2. Asegúrese de que el archivo binario de Profibus sea el correcto.

---

#### 71241, Demasiadas unidades de E/S en el bus de E/S

##### Descripción

La configuración de E/S de la unidad de E/S <arg> no es válida. No se debe superar el número de unidades de E/S en el bus de E/S <arg> *arg*.

Esta unidad de E/S ha sido rechazada.

##### Acciones recomendadas

Reduzca el número de unidades de E/S definidas y reinicie el sistema.

---

#### 71244, Tipo incorrecto de unidad Interbus

##### Descripción

La unidad de E/S <arg> de la dirección <arg> tiene un tipo de unidad no admitido por el sistema.

##### Consecuencias

La unidad de E/S no ha sido configurada y no puede ser utilizada por el sistema.

##### Causas probables

Una o varias de las unidades conectadas a la red corresponden a una versión de hardware no admitidas por el sistema.

##### Acciones recomendadas

1. Sustituya la unidad de E/S no admitida por una que tenga la versión correcta.
2. Asegúrese de que los parámetros del sistema sean correctos.
3. Reconfigure la red Interbus.

---

#### 71245, Unidad de E/S no definida en la configuración de Interbus

##### Descripción

La unidad <arg> *arg* no está asignada a ninguna dirección en la configuración de Interbus.

Continúa en la página siguiente

### Consecuencias

La unidad de E/S no ha sido configurada y no puede ser utilizada por el sistema.

### Causas probables

Los datos para definir la unidad de E/S no se encuentran en la configuración de Interbus.

### Acciones recomendadas

Cambie la configuración de Interbus con ayuda de la herramienta CMD del menú Process Data (Datos de proceso). Añada una dirección para la unidad de E/S. Puede obtener la herramienta CMD a través de su representante local de ABB.

---

### 71246, Sin acceso a los datos de Interbus

#### Descripción

El acceso a los datos de la tarjeta Interbus se deniega. *arg* no realizado, con el código de error *arg*.

#### Acciones recomendadas

1. Es posible que la tarjeta Interbus esté defectuosa. Sustituya cualquier tarjeta defectuosa en caso necesario.
2. Compruebe la configuración interna del bus Interbus.

---

### 71248, Error de coincidencia de configuración de unidad de E/S de Interbus

#### Descripción

La unidad Interbus con la dirección *<arg>* está configurada en los parámetros del sistema, pero no en la configuración de Interbus.

#### Consecuencias

La unidad de E/S no ha sido configurada y no puede ser utilizada por el sistema.

#### Causas probables

La dirección de la unidad Interbus que aparece en la configuración de Interbus es distinta de la que aparece en los parámetros del sistema, o bien es posible que no esté configurada en absoluto en la configuración de Interbus.

#### Acciones recomendadas

1. Asegúrese de que los parámetros del sistema sean correctos.
2. Reconfigure la red Interbus.

---

### 71249, Error de coincidencia de configuración de unidad de E/S de Interbus

#### Descripción

La unidad Interbus con la dirección *<arg>* está configurada en la configuración de Interbus, pero no en los parámetros del sistema.

#### Consecuencias

La unidad de E/S no ha sido configurada y no puede ser utilizada por el sistema.

#### Causas probables

La dirección de la unidad Interbus que aparece en la configuración de Interbus es distinta de la que aparece en los parámetros del sistema, o bien es posible que no esté configurada en absoluto en los parámetros del sistema.

#### Acciones recomendadas

1. Asegúrese de que los parámetros del sistema sean correctos.
2. Reconfigure la red Interbus.

---

### 71250, Imposible configurar la tarjeta Interbus

#### Descripción

Se ha producido un error al transferir el archivo de configuración de Interbus a la tarjeta Interbus. Código de error específico de Interbus: *arg*.

#### Consecuencias

El bus de E/S no ha sido configurado y no puede ser utilizado por el sistema.

#### Causas probables

La ruta que especifica los archivos de configuración de Interbus apunta a archivos incorrectos, o bien el archivo de configuración no es correcto.

#### Acciones recomendadas

1. Utilice RobotStudio para comprobar la ruta de los archivos de configuración.
2. Asegúrese de que los archivos de configuración sean los correctos.
3. Consulte el código de error específico de Interbus, documentado en los manuales de Interbus: Firmware Service y Error Messages.

---

### 71258, Archivo de configuración de Interbus no encontrado

#### Descripción

No se encuentra el archivo de configuración de Interbus *<arg>*, configurado en los parámetros de sistema.

## 6 Resolución de problemas según el registro de eventos

---

### 6.7 7x xxx

#### Continuación

##### Consecuencias

El bus de E/S no ha sido configurado y no puede ser utilizado por el sistema.

##### Causas probables

El archivo de configuración de Interbus no existe o la ruta especificada en los parámetros del sistema era incorrecta.

##### Acciones recomendadas

1. Asegúrese de que los archivos de configuración de Interbus se encuentren en la ubicación correcta.
2. Utilice RobotStudio para comprobar la ruta de los archivos de configuración.

---

#### 71259, Imposible leer el archivo de configuración de Interbus

##### Descripción

Se ha producido un error al intentar leer el archivo de configuración de la tarjeta Interbus <arg>.

##### Consecuencias

El bus de E/S no ha sido configurado y no puede ser utilizado por el sistema.

##### Acciones recomendadas

1. Recargue el archivo de configuración de Interbus en el controlador del robot.
2. Reinicie el sistema.

---

#### 71260, Fallo de bus Interbus

##### Descripción

El sistema de control ha perdido la comunicación con la red Interbus. Código de error específico de Interbus: *arg*.

##### Consecuencias

Una parte del bus Interbus no estará disponible, en función de la topología de red y la naturaleza del fallo.

##### Causas probables

Existen varios errores que pueden provocar esta situación. Para obtener más información, consulte la documentación estándar de Interbus.

##### Acciones recomendadas

1. Asegúrese de que todos los cables de comunicación y conectores funcionen correctamente y que sean del tipo recomendado.
2. Consulte el código de error específico de Interbus, documentado en los manuales de Interbus: Firmware Service (Servicio técnico de firmware) y Error Messages (Mensajes de error).

Continúa en la página siguiente

---

#### 71261, Fallo de nivel de transporte

##### Descripción

El canal físico del nivel de transporte *arg* no es válido.

##### Acciones recomendadas

Compruebe que el canal físico sea válido. Consulte el manual.

---

#### 71262, Fallo de comunicación de bus de campo

##### Descripción

Fallo de comunicación con el dispositivo maestro '*arg*' en la unidad con una MAC ID *arg*.

##### Acciones recomendadas

1. Compruebe la conexión a la gateway.

---

#### 71263, Fallo de comunicación CAN

##### Descripción

La comunicación CAN falló debido a *arg*.

Código: *arg*

---

#### 71273, Error de coincidencia de configuración de unidad de E/S

##### Descripción

La unidad de E/S <*arg*> con dirección *arg* está configurada en los parámetros del sistema, pero no se encuentra en la configuración específica del bus de E/S.

##### Causas probables

1. La dirección de la unidad de E/S en los parámetros del sistema no es la misma que en la configuración específica del bus de E/S.
2. La unidad de E/S no ha sido configurada en la configuración específica del bus de E/S.

##### Acciones recomendadas

1. Compruebe la configuración de la unidad de E/S en los parámetros del sistema.
2. Compruebe la configuración específica del bus de E/S.

---

#### 71274, Fallo de bus Interbus

##### Descripción

El sistema de control no pudo determinar el modo de funcionamiento de bus de la tarjeta Interbus.

##### Acciones recomendadas

Reinicie el sistema.

---

### 71276, Comunicación establecida con la unidad de E/S

**Descripción**

Comunicación establecida con la unidad de E/S <arg>.

---

### 71278, Permiso de montaje denegado

**Descripción**

Se ha denegado el permiso para montar el directorio <arg> en el servidor <arg>.

**Acciones recomendadas**

Compruebe el nombre de usuario y la contraseña.

---

### 71288, La ruta de montaje es demasiado larga

**Descripción**

La ruta de montaje es demasiado larga. La ruta de montaje se compone del punto de montaje del servidor de FTP y la ruta del servidor.

- Longitud máxima: <arg>

- Protocolo utilizado: <arg>

**Acciones recomendadas**

Cambie el punto de montaje del servidor de FTP o la ruta del servidor.

---

### 71289, Partición de memoria demasiado grande

**Descripción**

No es posible reservar la partición de memoria para las funciones de comunicaciones. La partición solicitada es de arg kB. Se utilizará la partición del sistema.

**Acciones recomendadas**

Reduzca el valor de commPartSize.

---

### 71290, Imposible añadir el dispositivo FTP

**Descripción**

Fallo al añadir el dispositivo FTP <arg> al sistema operativo. Protocolo de aplicación <arg>.

**Acciones recomendadas**

Cambie la ruta local de la configuración del dispositivo de FTP.

---

### 71291, Ruta local no válida

**Descripción**

La ruta local del dispositivo de FTP <arg> no es válida.

**Acciones recomendadas**

La ruta local debe terminar con:

---

### 71293, Tamaño de entrada no válido

**Descripción**

En la unidad de E/S de DeviceNet <arg>, el tamaño de entrada de la conexión 1 no se corresponde con la unidad de E/S.

**Acciones recomendadas**

1. Cambie el tamaño en la configuración.
2. Compruebe el módulo.
3. Utilice el tipo de unidad DN\_GENERIC.

---

### 71294, Tamaño de salida no válido

**Descripción**

En la unidad de E/S de DeviceNet <arg>, el tamaño de salida de la conexión 1 no se corresponde con la unidad de E/S.

**Acciones recomendadas**

1. Cambie el tamaño en la configuración.
2. Compruebe el módulo.
3. Utilice el tipo de unidad DN\_GENERIC.

---

### 71295, Tamaño de entrada no válido

**Descripción**

En la unidad de E/S de DeviceNet <arg>, el tamaño de entrada de la conexión 2 no se corresponde con la unidad de E/S.

**Acciones recomendadas**

1. Cambie el tamaño en la configuración.
2. Compruebe el módulo.

---

### 71296, Tamaño de salida no válido

**Descripción**

En la unidad de E/S de DeviceNet <arg>, el tamaño de salida de la conexión 2 no se corresponde con la unidad de E/S.

**Acciones recomendadas**

1. Cambie el tamaño en la configuración.
2. Compruebe el módulo.

---

### 71297, Tipo de conexión no válido

**Descripción**

La unidad de E/S de DeviceNet <arg> no admite una conexión arg.

**Acciones recomendadas**

1. Cambie el tipo de conexión 1 y/o de la conexión 2 en la configuración.
2. Utilice el tipo de unidad DN\_GENERIC.

## 6 Resolución de problemas según el registro de eventos

---

### 6.7 7x xxx

#### Continuación

---

#### 71298, Dirección duplicada

##### Descripción

La dirección <arg> del dispositivo maestro de DeviceNet en el bus de E/S <arg> está ocupada por otra unidad de E/S de la red.

##### Acciones recomendadas

1. Cambie la dirección del dispositivo maestro en la configuración.
2. Desconecte de la red la unidad de E/S que ocupa la dirección.
3. Reinicie el sistema.

---

#### 71299, Sin alimentación en el bus de DeviceNet

##### Descripción

Falta la alimentación de 24 V proveniente de la fuente de alimentación de DeviceNet.

##### Consecuencias

No es posible ninguna comunicación en el bus DeviceNet <arg>.

##### Causas probables

La unidad de alimentación, el cableado, la tensión de entrada a la fuente de alimentación o la carga de salida pueden ser las causas de la caída de alimentación. ¡Consulte el Manual de resolución de problemas y el diagrama de circuitos!

##### Acciones recomendadas

1. Compruebe todos los cables que van a la unidad de alimentación.
2. Mida los niveles de tensión de salida y entrada.
3. Sustituya la unidad de E/S defectuosa en caso necesario.

---

#### 71300, Aviso de comunicación de bus DeviceNet

##### Descripción

Se ha producido un número reducido de errores en el bus DeviceNet <arg>.

##### Consecuencias

Se mantendrá el funcionamiento normal, incluso en el bus DeviceNet.

##### Causas probables

El fallo puede deberse a interferencias en las unidades y cables de alimentación o en los cables de comunicación.

##### Acciones recomendadas

1. Asegúrese de que todas las resistencias de terminación estén conectadas correctamente.
2. Asegúrese de que todos los cables de comunicación y conectores funcionen correctamente y que sean del tipo recomendado.

*Continúa en la página siguiente*

3. Compruebe la topología de la red y la longitud del cable.

4. Asegúrese de que la unidad de alimentación del bus DeviceNet funcione correctamente. Sustituya cualquier unidad defectuosa.

---

#### 71301, Bus desconectado, fallo de comunicación del bus DeviceNet

##### Descripción

Se ha producido un número elevado de errores en el bus DeviceNet <arg>.

##### Consecuencias

Se ha detenido toda la comunicación con el bus DeviceNet.

##### Causas probables

El fallo puede deberse a interferencias en las unidades y cables de alimentación o en los cables de comunicación.

##### Acciones recomendadas

1. Asegúrese de que la unidad de alimentación del bus DeviceNet funcione correctamente. Sustituya cualquier unidad de E/S defectuosa.
2. Asegúrese de que todas las resistencias de terminación estén conectadas correctamente.
3. Asegúrese de que todos los cables de comunicación y conectores funcionen correctamente y que sean del tipo recomendado.
4. Compruebe la topología de la red y la longitud del cable.
5. Reinicie el sistema.

---

#### 71302, Ninguna opción de DeviceNet instalada

##### Descripción

Ha montado una tarjeta de maestro/esclavo de DeviceNet, pero no hay ninguna opción de DeviceNet instalada.

##### Consecuencias

No es posible ninguna comunicación en el bus DeviceNet. Es posible que se produzcan errores relacionados con la configuración de DeviceNet cuando no hay ninguna opción de este tipo instalada.

##### Causas probables

Se ha intentado añadir la funcionalidad de DeviceNet sin instalar correctamente la opción.

##### Acciones recomendadas

1. Si la opción de DeviceNet es necesaria: Configure un nuevo sistema con esta opción e instale el sistema.
2. Si la opción de DeviceNet no es necesaria: Configure un nuevo sistema sin esta opción e instale el sistema.



---

### 71303, ID no válida de fabricante de DeviceNet

#### Descripción

La ID de fabricante leída de la unidad de E/S de DeviceNet <arg> no coincide con el valor indicado en la configuración del tipo de unidad.

- Configuración: <arg>
- Actual: <arg>

#### Acciones recomendadas

1. Cambie la ID de fabricante en la configuración.
2. Compruebe que el tipo de unidad de E/S sea correcto.

---

### 71304, Tipo de dispositivo de DeviceNet no válido

#### Descripción

El tipo de dispositivo leído de la unidad de E/S de DeviceNet <arg> no coincide con el valor indicado en la configuración del tipo de unidad.

- Configuración: <arg>
- Actual: <arg>

#### Acciones recomendadas

1. Cambie el tipo de dispositivo en la configuración.
2. Compruebe que el tipo de unidad de E/S sea correcto.

---

### 71305, Código de producto DeviceNet no válido

#### Descripción

El código de producto leído de la unidad de E/S de DeviceNet <arg> no coincide con el valor indicado en la configuración del tipo de unidad.

- Configuración: <arg>
- Actual: <arg>

#### Acciones recomendadas

1. Cambie el código de producto en la configuración.
2. Compruebe que el tipo de unidad de E/S sea correcto.

---

### 71306, Error desconocido de DeviceNet

#### Descripción

Se ha recibido un error desconocido de la unidad <arg>. Código de error *arg*.

#### Acciones recomendadas

1. Reinicie el sistema.
2. Informe del problema a ABB.

---

### 71307, Conexión genérica 1 de DeviceNet

#### Descripción

En la unidad de E/S de DeviceNet <arg>, la configuración de la conexión 1 es genérica.

Valores reales:

- Tipo de conexión 1: <arg>
- Tamaño de entrada de la conexión 1: <arg>
- Tamaño de salida de la conexión 1: <arg>

#### Acciones recomendadas

1. Cree un nuevo tipo con los valores correctos.
2. Actualice la configuración actual del tipo de unidad.

---

### 71308, Conexión genérica 2 de DeviceNet

#### Descripción

En la unidad de E/S de DeviceNet <arg>, la configuración de la conexión 2 es genérica.

Valores reales:

- Tipo de conexión 2: <arg>
- Tamaño de entrada de la conexión 2: <arg>
- Tamaño de salida de la conexión 2: <arg>

#### Acciones recomendadas

1. Cree un nuevo tipo con los valores correctos.
2. Actualice la configuración actual del tipo de unidad.

---

### 71309, Identificación de unidad genérica de DeviceNet

#### Descripción

En la unidad de E/S de DeviceNet <arg>, la configuración de la identidad es genérica.

Valores reales:

- ID de fabricante: <arg>
- Código de producto: <arg>
- Tipo de dispositivo: <arg>

#### Acciones recomendadas

1. Cree un nuevo tipo con los valores correctos.
2. Actualice la configuración actual del tipo de unidad.

---

### 71310, Error de conexión de unidad de E/S de DeviceNet

#### Descripción

La unidad de E/S de DeviceNet <arg> está ocupada por otro dispositivo maestro.

#### Acciones recomendadas

1. Compruebe la configuración.

## 6 Resolución de problemas según el registro de eventos

---

### 6.7 7x xxx

#### Continuación

2. Apague y encienda la alimentación en la unidad de E/S.

---

#### 71311, Imposible establecer la comunicación en el bus DeviceNet

##### Descripción

Imposible establecer la comunicación en el bus de DeviceNet <arg> porque no hay ninguna unidad de E/S conectada físicamente.

##### Acciones recomendadas

1. Compruebe los cables y conectores.
2. Conecte las unidades de E/S al bus de E/S.
3. Reinicie el sistema.
4. Elimine de la configuración las unidades de E/S del bus de E/S <arg>.

---

#### 71312, Conexión explícita de unidad de E/S de DeviceNet no activada

##### Descripción

La unidad de E/S de DeviceNet <arg> no tiene activada la conexión de mensaje explícito.

##### Acciones recomendadas

Cambie la configuración.

---

#### 71313, Número de orden de tipo de comando de bus de campo no exclusivo.

##### Descripción

La configuración de E/S no es válida.

Los comandos de bus de campo <arg> y <arg> están conectados al mismo tipo de unidad <arg> y tienen el mismo número de orden <arg>.

El número de orden de cada comando conectado a una misma unidad de E/S debe ser exclusivo.

Este comando ha sido rechazado.

##### Acciones recomendadas

Corrija la configuración.

---

#### 71314, Tipo de comando de bus de campo no válido

##### Descripción

La configuración de E/S no es válida.

Uno de los comandos de bus de campo contiene una referencia a un tipo de comando no válido o desconocido, < arg>.

Todos los comandos de bus de campo deben hacer referencia a un tipo de comando existente.

Este comando de bus de campo ha sido rechazado.

*Continúa en la página siguiente*

##### Acciones recomendadas

Corrija el tipo de comando de bus de campo para el comando.

---

#### 71315, Superado el número de comandos de bus de campo

##### Descripción

La configuración de E/S no es válida.

Se ha superado el número máximo, arg, de comandos de bus de campo en el sistema de E/S.

##### Acciones recomendadas

Modifique la configuración del sistema de E/S (reduciendo el número de comandos de bus de campo) de forma que no se supere el límite máximo.

---

#### 71316, Superado el número de tipos de comandos de bus de campo

##### Descripción

La configuración de E/S no es válida.

Se ha superado el número máximo, arg, de tipos de comandos de bus de campo en el sistema de E/S.

##### Acciones recomendadas

Modifique la configuración del sistema de E/S (reduciendo el número de tipos de comandos de bus de campo) de forma que no se supere el límite máximo.

---

#### 71317, Reset de la Unidad de E/S

##### Descripción

La unidad de E/S <arg> del bus de E/S <arg> ha sido reseteada a través del comando de bus de campo <arg> para garantizar la activación de los valores de comando del bus de campo.

Esto hace que la unidad de E/S pierda el contacto mientras se reinicia, aunque lo recuperará acto seguido.

##### Causas probables

Se ha definido un comando de bus de campo para el reset de la unidad de E/S en la configuración del sistema de E/S.

---

#### 71320, Superado el número máximo de niveles de acceso de E/S

##### Descripción

La configuración de E/S no es válida.

Se ha superado el número máximo, arg, de niveles de acceso de E/S en el sistema de E/S.

### Acciones recomendadas

Modifique la configuración del sistema de E/S (reduciendo el número de niveles de acceso de E/S) de forma que no se supere el límite máximo.

---

### 71321, Nivel de acceso de E/S no válido

#### Descripción

La configuración de E/S no es válida.

La señal de E/S <arg> contiene una referencia a un nivel de acceso de E/S no válido o no definido, <arg>.

Todas las señales de E/S deben omitir el nivel de acceso o hacer referencia a un nivel de acceso que exista.

Esta señal de E/S ha sido rechazada.

### Acciones recomendadas

Cambie el nivel de acceso de E/S a un nivel que exista o defina un nuevo nivel de acceso de E/S.

---

### 71323, Valores de bits no válidos

#### Descripción

La configuración de E/S de la señal de E/S <arg> no es válida.

El valor de bit mínimo <arg> no debe ser inferior a <arg>.

El valor de bit máximo <arg> no debe ser superior a <arg>.

El valor de bit mínimo debe ser menor que el valor de bit máximo.

Esta señal de E/S ha sido rechazada.

### Acciones recomendadas

1. Compruebe que la señal de E/S esté configurada con el tipo de codificación correcto.
2. Compruebe que los valores de bit mínimo y máximo sean correctos.

---

### 71324, Valores físicos de limitación fuera de rango

#### Descripción

La configuración de E/S de la señal de E/S <arg> no es válida.

El valor físico mínimo de limitación debe ser inferior al valor físico máximo de limitación.

Esta señal de E/S ha sido rechazada.

### Acciones recomendadas

Corrija los valores físicos de limitación de la señal de E/S de forma que el valor mínimo sea inferior al valor máximo.

---

### 71325, Configuración no válida de bus de E/S

#### Descripción

La configuración de E/S para el bus de E/S <arg> no es válida.

Los buses de E/S definidos por el usuario (cargados externamente) no deben especificarse como locales.

Este bus de E/S ha sido rechazado.

### Acciones recomendadas

Corrija el tipo de bus del bus de E/S.

---

### 71326, Configuración de tipo de unidad no válida

#### Descripción

La configuración de E/S del tipo de unidad <arg> no es válida.

Los tipos de unidad definidos por el usuario (cargados externamente) no deben especificarse como locales.

Este bus de E/S ha sido rechazado.

### Acciones recomendadas

Corrija el tipo de bus del tipo de unidad de E/S.

---

### 71328, Nombre no válido

#### Descripción

La configuración de E/S no es válida.

La instancia de configuración de <arg> no cumple las reglas aplicables a los identificadores de RAPID.

Esta instancia de configuración ha sido rechazada.

### Acciones recomendadas

Corrija el nombre de la instancia de configuración de forma que cumpla las reglas siguientes:

Reglas para identificadores de RAPID:

1. La longitud no debe superar los 16 caracteres.
2. El primer carácter debe ser una letra (a-z o A-Z).
3. Los caracteres posteriores deben ser letras (a-z o A-Z), números (0-9) o caracteres de subrayado (\_).

---

### 71329, ID de conector no válida

#### Descripción

La configuración de E/S para el bus de E/S <arg> no es válida.

No se ha seleccionado ninguna ID o ninguna ID válida de conector para el tipo de bus <arg>.

Este bus de E/S ha sido rechazado.

### Acciones recomendadas

Seleccione una ID de conector válida para el bus de E/S.

---

### 71330, Tipos de bus incompatibles

#### Descripción

La configuración de E/S para el bus de E/S <arg> no es válida.

Hay <arg> buses de E/S duplicados con la misma ID de conector, <arg>.

## 6 Resolución de problemas según el registro de eventos

---

### 6.7 7x xxx

#### Continuación

Los buses de E/S del mismo tipo deben tener IDs de conector exclusivas.

Este bus de E/S ha sido rechazado.

#### Acciones recomendadas

Corrija la ID de conector del bus de E/S.

---

#### 71331, Tipo de bus no válido

##### Descripción

La configuración de E/S para el bus de E/S <arg> no es válida.

El tipo de bus <arg> no es válido o es desconocido.

Los tipos válidos de bus instalados son: *argargarg*

##### Consecuencias

Este bus de E/S ha sido rechazado y ninguna de las funciones que dependen de él funcionarán.

#### Acciones recomendadas

Corrija el tipo de bus del bus de E/S.

---

#### 71332, Tiempo de recuperación no válido

##### Descripción

La configuración de E/S para el bus de E/S <arg> no es válida.

El valor del parámetro de tiempo de recuperación <arg> es incorrecto.

El tiempo de recuperación (la frecuencia con la que se intenta recuperar el contacto con las unidades de E/S perdidas) no debe ser inferior a los 5 segundos.

Este bus de E/S ha sido rechazado.

#### Acciones recomendadas

Corrija el tiempo de recuperación del bus de E/S.

---

#### 71333, Velocidad de baudios no válida en DeviceNet

##### Descripción

La configuración de E/S para el bus de E/S <arg> no es válida.

El valor del parámetro de velocidad en baudios de DeviceNet <arg> es incorrecto.

Las velocidades en baudios válidas en DeviceNet son:

- 125

- 250

- 500

Este bus de E/S ha sido rechazado.

#### Acciones recomendadas

Corrija la velocidad en baudios de DeviceNet del bus de E/S.

---

#### 71334, Tipo de comando sin referencia a un tipo de unidad

##### Descripción

La configuración de E/S no es válida.

No se ha definido ninguna referencia a un tipo de unidad para el tipo de comando <arg>.

Todos los tipos de comandos deben tener una referencia a un tipo de unidad definido anteriormente.

Este tipo de comando ha sido rechazado.

#### Acciones recomendadas

Defina una referencia a un tipo de unidad para el tipo de comando.

---

#### 71335, Tipo de unidad no válido

##### Descripción

La configuración de E/S del tipo de comando < arg> no es válida.

El tipo de unidad <arg> no es válido o es desconocido.

Todos los tipos de comandos deben hacer referencia a un tipo de unidad existente y definido.

Este tipo de comando ha sido rechazado.

#### Acciones recomendadas

Corrija el tipo de unidad del tipo de comando.

---

#### 71336, Tipo de comando sin ruta

##### Descripción

La configuración de E/S no es válida.

No hay ninguna ruta definida para el tipo de comando <arg>.

Este tipo de comando ha sido rechazado.

#### Acciones recomendadas

Defina una ruta para el tipo de comando <arg>.

---

#### 71337, Tipo de comando sin identificador de servicio

##### Descripción

La configuración de E/S no es válida.

No hay ningún identificador de servicio definido para el tipo de comando <arg>.

Este tipo de comando ha sido rechazado.

#### Acciones recomendadas

Defina un identificador de servicio para el tipo de comando <arg>.

---

Continúa en la página siguiente

---

### 71338, Identificador de servicio no válido

**Descripción**

La configuración de E/S no es válida.

El identificador de servicio <arg> no es válido para el tipo de comando <arg>.

Los identificadores de servicio válidos son:

<arg>

Este tipo de comando ha sido rechazado.

**Acciones recomendadas**

Corrija el identificador de servicio para el tipo de comando.

---

### 71339, Comando de bus de campo sin referencia a una unidad de E/S

**Descripción**

La configuración de E/S no es válida.

Uno de los comandos de bus de campo no contiene ninguna referencia a una unidad de E/S.

Todos los comandos de bus de campo deben tener una referencia a una unidad de E/S definida anteriormente.

Este comando de bus de campo ha sido rechazado.

**Acciones recomendadas**

Defina una referencia de unidad de E/S para el comando de bus de campo.

---

### 71340, Unidad de E/S no válida

**Descripción**

La configuración de E/S no es válida.

Uno de los comandos de bus de campo contiene una referencia a una unidad de E/S no válida o desconocida, < arg>.

Todos los comandos de bus de campo deben tener una referencia a una unidad de E/S definida anteriormente.

Este comando de bus de campo ha sido rechazado.

**Acciones recomendadas**

Corrija la unidad de E/S del comando de bus de campo.

---

### 71341, Comando de bus de campo sin referencia a un tipo de comando

**Descripción**

La configuración de E/S no es válida.

Uno de los comandos de bus de campo no contiene ninguna referencia a un tipo de comando.

Todos los comandos de bus de campo deben hacer referencia a tipos de comando existentes.

Este comando de bus de campo ha sido rechazado.

**Acciones recomendadas**

Defina una referencia de tipo de comando para el comando de bus de campo.

---

### 71342, Tipo de unidad no coincidente

**Descripción**

La configuración de E/S no es válida.

Uno de los comandos de bus de campo hace referencia a una unidad de E/S <arg> y un tipo de comando <arg> que hacen referencia a tipos de unidad diferentes.

La unidad de E/S y el tipo de comando al que se hace referencia en un comando de bus de campo deben hacer referencia al mismo tipo de unidad.

Este comando de bus de campo ha sido rechazado.

**Acciones recomendadas**

Corrija la configuración.

---

### 71344, Mapa de unidad no definido

**Descripción**

La configuración de E/S de la señal de E/S <arg> no es válida.

El mapa de unidad no está definido o está vacío.

Es necesario especificar un mapa de unidad para todas las señales de E/S físicas (es decir, las que están conectadas a una unidad).

Esta señal de E/S ha sido rechazada.

**Acciones recomendadas**

Defina un mapa de unidad para la señal de E/S.

---

### 71346, Mapa de unidad fuera de rango

**Descripción**

La configuración de E/S de la señal de E/S <arg> no es válida.

El mapa de unidad <arg> no es válido dado que el bit <arg> está fuera de rango.

Todos los bits del mapa de unidad deben estar dentro del rango [0, arg].

Esta señal de E/S ha sido rechazada.

**Acciones recomendadas**

Corrija el mapa de unidad.

---

### 71347, Mapa de unidad con segmentos superpuestos

**Descripción**

La configuración de E/S de la señal de E/S <arg> no es válida.

El mapa de unidad <arg> contiene segmentos (por ejemplo el bit arg) que se solapan entre sí.

*Continúa en la página siguiente*

## 6 Resolución de problemas según el registro de eventos

---

### 6.7 7x xxx

#### Continuación

Esta señal de E/S ha sido rechazada.

#### Acciones recomendadas

Corrija el mapa de unidad.

---

### 71348, Mapa de unidad con un carácter inesperado

#### Descripción

La configuración de E/S de la señal de E/S <arg> no es válida.

Se encontró un final o un carácter inesperado en la posición <arg> del mapa de unidad: <arg>.

Esta señal de E/S ha sido rechazada.

#### Acciones recomendadas

Corrija el mapa de unidad de forma que cumpla la sintaxis siguiente:

- {bit} = ([0-9]+)
- {range} = ([0-9]+[-][0-9]+)
- {segment} = ({bit} | {range})
- {unit map} = ({segment}[.])\*{segment}

Ejemplos de mapas de unidad válidos:

- "1"
- "0-7, 15-8"
- "1,4-3,7"

---

### 71349, Tamaño de señal no válido

#### Descripción

La configuración de E/S de la señal de E/S <arg> no es válida.

Hay un problema de coincidencia entre el tipo de señal y el tamaño de la señal.

El tamaño de la señal <arg> se obtiene del mapa de unidad: <arg>.

Esta señal de E/S ha sido rechazada.

#### Acciones recomendadas

Corrija el tipo de señal o el mapa de unidad de forma que se cumplan las reglas siguientes:

- El tamaño de las señales de E/S digitales debe ser exactamente un bit.
- El tamaño de las señales de E/S analógicas y de grupo debe estar entre los 2 y los 32 bits.

---

### 71350, Tipo de bus no válido

#### Descripción

La configuración de E/S no es válida.

El tipo de unidad <arg> tiene un tipo de bus no válido o desconocido <arg>.

Los tipos de buses válidos instalados son: *argargarg*

*Continúa en la página siguiente*

#### Consecuencias

Este tipo de unidad ha sido rechazado y ninguna de las funciones que dependen de él funcionarán.

#### Acciones recomendadas

Corrija el tipo de bus del tipo de unidad.

---

### 71351, Tipo de conexión 1 no válido

#### Descripción

La configuración de E/S no es válida.

El tipo de unidad < arg> tiene un tipo no válido o desconocido para la conexión 1 < arg>.

El tipo de la conexión 1 debe ser uno de los siguientes:

- POLLED
- STROBE
- COS
- CYCLIC
- COS\_ACKSUP
- CYCLIC\_ACKSUP

Este tipo de unidad ha sido rechazado.

#### Acciones recomendadas

Corrija el tipo de la conexión 1 del tipo de unidad.

---

### 71352, Tipo de conexión 2 no válido

#### Descripción

La configuración de E/S no es válida.

El tipo de unidad < arg> tiene un tipo no válido o desconocido para la conexión 2 < arg>.

El tipo de la conexión 2 puede ser omitido o ser uno de los siguientes:

- POLLED
- STROBE
- COS
- CYCLIC
- COS\_ACKSUP
- CYCLIC\_ACKSUP

Este tipo de unidad ha sido rechazado.

#### Acciones recomendadas

Corrija el tipo de la conexión 2 del tipo de unidad.

---

### 71353, Unidad sin referencia a un tipo de unidad

#### Descripción

La configuración de E/S no es válida.

No se ha definido ninguna referencia a un tipo de unidad para la unidad de E/S <arg>.

Esta señal de E/S ha sido rechazada.

### Acciones recomendadas

Defina una referencia de tipo de unidad para la unidad de E/S.

---

### 71354, Unidad de E/S sin referencia a ningún bus de E/S

#### Descripción

La configuración de E/S no es válida.

No se ha definido ninguna referencia a ningún bus de E/S para la unidad de E/S <arg>.

Esta unidad de E/S ha sido rechazada.

### Acciones recomendadas

Defina una referencia de bus de E/S para la unidad de E/S.

---

### 71355, Valor de trustlevel no válido

#### Descripción

La configuración de E/S no es válida.

El tipo de unidad < arg > tiene un valor de trustlevel no válido o desconocido < arg >.

Los valores de trustlevel válidos son:

- 0 (obligatorio)
- 1 (error en caso de pérdida)
- 2 (se admiten las pérdidas)
- 3 (parar en caso de pérdida)

Este tipo de comando ha sido rechazado.

### Acciones recomendadas

Corrija el valor de trustlevel para el tipo de unidad.

---

### 71356, Tipo de bus no coincidente

#### Descripción

La configuración de E/S no es válida.

La unidad <arg> hace referencia a un bus de E/S y un tipo de unidad con tipos de bus diferentes.

Esta unidad de E/S ha sido rechazada.

### Acciones recomendadas

1. Compruebe que la unidad de E/S esté conectada al bus de E/S correcto y que el tipo de bus de dicho bus de E/S sea el correcto.
2. Compruebe que la unidad de E/S haga referencia al tipo de unidad correcto y que el tipo de bus de dicho tipo de unidad sea el correcto.

---

### 71357, Unidades de E/S duplicadas en el bus de E/S <Local>

#### Descripción

La configuración de E/S de la unidad de E/S <arg> no es válida.

Ya existe otra unidad de E/S definida por el usuario conectada al bus de E/S <Local>.

Sólo es posible conectar una unidad de E/S definida por el usuario al bus de E/S <Local>.

Esta unidad de E/S ha sido rechazada.

### Acciones recomendadas

Corrija la configuración de E/S.

---

### 71358, Tabla de restauración de caída de alimentación llena

#### Descripción

La unidad de E/S <arg> no pudo ser configurada para la restauración de caída de alimentación.

La tabla de caída de alimentación está llena.

### Acciones recomendadas

Elimine otras unidades de E/S de la lista de restauración.

---

### 71359, Opción Multiple Serial Ports no instalada

#### Descripción

El sistema ha intentado sin éxito direccionar el puerto serie <arg>.

### Consecuencias

Ni el conector ni el canal físico que utilizan el conector estarán disponibles para su uso.

### Causas probables

La opción Multiple Serial Ports no está instalada en el sistema.

### Acciones recomendadas

1. Si la opción es necesaria: Configure un nuevo sistema CON esta opción e instale el sistema.
2. Si la opción NO es necesaria: Elimine de la configuración los canales de comunicación no admitidos.

---

### 71361, Conexión cruzada con una señal resultante no digital

#### Descripción

La configuración de E/S no es válida.

El parámetro <Resultant I/O signal> de una de las conexiones cruzadas hace referencia a una señal de E/S, <arg>, que no es digital.

Sólo las señales de E/S digitales pueden utilizarse en conexiones cruzadas.

Esta conexión cruzada ha sido rechazada.

### Acciones recomendadas

Elimine la señal de E/S no digital de la conexión cruzada.

*Continúa en la página siguiente*

## 6 Resolución de problemas según el registro de eventos

---

### 6.7 7x xxx

#### Continuación

---

#### 71362, Señal de E/S correlacionada fuera del área de datos de un. E/S

##### Descripción

Imposible cambiar el estado físico de la señal de E/S <arg> a VALID.

El motivo es que la señal de E/S está correlacionada con uno o varios bits que se encuentran fuera del área de datos de la unidad de E/S a la que está asignada.

Señal de E/S asignada a la unidad de E/S <arg>.

Señal de E/S correlacionada a los bits: <arg>

El tamaño del área de datos de salida para la unidad de E/S es de *arg* bits.

El tamaño del área de datos de entrada para la unidad de E/S es de *arg* bits.

##### Consecuencias

El estado físico de esta señal de E/S sigue siendo NO VÁLIDO.

##### Acciones recomendadas

1. Compruebe que la correlación de la señal de E/S a la unidad sea correcta.
2. Asegúrese de que la señal de E/S esté asignada a la unidad de E/S correcta.
3. Compruebe los parámetros del sistema Connection Input/Output size del tipo de unidad. El valor de estos parámetros puede incrementarse en algunos tipos de unidades.

---

#### 71363, Configuración de dispositivo esclavo no válida

##### Descripción

La unidad de E/S <arg> configurada en la dirección del dispositivo maestro no es un dispositivo esclavo interno.

##### Acciones recomendadas

1. Cambie la dirección de la unidad de E/S.
2. Cambie el tipo de la unidad a DN\_SLAVE.

---

#### 71364, Sobrecarga de cola de E/S

##### Descripción

La cola de E/S que maneja las señales de E/S de entrada y salida intercambiadas con el sistema se ha sobrecargado.

##### Consecuencias

El sistema pasa directamente al estado SYSSTOP.

##### Causas probables

Esto se debe a la existencia de cambios demasiado frecuentes en las señales o a ráfagas demasiado grandes de cambios de las señales, generados tanto por las señales de E/S de entrada como por las conexiones cruzadas entre señales de E/S.

*Continúa en la página siguiente*

##### Acciones recomendadas

Compruebe las conexiones cruzadas. La forma de comprobar el archivo de configuración se detalla en el Manual de resolución de problemas.

2. Compruebe la frecuencia de las señales de E/S de entrada de todos los equipos externos conectados al sistema.

Asegúrese de que no se trate de una situación anormal y haga los cambios necesarios.

3. Si una carga extremadamente alta de E/S es normal y es necesaria en su caso, investigue si programar retardos en la aplicación de RAPID puede ser la solución al problema.

---

#### 71365, Sobrecarga de cola de E/S de seguridad

##### Descripción

La cola de E/S de seguridad que maneja las señales de E/S de entrada y salida de seguridad se ha sobrecargado.

##### Consecuencias

El sistema pasa directamente al estado SYSHALT.

##### Causas probables

Esto se debe a la existencia de cambios demasiado frecuentes en las señales de E/S de seguridad. En ocasiones, esto puede deberse a la existencia de una conexión a tierra errática en las señales de E/S recibidas de los equipos externos.

##### Acciones recomendadas

1. Las señales de E/S de entrada de seguridad repetidas harán que el sistema se detenga. Consulte el registro de errores para averiguar si hay otros fallos que puedan estar dando lugar a esta situación.

2. Compruebe la conexión a tierra de todas las señales de todos los equipos externos que afecten a las señales de E/S de seguridad.

3. Compruebe la frecuencia de las señales de E/S de entrada de todos los equipos externos conectados al sistema.

Asegúrese de que no se trate de una situación anormal y haga los cambios necesarios.

---

#### 71366, Sobrecarga de cola de E/S de conexiones cruzadas

##### Descripción

La cola de E/S de conexiones cruzadas que maneja las señales de E/S de entrada y salida intercambiadas con el sistema se ha sobrecargado.

##### Consecuencias

El sistema pasa directamente al estado SYSSTOP.



### Causas probables

Esto se debe a la existencia de cambios demasiado frecuentes en las señales o a ráfagas demasiado grandes de cambios de las señales, generados por las señales de E/S de entrada o salida que se usan como señales de actuación de las conexiones cruzadas.

### Acciones recomendadas

Compruebe las conexiones cruzadas. La forma de comprobar el archivo de configuración se detalla en el Manual de resolución de problemas.

2. Compruebe la frecuencia de las señales de E/S de entrada y salida utilizadas como señales de actuación de las conexiones cruzadas.

3. Si una carga extremadamente alta de E/S es normal y es necesaria en su caso, investigue si programar retardos en la aplicación de RAPID puede ser la solución al problema.

---

### 71367, Se ha perdido la comunicación con la unidad de E/S

#### Descripción

Durante la puesta en marcha, no se estableció ninguna comunicación con la unidad de E/S *arg* con dirección *arg* en el bus de E/S *arg*

#### Consecuencias

No es posible utilizar la unidad de E/S ni las señales de E/S que contiene dado que en este momento la unidad no se está comunicando con el controlador.

#### Causas probables

Bien la unidad de E/S no está conectada al sistema o bien está conectada pero tiene asignada una dirección incorrecta.

#### Acciones recomendadas

1. Asegúrese de que todas las direcciones de las unidades de E/S se correspondan con la configuración.

2. Asegúrese de que todas las direcciones sean exclusivas y de que no sean utilizadas por más de una unidad de E/S.

3. Cambie la dirección y/o conecte la unidad de E/S que faltaba.

4. Si ha cambiado la dirección, debe apagar y encender de nuevo la alimentación de la unidad de E/S para garantizar que la dirección quede cambiada.

---

### 71368, Ninguna opción de Interbus instalada

#### Descripción

Ha montado una tarjeta de maestro/esclavo de Interbus, pero no hay ninguna opción de Interbus instalada.

### Consecuencias

No es posible ninguna comunicación en el bus Interbus. Es posible que se produzcan errores relacionados con la configuración de Interbus cuando no hay ninguna opción de este tipo instalada.

### Causas probables

Se ha intentado añadir la funcionalidad de Interbus sin instalar correctamente la opción.

### Acciones recomendadas

1. Si la opción de Interbus es necesaria: Configure un nuevo sistema CON esta opción e instale el sistema.

2. Si la opción de Interbus NO es necesaria: Configure un nuevo sistema SIN esta opción e instale el sistema.

---

### 71377, Fallo de la tarjeta Dengensha

#### Descripción

No hay contacto con la tarjeta PCI Dengensha.

#### Consecuencias

Dengensha Spot Welding no estará disponible para su uso.

#### Causas probables

-La tarjeta Dengensha no está presente en el contacto con la PCI.

#### Acciones recomendadas

1. Instale la tarjeta PCI en una de las ranuras PCI del ordenador principal.

2. Asegúrese de que la tarjeta PCI funcione.

---

### 71378, Fallo de acceso a la tarjeta PCI Dengensha.

#### Descripción

La tarjeta PCI Dengensha ha dejado de responder.

#### Consecuencias

Dengensha Spot Welding no estará disponible para su uso.

#### Causas probables

-La tarjeta puede presentar problemas internos de software o hardware.

#### Acciones recomendadas

Apague y encienda de nuevo.

---

### 71379, Conector de canal físico de comunicación desconocido

#### Descripción

El conector *<arg>* definido para el canal físico *<arg>* es desconocido.

Continúa en la página siguiente

## 6 Resolución de problemas según el registro de eventos

---

### 6.7 7x xxx

#### Continuación

##### Consecuencias

El canal físico no estará disponible para su uso.

##### Causas probables

-Es posible que el nombre del conector definido en la configuración del canal físico esté mal escrito o se refiera a un conector que no está disponible para su uso.

- Falta la configuración del conector.

##### Acciones recomendadas

1. Asegúrese de que el conector definido en la configuración del canal físico haga referencia a un conector disponible.
2. Asegúrese de que la opción Multiple Serial Ports esté instalada si así se requiere según la configuración utilizada.
3. Reinstale el sistema para asegurarse de que los archivos de configuración del sistema se encuentren en buen estado.

---

#### 71380, Controlador de conector de comunicaciones ya utilizado

##### Descripción

El conector<arg> no puede utilizar el controlador<arg>. El controlador ya se está utilizando desde el conector *arg*.

##### Consecuencias

Ni el conector ni el canal físico que utilizan el conector estarán disponibles para su uso.

##### Causas probables

- Es posible que los archivos de configuración hayan estado defectuosos.
- Es posible que se haya cargado un archivo de configuración que contenía canales físicos configurados incorrectamente.

##### Acciones recomendadas

1. Asegúrese de que la configuración del conector físico sea válida.
2. Reinstale el sistema para asegurarse de que los archivos de configuración del sistema se encuentren en buen estado.

---

#### 71381, Conector de comunicaciones ya utilizado

##### Descripción

El canal físico <arg> no puede usar el conector <arg>. El conector ya se está utilizando desde el canal físico <arg>.

##### Consecuencias

Ni el conector ni el canal físico que utilizan el conector estarán disponibles para su uso.

##### Causas probables

Es posible que haya varios canales físicos asignados al mismo conector en la configuración.

*Continúa en la página siguiente*

##### Acciones recomendadas

Asegúrese de que cada conector sea utilizado por un único canal físico.

---

#### 71382, Tiempo de supervisión de DeviceNet agotado

##### Descripción

El sistema no ha recibido ninguna respuesta de la unidad DeviceNet y el temporizador de supervisión ha alcanzado el tiempo límite.

##### Consecuencias

El bus de DeviceNet NO funciona y no será posible ninguna comunicación en el bus DeviceNet <arg>. El sistema pasa al estado SYS FAIL. El significado completo de este estado se describe en el Manual de resolución de problemas del IRC5.

##### Causas probables

Es posible que la carga de E/S del bus DeviceNet sea excesiva, por ejemplo si un programa de RAPID intenta establecer señales de E/S a una velocidad que supera al ancho de banda disponible en el bus DeviceNet.

##### Acciones recomendadas

Reduzca la carga de E/S del bus DeviceNet.

---

#### 71383, Uns. E/S de usuario no pueden conect. a bus <Local>

##### Descripción

La configuración de E/S de la unidad de E/S <arg> no es válida. No es posible conectar ninguna unidad definida por el usuario al bus de E/S <Local>.

Esta unidad de E/S ha sido rechazada.

##### Acciones recomendadas

Corrija la configuración de E/S.

---

#### 71385, Recursos de mensajes de petición agotados

##### Descripción

Imposible gestionar más peticiones de E/S concurrentes.

Se han agotado las peticiones de E/S concurrentes con argumentos de retardo, impulso o tiempo límite.

##### Consecuencias

No es posible tramitar la petición de E/S.

##### Causas probables

Demasiadas instrucciones de E/S con argumento de impulso o retardo.

Demasiadas instrucciones de proceso con impulso, retardo o tiempo límite.

### Acciones recomendadas

1. Reduzca el número de peticiones de E/S con argumento de impulso o retardo.
2. Reduzca el número de instrucciones de proceso concurrentes que utilizan argumentos de impulso, retardo o tiempo límite.

---

### 71386, Parámetro Quick Connect de DeviceNet no admitido

#### Descripción

El tipo de unidad <arg> no puede conectarse al bus de DeviceNet como unidad de E/S con el parámetro Quick Connect.

#### Consecuencias

Este tipo de unidad ha sido rechazado y ninguna de las funciones que dependen de él funcionarán.

#### Causas probables

Es posible que la unidad conectada sea de una versión demasiado antigua.

#### Acciones recomendadas

1. Desactive el parámetro de configuración Quick Connect.
2. Sustituya la tarjeta maestra/esclava de DeviceNet por una de una versión más reciente.

---

### 71389, Error de archivo de configuración

#### Descripción

Se han producido errores durante la carga de datos de configuración.

Todos los errores de configuración se almacenan en el registro de eventos cfg.

#### Consecuencias

La configuración del archivo no se instalará.

#### Acciones recomendadas

Visualice los errores en el registro de eventos cfg.

---

### 71390, El bus de DeviceNet se ha recuperado del estado de bus apagado

#### Descripción

El bus de DeviceNet < arg > se ha recuperado del estado de bus apagado.

---

### 71391, Configuración de señales del sistema

#### Descripción

Se ha producido un error durante la configuración de una señal de entrada/salida del sistema.

Nombre de E/S de sistema: arg

#### Consecuencias

El sistema pasa directamente al estado SYSFAIL.

#### Causas probables

Todos los errores ocurridos durante la configuración de las señales de entrada/salida del sistema se consideran como no recuperables y el sistema pasa al estado SYSFAIL.

#### Acciones recomendadas

1. Compruebe la conexión de la unidad a la que está conectada la señal del sistema.
2. Compruebe la configuración de la unidad de E/S.

---

### 71392, Tamaño de salida no válido

#### Descripción

En la unidad de E/S de DeviceNet <arg>, el tamaño de salida <arg> de la conexión 1 no se corresponde con la unidad de E/S. Al utilizar la conexión con muestreo, los únicos tamaños válidos de salida son 1 ó -1.

#### Acciones recomendadas

1. Cambie el tamaño en la configuración.
2. Compruebe el módulo.
3. Utilice el tipo de unidad DN\_GENERIC.

---

### 71393, Error al asignar un tamaño genérico

#### Descripción

Imposible asignar el tamaño genérico arg (-1) en la unidad de E/S de DeviceNet <arg>.

#### Causas probables

La unidad de E/S de DeviceNet <arg> no puede configurarse con el tipo de unidad DN\_GENERIC ni un tamaño arg genérico (-1).

#### Acciones recomendadas

1. Actualice la configuración actual del tipo de unidad con el nuevo tamaño arg.
2. No utilice el tipo de unidad DN\_GENERIC.

---

### 71394, Canal de comunicación física no válido

#### Descripción

El canal de comunicación arg está fuera de rango.

## 6 Resolución de problemas según el registro de eventos

---

### 6.7 7x xxx

#### Continuación

##### Consecuencias

El canal de comunicación *arg* no está disponible.

##### Causas probables

Opción no instalada o el canal de comunicación *<arg>* está fuera de rango.

##### Acciones recomendadas

1. Compruebe los números mínimo y máximo de conectores permitidos.
2. Compruebe qué opciones se requieren.

---

#### 71395, No hay ningún protocolo transparente

##### Descripción

El protocolo de transporte *<arg>* del canal *<arg>* no se encuentra

##### Consecuencias

La instancia de transporte *<arg>* no está disponible

##### Causas probables

La opción que contiene el protocolo de transporte *<arg>* no está instalada o el nombre del protocolo está defectuoso.

##### Acciones recomendadas

1. Falta la opción de instalación.
2. Cambie el nombre del protocolo de transporte.

---

#### 71396, Falta el protocolo de transmisión

##### Descripción

El protocolo de transporte *<arg>* no se encuentra o el nombre del protocolo de transporte es incorrecto para *<arg>*

##### Consecuencias

La instancia de protocolo de aplicación *<arg>* no está disponible

##### Causas probables

La opción que da soporte al transporte no está instalada o el nombre de la aplicación es incorrecto.

##### Acciones recomendadas

1. Instale la opción.
2. Cambie el nombre del transporte en la configuración.

---

#### 71397, No hay ningún protocolo de aplicación

##### Descripción

El protocolo de aplicación *<arg>* falta o el nombre es incorrecto

##### Consecuencias

La instancia de aplicación *<arg>* no está disponible

##### Causas probables

La opción que da soporte al protocolo de aplicación no está instalada o el nombre del protocolo es incorrecto.

##### Acciones recomendadas

1. Instale la opción.
2. Cambie el nombre del protocolo de aplicación.

---

#### 71398, Error de comunicación desde bosv24

##### Descripción

No hay ninguna respuesta de la línea serie.

##### Acciones recomendadas

Compruebe el dispositivo o la conexión.

---

#### 71399, Error de comunicación desde bosv24

##### Descripción

Imposible entregar el mensaje recibido.

##### Acciones recomendadas

Compruebe el flujo de comunicación.

---

#### 71400, Error de comunicación desde bosv24

##### Descripción

La respuesta del dispositivo contiene una secuencia de trama no válida.

##### Acciones recomendadas

Compruebe si hay ruido en la línea serie.

---

#### 71401, No hay opciones para <> Fieldbus Adapter

##### Descripción

Se ha encontrado *<arg>* Fieldbus Adapter, pero no hay ninguna opción instalada.

##### Consecuencias

No es posible ninguna comunicación con *<arg>* Fieldbus Adapter. Es posible que se produzcan errores relacionados con la configuración cuando no hay ninguna opción de este tipo instalada.

##### Causas probables

Se ha intentado añadir la funcionalidad de *<arg>* Fieldbus Adapter sin instalar correctamente la opción.

##### Acciones recomendadas

Si la opción *<arg>* Fieldbus Adapter es necesaria: Configure un nuevo sistema con esta opción e instale el sistema.

*Continúa en la página siguiente*

---

### 71402, Dirección IP duplicada

**Descripción**

La dirección IP <arg> de la unidad de E/S < arg > está duplicada en la red EtherNet/IP.

**Acciones recomendadas**

Cambie la dirección IP.

---

### 71403, El tiempo de intervalo no es válido.

**Descripción**

Para la unidad de DeviceNet del tipo <arg>, el tiempo de intervalo de conexión, *arg*, no es válido.

**Causas probables**

El tiempo de intervalo tiene un valor inferior al tiempo de inhibición de producción.

**Acciones recomendadas**

Cambie el tiempo de intervalo de conexión *arg* para que sea mayor que el tiempo de inhibición de producción del tipo de unidad <arg> de la configuración de E/S.

---

### 71404, Tamaño de entrada/salida no válido

**Descripción**

La unidad de E/S <arg> tiene un valor no válido (cero) como tamaño de entrada o salida.

**Acciones recomendadas**

Cambie el tamaño de entrada o salida a un valor mayor que cero.

---

### 71405, Correlación de unidad de E/S duplicada

**Descripción**

La señal de E/S <arg> tiene la misma correlación de unidad que la señal de E/S <arg>.

**Consecuencias**

La correlación de más de una señal de E/S con los mismos bits del mapa de unidad de E/S puede dar lugar a valores impredecibles para estas señales de E/S, dado que no es posible controlar su orden de evaluación. Por ejemplo, si una señal de E/S de salida de grupo invertida está correlacionada con los mismos bits que otras señales de E/S digitales de salida, el estado de estos bits depende del orden en el que se establezcan las señales de E/S.

**Acciones recomendadas**

Es muy recomendable evitar la correlación de varias señales de E/S a los mismos bits.

---

### 71406, Comunicación establecida en el bus de DeviceNet

**Descripción**

El bus de DeviceNet <arg> ha establecido la comunicación.

---

### 71407, Interfaz de ruta no encontrada

**Descripción**

La interfaz de ruta <arg> para el bus de E/S <arg> no se encuentra en el sistema.

**Consecuencias**

La ruta no está disponible. Los mensajes a los dispositivos conectados a <arg> no se reenvían.

**Causas probables**

El bus de E/S <arg> no está definido o su nombre está mal escrito.

**Acciones recomendadas**

Cambie el identificador de bus de E/S.

---

### 71408, Número de puerto de ruta fuera de rango

**Descripción**

El número de puerto indicado *arg* de la ruta <arg> está fuera de su rango.

**Consecuencias**

La ruta no está disponible. Los mensajes a los dispositivos conectados a <arg> no se reenvían.

**Causas probables**

El número *arg* está fuera de rango.

**Acciones recomendadas**

Cambie el número de puerto.

---

### 71409, Imposible añadir un puerto a

**Descripción**

Imposible definir el puerto *arg* de la ruta <arg> debido a la falta de recursos.

**Consecuencias**

La ruta no está disponible. Los mensajes a los dispositivos conectados al puerto *arg* no se reenvían.

**Causas probables**

El <arg> no admite esta cantidad de puertos.

**Acciones recomendadas**

Si es posible, reduzca el número de puertos o informe del problema a ABB.

## 6 Resolución de problemas según el registro de eventos

---

### 6.7 7x xxx

#### Continuación

---

#### 71410, Opción de ruta de CIP no instalada

##### Descripción

La opción de ruta de CIP no está activada porque no fue seleccionada en el momento de crear el sistema.

##### Consecuencias

Se omitirá cualquier definición de ruta de CIP

##### Causas probables

La opción de ruta de CIP no está instalada en el sistema.

##### Acciones recomendadas

Cree e instale un sistema con la opción de ruta de CIP.

---

#### 71411, Recursos fuera de ruta

##### Descripción

No es posible añadir ninguna ruta más debido a que no quedan recursos de ruta en el sistema.

##### Consecuencias

La ruta <arg> no se añadirá al sistema.

##### Causas probables

Se han definido demasiadas rutas. El sistema sólo permite *arg* rutas.

##### Acciones recomendadas

Reduzca el número de rutas.

---

#### 71412, El bus de DeviceNet ha recuperado la alimentación de bus

##### Descripción

El bus de DeviceNet <arg> ha recuperado la alimentación de bus de 24 V.

---

#### 71413, Opción Dengensha no instalada

##### Descripción

La opción Dengensha no está instalada correctamente en el sistema.

##### Acciones recomendadas

Reinstale el sistema usando una clave adecuada que contenga la opción Dengensha.

---

#### 71414, Cambios concurrentes de valor de señal

##### Descripción

Se detectaron cambios concurrentes del valor de la señal de E/S <arg>.

##### Consecuencias

Un cambio de valor de la señal de E/S <arg> se anula debido a otro cambio de valor de la misma señal de E/S.

##### Causas probables

El cambio de valor concurrente se debe a una secuencia no deseada de cambios de señal dentro de un programa. Los múltiples cambios de la señal de E/S *arg* pueden darse cuando una señal de E/S se usa con impulsos, por ejemplo

SetDO *arg*, 0;

PulseDO /High /PLength = 0.01, *arg*;

WaitTime 0.01;

SetDO *arg*, 1;

La señal de E/S *arg* tendrá 1 finalmente, pero en ocasiones especiales no habrá ningún impulso visible. Este tipo de secuencia debe evitarse.

##### Acciones recomendadas

Compruebe si los cambios de valor concurrentes realmente son necesarios para la señal de E/S <arg>. De lo contrario, modifique la secuencia de cambio de señal.

---

#### 71415, Bus sin alimentación

##### Descripción

Falta la alimentación de 24 V del bus DeviceNet Lean.

##### Consecuencias

No es posible ninguna comunicación en el bus DeviceNet Lean.

##### Causas probables

La unidad de alimentación, el cableado, la tensión de entrada a la fuente de alimentación o la carga de salida pueden ser las causas de la caída de alimentación. Consulte la sección de solución de problemas en el manual.

##### Acciones recomendadas

1. Asegúrese de que el contacto del bus DeviceNet Lean esté conectado.
- 2) Compruebe todos los cables que van a la unidad de alimentación.
3. Mida los niveles de tensión de salida y entrada.
4. Sustituya la unidad defectuosa en caso necesario.

---

#### 71416, Alimentación de bus restablecida

##### Descripción

La alimentación de 24 V del bus DeviceNet Lean se ha restablecido.

*Continúa en la página siguiente*

---

### 71417, Falta hardware de DeviceNet Lean

**Descripción**

No se encuentra el adaptador de hardware DSQC 572 del contacto del bus DeviceNet Lean.

**Consecuencias**

No es posible ninguna comunicación en el bus DeviceNet Lean.

**Causas probables**

El adaptador DSQC 572 falta o el cable que une la unidad de ordenador principal y el adaptador DSQC 572 no está insertado.

**Acciones recomendadas**

1. Compruebe todos los cables.
2. Sustituya el hardware defectuoso del adaptador DSQC 572 en caso necesario.

---

### 71418, Fabricante no permitido

**Descripción**

La unidad de E/S <arg> conectada al bus DeviceNet Lean no se admite. La ID de fabricante detectada era *arg*, pero se esperaba *arg*.

**Consecuencias**

No es posible ninguna comunicación con la unidad de E/S.

**Acciones recomendadas**

1. Retire la unidad de E/S de la configuración.
2. Sustituya la unidad de E/S por una de un tipo admitido.

---

### 71419, Tipo de unidad no permitido

**Descripción**

La unidad de E/S <arg> conectada al bus DeviceNet Lean no es de un tipo de módulo admitido de DeviceNet Lean.

**Consecuencias**

No es posible ninguna comunicación con la unidad de E/S.

**Acciones recomendadas**

1. Elimine la unidad de E/S de la configuración.
2. Sustituya la unidad de E/S por una de un tipo admitido de unidad de E/S.

---

### 71420, Tipo de unidad incorrecto

**Descripción**

La unidad de E/S <arg> conectada al bus DeviceNet Lean no es del tipo que se había configurado.

El código de producto detectado fue *arg*, mientras que el esperado era *arg*.

**Consecuencias**

No es posible ninguna comunicación con la unidad de E/S.

**Acciones recomendadas**

Cambie la configuración de la unidad de E/S.

---

### 71421, Dirección duplicada en el bus DeviceNet Lean

**Descripción**

La dirección reservada *arg* del dispositivo maestro de DeviceNet Lean está ocupada por otra unidad de E/S de la red.

**Acciones recomendadas**

1. Cambie la dirección de la unidad de E/S que causa el conflicto.
2. Desconecte la unidad de E/S que ocupa la dirección del dispositivo maestro en la red.

---

### 71422, Carga elevada en el bus DeviceNet Lean

**Descripción**

La cantidad de tráfico del bus DeviceNet Lean es demasiado elevada o el sistema está demasiado ocupado para gestionar todos los mensajes del bus DeviceNet Lean.

**Consecuencias**

Es posible que se pierdan datos de E/S o que haya retrasos.

**Acciones recomendadas**

1. Cambie el parámetro de inhibición de producción en todas las unidades de E/S configuradas.
2. Reduzca la carga del sistema.

---

### 71423, Error leve en el bus DeviceNet Lean

**Descripción**

Se ha producido una cantidad reducida de errores de comunicación en el bus DeviceNet Lean.

**Consecuencias**

Es posible que se pierdan datos de E/S o que haya retrasos.

**Acciones recomendadas**

Compruebe todos los cables.

---

### 71424, Bus DeviceNet Lean apagado

**Descripción**

Se ha producido una cantidad grave de errores en el bus DeviceNet Lean. El bus intentará recuperarse si es posible.

## 6 Resolución de problemas según el registro de eventos

---

### 6.7 7x xxx

#### Continuación

##### Consecuencias

No será posible ningún intercambio de datos con las unidades de E/S configuradas.

##### Acciones recomendadas

Compruebe todos los cables.

---

#### 71425, Demasiadas unidades de E/S en DeviceNet Lean

##### Descripción

Hay demasiadas unidades de E/S configuradas en el bus DeviceNet Lean. El número máximo permitido es *arg*. La unidad de E/S <*arg*> es rechazada.

##### Consecuencias

No será posible ningún intercambio de datos con la unidad de E/S <*arg*>.

##### Acciones recomendadas

Retire la unidad de E/S de la configuración de E/S.

---

#### 71426, Bus DeviceNet Lean recuperado

##### Descripción

El modo de funcionamiento del bus DeviceNet Lean ha cambiado al estado de funcionamiento.

##### Consecuencias

El intercambio de datos con las unidades de E/S configuradas será posible.

---

#### 71427, Falta la clave de opción de DeviceNet Lean

##### Descripción

No se detectó la clave de opción necesaria para usar DeviceNet Lean en el controlador.

##### Consecuencias

No es posible ninguna comunicación en el bus de E/S DeviceNet Lean.

##### Causas probables

Se ha intentado añadir la funcionalidad de DeviceNet Lean sin instalar correctamente la opción.

##### Acciones recomendadas

1. Configure un nuevo sistema con la opción DeviceNet Lean e instale el sistema.
2. Si DeviceNet Lean no es necesario: Configure un nuevo sistema sin esta opción e instale ese sistema.

---

#### 71428, Unidad de E/S de DeviceNet Lean configurada

##### Descripción

Se ha encontrado y configurado una nueva unidad de E/S en el bus DeviceNet Lean.

Nombre de unidad: *arg*

Dirección de la unidad: *arg*

Bytes de entrada / bytes de salida: *arg*

ID de fabricante: *arg*

Código de producto: *arg*

##### Acciones recomendadas

1. Reinicie el controlador para activar la configuración de la unidad de E/S.
2. Edite o elimine la configuración.

---

#### 71429, Sin configuración en la tarjeta PCI de Profinet

##### Descripción

No existe ninguna configuración de bus en la tarjeta PCI de Profinet.

##### Acciones recomendadas

Descargue una configuración a la tarjeta con ayuda de una herramienta de software externa.

---

#### 71430, Firmware incompatible en la tarjeta de Profinet

##### Descripción

El firmware actual de la tarjeta PCI de Profinet, versión <*arg*>, es incompatible con esta versión de RobotWare.

##### Consecuencias

No es posible la comunicación en el bus Profinet.

No es posible la actualización automática del firmware desde el controlador IRC5.

##### Causas probables

El firmware actual de la tarjeta PCI de Profinet es demasiado antiguo (anterior a <*arg*>) o demasiado actual (<*arg*> o posterior).

##### Acciones recomendadas

Descargue el firmware de la versión <*arg*> a la tarjeta PCI de Profinet con ayuda del Cargador de firmware de Siemens Step7. Consulte el Manual de aplicaciones: Dispositivo maestro/esclavo de PROFINET.

Continúa en la página siguiente



---

### 71431, Actualización de configuración en curso.

**Descripción**

No se encontró ninguna configuración en la tarjeta PCI de Profinet o una herramienta de software externa ha detenido el bus Profinet.

NO REINICIE el controlador hasta que la configuración de Profinet se haya descargado completamente.

**Consecuencias**

No será posible ninguna conexión a unidades de E/S.

**Acciones recomendadas**

Use un software externo para descargar una configuración e iniciar el bus Profinet.

---

### 71432, Excepción de hardware de Profinet

**Descripción**

La tarjeta PCI de Profinet ha detectado una excepción interna de software en su firmware. Se ha producido una excepción antes de este reinicio. Siga los pasos de acción enumerados a continuación para recuperarse de este estado de error.

**Consecuencias**

No será posible ninguna conexión a unidades de E/S.

**Causas probables**

Una descarga de configuración desde una herramienta externa de Profinet puede haberse interrumpido antes de completarse.

**Acciones recomendadas**

1. Elimine todos los datos de configuración de la tarjeta PCI de Profinet con ayuda de una herramienta de software externa.
2. Reconfigure la tarjeta PCI de Profinet con ayuda de una herramienta de software externa.
3. Realice un arranque en caliente del controlador.

---

### 71433, No hay contacto con la tarjeta PCI de Profinet

**Descripción**

No fue posible contactar con la tarjeta PCI de Profinet. Código de error devuelto *arg*.

**Consecuencias**

No será posible ninguna conexión a unidades de E/S.

**Causas probables**

1. La tarjeta de Profinet falta o funciona incorrectamente.
2. Se está cargando una nueva configuración desde una herramienta de software externa.

**Acciones recomendadas**

Asegúrese de que la tarjeta PCI de Profinet esté instalada en el controlador.

---

### 71434, Bus Profinet detenido

**Descripción**

Se ha descargado una nueva configuración de Profinet con una herramienta de configuración de software externa. Dado que la nueva configuración presenta cambios importantes, el controlador no pudo reutilizar la configuración de E/S del controlador. Se requiere un reinicio.

**Consecuencias**

No será posible ninguna conexión a unidades de E/S.

**Acciones recomendadas**

Reinicie el controlador.

---

### 71435, Unidad de E/S de Profinet no configurada

**Descripción**

La unidad de E/S de Profinet con la dirección *<arg>* ha generado una alarma. La unidad de E/S está configurada en la tarjeta PCI de Profinet, pero no en el controlador.

La unidad de E/S debe ser configurada en el controlador para gestionar la alarma.

**Consecuencias**

No será posible ninguna conexión en la unidad de E/S.

**Acciones recomendadas**

1. Añada la unidad de E/S a la configuración de E/S del controlador.
2. Elimine la configuración de la tarjeta PCI de Profinet.

---

### 71436, Falta la configuración del Profinet

**Descripción**

La unidad de E/S *<arg>* está configurada en el controlador, pero no se encuentra en la configuración de la tarjeta PCI del Profinet.

**Consecuencias**

No será posible ninguna conexión en la unidad de E/S.

**Acciones recomendadas**

1. Añada la configuración de unidad de E/S que está contenida en la tarjeta PCI del Profinet con ayuda de una herramienta de configuración externa.
2. Elimine de los parámetros del sistema la configuración de la unidad de E/S.

## 6 Resolución de problemas según el registro de eventos

---

### 6.7 7x xxx

#### Continuación

---

#### 71437, Aviso de config. de dispositivo esclavo interno de Profinet

##### Descripción

El dispositivo esclavo interno de Profinet está configurado en el controlador con los módulos siguientes:

*arg* El dispositivo maestro de Profinet que se está conectando tiene una configuración de módulo diferente.

Error de coincidencia detectado en la ranura *arg*.

##### Consecuencias

Se rechaza el intento de conexión.

##### Acciones recomendadas

1. Reconfigure el dispositivo maestro de Profinet que se está conectando.
2. Reconfigure el dispositivo esclavo interno de Profinet en el controlador.

---

#### 71438, Aviso de config. de dispositivo esclavo interno de Profinet

##### Descripción

El dispositivo esclavo interno de Profinet está configurado en el controlador como un módulo de entrada de bytes *arg* en la ranura *arg* y un módulo de salida de bytes *arg* en la ranura *arg*, pero el dispositivo maestro Profinet conectado tiene una configuración de módulo en la ranura *arg*.

##### Consecuencias

Se rechaza el intento de conexión.

##### Acciones recomendadas

Reconfigure el dispositivo maestro de Profinet que se está conectando.

---

#### 71439, Diagnóstico de unidad de E/S de Profinet

##### Descripción

La unidad de E/S *<arg>* ha informado de la presencia de datos de diagnóstico en la ranura *<arg>*.

Utilice la documentación específica de la unidad de E/S para obtener una explicación más detallada de los datos de diagnóstico.

*arg*

---

#### 71440, Configuración de Profinet no coincidente

##### Descripción

El encaminamiento de Profinet-IO ha sido configurado con una herramienta externa de configuración de Profinet. Para poder usar el encaminamiento de Profinet-IO en el controlador, el

dispositivo esclavo interno de Profinet debe ser configurado en el controlador.

##### Consecuencias

No será posible ningún encaminamiento de Profinet-IO.

##### Acciones recomendadas

1. Añada el dispositivo esclavo interno de Profinet a la configuración de E/S.
2. Elimine la configuración de Profinet-IO del adaptador DSQC 678.

---

#### 71441, Aviso de encaminamiento de Profinet-IO

##### Descripción

Dado que el encaminamiento de Profinet-IO está configurado en la unidad de E/S *<arg>*, algunos bits de datos pueden depender del estado de conexión y del modo de funcionamiento del PLC.

Si la unidad de E/S *<arg>* tiene señales de E/S correlacionadas a bits de salida digital controlados por el PLC, estas señales de E/S pueden ser establecidas por el controlador, pero no afectarán a los valores de salida de la unidad de E/S.

##### Consecuencias

Es posible que algunas señales de E/S no sean gestionadas por el controlador.

##### Acciones recomendadas

1. Configure la protección contra escritura en las señales de E/S de salida digital asignadas por el controlador pero controladas por el PLC.
2. Asigne nombres a las señales de E/S para reflejar el hecho de que están controladas por el PLC.

---

#### 71442, Falta la clave de opción de Profinet

##### Descripción

No se detectó la opción necesaria para usar Profinet en el controlador.

##### Consecuencias

No es posible ninguna comunicación en el bus Profinet.

##### Causas probables

Se ha intentado añadir la funcionalidad de Profinet sin instalar correctamente la opción.

##### Acciones recomendadas

1. Configure un nuevo sistema con la opción Profinet e instale el sistema.
2. Si Profinet no es obligatorio, configure un nuevo sistema sin esta opción e instale el sistema.

Continúa en la página siguiente

---

### 71443, Demasiados dispositivos esclavos internos de Profinet

**Descripción**

Hay demasiados dispositivos esclavos internos de Profinet definidos en el controlador.

**Consecuencias**

La unidad de E/S Profinet <arg> no se configurará. No será posible ninguna comunicación con esta unidad de E/S.

**Causas probables**

La unidad de E/S Profinet <arg> está definida como un dispositivo esclavo interno de Profinet mientras ya se había configurado otro dispositivo esclavo interno de Profinet.

**Acciones recomendadas**

Elimine la unidad de E/S <arg> de la configuración.

---

### 71444, Alarma de unidad de E/S de Profinet

**Descripción**

La unidad de E/S <arg> ha informado de una alarma en la ranura <arg>:  
*arg*

---

### 71445, Error de tarjeta PCI de Profinet

**Descripción**

No se encontró la tarjeta PCI de Profinet.

**Consecuencias**

No será posible ninguna conexión a unidades de E/S.

**Causas probables**

La tarjeta PCI de Profinet no está instalada o se ha ejecutado un comando de restablecimiento de la configuración de fábrica. El comando de restablecimiento de la configuración de fábrica exige otro reinicio del controlador para completarse.

**Acciones recomendadas**

1. Instale la tarjeta PCI de Profinet en el controlador.
2. Reinicie el controlador para realizar el comando de restablecimiento de la configuración de fábrica.

---

### 71446, Configuración Profinet no coincidente

**Descripción**

Configuración no coincidente entre el adaptador de bus de campo y el dispositivo maestro de conexión Profinet de la ranura *arg*.

**Consecuencias**

El adaptador de bus de campo indicará un error de diagnóstico y no se establecerá ninguna comunicación entre el adaptador de bus de campo y el dispositivo maestro Profinet.

**Causas probables**

Error de coincidencia del tipo/tamaño de datos en la ranura *arg* para la configuración del dispositivo maestro Profinet. El tipo/tamaño de datos esperado es de *arg* bytes.

**Acciones recomendadas**

Corrija el tipo/tamaño de datos de la ranura *arg* en la herramienta de configuración externa o cambie el tamaño de datos en los parámetros del sistema.

**NOTA:**

En la configuración del dispositivo maestro Profinet, los datos de entrada corresponderán a la ranura 1 y los datos de salida corresponderán a la ranura 2.

---

### 71449, Demasiados adaptadores de bus de campo configurados

**Descripción**

Demasiados adaptadores de bus de campo configurados. Sólo se permite tener configurado un único adaptador de bus de campo.

**Consecuencias**

El adaptador de bus de campo <arg> ha sido rechazado y ninguna función dependiente de él funcionará.

**Acciones recomendadas**

Elimine uno de los adaptadores de bus de campo de la configuración.

---

### 71450, Opción EtherNet/IP Master/Slave no instalada

**Descripción**

Se ha configurado un bus de E/S de EtherNet/IP, pero la opción EtherNet/IP Master/Slave no ha sido instalada.

**Consecuencias**

No es posible ninguna comunicación en el bus EtherNet/IP. Es posible que se produzcan errores relacionados con la configuración de EtherNet/IP cuando no hay ninguna opción de este tipo instalada.

**Causas probables**

Se ha intentado añadir la funcionalidad de EtherNet/IP sin instalar correctamente la opción.

## 6 Resolución de problemas según el registro de eventos

---

### 6.7 7x xxx

#### Continuación

##### Acciones recomendadas

1. Si la opción EtherNet/IP es necesaria: Configure un nuevo sistema con esta opción e instale el sistema.
2. Si la opción EtherNet/IP no es necesaria: Configure un nuevo sistema sin esta opción e instale el sistema.

---

#### 71451, Opción de puerto Ethernet adicional no instalada

##### Descripción

Se ha configurado un bus de E/S de EtherNet/IP para usar el puerto Ethernet adicional, pero no se ha instalado la opción de puerto Ethernet adicional.

##### Consecuencias

No es posible ninguna comunicación en el bus EtherNet/IP. Es posible que se produzcan errores relacionados con la configuración de EtherNet/IP cuando no hay ninguna opción de este tipo instalada.

##### Causas probables

Se ha intentado añadir la funcionalidad de EtherNet/IP sin instalar la opción correcta.

##### Acciones recomendadas

1. Si la opción de puerto Ethernet adicional es necesaria: Configure un nuevo sistema con esta opción e instale el sistema.
2. Si la opción de puerto Ethernet adicional no es necesaria: Configure un nuevo sistema sin esta opción e instale el sistema.

---

#### 71452, Demasiados buses de E/S de EtherNet/IP configurados

##### Descripción

Demasiados buses de E/S de EtherNet/IP configurados. Sólo es posible tener un bus de E/S para EtherNet/IP Master/Slave.

##### Acciones recomendadas

1. Elimine uno de los buses de EtherNet/IP de la configuración.
2. Reinicie el sistema.

---

#### 71453, Identidad incorrecta para una unidad de E/S de EtherNet/IP

##### Descripción

La identidad de la unidad de E/S <arg> en la configuración no es correcta.

La identidad correcta es:

ID de fabricante <arg>

Tipo de dispositivo <arg>

Código de producto <arg>

*Continúa en la página siguiente*

##### Consecuencias

No se establecerá ningún contacto con esta unidad de E/S.

##### Acciones recomendadas

Corrija la configuración del tipo de unidad de E/S con la información de identidad anterior.

---

#### 71454, Falta la dirección

##### Descripción

No se ha especificado ninguna dirección IP para el bus de E/S *arg*.

##### Consecuencias

No es posible ninguna comunicación en el bus de E/S *arg*.

##### Acciones recomendadas

1. Especifique una dirección IP válida en la configuración del bus de E/S.
2. Reinicie el sistema.

---

#### 71455, Tipo desconocido de conexión de EtherNet/IP

##### Descripción

La configuración de E/S no es válida.

El tipo de unidad <arg> tiene un tipo de conexión no válido o desconocido <arg>.

El tipo de conexión debe ser uno de los siguientes:

- MULTICAST
- POINT2POINT

##### Consecuencias

Este tipo de unidad ha sido rechazado.

##### Acciones recomendadas

Corrija el tipo de conexión del tipo de unidad.

---

#### 71456, Falta el hardware de EtherNet/IP

##### Descripción

Falta el hardware DSQC 612 que se requiere para el funcionamiento de EtherNet/IP.

##### Consecuencias

No es posible ninguna comunicación en el bus EtherNet/IP.

##### Causas probables

Se ha intentado añadir la funcionalidad de EtherNet/IP en el primer puerto de EtherNet sin instalar el hardware correcto.

Nota: Si está ejecutando MultiMove, se requieren dos tarjetas DSQC 612; de lo contrario, sólo una tarjeta.

##### Acciones recomendadas

1. Instale una tarjeta DSQC 612 en el controlador.

2. Reinicie el sistema.

---

### 71457, La dirección de pasarela EtherNet/IP no es válida

#### Descripción

No es posible usar la misma dirección para la pasarela y para la dirección IP.

O bien la dirección de la pasarela no puede ser la misma que el destino predeterminado <0.0.0.0>.

#### Consecuencias

Se utilizará la dirección de pasarela de controlador <arg> en lugar de la dirección de pasarela especificada <arg>.

#### Acciones recomendadas

1. Si no se utiliza ninguna pasarela física, no especifique ninguna dirección de pasarela en la configuración.
2. Reinicie el sistema.

---

### 71458, Imposible cambiar la dirección de pasarela predeterminada

#### Descripción

Si no se ha especificado ninguna dirección de destino en la configuración Ethernet/IP, la dirección de pasarela del controlador predeterminado cambiará. No se proporcionó la dirección de destino y la dirección de pasarela especificada <arg> no es válida y no puede usarse.

#### Consecuencias

No es posible ninguna comunicación en el bus EtherNet/IP.

#### Acciones recomendadas

1. Corrija la pasarela en la configuración del bus de E/S de EtherNet/IP.
2. Reinicie el sistema.

---

### 71459, Dirección no válida para EtherNet/IP

#### Descripción

La dirección <arg> del bus EtherNet/IP no es válida.

#### Consecuencias

No es posible ninguna comunicación en el bus EtherNet/IP.

#### Acciones recomendadas

1. Corrija la dirección en la configuración del bus EtherNet/IP.
2. Reinicie el sistema.

---

### 71460, Imposible conectarse a la unidad de E/S de EtherNet/IP

#### Descripción

La unidad de E/S <arg> configurada con la dirección <arg> no existe físicamente en el bus EtherNet/IP.

#### Consecuencias

No es posible utilizar la unidad de E/S ni las señales de E/S que contiene, dado que en este momento la unidad no se está comunicando con el controlador. El sistema pasará al estado SYSFAIL si la unidad de E/S tiene asignado Unit Trust level Required (0) en la configuración.

#### Causas probables

La unidad de E/S no existe físicamente.

La dirección de la unidad de E/S es incorrecta.

La unidad de E/S no funciona.

#### Acciones recomendadas

1. Compruebe si la unidad de E/S existe físicamente en el bus EtherNet/IP o si la dirección es correcta.
2. Si la dirección ha cambiado, reinicie el sistema.

---

### 71461, Dirección duplicada en el bus de E/S de EtherNet/IP

#### Descripción

La unidad de E/S <arg> y el dispositivo maestro EtherNet/IP han sido configurados con la misma dirección en el controlador.

#### Consecuencias

No es posible utilizar la unidad de E/S ni las señales de E/S que contiene, dado que en este momento la unidad no se está comunicando con el controlador.

#### Acciones recomendadas

1. Cambie la dirección de la unidad de E/S <arg> o la dirección del dispositivo maestro EtherNet/IP en la configuración. Si cambia la dirección de la unidad de E/S y tiene físicamente esta dirección, también debe cambiarse en la unidad de E/S.
2. Reinicie el sistema.

---

### 71462, Máscara de subred no válida para EtherNet/IP

#### Descripción

La máscara de subred <arg> del bus EtherNet/IP no es válida.

#### Consecuencias

No es posible ninguna comunicación en el bus EtherNet/IP.

## 6 Resolución de problemas según el registro de eventos

---

### 6.7 7x xxx

#### Continuación

##### Acciones recomendadas

1. Corrija la máscara de subred en la configuración del bus EtherNet/IP.
2. Reinicie el sistema.

---

#### 71463, Dirección no válida para el bus EtherNet/IP

##### Descripción

La dirección EtherNet/IP <arg> está reservada.

##### Consecuencias

No es posible ninguna comunicación en el bus EtherNet/IP.

##### Causas probables

La dirección especificada se encuentra en una subred reservada por otro puerto Ethernet. No puede haber dos puertos Ethernet del controlador en la misma subred.

##### Ejemplo:

Puerto EtherNet/IP: 192.168.125.x

Puerto de servicio: 192.168.125.x

##### Nota:

Las subredes que están dentro del rango 192.168.125.xxx - 192.168.130.xxx están predefinidas y no pueden utilizarse.

##### Acciones recomendadas

1. Cambie la dirección a otra subred.
2. Reinicie el sistema.

---

#### 71464, Imposible añadir una nueva pasarela para EtherNet/IP

##### Descripción

Imposible añadir la dirección de pasarela <arg> con la dirección de destino <arg> para EtherNet/IP.

##### Consecuencias

No es posible ninguna comunicación en el bus EtherNet/IP.

##### Causas probables

1. O la dirección de pasarela o la dirección de destino no son válidas.
2. No se ha especificado ninguna dirección de destino.

##### Acciones recomendadas

1. Corrija la dirección de pasarela o la dirección de destino en la configuración del bus EtherNet/IP.
2. Reinicie el sistema.

---

#### 71465, Respuesta de error de DeviceNet Lean

##### Descripción

La unidad de E/S <arg> ha informado de una respuesta de error.

Continúa en la página siguiente

Código de error general *arg*.

Código adicional *arg*

##### Acciones recomendadas

1. Encontrará más información acerca del código de error general en el manual de aplicaciones de DeviceNet Lean o en la especificación de DeviceNet, Anexo H.
2. Es posible que la unidad de E/S esté ocupada por otro maestro.
3. Desconecte y vuelva a conectar la alimentación de la unidad de E/S.

---

#### 71466, Fallo de configuración de Profinet

##### Descripción

El archivo <arg> no fue aceptado por la DSQC 678.

Código de error devuelto *arg*.

##### Consecuencias

No se almacenará ninguna nueva configuración en la DSQC 678.

##### Acciones recomendadas

Asegúrese de utilizar el tipo de archivo correcto.

---

#### 71467, Falta el archivo de configuración de Profinet

##### Descripción

No se encuentra el archivo de configuración <arg>.

##### Consecuencias

No se almacenará ninguna nueva configuración en la DSQC 678.

##### Acciones recomendadas

1. Asegúrese de que el archivo exista.
2. Asegúrese de que el archivo de configuración se encuentre en el directorio HOME de su sistema actual.

---

#### 71468, Tarjeta Profinet DSQC 678 actualizada

##### Descripción

La tarjeta Profinet DSQC 678 ha sido actualizada a un nuevo firmware con la versión <arg>

##### Consecuencias

El nuevo firmware puede afectar a algunos de los parámetros de configuración u otros comportamientos de la comunicación.

##### Acciones recomendadas

1. Asegúrese de que no se requiera ningún cambio de configuración en la conexión a controladores.

2. Asegúrese de que la configuración Step 7 actual de la DSQC 678 sea compatible con el nuevo firmware.

---

### 71469, Superado el número máximo de señales de E/S internas

#### Descripción

La configuración de E/S no es válida.

Se ha superado el número máximo, *arg*, de señales de E/S internas en el sistema de E/S.

#### Acciones recomendadas

Modifique la configuración del sistema de E/S (reduciendo el número de señales de E/S especificado en la configuración de las opciones adicionales) de forma que no se supere el límite máximo.

---

### 71470, Tipo de unidad incorrecto

#### Descripción

La unidad de E/S *arg* conectada al bus DeviceNet Lean no es del tipo que se había configurado.

La ID de fabricante detectada fue *arg*, mientras que la esperada era *arg*.

#### Consecuencias

No es posible ninguna comunicación con la unidad de E/S.

#### Acciones recomendadas

Cambie la configuración de la unidad de E/S.

---

### 71471, Dirección duplicada en el bus DeviceNet Lean

#### Descripción

La unidad de E/S *arg* y el archivo maestro de DeviceNet Lean están configurados con la misma dirección.

#### Consecuencias

La unidad de E/S *arg* ha sido rechazada.

#### Acciones recomendadas

1. Cambie la dirección de la unidad de E/S *arg* o el dispositivo maestro de DeviceNet Lean.

---

### 71473, Resultado de barrido de bus DeviceNet Lean

#### Descripción

Dirección: Producto: ID de fabricante: Código de producto:  
*arg*

---

### 71474, Mensajes de respuesta de comando de bus de campo

#### Descripción

Se ha recibido un mensaje de 'Respuesta de obtención de datos' *arg* de la unidad de E/S *arg*.

Mensaje de respuesta como datos en bruto:

*arg*

Mensaje de respuesta como cadena:

*arg*

---

### 71475, Respuesta de error de comando de bus de campo

#### Descripción

El comando de bus de campo *arg* enviado a la unidad de E/S *arg* devolvió una respuesta de error.

Código de error: *arg*

#### Consecuencias

El comando de bus de campo no fue aceptado por la unidad de E/S.

#### Acciones recomendadas

Encontrará más información acerca del código de error general en el manual de aplicaciones de DeviceNet Lean o en la especificación de DeviceNet, Anexo H.

---

### 71476, Archivo del firmware de DeviceNet no encontrado

#### Descripción

El archivo de firmware del DeviceNet *arg* no se encuentra o no es posible leerlo.

Es posible que el firmware de la tarjeta se haya quedado obsoleto.

#### Acciones recomendadas

Reinstale el sistema.

---

### 71477, Tamaño de E/S no válido para la unidad EtherNet/IP

#### Descripción

La unidad de E/S *arg* está configurada con tamaños de entrada y/o salida no válidos.

#### Consecuencias

No es posible ninguna comunicación con la unidad de E/S.

#### Acciones recomendadas

Corrija el tamaño de la unidad de E/S en la configuración de tipo de la unidad.

Continúa en la página siguiente

## 6 Resolución de problemas según el registro de eventos

---

### 6.7 7x xxx

#### Continuación

---

#### 71478, Conjunto de entrada o salida no válido para unidad EtherNet/IP

##### Descripción

La unidad de E/S <arg> tiene un conjunto de entrada y/o salida no válido.

##### Consecuencias

No es posible ninguna comunicación con la unidad de E/S.

##### Acciones recomendadas

Corrija el conjunto de entrada/salida de la unidad de E/S en la configuración de tipo de la unidad.

---

#### 71479, Configuración no válida para la unidad EtherNet/IP

##### Descripción

La unidad de E/S <arg> tiene un conjunto de configuración no válido.

##### Consecuencias

No es posible ninguna comunicación con la unidad de E/S.

##### Acciones recomendadas

Corrija el conjunto de configuración de la unidad de E/S en la configuración de tipo de la unidad.

---

#### 71480, Unidad de E/S ocupada por otro dispositivo maestro

##### Descripción

No es posible conectarse a la unidad de E/S <arg> porque ya tiene una conexión activa.

##### Consecuencias

No es posible ninguna comunicación con la unidad de E/S <arg> mientras esté ocupada por otro dispositivo maestro.

##### Acciones recomendadas

Libere la conexión del otro dispositivo maestro a la unidad de E/S <arg> o cambie la dirección.

---

#### 71481, Error de archivo de configuración de Profinet

##### Descripción

No fue posible encontrar o abrir el archivo de configuración de Profinet <arg>.

##### Consecuencias

El archivo de configuración es necesario para poder usar las unidades de E/S definidas en el bus de E/S <arg>.

##### Acciones recomendadas

1. Asegúrese de que el archivo exista.
2. Asegúrese de que el archivo de configuración se encuentre en el directorio HOME de su sistema actual si se utiliza un nombre de archivo sin ruta.

---

#### 71482, Configuración de bus Profinet cambiada

##### Descripción

Los parámetros de sistema del bus de E/S <arg> han sido cambiados por una herramienta de configuración externa o un dispositivo maestro conectado.

Se han cambiado los siguientes valores:

Dirección IP: <arg>

Máscara de subred: <arg>

Dirección de pasarela: <arg>

##### Consecuencias

Los valores de parámetro cambiados no se aplican hasta haber realizado un arranque en caliente del controlador.

##### Acciones recomendadas

Realice un arranque en caliente.

---

#### 71483, Recibida una solicitud de identificación Profinet

##### Descripción

Se ha recibido una solicitud de identificación de Profinet desde una herramienta de configuración externa.

La dirección MAC del bus de E/S <arg> es <arg>.

---

#### 71484, Falta el hardware de Profinet

##### Descripción

No se encuentra la tarjeta DSQC 612 necesaria para el funcionamiento del bus de E/S <arg> en la ID de conector seleccionada.

##### Consecuencias

No es posible ninguna comunicación en el bus de E/S <arg>.

##### Acciones recomendadas

Instale una tarjeta DSQC 612 en el controlador o utilice en su lugar la ID de conector de red correcto.

---

#### 71485, Máscara de subred no válida

##### Descripción

La máscara de subred <arg> del bus de E/S <arg> no es válida. El rango de máscara de subred permitido es <255.255.255.xxx>.

Continúa en la página siguiente



### Consecuencias

La máscara de subred del bus de E/S <arg> no ha sido cambiada.

### Acciones recomendadas

1. Corrija la máscara de subred del bus de E/S <arg>.

---

### 71486, Dirección no válida para el bus de E/S <>

#### Descripción

La dirección IP <arg> del bus de E/S <arg> no es válida.

#### Consecuencias

El bus de E/S <arg> no puede usarse.

#### Acciones recomendadas

Corrija la dirección del bus de E/S <arg>.

---

### 71487, Dirección IP no válida para el bus de E/S

<>

#### Descripción

La dirección del bus de E/S <arg> <arg> está reservada.

#### Consecuencias

No es posible ninguna comunicación en el bus de E/S <arg>.

#### Causas probables

La dirección especificada se encuentra en una subred reservada por otro puerto Ethernet. No puede haber dos puertos Ethernet del mismo controlador en la misma subred.

Ejemplo:

<arg> puerto: 192.168.125.xxx

Puerto de servicio: 192.168.125.xxx

Nota:

Las subredes que están dentro del rango 192.168.125.xxx - 192.168.130.xxx están predefinidas y no pueden utilizarse.

#### Acciones recomendadas

Cambie la dirección a otra subred.

---

### 71488, Dirección de pasarela no válida para el bus de E/S <>

#### Descripción

La dirección de pasarela especificada <arg> no es válida y no puede usarse.

#### Consecuencias

No se ha cambiado la dirección de pasarela.

#### Causas probables

La dirección de pasarela especificada no puede estar dentro del rango de máscara de subred del bus de E/S <arg>, que es <arg>.

### Acciones recomendadas

Corrija la dirección de pasarela en la configuración del bus de E/S <arg>.

---

### 71489, Aviso de configuración de dispositivo esclavo interno de Profinet

#### Descripción

Un dispositivo maestro de Profinet ha establecido una conexión con el dispositivo esclavo interno de Profinet en el bus de E/S <arg>. El dispositivo maestro Profinet conectado y la configuración de ranura del dispositivo esclavo interno de Profinet son diferentes.

El dispositivo esclavo interno de Profinet está configurado actualmente con los siguientes módulos:

Ranura 1: ED arg bytes

Ranura 2: SD arg bytes

#### Consecuencias

No será posible utilizar todas las señales de E/S.

#### Acciones recomendadas

1. Reconfigure el dispositivo maestro de Profinet conectado para que coincida con el dispositivo esclavo interno de Profinet.
2. Reconfigure el dispositivo esclavo interno de Profinet en el controlador de robot para que coincida con el dispositivo maestro de Profinet conectado.

---

### 71490, Aviso de configuración de unidad de E/S de Profinet

#### Descripción

La unidad de E/S <arg> del bus de E/S <arg> está configurada en el archivo de configuración de Profinet <arg>, pero no en los parámetros del sistema.

#### Acciones recomendadas

Añada la unidad de E/S <arg> a los parámetros del sistema o elimine la unidad de E/S del archivo de configuración de Profinet.

---

### 71491, Falta la configuración de unidad de E/S de Profinet

#### Descripción

La unidad de E/S <arg> del bus de E/S <arg> está configurada en los parámetros del sistema pero no en el archivo de configuración de Profinet <arg>.

#### Consecuencias

No es posible ninguna comunicación con la unidad de E/S <arg>.

*Continúa en la página siguiente*

## 6 Resolución de problemas según el registro de eventos

---

### 6.7 7x xxx

#### Continuación

##### Acciones recomendadas

Añada la unidad de E/S <arg> al archivo de configuración de Profinet o elimine la unidad de E/S de los parámetros del sistema.

---

#### 71492, Alarma de unidad de E/S de Profinet

##### Descripción

La unidad de E/S <arg> ha informado de una alarma en la ranura <arg>:  
*arg*

---

#### 71493, Unidad de E/S de Profinet configurada automáticamente

##### Descripción

Se ha encontrado una nueva unidad de E/S en el archivo de configuración de Profinet. La unidad de E/S ha sido configurada automáticamente en el controlador con los siguientes parámetros:

Nombre de unidad: *arg*

Bytes de entrada: *arg*

Bytes de salida: *arg*

##### Acciones recomendadas

1. Edite o elimine la configuración.
2. Reinicie el controlador para activar la configuración de la unidad de E/S.

---

#### 71494, Falta la clave de la opción de Profinet

##### Descripción

No se detectó la clave de la opción necesaria para usar el bus de E/S <arg> en el controlador.

##### Consecuencias

No es posible ninguna comunicación en el bus de E/S <arg>.

##### Causas probables

Se ha intentado añadir la funcionalidad de Profinet sin instalar correctamente la opción.

##### Acciones recomendadas

1. Configure un nuevo sistema con la opción de SW de Profinet e instale este sistema.
2. Si el software de Profinet no es obligatorio, configure un nuevo sistema sin esta opción e instale el sistema.

---

#### 71495, Falta la clave de la opción de dispositivo maestro de Profinet

##### Descripción

No se detectó la clave de opción necesaria para usar el bus de E/S <arg> como dispositivo maestro de Profinet en el controlador. La unidad de E/S <arg> no está definida como un dispositivo esclavo interno de Profinet.

##### Consecuencias

No es posible ninguna comunicación con la unidad de E/S <arg>.

##### Causas probables

La clave de opción instalada para el bus de E/S <arg> sólo admite una unidad de E/S esclava de Profinet.

##### Acciones recomendadas

Configure un nuevo sistema con la opción de dispositivo maestro/esclavo del software de Profinet o elimine la unidad de E/S <arg> de los parámetros del sistema.

---

#### 71496, Se ha perdido la comunicación con una unidad necesaria

##### Descripción

La comunicación que antes funcionaba con la unidad de E/S *arg* con dirección *arg* del bus de E/S *arg* se ha perdido.

##### Consecuencias

La unidad de E/S tiene asignado Unit Trustlevel Required (0) en la configuración. El sistema pasará al estado de fallo del sistema.

##### Causas probables

Es posible que la unidad de E/S haya sido desconectada del sistema.

##### Acciones recomendadas

1. Asegúrese de que el cable del bus esté conectado al controlador.
2. Asegúrese de que la unidad de E/S recibe una alimentación correcta.
3. Asegúrese de que los cables que van a la unidad de E/S estén conectados correctamente.

---

#### 71497, Se ha perdido la comunicación con la unidad de E/S

##### Descripción

Durante la puesta en marcha, no se estableció ninguna comunicación con la unidad de E/S *arg* con dirección *arg* en el bus de E/S *arg*

Continúa en la página siguiente

### Consecuencias

La unidad de E/S tiene asignado Unit Trustlevel Required (0) en la configuración. El sistema pasará al estado de fallo del sistema.

### Causas probables

Bien la unidad de E/S no está conectada al sistema o bien está conectada pero tiene asignada una dirección incorrecta.

### Acciones recomendadas

1. Asegúrese de que todas las direcciones de las unidades de E/S se correspondan con la configuración.
2. Asegúrese de que todas las direcciones sean exclusivas y que no sean utilizadas por más de una unidad de E/S.
3. Cambie la dirección y/o conecte la unidad de E/S que faltaba.
4. Si ha cambiado la dirección, debe apagar y encender de nuevo la alimentación de la unidad de E/S para garantizar que la dirección quede cambiada.
5. Asegúrese de que el bus de campo esté funcionando.

---

### 71498, Configuración de bus de Profinet cambiada

#### Descripción

Los parámetros de sistema del bus de tipo del bus de E/S <arg> han sido cambiados por una herramienta de configuración externa o un dispositivo maestro conectado.

Se han cambiado los siguientes valores:

Nombre de estación: <arg>

#### Consecuencias

Los valores de parámetro cambiados no se aplican hasta haber realizado un arranque en caliente del controlador.

#### Acciones recomendadas

Realice un arranque en caliente.

---

### 71499, E/S de una conex. cruzada hay mapas de unidad superpuestos

#### Descripción

La señal de E/S resultante <arg> tiene un mapa de unidad superpuesto con la señal de E/S de actuación invertida <arg>.

#### Consecuencias

El uso de señales de E/S con mapas de unidad superpuestos en una conexión cruzada puede provocar bucles infinitos de establecimiento de señales.

#### Acciones recomendadas

Corrija el mapa de unidad o defina una de las señales de E/S como virtual.

---

### 71500, Fallo de conexión de EtherNet/IP

#### Descripción

Imposible conectarse a la unidad de E/S <arg>.

arg

#### Consecuencias

No es posible ninguna comunicación con la unidad de E/S.

---

### 71501, Error de archivo de configuración de Profinet

#### Descripción

El archivo de configuración de Profinet <arg> no era válido.

Código de error interno <arg>.

#### Consecuencias

No es posible ninguna comunicación en el bus de E/S <arg>.

#### Causas probables

El archivo de configuración de Profinet puede estar dañado o puede haber sido creado con un formato de archivo incompatible.

#### Acciones recomendadas

Genere un nuevo archivo de configuración de Profinet.

---

### 71502, Configuración de Profinet no coincidente

#### Descripción

La unidad de E/S <arg> informó de una configuración de ranuras diferente comparada con la configuración para esta unidad de E/S en el archivo de configuración de Profinet <arg>. Primera discrepancia de ranuras informada en la ranura <arg>. Se encontraron <arg> discrepancias de ranuras.

#### Consecuencias

Es posible que no puedan utilizarse algunas señales de E/S.

#### Causas probables

El tipo de módulo usado en la ranura <arg> puede ser de un tipo incorrecto o de una versión diferente con respecto al hardware real de la unidad de E/S.

#### Acciones recomendadas

1. Actualice el archivo de configuración de Profinet <arg>
2. Compruebe el hardware de la unidad de E/S.

---

### 71503, Error en el nombre de estación de Profinet

#### Descripción

El parámetro de sistema de bus de E/S <Station Name> del bus de E/S <arg> contiene uno o varios caracteres no válidos.

El carácter de la posición <arg> no está permitido.

Continúa en la página siguiente

## 6 Resolución de problemas según el registro de eventos

---

### 6.7 7x xxx

#### Continuación

##### Consecuencias

No es posible usar el bus de E/S <arg>.

##### Acciones recomendadas

Cambie el parámetro de sistema <Station Name> a una cadena permitida.

---

#### 71504, El tamaño del archivo rebasa el tamaño máximo para archivos

##### Descripción

Imposible copiar los datos del archivo al controlador. El archivo *arg* es demasiado grande.

Tamaño de archivo: *arg*

Tamaño máximo de archivo: *arg*

##### Causas probables

El tamaño del archivo es mayor que el tamaño de archivo permitido.

##### Acciones recomendadas

Compruebe la configuración del cliente de FTP e incremente el valor del parámetro de sistema MaxFileSize para poder transferir el archivo al controlador.

---

#### 71505, Error de sintaxis de comando de bus de campo

##### Descripción

Imposible enviar el comando de bus de campo a la unidad de E/S <arg> porque había un error de sintaxis en la cadena de ruta del comando.

Nombre de tipo de comando de bus de campo <arg>.

Error de sintaxis: Falta una coma.

##### Consecuencias

El comando de bus de campo no se envió.

##### Acciones recomendadas

Corrija la cadena de ruta del comando de bus de campo.

---

#### 71506, Error de sintaxis de comandos de bus de campo

##### Descripción

Imposible enviar el comando de bus de campo a la unidad de E/S <arg> porque había un error de sintaxis en la cadena de ruta del comando.

Nombre de tipo de comando de bus de campo <arg>.

Error de sintaxis: Se ha especificado un tamaño de ruta no válido.

##### Consecuencias

El comando de bus de campo no se envió.

##### Acciones recomendadas

Corrija la cadena de ruta del comando de bus de campo.

---

#### 71507, Error de sintaxis de comandos de bus de campo

##### Descripción

Imposible enviar el comando de bus de campo a la unidad de E/S <arg> porque había un error de sintaxis en la cadena de ruta del comando.

Nombre de tipo de comando de bus de campo <arg>.

Error de sintaxis: Tamaño de ruta incorrecto.

##### Consecuencias

El comando de bus de campo no se envió.

##### Acciones recomendadas

Corrija la cadena de ruta del comando de bus de campo.

---

#### 71508, Error de sintaxis de comandos de bus de campo

##### Descripción

Imposible enviar el comando de bus de campo a la unidad de E/S <arg> porque había un error de sintaxis en la cadena de ruta del comando.

Nombre de tipo de comando de bus de campo <arg>.

Error de sintaxis: Tipo de dato incorrecto.

##### Consecuencias

El comando de bus de campo no se envió.

##### Acciones recomendadas

Corrija la cadena de ruta del comando de bus de campo.

---

#### 71509, Error de sintaxis de comandos de bus de campo

##### Descripción

Imposible enviar el comando de bus de campo a la unidad de E/S <arg> porque había un error de sintaxis en la cadena de ruta del comando.

Nombre de tipo de comando de bus de campo <arg>.

Error de sintaxis: Falta un espacio.

##### Consecuencias

El comando de bus de campo no se envió.

##### Acciones recomendadas

Corrija la cadena de ruta del comando de bus de campo.

*Continúa en la página siguiente*

---

### 71510, Error de sintaxis de comandos de bus de campo

**Descripción**

Imposible enviar el comando de bus de campo a la unidad de E/S <arg> porque había un error de sintaxis en la cadena de ruta del comando.

Nombre de tipo de comando de bus de campo <arg>.

Error de sintaxis: Tamaño en bytes incorrecto.

**Consecuencias**

El comando de bus de campo no se envió.

**Acciones recomendadas**

Corrija la cadena de ruta del comando de bus de campo.

---

### 71511, Error de sintaxis de comandos de bus de campo

**Descripción**

Imposible enviar el comando de bus de campo a la unidad de E/S <arg> porque había un error de sintaxis en la cadena de ruta del comando.

Nombre de tipo de comando de bus de campo <arg>.

Error de sintaxis: Tamaño de datos incorrecto.

**Consecuencias**

El comando de bus de campo no se envió.

**Acciones recomendadas**

Corrija la cadena de ruta del comando de bus de campo.

---

### 71512, Identificador de servicio no válido en comando de bus de campo.

**Descripción**

Imposible enviar el comando de bus de campo a la unidad de E/S <arg> debido al identificador de servicio no válido <arg>.

Los identificadores de servicio válidos son:

<arg>

**Acciones recomendadas**

Corrija el identificador de servicio.

---

### 71513, Pasado tiempo límite en respuesta a comando bus de campo

**Descripción**

Se alcanzó el tiempo límite al enviar el comando de bus de campo <arg> a la unidad de E/S <arg>

**Consecuencias**

El comando de bus de campo no se envió.

**Acciones recomendadas**

1. Compruebe la sintaxis del comando de bus de campo.
2. Asegúrese de que el cable del bus esté conectado al controlador.
2. Asegúrese de que la unidad de E/S recibe una alimentación correcta.
3. Asegúrese de que los cables que van a la unidad de E/S estén conectados correctamente.

---

### 71514, Error de conexión de comando de bus de campo

**Descripción**

Imposible enviar el comando de bus de campo <arg> a la unidad de E/S <arg> debido a que no había ninguna conexión activa presente.

**Consecuencias**

El comando de bus de campo no se envió.

**Acciones recomendadas**

1. Compruebe la sintaxis del comando de bus de campo.
2. Asegúrese de que el cable del bus esté conectado al controlador.
2. Asegúrese de que la unidad de E/S recibe una alimentación correcta.
3. Asegúrese de que los cables que van a la unidad de E/S estén conectados correctamente.

---

### 71515, Error de envío de comando de bus de campo

**Descripción**

Imposible enviar el comando de bus de campo <arg> a la unidad de E/S <arg>.

arg

**Consecuencias**

El comando de bus de campo no se envió.

**Acciones recomendadas**

1. Compruebe la sintaxis del comando de bus de campo.
2. Asegúrese de que el cable del bus esté conectado al controlador.
2. Asegúrese de que la unidad de E/S reciba una alimentación correcta.
3. Asegúrese de que los cables que van a la unidad de E/S estén conectados correctamente.

## 6 Resolución de problemas según el registro de eventos

---

### 6.7 7x xxx

#### Continuación

---

#### 71516, Una unidad de E/S de Ethernet no admite Quick Connect

##### Descripción

La unidad de E/S <arg> no admite Quick Connect.

##### Acciones recomendadas

1. Cambie en la configuración de E/S el parámetro Quick Connect del tipo de unidad a "No utilizado" para la unidad de E/S en cuestión.
2. Reinicie el sistema.

---

#### 71517, Se ha cambiado un atributo a una unidad de E/S de EtherNet/IP

##### Descripción

El atributo *arg* se ha cambiado a "*arg*" para la unidad de E/S <arg>.

---

#### 71518, Configuración de Profinet no coincidente

##### Descripción

La unidad de E/S <arg> informó de una configuración de ranuras diferente comparada con la configuración cargada para esta unidad de E/S.

Primera discrepancia de ranuras informada en la ranura <arg> Se encontraron <arg> discrepancias de ranuras.

##### Consecuencias

Es posible que no puedan utilizarse algunas señales de E/S.

##### Causas probables

El tipo de módulo usado en la ranura <arg> puede ser de un tipo incorrecto o de una versión diferente con respecto al hardware real de la unidad de E/S.

##### Acciones recomendadas

1. Actualice la configuración de Profinet.
2. Compruebe el hardware de la unidad de E/S.

---

#### 71519, Configurados demasiados buses m/s por SW de Profinet

##### Descripción

Se han configurado demasiados buses de E/S maestros/esclavos por SW de Profinet. Sólo es posible tener un único bus de E/S maestro/esclavo por SW de Profinet.

##### Acciones recomendadas

1. Elimine de la configuración todos los buses maestros/esclavos por SW de Profinet, excepto uno de ellos.
2. Reinicie el sistema.

---

#### 71520, Datos de entrada no válidos

##### Descripción

La unidad <arg> indica datos de entrada no válidos desde la ranura <arg>.

##### Consecuencias

Los datos de entrada se han descartado.

##### Causas probables

Error interno en la unidad.

---

#### 71521, Datos de salida no procesados

##### Descripción

La unidad <arg> indica que los datos de salida a la ranura <arg> no pueden procesarse.

##### Consecuencias

Los datos de salida han sido descartados por la unidad.

##### Causas probables

Error interno en la unidad.

---

#### 71522, Puerto Ethernet ocupado por otro cliente

##### Descripción

El puerto Ethernet especificado para el bus de Ethernet/IP está ocupado por otro cliente.

##### Consecuencias

No es posible ninguna comunicación en el bus EtherNet/IP.

##### Causas probables

Se ha instalado un sistema MultiMove, que ocupa el puerto Ethernet especificado.

##### Acciones recomendadas

Selecione otro puerto de Ethernet cambiando la ID de conector del bus de EtherNet/IP.

---

#### 71524, Alarma de unidad de E/S de Profinet desconocida

##### Descripción

La unidad de E/S <arg> ha informado de una alarma desconocida en la ranura <arg>.

Utilice la documentación específica de la unidad de E/S para obtener una explicación del código de alarma.

Código de alarma: *arg*

Continúa en la página siguiente

---

### 71525, Diagnóstico de unidad de E/S de Profinet

**Descripción**

La unidad de E/S <arg> ha informado de la presencia de datos de diagnóstico en la ranura <arg>.

Utilice la documentación específica de la unidad de E/S para obtener una explicación más detallada de los datos de diagnóstico.

arg

---

### 71526, Alarma de unidad de E/S de Profinet desconocida

**Descripción**

La unidad de E/S <arg> ha informado de una alarma desconocida en la ranura <arg>.

Utilice la documentación específica de la unidad de E/S para obtener una explicación del código de alarma.

Código de alarma: arg

---

### 71527, Conflicto de estado del dispositivo EtherNet/IP

**Descripción**

El estado actual de la unidad de E/S <arg> impide establecer la comunicación o la ejecución de un servicio específico. Se

trata de un comportamiento específico del dispositivo documentado por el fabricante.

**Consecuencias**

No es posible ninguna comunicación con la unidad de E/S <arg> mientras la unidad de E/S se encuentre en este estado.

**Acciones recomendadas**

1. Verifique el estado actual de la unidad de E/S <arg>.
2. Si se encuentra en el estado de error, compruebe la configuración de E/S o la configuración de hardware de la unidad de E/S y consulte la documentación del fabricante. Si se encuentra en el estado de funcionamiento, la unidad de E/S estaba ocupada temporalmente durante el intento de comunicación pero ya está recuperada y no es necesaria ninguna acción adicional.

---

### 71528, Fallo de solicitud de EtherNet/IP

**Descripción**

Imposible realizar la solicitud arg para la unidad de E/S <arg>.  
arg

**Consecuencias**

La solicitud no se ha ejecutado.

## 6 Resolución de problemas según el registro de eventos

---

6.8 8x xxx

### 6.8 8x xxx

---

**80001,**

Descripción

*arg*

*arg*

*arg*

*arg*

Acciones recomendadas

---

**80002,**

Descripción

*arg*

*arg*

*arg*

*arg*

Acciones recomendadas

---

**80003,**

Descripción

*arg*

*arg*

*arg*

*arg*

Acciones recomendadas



### 6.9 10 xxxx

---

#### 100000, Error interno

#### Acciones recomendadas

Descripción

*arg*

## 6 Resolución de problemas según el registro de eventos

---

6.10 11 xxxx

### 6.10 11 xxxx

---

#### 110001, Fase PRE de supervisión de proceso

##### Descripción

Tarea: *arg*

La supervisión de la fase PRE de proceso ha fallado.

*arg*

##### Acciones recomendadas

Compruebe las señales que han fallado:

*arg*

*arg*

##### Recuperación:

Es posible que desee manejar el número de error *arg* en su gestor de errores.

---

#### 110002, Fase PRE\_START de supervisión de proceso

##### Descripción

Tarea: *arg*

La supervisión de la fase PRE\_START de proceso ha fallado.

*arg*

##### Acciones recomendadas

Compruebe las señales que han fallado:

*arg*

*arg*

##### Recuperación:

Es posible que desee manejar el número de error *arg* en su gestor de errores.

---

#### 110003, Fase START de supervisión de proceso

##### Descripción

Tarea: *arg*

La supervisión de la fase START de proceso ha fallado.

*arg*

##### Acciones recomendadas

Compruebe las señales que han fallado:

*arg*

*arg*

##### Recuperación:

Es posible que desee manejar el número de error *arg* en su gestor de errores.

---

#### 110004, Fase MAIN de supervisión de proceso

##### Descripción

Tarea: *arg*

La supervisión de la fase MAIN de proceso ha fallado.

*arg*

##### Acciones recomendadas

Compruebe las señales que han fallado:

*arg*

*arg*

##### Recuperación:

Es posible que desee manejar el número de error *arg* en su gestor de errores.

---

#### 110005, Fase END\_MAIN de supervisión de proceso

##### Descripción

Tarea: *arg*

La supervisión de la fase END\_MAIN de proceso ha fallado.

*arg*

##### Acciones recomendadas

Compruebe las señales que han fallado:

*arg*

*arg*

##### Recuperación:

Es posible que desee manejar el número de error *arg* en su gestor de errores.

---

#### 110006, Fase POST1 de supervisión de proceso

##### Descripción

Tarea: *arg*

La supervisión de la fase POST1 de proceso ha fallado.

*arg*

##### Acciones recomendadas

Compruebe las señales que han fallado:

*arg*

*arg*

##### Recuperación:

Es posible que desee manejar el número de error *arg* en su gestor de errores.

*Continúa en la página siguiente*

---

### 110007, Fase END\_POST1 de supervisión de proceso

**Descripción**

Tarea: *arg*

La supervisión de la fase END\_POST1 de proceso ha fallado.  
*arg*

**Acciones recomendadas**

Compruebe las señales que han fallado:

*arg*

*arg*

**Recuperación:**

Es posible que desee manejar el número de error *arg* en su gestor de errores.

---

### 110008, Fase POST2 de supervisión de proceso

**Descripción**

Tarea: *arg*

La supervisión de la fase POST2 de proceso ha fallado.  
*arg*

**Acciones recomendadas**

Compruebe las señales que han fallado:

*arg*

*arg*

**Recuperación:**

Es posible que desee manejar el número de error *arg* en su gestor de errores.

---

### 110009, Fase END\_POST2 de supervisión de proceso

**Descripción**

Tarea: *arg*

La supervisión de la fase END\_POST2 de proceso ha fallado.  
*arg*

**Acciones recomendadas**

Compruebe las señales que han fallado:

*arg*

*arg*

**Recuperación:**

Es posible que desee manejar el número de error *arg* en su gestor de errores.

---

### 110012, Tiempo límite agotado en un movimiento

**Descripción**

Tarea: *arg*

El tiempo (*arg* segundo(s)) transcurrido entre el inicio del proceso y el movimiento del robot es excesivo.

**Acciones recomendadas**

Compruebe sus equipos de proceso.

---

### 110013, Proceso de aplicación interrumpido

**Descripción**

Tarea: *arg*

El proceso de aplicación no finalizó correctamente.

*arg*

**Consecuencias**

Las eventuales fases posteriores al movimiento no se ejecutaron.

**Causas probables**

1. Las instrucciones lógicas de RAPID en una secuencia de instrucciones de movimiento de aplicación consumen demasiado tiempo de ejecución.
2. La última instrucción de la secuencia de instrucciones de movimiento de aplicación no indica el final de la secuencia.
3. Se ha producido un error de proceso demasiado cerca del punto final del proceso: no se realiza un reinicio del proceso.

**Acciones recomendadas**

Elimine las instrucciones lógicas que causan el retraso, o bien

compruebe que la última instrucción de movimiento de aplicación indica que se trata de la última.

---

### 110014, Falta la opción 'Optical Tracking' o 'Weldguide'

**Descripción**

Tarea: *arg*

El argumento opcional '\Track' no puede usarse si no se dispone de la opción 'Optical Tracking' o 'Weldguide'.

*arg*

**Acciones recomendadas**

Elimine el argumento opcional '\Track'

o bien

Pida una clave de RobotWare que, en función de sus equipos, contenga la opción 'Optical Tracking' o 'Weldguide'.

---

### 110015, Falta la opción Path Offset

**Descripción**

Tarea: *arg*

El modificador '\Corr' no puede usarse si no se dispone de la opción Path Offset.

*Continúa en la página siguiente*

## 6 Resolución de problemas según el registro de eventos

---

6.10 11 xxxx

### Continuación

*arg*

#### Acciones recomendadas

Elimine el modificador '\Corr'

o

solicite una clave de RobotWare que incorpore la opción 'Path Offset'.

---

### 110016, Fin inseguro sobre la marcha

#### Descripción

Tarea: *arg*

La ejecución del programa continuó hacia la siguiente instrucción de RAPID antes de que finalizara el proceso de la aplicación.

#### Consecuencias

Si se produce un error de proceso, el proceso de la aplicación se detendrá sobre la marcha, pero el movimiento del robot no se detiene.

#### Causas probables

El tamaño de la zona y la distancia fly\_end de la instrucción de fin sobre la marcha no se corresponden.

#### Acciones recomendadas

Aumente la distancia fly\_end o reduzca el tamaño de zona de la instrucción con fin sobre la marcha.

*arg arg*

---

### 110017, Búfer de datos de proceso lleno

#### Descripción

Tarea: *arg*

*arg*

El búfer de datos de proceso está lleno. El conjunto de datos de proceso más recientes y las posiciones del robot han sido reemplazados por el conjunto de datos y la posición del robot de la instrucción activa.

#### Consecuencias

Se ha omitido un conjunto de datos de proceso y posiciones del robot. Esto podría provocar recortes en las trayectorias y datos de proceso inadecuados.

#### Causas probables

El programa RAPID contiene demasiadas instrucciones de proceso continuas y breves en secuencia.

#### Acciones recomendadas

Incremente la duración de las instrucciones de proceso continuas  
o bien

reduzca la velocidad de proceso.

---

### 110018, Demasiadas soldaduras en movimiento concurrentes

#### Descripción

Tarea: *arg*

Hay demasiados movimientos breves con proceso de aplicación en la secuencia que tienen inicio y final en movimiento y que están programadas con una alta velocidad de proceso.

#### Consecuencias

Dado que los recursos del controlador de robot no son suficientes, el controlador ha entrado en un estado de error.

#### Causas probables

1. Velocidad de proceso demasiado alta.
2. Demasiados movimientos de proceso cortos con inicio y final en movimiento.

#### Acciones recomendadas

Puede:

1. Reducir la velocidad del proceso.
2. Eliminar el inicio y/o el final en movimiento.
3. Aumentar la duración de los movimientos de proceso.

---

### 110020, Límite de supervisión

#### Descripción

Tarea: *arg*

El número máximo de señales a supervisar (máximo 32) se ha superado en una de las fases de supervisión.

*arg*

#### Acciones recomendadas

Elimine señales de la supervisión de la fase *arg* para respetar el límite de 32 señales.

---

### 110021, Lista de supervisión desconocida

#### Descripción

Tarea: *arg*

No se conoce el tipo de lista de supervisión *arg*.

*arg*

#### Consecuencias

La supervisión no se ha configurado o eliminado.

#### Acciones recomendadas

Cambie el tipo de la lista de supervisión.

*Continúa en la página siguiente*

---

### 110025, No hay ningún proceso CAP activo

**Descripción**

Tarea: *arg*

No hay ningún proceso CAP activo para esta instrucción.  
*arg*

**Acciones recomendadas**

Compruebe que utiliza *arg* de la forma especificada en la documentación.

---

### 110026, Inicio de proceso no permitido

**Descripción**

Tarea: *arg*

No es posible iniciar el proceso en la instrucción actual.  
*arg*

**Causas probables**

Se intenta iniciar el proceso en una instrucción CAP cuyo valor para *capdata.first\_instr* no es TRUE.

**Acciones recomendadas**

Cambie el valor de *capdata.first\_instr* a TRUE  
o bien

Mueva el PP a una instrucción CAP cuyo valor de *capdata.first\_instr* = TRUE

o bien

Mueva el PP a una instrucción que no sea una instrucción CAP.

---

### 110027, Movimiento de robot bloqueado

**Descripción**

Tarea: *arg*

No es posible iniciar el movimiento del robot.  
*arg*

**Causas probables**

La instrucción de RAPID 'StopMove' se ha ejecutado antes de esta instrucción de movimiento.

**Acciones recomendadas**

Debe ejecutar la instrucción de RAPID 'StartMove' o 'StartMoveRetry' para desbloquear el movimiento del robot.

---

### 110030, Evento ICap no válido

**Descripción**

Tarea: *arg*

*arg* no es válido como evento de la instrucción ICap.  
*arg*

**Acciones recomendadas**

Utilice uno de los eventos ICap válidos descritos en el manual de referencia de CAP.

---

### 110032, No hay ninguna rutina TRAP para CAP\_STOP

**Descripción**

Tarea: *arg*

CAP requiere la definición de una rutina TRAP de RAPID para el evento CAP\_STOP.

Es necesario para poder detener los equipos externos cuando la ejecución de RAPID se detiene.

*arg*

**Acciones recomendadas**

Añada una rutina TRAP para CAP\_STOP a su código de RAPID.

---

### 110034, Omisión sin terminar el proceso

**Descripción**

El robot ha alcanzado el final de la distancia que se le ha solicitado que recorra, sin que el proceso de aplicación esté activo.

**Acciones recomendadas**

Recuperación:

Es posible que desee manejar el número de error *arg* en su gestor de errores.

---

### 110040, Fase END\_PRE de supervisión de proceso

**Descripción**

Tarea: *arg*

La supervisión de la fase END\_PRE de proceso ha fallado.  
*arg*

**Acciones recomendadas**

Compruebe las señales que han fallado:

*arg*

*arg*

Recuperación:

Es posible que desee manejar el número de error *arg* en su gestor de errores.

---

### 110041, Fase START\_POST1 de supervisión de proceso

**Descripción**

Tarea: *arg*

La supervisión de la fase START\_POST1 de proceso ha fallado.

*Continúa en la página siguiente*

## 6 Resolución de problemas según el registro de eventos

---

6.10 11 xxxx

### Continuación

*arg*

#### Acciones recomendadas

Compruebe las señales que han fallado:

*arg*

*arg*

Recuperación:

Es posible que desee manejar el número de error *arg* en su gestor de errores.

---

### 110042, Fase START\_POST2 de supervisión de proceso

#### Descripción

Tarea: *arg*

La supervisión de la fase START\_POST2 de proceso ha fallado.  
*arg*

#### Acciones recomendadas

Compruebe las señales que han fallado:

*arg*

*arg*

Recuperación:

Es posible que desee manejar el número de error *arg* en su gestor de errores.

---

### 110100, Error de proceso no recuperable

#### Descripción

Tarea: *arg*

Se ha informado de un error de proceso no recuperable.

Compruebe los mensajes de error anteriores para obtener más información sobre las causas del error.

#### Acciones recomendadas

Es muy recomendable reiniciar el sistema o mover el puntero de programa.

---

### 110101, Forma de oscilación no válida

#### Descripción

Tarea: *arg*

La forma de la oscilación no es válida:

[Sin forma = 0, En zig zag = 1, En V = 2, Triangular = 3]

#### Acciones recomendadas

Corrija el componente 'shape'.

---

### 110102, Longitud de oscilación no válida

#### Descripción

Tarea: *arg*

*Continúa en la página siguiente*

La longitud de oscilación utilizada no es válida:

(0 - 1) [m]

#### Acciones recomendadas

Corrija el componente 'length'.

---

### 110103, Tiempo de ciclo de oscilación no válido

#### Descripción

Tarea: *arg*

El tiempo de ciclo de oscilación no es válido:

(0 - 100) [s]

#### Acciones recomendadas

Corrija el componente 'cycle\_time'.

---

### 110104, Anchura de oscilación no válida

#### Descripción

Tarea: *arg*

La anchura de oscilación utilizada no es válida:

(0 - 1) [m]

#### Acciones recomendadas

Corrija el componente 'width'.

---

### 110105, Altura de oscilación no válida

#### Descripción

Tarea: *arg*

La altura de oscilación utilizada no es válida:

(0 - 1) [m]

#### Acciones recomendadas

Corrija el componente 'height'.

---

### 110106, Valor de permanencia de oscilación izquierda no válido

#### Descripción

Tarea: *arg*

El parámetro 'dwell\_left' utilizado para la oscilación no es válido:

(0 - 1) [m]

#### Acciones recomendadas

Corrija el componente 'dwell\_left'.

---

### 110107, Centro de permanencia de oscilación no válido

#### Descripción

Tarea: *arg*

El parámetro 'dwell\_center' utilizado para la oscilación no es válido:

(0 - 1) [m]

### Acciones recomendadas

Corrija el componente 'dwell\_center'.

---

### 110108, Lado derecho de permanencia de oscilación no válido

#### Descripción

Tarea: *arg*

El parámetro 'dwell\_right' utilizado para la oscilación no es válido:

(0 - 1) [m]

### Acciones recomendadas

Corrija el componente 'dwell\_right'.

---

### 110109, Variación de oscilación no válida

#### Descripción

Tarea: *arg*

La variación de oscilación utilizada no es válida:

(-1 - 1) [m]

### Acciones recomendadas

Corrija el componente 'bias'.

---

### 110110, Ángulo de dirección de oscilación no válido

#### Descripción

Tarea: *arg*

El ángulo de dirección de oscilación no es válido:

(-PI/2 - PI/2) [rad]

### Acciones recomendadas

Corrija el componente 'dir'.

---

### 110111, Ángulo de inclinación de oscilación no válido

#### Descripción

Tarea: *arg*

El ángulo de inclinación de oscilación no es válido:

(-PI/2 - PI/2) [rad]

### Acciones recomendadas

Corrija el componente 'tilt'.

---

### 110112, Ángulo de rotación de oscilación no válido

#### Descripción

Tarea: *arg*

El ángulo de rotación de oscilación no es válido:

(-PI/2 - PI/2) [rad]

### Acciones recomendadas

Corrija el componente 'rot'.

---

### 110113, Offset de oscilación horizontal no válido

#### Descripción

Tarea: *arg*

El offset de oscilación horizontal no es válido:

---

### 110114, Offset de oscilación vertical no válido

#### Descripción

Tarea: *arg*

El offset de oscilación vertical no es válido:

---

### 110115, Lado izquierdo de sincronización de oscilación no válido

#### Descripción

Tarea: *arg*

El valor izquierdo de sincronización de oscilación no es válido:

(0 - 100) [%]

### Acciones recomendadas

Corrija el componente 'ptrn\_sync\_left' de capweavedata.

---

### 110116, Lado derecho de sincronización de oscilación no válido

#### Descripción

Tarea: *arg*

El valor derecho de sincronización de oscilación no es válido:

(0 - 100) [%]

### Acciones recomendadas

Corrija el componente 'ptrn\_sync\_right' de capweavedata.

---

### 110117, Variación de oscilación no permitida

#### Descripción

Tarea: *arg*

No se permite utilizar valores de variación con formas distintas de zig zag (=1).

### Acciones recomendadas

Corrija los componentes 'bias' y/o 'shape' de capweavedata.

Continúa en la página siguiente

## 6 Resolución de problemas según el registro de eventos

---

6.10 11 xxxx

### Continuación

---

#### 110118, Variación de oscilación excesiva

##### Descripción

Tarea: *arg*

No se permite utilizar una variación superior a la mitad de la anchura.

##### Acciones recomendadas

Corrija los componentes 'bias' y/o 'width' de capweavedata.

---

#### 110119, Permanencia de oscilación excesiva

##### Descripción

Tarea: *arg*

No se permite utilizar una permanencia mayor que la longitud. La pendiente de rampa (amplitud/longitud) está limitada.

##### Acciones recomendadas

Corrija los componentes 'dwell\_right/center/left' y/o 'length' de capweavedata.

---

#### 110120, Cambio excesivo de variación de oscilación

##### Descripción

Tarea: *arg*

El cambio de la variación de oscilación es superior al permitido.

Máx. *arg* [m]

##### Acciones recomendadas

Ajuste el incremento de ajuste de la variación de oscilación y/o compruebe que el cambio de variación sea inferior al cambio máximo.

---

#### 110121, Error de ajuste de anchura de oscilación

##### Descripción

Tarea: *arg*

El cambio de la anchura de oscilación es superior al permitido.

Máx. *arg* [m]

##### Acciones recomendadas

Ajuste el incremento de ajuste de la anchura de oscilación y/o compruebe que el cambio de anchura sea inferior al cambio máximo.

---

#### 110122, Error de ajuste de altura de oscilación

##### Descripción

Tarea: *arg*

El cambio de la altura de oscilación es superior al permitido.

Máx. *arg* [m]

##### Acciones recomendadas

Ajuste el incremento de ajuste de la altura de oscilación y/o compruebe que el cambio de altura sea inferior al cambio máximo.

---

#### 110130, Señal no definida

##### Descripción

Tarea: *arg*

La señal *arg* no está definida.

*arg*

##### Acciones recomendadas

Defina la señal *arg* en eio.cfg

---

#### 110131, No se ha especificado ninguna señal

##### Descripción

Tarea: *arg*

¡No se ha especificado ninguna señal!

*arg*

##### Acciones recomendadas

Especifique una señal de DI.

---

#### 110132, Se ha producido un error interno

##### Descripción

Tarea: *arg*

*arg*

##### Acciones recomendadas

Compruebe el registro 'Internal'.

---

#### 110133, Nivel de trayectoria incorrecto

##### Descripción

Tarea: *arg*

*arg*

Esta instrucción no se permite en este nivel de trayectoria (*arg*).

##### Acciones recomendadas

Use RestoPath para cambiar el nivel de trayectoria a 0.

---

#### 110134, Cambio de 'fine' a z0

##### Descripción

Tarea: *arg*

*arg*

No se permite un punto de tipo 'fine' en el centro de una secuencia de proceso.

El dato de zona fue cambiado de 'fine' a 'z0'.

Continúa en la página siguiente



**Acciones recomendadas**

Corrija los datos de zona de su instrucción RAPID.

---

**110160, Error de track****Descripción**

Tarea: *arg*

Error de track.

*arg*

**Acciones recomendadas**

Compruebe la definición del eje.

Recuperación: *arg*

---

**110161, Error de inicio de track****Descripción**

Tarea: *arg*

Error de inicio de track.

*arg*

**Acciones recomendadas**

Compruebe la definición del eje en captrackdata.

Recuperación: *arg*

---

**110162, Error de corrección máxima de trayectoria de track****Descripción**

Tarea: *arg*

Error de corrección máxima de trayectoria de track.

*arg*

**Acciones recomendadas**

Compruebe la definición del eje y de max\_corr en captrackdata.

Recuperación: *arg*

---

**110163, Error de comunicación con el track****Descripción**

Tarea: *arg*

No existe ninguna comunicación entre el sensor y el controlador.

**Acciones recomendadas**

Compruebe el hardware.

---

**110164, Error de corrección de track****Descripción**

Tarea: *arg*

Track perdido debido a una caída de alimentación.

**Acciones recomendadas**

Mueva PP a Main o ejecute el resto del programa en el modo de paso a paso *arg*.

---

**110165, No hay mediciones de sensor****Descripción**

Tarea: *arg*

No hay ninguna medición de sensor disponible.

*arg*

---

**110166, Sensor aún no preparado****Descripción**

Tarea: *arg*

El sensor no está preparado.

*arg*

---

**110167, Error general del sensor****Descripción**

Tarea: *arg*

Error general del sensor.

*arg*

---

**110168, Sensor ocupado****Descripción**

Tarea: *arg*

El sensor está ocupado.

*arg*

---

**110169, Comando desconocido al sensor****Descripción**

Tarea: *arg*

Se ha enviado algún comando desconocido al sensor.

*arg*

---

**110170, Variable o número de bloque no válido en el sensor****Descripción**

Tarea: *arg*

El número de variable o el número de bloqueo resulta desconocido para el sensor.

*arg*

## 6 Resolución de problemas según el registro de eventos

---

6.10 11 xxxx

### Continuación

---

#### 110171, Alarma externa desde el sensor

##### Descripción

Tarea: *arg*

Se ha producido una alarma externa desde el sensor.

*arg*

---

#### 110172, Alarma de cámara desde el sensor

##### Descripción

Tarea: *arg*

La cámara del sensor envió una alarma.

*arg*

---

#### 110173, Alarma de temperatura desde el sensor

##### Descripción

Tarea: *arg*

La temperatura del sensor está fuera de los límites admitidos.

*arg*

---

#### 110174, Valor fuera de rango enviado al sensor

##### Descripción

Tarea: *arg*

El valor enviado al sensor está fuera de límites.

*arg*

---

#### 110175, Fallo al comprobar la cámara

##### Descripción

Tarea: *arg*

No fue posible realizar una comprobación del sensor de cámara.

*arg*

---

#### 110176, Tiempo límite de comunicación del sensor

##### Descripción

Tarea: *arg*

Se ha agotado el tiempo límite de la comunicación con el sensor.

*arg*

---

#### 110177, Error de calibración de seguimiento

##### Descripción

Tarea: *arg*

Sensor: *arg*

No fue posible realizar una calibración válida del seguimiento.

##### Consecuencias

El sensor *arg* no está calibrado y por tanto no debe ser usado para el seguimiento.

##### Causas probables

Las exactitudes de calibración medias obtenidas en las direcciones x-, y-, z- de la herramienta de sensor son: *arg*. Las deseables son: *arg*.

##### Acciones recomendadas

Verifique que la placa de calibración no haya sido movida. Compruebe los ajustes de los sensores. Inicie LTC para ejecutar una configuración manual de la calibración, seguida de una nueva calibración.

---

#### 110178, Error de verificación de seguimiento

##### Descripción

Tarea: *arg*

Sensor: *arg*

No fue posible realizar una verificación válida de la calibración del seguimiento.

##### Consecuencias

El sensor *arg* no cumple la exactitud de calibración y por tanto no será fiable para el seguimiento.

##### Causas probables

Las exactitudes de verificación medias obtenidas en las direcciones x-, y-, z- de la herramienta de sensor son: *arg*. Las deseables son: *arg*.

##### Acciones recomendadas

Inicie LTC para ejecutar una verificación manual con un número diferente de mediciones. Si el problema no desaparece, ejecute una nueva calibración manual desde LTC.

---

#### 110179, Definición incorrecta de soldadura a solape izquierda

##### Descripción

Tarea: *arg*

Sensor: *arg*

La definición de la soldadura izquierda (número *arg*) no es correcta.

##### Consecuencias

No será posible realizar una calibración del sensor.

##### Causas probables

La medición obtenida en la dirección Y de la herramienta de sensor de la soldadura a solape izquierda: *arg* mm. Debería ser un valor positivo.

Continúa en la página siguiente

### Acciones recomendadas

Compruebe la definición de la soldadura a solape izquierda (*arg*) en la interfaz de PC del sensor (*arg*). Posiblemente deba intercambiar las definiciones de las soldaduras a solape izquierda y derecha.

---

### 110180, Datos de calibración de sensor actualizados

#### Descripción

Los datos de calibración del sensor para *arg* (*arg* y *arg*) se actualizan.

Tarea: *arg*

#### Acciones recomendadas

Si utiliza CAP sin RW Arc, debe ejecutar de nuevo la instrucción de RAPID

CapLATRSetup *arg,arg,arg*\SensorFreq:=xxx;

para que CAP utilice los datos de calibración de sensor actualizados.

---

### 110181, Error de corrección incremental máxima de track

#### Descripción

Tarea: *arg*

Error de corrección incremental máxima de track.  
*arg*

#### Acciones recomendadas

Compruebe \MaxIncCorr en CapLATRSetup.

Recuperación: *arg*

---

### 110203, Error de aplicación

#### Descripción

Tarea: *arg*

El número de programa máximo, 'DA\_PROG\_MAX' está por encima del límite del tipo de dato.

Valor actual: *arg*

#### Consecuencias

No se definirá el número máximo de programa configurado.

#### Causas probables

El número de programa especificado *arg* está por encima del valor entero máximo límite del tipo de dato num, valor máximo 8388608.

#### Acciones recomendadas

Compruebe el programa.

---

### 110204, Error de aplicación

#### Descripción

Tarea: *arg*

Cualquier código de retorno que no sea DAOK se rechaza en *arg*

#### Acciones recomendadas

---

### 110205, Error de aplicación

#### Descripción

Tarea: *arg*

No se permite saltar hacia delante en la secuencia.

#### Acciones recomendadas

Compruebe la secuencia del programa.

---

### 110206, Error de aplicación

#### Descripción

Tarea: *arg*

Falta la señal de E/S *arg*.

#### Acciones recomendadas

Compruebe la configuración de E/S.

---

### 110207, Error de aplicación

#### Descripción

Tarea: *arg*

Ya tiene instalado el proceso número *arg* de la aplicación *arg*.

#### Acciones recomendadas

---

### 110208, Error de aplicación

#### Descripción

Tarea: *arg*

El número *arg* no es un número de inicio válido.

#### Acciones recomendadas

---

### 110209, Error de aplicación

#### Descripción

Tarea: *arg*

La conexión de usuario *arg* no es un punto de entrada válido a la secuencia.

#### Acciones recomendadas

Compruebe la secuencia de programa.

## 6 Resolución de problemas según el registro de eventos

---

6.10 11 xxxx

### Continuación

---

#### 110210, Error de aplicación

##### Descripción

Tarea: *arg*

El número de programa *arg* está por encima del límite del tipo de dato.

##### Consecuencias

No se definirá el número de programa.

##### Causas probables

El número de programa especificado *arg* está por encima del límite máximo del valor entero del tipo de dato num, valor máximo 8388608.

##### Acciones recomendadas

Compruebe el programa.

---

#### 110211, Error de aplicación

##### Descripción

Tarea: *arg*

La instrucción *arg* informó de un error no recuperable.

##### Acciones recomendadas

---

#### 110212, Error de aplicación

##### Descripción

Tarea: *arg*

*arg* intentó utilizar un descriptor de proceso inexistente.

Error no recuperable en la clase *damastr*.

*arg*

##### Causas probables

No se ha ejecutado *XXShPowerOn*.

##### Acciones recomendadas

Compruebe si ha realizado *XXShPowerOn*.

---

#### 110214, Error de aplicación

##### Descripción

Tarea: *arg*

*arg* intentó utilizar un descriptor de aplicación inexistente.

*arg*

##### Causas probables

No se ha ejecutado *XXShPowerOn* o se ha especificado una tarea *DA\_PROC* de menos.

##### Acciones recomendadas

Compruebe si ha realizado *XXShPowerOn*.

Si sólo utiliza *DAP*, deben guardar un archivo *sys.cfg* y añadir una nueva tarea *DA\_PROCX* en el archivo. Compruebe qué

archivos se cargan para la tarea *DA\_PROC1* y añádalos a la nueva tarea.

---

#### 110216, Error de aplicación

##### Descripción

Tarea: *arg*

Se ha intentado instalar un número de proceso que está fuera de límites.

##### Acciones recomendadas

Compruebe el programa. El número máximo de procesos está limitado a 4.

---

#### 110220, Error de aplicación

##### Descripción

Tarea: *arg*

La opción de variable de dato de usuario elegida no existe.

##### Acciones recomendadas

---

#### 110221, Error de aplicación

##### Descripción

Tarea: *arg*

La opción de variable de dato de usuario tiene un tipo incorrecto.

##### Acciones recomendadas

---

#### 110222, Error de aplicación

##### Descripción

Tarea: *arg*

El tipo de dato del proceso interno no tiene *daintdata* como primer elemento.

##### Acciones recomendadas

Compruebe el programa.

---

#### 110223, Error de aplicación

##### Descripción

Tarea: *arg*

Las definiciones de tipo de dato de usuario exceden el tamaño máximo de almacenamiento de datos.

##### Acciones recomendadas

Compruebe el programa.

*Continúa en la página siguiente*

---

### 110224, Error de aplicación

**Descripción**

Tarea: *arg*

Las definiciones de tipo de dato de usuario no se corresponden con las definiciones anteriores.

**Acciones recomendadas**

---

### 110226, Error de aplicación

**Descripción**

Tarea: *arg*

Se ha producido un error al intentar recargar el área de caídas de alimentación.

No será posible reiniciar automáticamente los procesos.

**Acciones recomendadas**

---

### 110229, Error de aplicación

**Descripción**

Tarea *arg* :

Error de *arg* . Las definiciones de tipo de dato de usuario exceden el tamaño máximo de almacenamiento de datos.

**Acciones recomendadas**

Compruebe el tamaño del dato.

---

### 110230, Error de aplicación

**Descripción**

Tarea *arg* :

No es posible ejecutar la instrucción en Motores OFF para la herramienta de servo *arg*

**Acciones recomendadas**

Inténtelo de nuevo después de cambiar a motores ON.

---

### 110300, Error de parámetro

**Descripción**

Tarea: *arg*

La longitud máxima de cadena del parámetro *arg* es de 5 caracteres.

Consulte las especificaciones en *arg*.

**Acciones recomendadas**

Compruebe la longitud del valor de dato de cadena.

---

### 110302, Error de parámetro

**Descripción**

Tarea: *arg*

La señal *arg* especificada en la instrucción *arg* no tiene ninguna referencia.

**Acciones recomendadas**

Compruebe la configuración de E/S.

---

### 110303, Error de parámetro

**Descripción**

Tarea: *arg*

Las señales opcionales *\arg* y *arg* deben usarse juntas.

Consulte las especificaciones en *arg*.

**Acciones recomendadas**

Compruebe el programa.

---

### 110304, Error de parámetro

**Descripción**

Tarea: *arg*

El parámetro *arg* de la instrucción *arg* no es una matriz.

**Acciones recomendadas**

Compruebe la definición del dato.

---

### 110305, Error de parámetro

**Descripción**

Tarea: *arg*

Las dimensiones de la matriz de datos *arg* son demasiado grandes.

Consulte las especificaciones en *arg*.

**Acciones recomendadas**

Compruebe la declaración del dato.

---

### 110306, Error de parámetro

**Descripción**

Tarea: *arg*

La matriz *arg* de la instrucción *arg* no está bien definida.

**Acciones recomendadas**

Contraste el dato con las especificaciones.

---

### 110307, Error de parámetro

**Descripción**

Tarea: *arg*

La hora de evento del elemento de matriz *arg*. *arg* es menor que 0.

Consulte las especificaciones en *arg*.

## 6 Resolución de problemas según el registro de eventos

---

6.10 11 xxxx

### Continuación

#### Acciones recomendadas

Compruebe los datos de evento de hora.

---

### 110308, Error de parámetro

#### Descripción

Tarea: *arg*

El selector de datos *arg* de la instrucción *arg* no es válido.

#### Acciones recomendadas

Contraste el selector con las especificaciones.

---

### 110309, Error de parámetro

#### Descripción

Tarea: *arg*

El selector *arg* de la instrucción *arg* no es válido.

#### Acciones recomendadas

Contraste el selector con las especificaciones.

---

### 110310, Error de parámetro

#### Descripción

Tarea: *arg*

El selector *arg* de la instrucción *arg* no es válido.

*arg*

#### Acciones recomendadas

Contraste el selector con las especificaciones.

---

### 110311, No hay ninguna tarea de SpotWare

#### Descripción

Tarea: *arg*

No hay ninguna tarea de movimiento configurada para SpotWare.

*arg*

#### Causas probables

Compruebe la configuración.

---

### 110312, Número incorrecto de tareas DAPROC

#### Descripción

Tarea: *arg*

Error desde *arg*. *arg* tareas DA\_PROC configuradas en el sistema. El número de tareas DAPROC debe estar en el rango de 1 a *arg*.

*arg*

#### Acciones recomendadas

Compruebe la configuración.

Continúa en la página siguiente

446

---

### 110313, Imposible activar o desactivar.

#### Descripción

Tarea: *arg*

Error en *arg*. No es posible activar/desactivar esta tarea

DAPROC.

*arg*

#### Acciones recomendadas

Compruebe el número de índice del descriptor de DAPROC.

---

### 110401, Supervisión de gas

#### Descripción

Tarea: *arg*

*arg*

La señal de supervisión de gas no se activa en el momento de iniciar la soldadura.

#### Acciones recomendadas

Compruebe el equipo de gas.

Recuperación: Es posible que desee manejar el error *errno arg* en su gestor de errores.

---

### 110402, Supervisión de agua

#### Descripción

Tarea: *arg*

*arg*

La señal de supervisión de agua no se activa en el momento de iniciar la soldadura.

#### Acciones recomendadas

Compruebe el equipo de refrigeración de agua.

Recuperación: Es posible que desee manejar el error *errno arg* en su gestor de errores.

---

### 110403, Supervisión de arco

#### Descripción

Tarea: *arg*

*arg*

La señal de supervisión de ignición de arco no se activa en el momento de iniciar la soldadura.

#### Acciones recomendadas

Compruebe la fuente de alimentación.

Recuperación: Es posible que desee manejar el error *errno arg* en su gestor de errores.

---

### 110404, Supervisión de tensión

**Descripción**Tarea: *arg**arg*

La señal de supervisión de tensión no se activa en el momento de iniciar la soldadura.

**Acciones recomendadas**

Compruebe la fuente de alimentación.

Recuperación: Es posible que desee manejar el error *errno arg* en su gestor de errores.

---

### 110405, Supervisión de intensidad

**Descripción**Tarea: *arg**arg*

La señal de supervisión de intensidad no se activa en el momento de iniciar la soldadura.

**Acciones recomendadas**

Compruebe la fuente de alimentación.

Recuperación: Es posible que desee manejar el error *errno arg* en su gestor de errores.

---

### 110406, Supervisión de alimentación de material

**Descripción**Tarea: *arg**arg*

La señal de supervisión de alimentación de material no se activa en el momento de iniciar la soldadura.

**Acciones recomendadas**

Compruebe la unidad de alimentación de material.

Recuperación: Es posible que desee manejar el error *errno arg* en su gestor de errores.

---

### 110407, Supervisión de adherencia de hilo

**Descripción**Tarea: *arg**arg*

La señal de supervisión de adherencia de hilo se ha activado en el momento de iniciar la soldadura.

**Acciones recomendadas**

Compruebe si el hilo se ha pegado a la pieza.

Recuperación: Es posible que desee gestionar el número de error *arg* en su gestor de errores.

---

### 110408, Fallo de ignición de arco

**Descripción**Tarea: *arg**arg*

La ignición del arco ha fallado en el momento de iniciar la soldadura.

**Acciones recomendadas**

Compruebe el equipo de soldadura.

Recuperación: Es posible que desee manejar el error *errno arg* en su gestor de errores.

---

### 110409, Muestreo de planificación no definido

**Descripción**Tarea: *arg**arg*

Muestreo de planificación no definido.

**Acciones recomendadas**

Defina una entrada de muestreo de planificación de soldadura.

Recuperación: Es posible que desee manejar el error *errno arg* en su gestor de errores.

---

### 110410, Error de transferencia de planificación

**Descripción**Tarea: *arg**arg*

No es posible transferir la planificación.

**Causas probables**

El puerto de planificación estaba ocupado con una transferencia anterior.

**Acciones recomendadas**

Recuperación: Es posible que desee manejar el error *errno arg* en su gestor de errores.

---

### 110411, Proceso detenido

**Descripción**Tarea: *arg**arg*

El proceso ha sido detenido por la entrada digital 'stop process'.

**Acciones recomendadas**

Compruebe la señal *arg*.

Recuperación: Es posible que desee manejar el error *errno arg* en su gestor de errores.

## 6 Resolución de problemas según el registro de eventos

---

6.10 11 xxxx

### Continuación

---

#### 110412, Fallo de ignición de relleno de arco

##### Descripción

Tarea: *arg*

*arg*

Fallo de ignición de relleno de arco.

##### Acciones recomendadas

Compruebe el equipo de soldadura.

Recuperación: Es posible que desee manejar el error *errno arg* en su gestor de errores.

---

#### 110413, Supervisión de antorcha

##### Descripción

Tarea: *arg*

*arg*

La señal de supervisión de antorcha cambió al nivel bajo durante la soldadura.

##### Acciones recomendadas

Compruebe el equipo de soldadura.

Recuperación: Es posible que desee manejar el error *errno arg* en su gestor de errores.

---

#### 110414, Supervisión de soldadura

##### Descripción

Tarea: *arg*

*arg*

La señal de supervisión de ignición de soldadura no se activa en el momento de iniciar la soldadura.

##### Acciones recomendadas

Compruebe la fuente de potencia.

Recuperación: Es posible que desee manejar el número de error *arg* en su gestor de errores.

---

#### 110415, Tiempo límite de supervisión de Weld Off

##### Descripción

Tarea: *arg*

*arg*

La señal *ArcEst* no fue restablecida al final de la soldadura dentro del intervalo especificado (*arg* segundos).

##### Acciones recomendadas

Compruebe el equipo de soldadura y/o ajuste el valor de tiempo límite de soldadura desactivado, que aparece en Propiedades de equipo de arco.

---

#### 110416, Tiempo límite de supervisión de soldadura desactivado

##### Descripción

Tarea: *arg*

*arg*

La señal *WeldOK* no fue restablecida al final de la soldadura dentro del intervalo especificado (*arg* segundos).

##### Acciones recomendadas

Compruebe el equipo de soldadura y/o ajuste el valor de tiempo límite de soldadura desactivado, que aparece en Propiedades de equipo de arco.

---

#### 110421, Supervisión de gas

##### Descripción

Tarea: *arg*

*arg*

La señal de supervisión de gas cambió al nivel bajo durante la soldadura.

Nombre de cordón: *arg*.

Tiempo desde el inicio de la soldadura: *arg* min.

##### Acciones recomendadas

Compruebe el equipo de gas.

Recuperación: Es posible que desee manejar el error *errno arg* en su gestor de errores.

---

#### 110422, Supervisión de agua

##### Descripción

Tarea: *arg*

*arg*

La señal de supervisión de agua cambió al nivel bajo durante la soldadura.

Nombre de cordón: *arg*.

Tiempo desde el inicio de la soldadura: *arg*.

##### Acciones recomendadas

Compruebe el equipo de refrigeración de agua.

Recuperación: Es posible que desee manejar el error *errno arg* en su gestor de errores.

---

#### 110423, Supervisión de arco

##### Descripción

Tarea: *arg*

*arg*

La señal de supervisión de arco cambió al nivel bajo durante la soldadura.

Continúa en la página siguiente



Nombre de cordón: *arg*.

Tiempo desde el inicio de la soldadura: *arg*.

### Acciones recomendadas

Compruebe el equipo de soldadura.

Recuperación: Es posible que desee manejar el error *errno arg* en su gestor de errores.

---

### 110424, Supervisión de tensión

#### Descripción

Tarea: *arg*

*arg*

La señal de supervisión de tensión cambió al nivel bajo durante la soldadura.

Nombre de cordón: *arg*

Tiempo desde el inicio de la soldadura: *arg*.

### Acciones recomendadas

Compruebe el equipo de soldadura.

Recuperación: Es posible que desee manejar el error *errno arg* en su gestor de errores.

---

### 110425, Supervisión de intensidad

#### Descripción

Tarea: *arg*

*arg*

La señal de supervisión de intensidad cambió al nivel bajo durante la soldadura.

Nombre de cordón: *arg*

Tiempo desde el inicio de la soldadura: *arg*

.

### Acciones recomendadas

Compruebe el equipo de soldadura.

Recuperación: Es posible que desee manejar el error *errno arg* en su gestor de errores.

---

### 110426, Supervisión de alimentación de material

#### Descripción

Tarea: *arg*

*arg*

La señal de supervisión de alimentación de material cambió al nivel bajo durante la soldadura.

Nombre de cordón: *arg*

Tiempo desde el inicio de la soldadura: *arg*

.

### Acciones recomendadas

Compruebe la unidad de alimentación de material.

Recuperación: Es posible que desee manejar el error *errno arg* en su gestor de errores.

---

### 110427, Proceso detenido

#### Descripción

Tarea: *arg*

*arg*

El proceso ha sido detenido durante la soldadura por la entrada digital 'detener proceso'.

Nombre de cordón: *arg*

Tiempo desde el inicio de la soldadura: *arg*

### Acciones recomendadas

Recuperación: Es posible que desee manejar el error *errno arg* en su gestor de errores.

---

### 110428, Supervisión de antorcha

#### Descripción

Tarea: *arg*

*arg*

La señal de supervisión de antorcha cambió al nivel bajo durante la soldadura.

Nombre de cordón: *arg*.

Tiempo desde el inicio de la soldadura: *arg*.

### Acciones recomendadas

Compruebe el equipo de soldadura.

Recuperación: Es posible que desee manejar el error *errno arg* en su gestor de errores.

---

### 110429, Fallo de ignición de arco

#### Descripción

Tarea: *arg*

*arg*

Nombre de cordón: *arg*.

Tiempo desde el inicio de la soldadura: *arg*.

### Acciones recomendadas

Compruebe el equipo de soldadura.

Recuperación: Es posible que desee manejar el error *errno arg* en su gestor de errores.

---

### 110430, Fallo de ignición de relleno de arco

#### Descripción

Tarea: *arg*

*arg*

La ignición del arco falló durante el relleno de cráter.

Nombre de cordón: *arg*.

*Continúa en la página siguiente*

## 6 Resolución de problemas según el registro de eventos

---

6.10 11 xxxx

### Continuación

Tiempo desde el inicio de la soldadura: *arg*.

#### Acciones recomendadas

Compruebe el equipo de soldadura.

Recuperación: Es posible que desee manejar el error *errno arg* en su gestor de errores.

---

### 110431, Supervisión de soldadura

#### Descripción

Tarea: *arg*

*arg*

La señal de supervisión de soldadura cambió al nivel bajo durante la soldadura.

Nombre de cordón: *arg*.

Tiempo desde el inicio de la soldadura: *arg*.

#### Acciones recomendadas

Compruebe el equipo de soldadura.

Recuperación: Es posible que desee manejar el número de error *arg* en su gestor de errores.

---

### 110432, Fallo de ignición de arco

#### Descripción

Tarea: *arg*

*arg*

Nombre de cordón: *arg*.

Tiempo desde el inicio de la soldadura: *arg*.

#### Acciones recomendadas

Compruebe el equipo de soldadura. Señal WeldOK.

Recuperación: Es posible que desee manejar el número de error *arg* en su gestor de errores.

---

### 110433, Fallo de ignición de relleno de arco

#### Descripción

Tarea: *arg*

*arg*

La ignición del arco falló con la señal WeldOk durante el relleno de cráter.

Nombre de cordón: *arg*.

Tiempo desde el inicio de la soldadura: *arg*.

---

### 110435, Supervisión de señal definida por el usuario

#### Descripción

Tarea: *arg*

*arg*

Una señal de usuario definida por USERIO1 cambió al nivel bajo durante la soldadura.

Nombre de cordón: *arg*.

Tiempo desde el inicio de la soldadura: *arg*.

#### Acciones recomendadas

Recuperación: Es posible que desee manejar el número de error *arg* en su gestor de errores.

---

### 110436, Supervisión de señal definida por el usuario

#### Descripción

Tarea: *arg*

*arg*

Una señal de usuario definida por USERIO2 cambió al nivel bajo durante la soldadura.

Nombre de cordón: *arg*.

Tiempo desde el inicio de la soldadura: *arg*.

#### Acciones recomendadas

Recuperación: Es posible que desee manejar el número de error *arg* en su gestor de errores.

---

### 110437, Supervisión de señal definida por el usuario

#### Descripción

Tarea: *arg*

*arg*

Una señal de usuario definida por USERIO3 cambió al nivel bajo durante la soldadura.

Nombre de cordón: *arg*.

Tiempo desde el inicio de la soldadura: *arg*.

#### Acciones recomendadas

Recuperación: Es posible que desee manejar el número de error *arg* en su gestor de errores.

---

### 110438, Supervisión de señal definida por el usuario

#### Descripción

Tarea: *arg*

*arg*

Una señal de usuario definida por USERIO4 cambió al nivel bajo durante la soldadura.

Nombre de cordón: *arg*.

Tiempo desde el inicio de la soldadura: *arg*.

Continúa en la página siguiente

### Acciones recomendadas

Recuperación: Es posible que desee manejar el número de error *arg* en su gestor de errores.

---

### 110439, Supervisión de señal definida por el usuario

#### Descripción

Tarea: *arg*

*arg*

Una señal de usuario definida por USERIO5 cambió al nivel bajo durante la soldadura.

Nombre de cordón: *arg*.

Tiempo desde el inicio de la soldadura: *arg*.

### Acciones recomendadas

Recuperación: Es posible que desee manejar el número de error *arg* en su gestor de errores.

---

### 110440, Supervisión de señal definida por el usuario

#### Descripción

Tarea: *arg*

Una señal de usuario *arg* definida por USERIO1 cambió al nivel bajo durante la soldadura.

---

### 110441, Supervisión de señal definida por el usuario

#### Descripción

Tarea: *arg*

Una señal de usuario *arg* definida por USERIO2 cambió al nivel bajo durante la soldadura.

---

### 110442, Supervisión de señal definida por el usuario

#### Descripción

Tarea: *arg*

Una señal de usuario *arg* definida por USERIO3 cambió al nivel bajo durante la soldadura.

---

### 110443, Supervisión de señal definida por el usuario

#### Descripción

Tarea: *arg*

Una señal de usuario *arg* definida por USERIO4 cambió al nivel bajo durante la soldadura.

---

### 110444, Supervisión de señal definida por el usuario

#### Descripción

Tarea: *arg*

Una señal de usuario *arg* definida por USERIO5 cambió al nivel bajo durante la soldadura.

---

### 110445, Supervisión de gas

#### Descripción

Tarea: *arg*

*arg*

La señal de supervisión de gas cambió al nivel bajo durante la soldadura.

Nombre de cordón: *arg*

Tiempo desde el inicio de la soldadura: *arg*.

---

### 110446, Supervisión de agua

#### Descripción

Tarea: *arg*

*arg*

La señal de supervisión de agua cambió al nivel bajo durante la soldadura.

Nombre de cordón: *arg*

Tiempo desde el inicio de la soldadura: *arg*.

---

### 110447, Supervisión de arco

#### Descripción

Tarea: *arg*

*arg*

La señal de supervisión de arco cambió al nivel bajo durante la soldadura.

Nombre de cordón: *arg*

Tiempo desde el inicio de la soldadura: *arg*.

---

### 110448, Supervisión de tensión

#### Descripción

Tarea: *arg*

*arg*

La señal de supervisión de tensión cambió al nivel bajo durante la soldadura.

Nombre de cordón: *arg*

Tiempo desde el inicio de la soldadura: *arg*.

## 6 Resolución de problemas según el registro de eventos

---

6.10 11 xxxx

### Continuación

---

#### 110449, Supervisión de intensidad

##### Descripción

Tarea: *arg*

*arg*

La señal de supervisión de intensidad cambió al nivel bajo durante la soldadura.

Nombre de cordón: *arg*

Tiempo desde el inicio de la soldadura: *arg*.

---

#### 110450, Supervisión de alimentación de material

##### Descripción

Tarea: *arg*

*arg*

La señal de supervisión de alimentación de material cambió al nivel bajo durante la soldadura.

Nombre de cordón: *arg*

Tiempo desde el inicio de la soldadura: *arg*.

---

#### 110451, Supervisión de antorcha

##### Descripción

Tarea: *arg*

*arg*

La señal de supervisión de antorcha cambió al nivel bajo durante la soldadura.

Nombre de cordón: *arg*

Tiempo desde el inicio de la soldadura: *arg*.

---

#### 110460, Recuperación en caso de error de soldadura

##### Descripción

Los parámetros de PROC fueron cargados por *arg*.

La configuración de la recuperación de error en caso de soldadura está completa.

---

#### 110461, Recuperación en caso de error de soldadura

##### Descripción

No se pudieron cargar los parámetros de PROC de la recuperación en caso de error de soldadura en la tarea *arg*

---

#### 110462, Recuperación en caso de error de soldadura

##### Descripción

El robot *arg* se ha movido desde la posición del error.

El robot intentará regresar a la posición del error.

*Continúa en la página siguiente*

452

---

#### 110463, Fallo de recuperación en caso de error de soldadura

##### Descripción

Uso incorrecto de recuperación de error de soldadura.

Una rutina de servicio definida por el usuario debe devolver el robot a una distancia máxima de 50 mm del punto de interrupción.

##### Acciones recomendadas

Reprograme su rutina de servicio.

---

#### 110464, Error de EquipmentClass

##### Descripción

Tarea: *arg*

No se pudo cargar la clase EquipmentClass *arg* especificada.

---

#### 110465, Error de EquipmentClass

##### Descripción

Tarea: *arg*

No se encuentra la clase EquipmentClass *arg* especificada.

---

#### 110466, Instalación de RW Arc

##### Descripción

Sistema de soldadura *arg* (de *arg* instalados) iniciado en la tarea *arg*

Active EquipmentClass *arg*

Estado correcto

---

#### 110467, Instalación de RW Arc

##### Descripción

Fallo de desactivación y descarga de la clase EquipmentClass *arg*.

---

#### 110468, Instalación de RW Arc

##### Descripción

Sistema de soldadura *arg* desactivado en la tarea *arg*

Estado correcto

---

#### 110469, Instalación de RW Arc

##### Descripción

Fallo de carga e inicio de la clase EquipmentClass *arg*.

---

### 110470, Error de parámetro de configuración

**Descripción**

Tarea: *arg*

No se encuentra en parámetro de configuración de PROC *argarg* en la base de datos cfg.

**Acciones recomendadas**

Compruebe la instalación de los parámetros de dominio de PROC.

---

### 110471, Error de señal no definido

**Descripción**

*arg*

No se pudo determinar qué señal falló durante la fase de soldadura *arg*.

---

### 110472, Error de parámetro de configuración

**Descripción**

Tarea: *arg*

El parámetro de configuración de PROC *argarg* es un parámetro obligatorio.

**Acciones recomendadas**

Compruebe la instalación de los parámetros de dominio de PROC.

---

### 110473, Error de equipo de soldadura

**Descripción**

Tarea: *arg*

*arg*

Error: *arg*

(formato: CódigoError TextoError)

**Acciones recomendadas**

Compruebe la fuente de alimentación.

---

### 110474, Error de señal de E/S de RW Arc

**Descripción**

No hay comunicación con la señal *arg* en la unidad *arg*.

**Consecuencias**

La soldadura no será posible sin la comunicación con esta unidad de E/S.

**Acciones recomendadas**

Compruebe el enlace de comunicación con la unidad de E/S.

---

### 110475, Falta una variable de calibración

**Descripción**

Tarea: *arg*

No se ha especificado ninguna variable de calibración en las propiedades de Arc Sensor.

Se usarán los datos de calibración predeterminados. *arg=arg*

**Consecuencias**

Los datos de calibración son necesarios para un funcionamiento óptimo del sensor.

---

### 110476, Error de variable de calibración

**Descripción**

Tarea: *arg*

La variable de calibración especificada *arg* en las propiedades de Arc Sensor no se encuentra en ninguno de los módulos de RAPID cargados.

Se usarán los datos de calibración predeterminados. *arg=arg*

**Consecuencias**

Los datos de calibración son necesarios para un funcionamiento óptimo del sensor.

**Acciones recomendadas**

Compruebe el nombre de la variable en las propiedades de Arc Sensor y asegúrese de que el programa de calibración del sensor esté cargado.

---

### 110477, Nombre de dispositivo no coincidente

**Descripción**

Tarea: *arg*

El nombre de dispositivo *arg* no es el mismo en las propiedades de Arc Sensor que en la configuración de la comunicación.

**Consecuencias**

Para que el sensor funcione correctamente, es necesario especificar el mismo nombre de dispositivo tanto en las propiedades de Arc Sensor como en la configuración de la comunicación.

---

### 110478, Paro de proceso debido a un error de estabilidad de WDM

**Descripción**

Tarea: *arg*

*arg*

**Consecuencias**

RW Arc ha detenido el proceso de soldadura debido a una infracción de estabilidad del monitor de datos de soldadura.

*Continúa en la página siguiente*

## 6 Resolución de problemas según el registro de eventos

---

6.10 11 xxxx

### Continuación

#### Acciones recomendadas

Consulte el registro de eventos del monitor de datos de soldadura para obtener más información.

---

### 110479, Paro de proceso debido a un error de firma de WDM

#### Descripción

Tarea: *arg*

*arg*

#### Consecuencias

RW Arc ha detenido el proceso de soldadura debido a una infracción de firma del monitor de datos de soldadura.

#### Acciones recomendadas

Consulte el registro de eventos del monitor de datos de soldadura para obtener más información.

---

### 110480, Tarea de soldadura al arco ocupada

#### Descripción

Tarea: *arg*

*arg*

Se ha detectado un problema grave en el sistema de archivos.

#### Acciones recomendadas

Debe arrancar en caliente el controlador para resolver el problema.

---

### 110481, Límite de reintentos del sistema

#### Descripción

Tarea: *arg*

*arg*

Se ha alcanzado el número máximo de reintentos en el nivel el sistema.

System Misc, NoOfRetry=*arg*

#### Acciones recomendadas

Aumente el valor del parámetro para evitar alcanzar el límite.

---

### 110482, Datos de calibración de sensor actualizados

#### Descripción

Datos de calibración de sensor actualizados en la tarea: *arg*

Datos de calibración activos: *arg=arg*

---

### 110490, Error de E/S de recuperación de errores de soldadura

#### Descripción

Tarea: *arg*

*arg*

Se dejó activada la señal de ruptura. El dispositivo externo debe restablecer la señal.

La interfaz de E/S de recuperación de errores de soldadura está desactivada. Responda al FlexPendant.

---

### 110491, Error de E/S de recuperación de errores de soldadura

#### Descripción

Tarea: *arg*

*arg*

Suministrada una respuesta no válida *arg* ante la señal *agiWER\_Response*.

Rango válido: (*arg*)

La solicitud ha sido cambiada a Abort.

---

### 110492, Error de E/S de recuperación de errores de soldadura

#### Descripción

Tarea: *arg*

*arg*

La opción de escape no está disponible. La solicitud ha sido cambiada a MoveOut.

---

### 110493, Error de E/S de recuperación de errores de soldadura

#### Descripción

Tarea: *arg*

*arg*

El sistema está esperando a que la entrada *diWERAck* cambie al nivel bajo.

---

### 110494, Error de E/S de recuperación de errores de soldadura

#### Descripción

Tarea: *arg*

*arg*

El valor suministrado en *giWER\_Response* (*arg*) está fuera de rango: (*arg*)

La solicitud ha sido cambiada a: *arg*

Continúa en la página siguiente

---

### 110495, Interfaz de E/S de recuperación de errores de soldadura

**Descripción**Tarea: *arg*

La interfaz de E/S de recuperación de errores de soldadura ha sido configurada correctamente para *arg* y está lista para su uso.

---

### 110496, Señal de E/S no encontrada

**Descripción**Tarea: *arg*

La señal de E/S configurada no existe en el sistema.

Parámetro configurado: *arg*.Nombre de señal: *arg*.**Acciones recomendadas**

Compruebe la instalación de los parámetros de dominio de PROC.

---

### 110500, Error de seguimiento

**Descripción**Tarea: *arg**arg*

El controlador de robot ha solicitado 'blindcount'(trackdata) veces los datos de corrección del sensor, pero no recibió ninguno.

**Acciones recomendadas**

Compruebe la configuración del sensor y los datos de seguimiento. Recuperación: Es posible que desee manejar el error *errno arg* en su gestor de errores.

---

### 110501, Error de inicio de track

**Descripción**Tarea: *arg**arg*

No se recibió ningún dato de corrección válido del sensor durante la ejecución de la instrucción ArcX actual.

**Acciones recomendadas**

Compruebe la configuración del sensor y los datos de seguimiento. Recuperación: Es posible que desee manejar el error *errno arg* en su gestor de errores.

---

### 110502, Error de corrección de seguimiento

**Descripción**Tarea: *arg**arg*

La corrección es excesiva.

**Acciones recomendadas**

1. Compruebe que las definiciones de cordón del programa se corresponden con los cordones reales. 2. Aumente 'max\_corr' en 'trackdata'. Recuperación: Es posible que desee manejar el error *errno arg* en su gestor de errores.

---

### 110503, Especificado un arcflydata no válido

**Descripción**Tarea: *arg**arg*

El valor del parámetro *arg* de arcflydata es *arg*

**Consecuencias**

El paso por *arg* no funcionará correctamente con este valor.

**Acciones recomendadas**

Incremente el valor de *arg* en arcflydata a un valor mayor que cero.

---

### 110504, Combinación no válida de flydata

**Descripción**Tarea: *arg**arg*

El paso por *arg* no es posible con punto fino.

**Consecuencias**

No se producirá ningún paso por *arg*

**Acciones recomendadas**

Cambie a punto de zona en la instrucción ArcX*arg*.

---

### 110505, Especificado un punto de zona no válido

**Descripción**Tarea: *arg**arg*

Se utiliza un punto de zona en una instrucción de soldadura *arg* sin ningún dato arcflydata opcional en la instrucción.

**Consecuencias**

El punto de zona será convertido a un punto fino.

**Acciones recomendadas**

Añada el argumento opcional arcflydata a la instrucción ArcX*arg* si desea un paso por *arg*.

## 6 Resolución de problemas según el registro de eventos

---

6.10 11 xxxx

### Continuación

---

#### 110506, Combinación no válida de arcflydata

##### Descripción

Tarea: *arg*  
*arg*

El parámetro *arcflydata arg* tiene un valor mayor que el valor del parámetro *arg*.

##### Consecuencias

El valor de *arg* se reducirá al valor de *arg*.

##### Acciones recomendadas

Reduzca el valor del parámetro *arg* de forma que el valor sea inferior o igual al valor del parámetro *arg*.

---

#### 110507, Error de señal de E/S de RW Arc

##### Descripción

Tarea: *arg*  
*arg*

El valor del argumento *arg* de la señal *arg* es inferior a su valor lógico mínimo (*arg*).

##### Consecuencias

El valor de la señal *arg* será cambiado al valor mínimo *arg*.

##### Acciones recomendadas

Compruebe los valores de los componentes *arg* de *seamdata* y *welddata*. Cambie el valor o cambie el parámetro lógico min de la señal *arg* para evitar este mensaje.

---

#### 110508, Supervisión de pegado del hilo

##### Descripción

Tarea: *arg*  
*arg*

La señal de supervisión de pegado del hilo se activa en el momento de finalizar la soldadura.

##### Acciones recomendadas

Compruebe si el hilo se ha pegado a la pieza.

Recuperación: Es posible que desee gestionar el número de error *arg* en su gestor de errores.

---

#### 110509, Notificación de reparación de soldadura

##### Descripción

La soldadura se interrumpió en la tarea *arg* en el cordón *arg*. Ahora se hará un intento de volver a soldar el cordón interrumpido.

Ref. de programa *arg*

##### Causas probables

Perturbaciones en el proceso de soldadura

*Continúa en la página siguiente*

456

---

#### 110510, Notificación de reparación de soldadura

##### Descripción

El cordón de soldadura *arg* fue soldado nuevamente en la tarea *arg*.

Ref. de programa *arg*

---

#### 110511, Notificación de reparación de soldadura

##### Descripción

El cordón de soldadura *arg* del procedimiento *arg* de la tarea *arg* fue omitido.

Se ha alcanzado el número máximo de errores de soldadura (*arg*) en el cordón *arg*.

Ref. de programa *arg*

---

#### 110512, Notificación de reparación de soldadura

##### Descripción

El cordón de soldadura *arg* del procedimiento *arg* de la tarea *arg* fue omitido.

Se ha alcanzado el número máximo de reintentos (*arg*) en el cordón *arg*.

Ref. de programa *arg*

---

#### 110513, Error en la sincronización de la instrucción Arc

##### Descripción

Tarea: *arg*  
*arg*

Este robot está soldando de forma sincronizada con un eje externo o un robot que no es de soldadura en la tarea *arg*.

Las instrucciones de fin de soldadura están sincronizadas, por lo que debe usarse la instrucción *ArcMoveXXX* en el eje externo o robot que no es de soldadura.

##### Acciones recomendadas

Utilice la instrucción *ArcMoveXXX* en el eje externo o robot que no es de soldadura.

---

#### 110601, Error de dato no válido en aplicación de soldadura por puntos

##### Descripción

Tarea: *arg*

El número de pistolas configuradas en 'SW\_NOF\_GUNS' es inferior a uno (1).

El valor actual es *arg*.

3HAC020738-005 Revisión: P



### Consecuencias

No será posible ejecutar ninguna instrucción de soldadura por puntos.

### Causas probables

1. Se ha asignado al dato de configuración 'SW\_NOF\_GUNS' un valor inferior a 1.
2. El módulo de usuario swdefusr.sys no se ha cargado correctamente.

### Acciones recomendadas

1. Compruebe el valor del dato 'SW\_NOF\_GUNS' en el módulo swdefusr.sys.
2. Compruebe que el módulo de usuario swdefusr.sys esté cargado.

---

### 110602, Error de dato no válido en aplicación de soldadura por puntos

#### Descripción

Tarea:*arg*

El número de pistolas configuradas en 'SW\_NOF\_GUNS' es superior a 10.

El valor actual es *arg*.

#### Consecuencias

No será posible ejecutar ninguna instrucción de soldadura por puntos.

#### Causas probables

Se ha asignado al dato de configuración 'SW\_NOF\_GUNS' un valor superior a 10.

#### Acciones recomendadas

Compruebe el valor del dato 'SW\_NOF\_GUNS' en el módulo swdefusr.sys.

---

### 110603, Error de argumento opcional en aplicación de soldadura por puntos

#### Descripción

Tarea:*arg*

No se ha seleccionado ningún argumento opcional.

Se requiere al menos un argumento opcional.

#### Consecuencias

La instrucción no funcionará correctamente.

#### Acciones recomendadas

Seleccione un argumento opcional para esta instrucción.

---

### 110604, Error de pistola

#### Descripción

Tarea:*arg*

*arg*

Imposible cerrar una pistola cerrada. ¡La pistola no está abierta!

---

### 110605, Error de posición previa en aplicación de soldadura por puntos

#### Descripción

Tarea:*arg*

El argumento opcional PrePos es inferior a cero (0).

#### Consecuencias

No será posible ejecutar esta instrucción hasta haber cambiado el argumento.

#### Acciones recomendadas

Cambie el valor a un valor superior a cero (0).

---

### 110606, Error de activación de pistola en aplicación de soldadura por puntos

#### Descripción

Tarea:*arg*

La pistola servo *arg* no está activada.

#### Consecuencias

No será posible ejecutar ninguna instrucción de soldadura por puntos hasta haber activado la pistola servo.

#### Causas probables

La pistola servo no ha sido activada antes de intentar ejecutar esta instrucción.

#### Acciones recomendadas

Active la pistola servo *arg*.

Utilice la instrucción 'ActUnit' para activar la pistola servo o cambie el parámetro de movimiento 'Activate at Start Up' a Yes.

---

### 110607, Error de inicialización de pistola en aplicación de soldadura por puntos

#### Descripción

Tarea:*arg*

La posición de la pistola no está inicializada para la pistola servo *arg*.

Se requiere una calibración de servicio para encontrar la posición de contacto de la pistola antes de continuar con la ejecución del programa.

## 6 Resolución de problemas según el registro de eventos

---

6.10 11 xxxx

### Continuación

#### Consecuencias

No será posible ejecutar ninguna instrucción de soldadura por puntos hasta haber realizado una calibración de servicio.

#### Causas probables

Es posible que se haya realizado una calibración fina de la pistola servo sin realizar la calibración de servicio.

#### Acciones recomendadas

1. Ejecute la rutina de servicio 'ManServiceCalib' para encontrar la posición de contacto de la pistola. Utilice la opción 2 - Inicializar posición de pistola servo.

Debe realizarlo después de la calibración fina de la pistola.

2. Si está ajustando una pistola, es posible desactivar la comprobación de sincronización de la pistola. Cambie el parámetro de movimiento 'Sync check off' a Yes.

Ubicación: Configuration/Motion/SG\_PROCESS.

---

### 110608, Error de sincronización de pistola en aplic. soldadura por puntos

#### Descripción

Tarea:arg

La posición de la pistola no está sincronizada para la pistola servo *arg*.

Se requiere una calibración de servicio para encontrar la posición de contacto de la pistola antes de continuar con la ejecución del programa.

#### Consecuencias

No será posible ejecutar ninguna instrucción de soldadura por puntos hasta haber realizado una calibración de servicio.

#### Causas probables

Es posible que los cuentarrevoluciones de la pistola servo hayan sido actualizados sin que se haya realizado una calibración de servicio.

#### Acciones recomendadas

1. Ejecute la rutina de servicio 'ManServiceCalib' para encontrar la posición de contacto de la pistola. Utilice la opción 1 - Sincronizar posición de pistola servo.

Debe realizarlo si ha perdido o actualizado los cuentarrevoluciones.

2. Si está ajustando una pistola, es posible desactivar la comprobación de sincronización de la pistola. Cambie el parámetro de movimiento 'Sync check off' a Yes.

Ubicación: Configuration/Motion/SG\_PROCESS.

---

### 110609, Error de ninguna pistola definida en aplic. soldadura por puntos

#### Descripción

Tarea:arg

No se ha definido ninguna pistola. No es posible leer el dato de configuración 'SW\_NOF\_GUNS'.

El dato de configuración 'SW\_NOF\_GUNS' debe estar en el rango: de 1 al máximo, *arg*.

#### Consecuencias

No será posible ejecutar ninguna instrucción de soldadura por puntos hasta haber definido este dato.

#### Causas probables

El dato de configuración 'SW\_NOF\_GUNS' ha sido eliminado o el módulo de usuario no ha sido cargado correctamente.

#### Acciones recomendadas

1. Compruebe que el dato de configuración esté definido en los módulos de usuario y que estos estén cargados.

2. Compruebe que no exista ningún error de sintaxis en los módulos de usuario.

---

### 110610, Error de nombre de pistola en aplicación de soldadura por puntos

#### Descripción

Tarea:arg

La pistola servo *arg* especificada en `curr_gundata{arg}` no existe en los parámetros de movimiento.

#### Consecuencias

No será posible ejecutar ninguna instrucción de soldadura por puntos hasta haber corregido el nombre de la pistola servo en `curr_gundata`.

#### Causas probables

El nombre de pistola indicado en `curr_gundata` no corresponde a ninguna unidad mecánica del sistema o no se ha cargado ninguna configuración para una pistola servo.

#### Acciones recomendadas

1. Ejecute la rutina de servicio 'ManAddGunName' para buscar pistolas servo en el sistema y para actualizar el parámetro de nombre de pistola en `curr_gundata`.

2. Cargue la configuración de movimiento de la pistola servo.

---

### 110611, Error de dato no válido en aplicación de soldadura por puntos

#### Descripción

Tarea:arg

Continúa en la página siguiente

Valor no válido en el dato *arg*. Los valores permitidos son: 0, 1 ó 2.

El valor actual es *arg*.

### Consecuencias

No será posible ejecutar ninguna instrucción de soldadura por puntos hasta haber cambiado este dato.

### Causas probables

Ha definido un valor no válido.

### Acciones recomendadas

Cambie el valor de *arg*.

---

### 110612, Error de robot no válido en aplicación de soldadura por puntos

#### Descripción

Tarea:*arg*

Número de robot no válido, número de robot *arg*.

#### Acciones recomendadas

Compruebe si ha realizado *arg*.

---

### 110613, ID de error no válida en aplicación de soldadura por puntos

#### Descripción

Tarea:*arg*

ID de número de error no válida.

Uso no válido de *arg*.

ID de error actual: *arg*

#### Causas probables

La ID del número de error era superior a *arg*.

#### Acciones recomendadas

No utilice *arg*. Esta rutina es sólo para la aplicación de soldadura por puntos.

---

### 110614, Error de pistola

#### Descripción

Tarea:*arg*

*arg*

Error de pistola (*arg*).

Fallo de calibración de fuerza. Compruebe los valores y vuelva a intentarlo. No reinicie el sistema hasta hacer una calibración de fuerza válida.

#### Acciones recomendadas

Compruebe los valores y realice una nueva calibración de fuerza.

---

### 110615, Error de control de pinza en aplicación de soldadura por puntos

#### Descripción

Tarea:*arg*

No es posible cerrar ni abrir la servopinza *arg* en los estados Motors OFF o de paro de emergencia.

#### Consecuencias

La pinza no se ha abierto o cerrado.

#### Causas probables

Por algún motivo, el sistema pasó al estado Motors OFF durante el proceso.

#### Acciones recomendadas

Pase de nuevo al estado Motors ON y reinicie la instrucción.

---

### 110616, Posición anulada de soldadura de aplicación de puntos

#### Descripción

Tarea:*arg*

La posición de soldadura fue anulada; objetivo de robot actual *arg*.

Pistola actual: *arg*

#### Consecuencias

La posición de soldadura no fue soldada.

La resistencia del objeto soldado se ha reducido.

#### Causas probables

La instrucción de punto fue anulada por algún motivo, el PP fue movido o la instrucción fue omitida.

#### Acciones recomendadas

Compruebe que fue correcto omitir esta posición.

---

### 110617, Error de dato no válido en aplicación de soldadura por puntos

#### Descripción

Tarea: *arg*

Valor no válido en el dato 'gun\_type' de curr\_gundata{*arg*}.

Los valores permitidos para el tipo de pistola son: 1 = Pistola servo o 2 = Pistola neumática.

El valor actual es *arg*.

#### Consecuencias

Esta instrucción no funcionará correctamente.

#### Acciones recomendadas

Cambie el valor de 'gun\_type' en curr\_gundata{*arg*}.

## 6 Resolución de problemas según el registro de eventos

---

6.10 11 xxxx

### Continuación

---

#### 110618, Error de dato no válido en aplicación de soldadura por puntos

##### Descripción

Tarea: *arg*

Valor no válido en el dato 'pre\_close\_time' de curr\_gundata{*arg*}.

Intervalo permitido: de 0 al máximo de *arg* segundos.

Valor actual: *arg* segundos.

Pistola actual: *arg*

##### Consecuencias

No será posible ejecutar instrucciones de soldadura por puntos hasta haber cambiado este valor.

##### Acciones recomendadas

Cambie el valor de 'pre\_close\_time' en curr\_gundata{*arg*}.

---

#### 110619, Error de dato no válido en aplicación de soldadura por puntos

##### Descripción

Tarea: *arg*

Valor no válido en el dato 'pre\_equ\_time' de curr\_gundata{*arg*}.

Intervalo permitido: de 0 al máximo de *arg* segundos.

Valor actual: *arg* segundos.

Pistola actual: *arg*

##### Consecuencias

No será posible ejecutar instrucciones de soldadura por puntos hasta haber cambiado este valor.

##### Acciones recomendadas

Cambie el valor de 'pre\_equ\_time' en curr\_gundata{*arg*}.

---

#### 110620, Error de dato no válido en aplicación de soldadura por puntos

##### Descripción

Tarea: Valor no válido en 'weld\_timeout' de curr\_gundata{*arg*}.

Intervalo permitido: de *arg* a *arg* segundos.

Valor actual: *arg* segundos.

Pistola actual: *arg*

##### Consecuencias

No será posible ejecutar instrucciones de soldadura por puntos hasta haber cambiado este valor.

##### Acciones recomendadas

Cambie el valor de 'weld\_timeout' en curr\_gundata{*arg*}.

---

#### 110621, Error de dato no válido en aplicación de soldadura por puntos

##### Descripción

Tarea: *arg*

Valor no válido del parámetro 'tip\_force' en spotdata.

Los valores permitidos son: de 0 al máximo *arg*.

Valor actual: *arg*

##### Consecuencias

No será posible ejecutar instrucciones de soldadura por puntos hasta haber cambiado este valor.

##### Acciones recomendadas

Cambie el valor del parámetro 'tip\_force' en spotdata.

---

#### 110622, Error de dato no válido en aplicación de soldadura por puntos

##### Descripción

Tarea: *arg*

Valor no válido de 'plate\_thickness' en spotdata.

Los valores permitidos son: de 0 al máximo de *arg* mm.

Valor actual: *arg* mm.

##### Consecuencias

No será posible ejecutar instrucciones de soldadura por puntos hasta haber cambiado este valor.

##### Acciones recomendadas

Cambie el valor del parámetro 'plate\_thickness' en spotdata.

---

#### 110623, Error de dato no válido en aplicación de soldadura por puntos

##### Descripción

Tarea: *arg*

Valor no válido del parámetro 'plate\_tolerance' en spotdata.

Los valores permitidos son: de 0 al máximo de *arg* mm.

Valor actual: *arg* mm.

##### Consecuencias

No será posible ejecutar instrucciones de soldadura por puntos hasta haber cambiado este valor.

##### Acciones recomendadas

Cambie el valor del parámetro 'plate\_tolerance' en spotdata.

---

#### 110624, Error de dato no válido en aplicación de soldadura por puntos

##### Descripción

Tarea: *arg*

Valor no válido del parámetro 'prog\_no' en spotdata.

Continúa en la página siguiente

Los valores permitidos son: de 0 al máximo de *arg*.

Valor actual: *arg*.

### Consecuencias

No será posible ejecutar instrucciones de soldadura por puntos hasta haber cambiado este valor.

### Acciones recomendadas

Cambie el valor del parámetro 'prog\_no' en spotdata.

---

### 110625, Error de dato no válido en aplicación de soldadura por puntos

#### Descripción

Tarea: *arg*

Valor no válido del parámetro 'sim\_type' en simdata.

Los valores permitidos son: de 0 a *arg*.

Valor actual: *arg*.

#### Consecuencias

No será posible ejecutar instrucciones de soldadura por puntos hasta haber cambiado este valor.

#### Acciones recomendadas

Cambie el valor del parámetro 'sim\_type' en simdata.

---

### 110626, Error de dato no válido en aplicación de soldadura por puntos

#### Descripción

Tarea: *arg*

Valor no válido del parámetro 'tip\_force' en forcedata.

Los valores permitidos son: de 0 a *arg*.

Valor actual: *arg*.

#### Consecuencias

No será posible ejecutar instrucciones de soldadura por puntos hasta haber cambiado este valor.

#### Acciones recomendadas

Cambie el valor del parámetro 'tip\_force' en forcedata.

---

### 110627, Error de dato no válido en aplicación de soldadura por puntos

#### Descripción

Tarea: *arg*

Valor no válido del parámetro 'place\_thickness' en forcedata.

Los valores permitidos son: de 0 al máximo de *arg* mm.

Valor actual: *arg* mm.

#### Consecuencias

No será posible ejecutar instrucciones de soldadura por puntos hasta haber cambiado este valor.

#### Acciones recomendadas

Cambie el valor del parámetro 'place\_thickness' en forcedata.

---

### 110628, Error de dato no válido en aplicación de soldadura por puntos

#### Descripción

Tarea: *arg*

Valor no válido del parámetro 'place\_tolerance' en forcedata.

Los valores permitidos son: de 0 a *arg* mm.

Valor actual: *arg* mm.

#### Consecuencias

No será posible ejecutar instrucciones de soldadura por puntos hasta haber cambiado este valor.

#### Acciones recomendadas

Cambie el valor del parámetro 'place\_tolerance' en forcedata.

---

### 110629, Error de dato no válido en aplicación de soldadura por puntos

#### Descripción

Tarea: *arg*

Valor no válido del parámetro 'place\_time' en forcedata.

Los valores permitidos son: de *arg* a *arg* segundos.

Valor actual: *arg* segundos.

#### Consecuencias

No será posible ejecutar instrucciones de soldadura por puntos hasta haber cambiado este valor.

#### Acciones recomendadas

Cambie el valor del parámetro 'force\_time' en forcedata.

---

### 110630, Tiempo límite de final. soldadura agotado en aplic. sold. puntos

#### Descripción

Tarea: *arg*

*arg*

Destino actual de robot: *arg*

Pistola actual: *arg*

#### Consecuencias

La soldadura no fue completada.

#### Causas probables

El controlador de soldadura no envió la respuesta de soldadura finalizada dentro del tiempo configurado.

#### Acciones recomendadas

1. Pruebe a resoldar la posición.

## 6 Resolución de problemas según el registro de eventos

---

6.10 11 xxxx

### Continuación

2. Compruebe el controlador de soldadura para ver si presenta errores.

3. Incremente el valor del parámetro `weld_timeout` en `curr_gundata{arg}`.

---

### 110631, Informe de error de soldadura en aplic. soldadura por puntos

#### Descripción

Tarea: *arg*

*arg*

Destino actual de robot: *arg*

Pistola actual: *arg*

#### Consecuencias

La soldadura no fue completada.

#### Causas probables

El controlador de soldadura informó de un error y detuvo la soldadura en curso.

#### Acciones recomendadas

1. Pruebe a resoldar la posición.
2. Compruebe el controlador de soldadura para ver si presenta errores.

---

### 110632, Error actual omitido

#### Descripción

Tarea: *arg*

*arg*

*arg*

---

### 110633, Error de ninguna unidad mecánica en aplic. soldadura por puntos

#### Descripción

Tarea: *arg*

*arg*

La pistola servo no existe en los parámetros de movimiento; no se ha cargado ningún parámetro de la pistola.

Nombre de pistola actual: *arg*.

#### Consecuencias

No será posible ejecutar ninguna instrucción de soldadura por puntos hasta haber añadido la configuración para una pistola servo.

#### Causas probables

No se ha cargado ninguna configuración de parámetros de pistola servo.

#### Acciones recomendadas

Cargue las configuraciones para la pistola servo.

---

### 110634, Error de límite de dato de cfg. en aplic. soldadura por puntos

#### Descripción

Tarea: *arg*

El valor del dato está fuera del límite.

#### Acciones recomendadas

Cambie el valor.

---

### 110635, Error de posición de punta en aplicación de soldadura por puntos

#### Descripción

Tarea: *arg*

Error de posición de punta.

*arg*

Pistola actual: *arg*

#### Causas probables

1. La geometría de las placas es incorrecta o las puntas están dañadas.
2. El valor del parámetro `plate_thickness` en *arg* no es el mismo que el espesor real de las placas.

#### Acciones recomendadas

1. Compruebe que el espesor de las placas sea correcto y se corresponde con el valor indicado en el parámetro `plate_thickness` de *arg*.
2. Compruebe que las puntas se encuentren en buen estado.

---

### 110636, Error de proceso en aplicación de soldadura por puntos

#### Descripción

Tarea: *arg*

Error de proceso.

*arg*

*arg*

Pistola actual: *arg*

#### Consecuencias

La posición no fue soldada.

#### Causas probables

Se ha producido un error durante el proceso de soldadura.

#### Acciones recomendadas

Compruebe el equipo de soldadura.

Continúa en la página siguiente

---

### 110637, Error de índice de texto excesivo en aplic. soldadura por puntos

**Descripción**Tarea: *arg*

Número de índice de texto fuera de límites en SwTextGet.

Número de índice actual: *arg***Causas probables**

El número de índice es demasiado alto.

**Acciones recomendadas**

Cambie el número de índice.

---

### 110638, Error de pistola

**Descripción**Tarea: *arg**arg**arg*

---

### 110639, Error de pistola

**Descripción**Tarea: *arg**arg*

Se requiere una operación ManServiceCalib antes de proseguir con la ejecución del programa.

*arg*

---

### 110640, Error de señal no encontrada en aplicación de soldadura por puntos

**Descripción**Tarea: *arg*La señal *arg* no se encuentra en la configuración de E/S.**Consecuencias**

No será posible usar alguna funcionalidad interna.

**Causas probables**La señal *arg* fue eliminada de la configuración de E/S.**Acciones recomendadas**Añada la señal que falta, *arg*.

---

### 110641, Error de dato no válido en aplicación de soldadura por puntos

**Descripción**Tarea: *arg*

Valor no válido del parámetro 'sim\_time' en simdata.

Los valores permitidos son: de 0 a *arg* segundos.Valor actual: *arg* segundos.**Consecuencias**

No será posible ejecutar instrucciones de soldadura por puntos hasta haber cambiado este valor.

**Acciones recomendadas**

Cambie el valor del parámetro 'sim\_time' en simdata.

---

### 110642, Error de velocidad no válida en aplicación de soldadura por puntos

**Descripción**Tarea: *arg*

No es posible funcionar con la velocidad reducida para la actualización de SW.

Valor permitido (en porcentaje): *arg* %.*arg**arg***Consecuencias**

La instrucción no funcionará hasta que se cambie el valor.

**Causas probables**

Es probable que la velocidad haya sido reducida por el operador.

**Acciones recomendadas**Cambie la velocidad al *arg* %.

---

### 110643, Error de conflicto de pistola en aplicación de soldadura por puntos

**Descripción**Tarea: *arg*

Más de un robot está utilizando la misma pistola a la vez.

*arg***Consecuencias**

Todos los robot del sistema se detendrán.

**Causas probables**

Una misma pistola está siendo utilizada por más de una tarea de movimiento.

**Acciones recomendadas**

Cambie el número de pistola o espere a que el otro robot termine. Debe desactivar la pistola utilizada antes de que otro robot pueda utilizarla. Esto se hace con la instrucción "DeactProc".

---

### 110644, Imposible guardar el módulo

**Descripción**Tarea: *arg**arg**Continúa en la página siguiente*

## 6 Resolución de problemas según el registro de eventos

---

6.10 11 xxxx

### Continuación

Imposible guardar el módulo *arg*  
El disco está lleno o protegido contra escritura.

---

#### 110645, Dato no válido en aplicación de soldadura por puntos

##### Descripción

Tarea: *arg*  
Error de ecualización de software.  
Ni la instrucción SpotML ni SpotMJ pueden utilizarse con la ecualización de software activada.

##### Consecuencias

La instrucción se detendrá.

##### Causas probables

La ecualización de software está activada en *curr\_gundata*.

##### Acciones recomendadas

1. No utilice las instrucciones SpotML ni SpotMJ junto con la ecualización de software.
2. Restablezca la variable 'softw\_equ' en *curr\_gundata* y ejecute la instrucción sin la ecualización de software.

---

#### 110646, Dato no válido en aplicación de soldadura por puntos

##### Descripción

Tarea: *arg*  
Valor no válido en 'release\_dist' de *curr\_gundata{arg}*.  
Intervalo permitido: de 0 al máximo de *arg* mm.  
Valor actual: *arg* mm.  
Pistola actual: *arg*

##### Consecuencias

No será posible ejecutar instrucciones de soldadura por puntos hasta haber cambiado este valor.

##### Acciones recomendadas

Cambie el valor de 'release\_dist' en *curr\_gundata{arg}*.

---

#### 110647, Dato no válido en aplicación de soldadura por puntos

##### Descripción

Tarea: *arg*  
La distancia de desviación calculada para esta pinza no es válida.  
Intervalo permitido: *-arg* a *arg* mm máx.  
Valor actual: *arg* mm.  
Pistola actual: *arg*

Desviación =  $\text{spotdata.tip\_force} * \text{curr\_gundata}\{arg\}.\text{deflection\_dist} / \text{curr\_gundata}\{arg\}.\text{deflection\_force}$

##### Consecuencias

La instrucción no funcionará hasta que se cambie el valor.

##### Causas probables

Se ha introducido una desviación de pinza excesiva en *curr\_gundata{arg}* o la fuerza de desviación de *curr\_gundata* es demasiado baja.

##### Acciones recomendadas

1. Compruebe la distancia de desviación en *curr\_gundata{arg}*.
2. Compruebe la fuerza de desviación en *curr\_gundata{arg}*.
3. Compruebe e incremente el límite máximo en el dato 'MAX\_DEFLECTION' de la configuración en caso necesario.

---

#### 110648, Dato no válido en aplicación de soldadura por puntos

##### Descripción

Tarea: *arg*  
El valor de 'deflection\_time' de *curr\_gundata{arg}* no es válido.  
Los valores permitidos son: de 0 al máximo de *arg* s.  
Valor actual: *arg* s.  
Pistola actual: *arg*

##### Consecuencias

La instrucción no funcionará hasta que se cambie el valor.

##### Causas probables

Se ha introducido un tiempo de desviación demasiado prolongado en *curr\_gundata{arg}*.

##### Acciones recomendadas

Compruebe el tiempo de desviación en *curr\_gundata{arg}*.

---

#### 110649, Error de E/S en aplicación de soldadura por puntos

##### Descripción

Tarea: *arg*  
No es posible definir la señal. Unidad de E/S perdida.

##### Consecuencias

La señal no se definirá.

##### Causas probables

Se ha perdido la alimentación de la unidad de E/S o el cable está dañado.

##### Acciones recomendadas

1. Compruebe la alimentación de las unidades de E/S.
2. Compruebe que los cables se encuentren en buen estado.

Continúa en la página siguiente



---

### 110650, Error de búsqueda en aplicación de soldadura por puntos

**Descripción**

Tarea: *arg*

Error de contacto; no se encontró ninguna superficie durante la secuencia de búsqueda de MeasureWearL.

Pistola actual: *arg*

**Consecuencias**

La herramienta no se actualizará.

**Causas probables**

Compruebe si faltan puntas o si son incorrectas, o si la placa de referencia está situada en la posición correcta.

**Acciones recomendadas**

1. Compruebe que la pistola tenga montadas las puntas correctas.
2. Compruebe que la placa de referencia esté en la posición correcta.
3. Aumente el valor del dato de configuración *arg* en caso necesario.

---

### 110651, Error de rango de punta en aplicación de soldadura por puntos

**Descripción**

Tarea: *arg*

Nuevas puntas con un tamaño inesperado; el tamaño de las puntas sobrepasa el valor de supervisión de cambio de puntas de la configuración.

Diferencia entre las puntas nuevas y anteriores (desgastadas): *arg* mm.

Tolerancia de cambio de puntas: de *arg* a *arg* mm.

Pistola actual: *arg*

**Causas probables**

Se han montado puntas de un tamaño inesperado en la pistola o su tamaño sobrepasa el valor máximo permitido que está definido en el dato de tolerancia de cambio de puntas en la configuración, *tipchg\_superv{arg}*.

**Acciones recomendadas**

1. Compruebe que la pistola tenga montadas las puntas correctas.
2. Compruebe que el valor máximo de supervisión permitido en *tipchg\_superv{arg}* sea suficiente.

---

### 110652, Error de retoque en aplicación de soldadura por puntos

**Descripción**

Tarea: *arg*

¡La fuerza de retoque es excesiva!  
Sobrecarga al menos en el eje *arg*.

**Causas probables**

Es probable que la fuerza de contacto de retoque sea demasiado alta.

**Acciones recomendadas**

Reduzca el valor del dato de configuración de la fuerza de contacto de retoque, '*m\_touch\_force*'.

---

### 110653, Error de rango de punta en aplicación de soldadura por puntos

**Descripción**

Tarea: *arg*

Nueva punta móvil con un tamaño inesperado; el tamaño de las puntas sobrepasa el valor de supervisión de cambio de puntas de la configuración.

Diferencia entre las puntas nuevas y anteriores (desgastadas): *arg* mm.

Tolerancia de cambio de puntas: de *arg* a *arg* mm.

Pistola actual: *arg*

**Causas probables**

Se han montado puntas de un tamaño inesperado en la pistola o su tamaño sobrepasa el valor máximo permitido que está definido en el dato de tolerancia de cambio de puntas en la configuración, *tipchg\_superv{arg}*.

**Acciones recomendadas**

1. Compruebe que la pistola tenga montadas las puntas correctas.
2. Compruebe que el valor máximo de supervisión permitido en *tipchg\_superv{arg}* sea suficiente.

---

### 110654, Error de rango de cambio de puntas en aplic. soldadura por puntos

**Descripción**

Tarea: *arg*

Nueva punta fija con un tamaño inesperado; el tamaño de las puntas sobrepasa el valor de supervisión de cambio de puntas. Diferencia entre la punta real y la de referencia: *arg* mm.

Tolerancia de cambio de puntas: de *arg* a *arg* mm.

Pistola actual: *arg*

## 6 Resolución de problemas según el registro de eventos

---

6.10 11 xxxx

### Continuación

#### Causas probables

Se han montado puntas de un tamaño inesperado en la pistola o su tamaño sobrepasa el valor máximo permitido que está definido en el dato de tolerancia de cambio de puntas en la configuración, `tipchg_superv{arg}`.

#### Acciones recomendadas

1. Compruebe que la pistola tenga montadas las puntas correctas.
2. Compruebe que el valor máximo de supervisión permitido en `tipchg_superv{arg}` sea suficiente.

---

### 110655, Error de rango de desgaste de punta en aplic. soldadura por puntos

#### Descripción

Tarea: *arg*

Desgaste de puntas fuera de rango. ¡El desgaste de las puntas sobrepasa la tolerancia de desgaste de puntas configurado!

Desgaste real de puntas (punta móvil): *arg* mm.

Tolerancia de desgaste de puntas: de *arg* a *arg* mm.

Pistola actual: *arg*

#### Causas probables

Es probable que las puntas se hayan desgastado y que el desgaste actual de las puntas sobrepase el valor máximo permitido que está definido en el dato de tolerancia de desgaste de puntas de la configuración, `tipwear_superv{arg}`.

#### Acciones recomendadas

Compruebe que el valor máximo de supervisión permitido en `tipwear_superv{arg}` sea suficiente.

---

### 110656, Error de rango de desgaste de punta en aplic. soldadura por puntos

#### Descripción

Tarea: *arg*

Desgaste de puntas fuera de rango. ¡El desgaste de las puntas sobrepasa la tolerancia de desgaste de puntas configurado!

Desgaste real de puntas (punta fija): *arg* mm.

Tolerancia de desgaste de puntas: de *arg* a *arg* mm.

Pistola actual: *arg*

#### Causas probables

Es probable que las puntas se hayan desgastado y que el desgaste actual de las puntas sobrepase el valor máximo permitido que está definido en el dato de tolerancia de desgaste de puntas de la configuración, `tipwear_superv{arg}`.

#### Acciones recomendadas

Compruebe que el valor máximo de supervisión permitido en `tipwear_superv{arg}` sea suficiente.

---

### 110657, Error de modo independiente en aplicación de soldadura por puntos

#### Descripción

Tarea: *arg*

No es posible usar el modo independiente en las instrucciones de soldadura por puntos si la ecualización de software está activada.

Pistola actual: *arg*

#### Consecuencias

No será posible ejecutar ninguna instrucción de soldadura por puntos hasta haber desactivado el modo independiente.

#### Causas probables

El modo independiente está activado.

#### Acciones recomendadas

Restablezca el modo independiente con la instrucción 'IndGunMoveReset'.

---

### 110658, Error de singularidad en aplicación de soldadura por puntos

#### Descripción

Tarea: *arg*

El robot está cerca de una singularidad. El rendimiento de la ecualización de software será insuficiente.

#### Consecuencias

El rendimiento de la ecualización de software será insuficiente.

#### Causas probables

El robot está cerca de una singularidad.

#### Acciones recomendadas

Reoriente el robot o mueva la punta.

---

### 110659, Error de límite de robot en aplicación de soldadura por puntos

#### Descripción

Tarea: *arg*

El robot está fuera de su área de trabajo.

#### Consecuencias

No es posible alcanzar la posición.

Continúa en la página siguiente

### Causas probables

El robot está fuera de su área de trabajo o muy cerca de ella cuando la compensación de desviación del brazo de la pistola está funcionando.

### Acciones recomendadas

Reoriente el robot o mueva la punta.

---

### 110660, Aviso de versión de módulo de usuario en aplic. sold. por puntos

#### Descripción

Tarea: *arg*

El número de versión de los módulos de usuario es distinto del de la versión actual de la aplicación de puntos.

La versión actual de la aplicación de puntos es *arg*.

Módulo cargado actualmente y número de versión, *arg, arg*.

#### Consecuencias

Es posible que la aplicación de soldadura por puntos no funcione correctamente o que los módulos de usuario personalizables hayan cambiado desde las versiones anteriores de RobotWare.

Existe el riesgo de que las mejoras y/o correcciones añadidas desde las versiones anteriores de RobotWare no estén disponibles.

#### Causas probables

Es probable que los módulos de usuario provengan de una copia de seguridad realizada de un sistema anterior.

#### Acciones recomendadas

1. Compruebe que los módulos de usuario estén actualizados; compárelos con las versiones de esta versión de RobotWare.
2. Cargue los módulos correctos y realice un arranque P-Start del sistema.
3. No es necesario tener en cuenta este aviso si las mejoras y/o correcciones de los módulos de usuario no son críticos para la aplicación del cliente.

---

### 110661, Error de etiqueta de señal en aplicación de soldadura por puntos

#### Descripción

Tarea: *arg*

El nombre de 'SignalLabel' *arg* no está definido en la configuración de E/S.

#### Causas probables

El nombre de 'SignalLabel' no está definido en la configuración de E/S.

### Acciones recomendadas

1. Compruebe que el nombre de 'SignalLabel' esté definido en la configuración de E/S.
2. Añada el nombre 'SignalLabel' que faltaba.

---

### 110662, Error de rutina no encontrada en aplicación de soldadura por puntos

#### Descripción

Tarea: *arg*

Falta una rutina de usuario de soldadura por puntos, en concreto la rutina *arg*

Esta opción de software no funcionará correctamente sin esta rutina.

#### Consecuencias

Esta opción de software no funcionará correctamente sin esta rutina.

#### Causas probables

El módulo que contiene la rutina no está cargado o la rutina ha sido eliminada del módulo.

#### Acciones recomendadas

1. Compruebe que el módulo que contiene la rutina esté cargado.
2. Cargue o añada el módulo o la rutina que faltan.

---

### 110663, Error de datos de usuario no encontrados en apl. sold. por puntos

#### Descripción

Tarea: *arg*

Faltan datos de rutina de usuario de soldadura por puntos, en concreto los datos *arg*

Esta opción de software no funcionará correctamente sin estos datos.

#### Consecuencias

Es posible que esta opción de software no funcione correctamente sin estos datos.

#### Causas probables

El módulo que contiene el dato no está cargado o el dato ha sido eliminado.

#### Acciones recomendadas

1. Compruebe que el módulo que contiene los datos esté cargado.
2. Cargue o añada el módulo o el dato que faltan.
3. No tenga en cuenta este aviso si el dato ha sido eliminado intencionadamente.

## 6 Resolución de problemas según el registro de eventos

---

6.10 11 xxxx

### Continuación

---

#### 110664, Error de ecualización de SW activa en aplic. soldadura por puntos

##### Descripción

Tarea: *arg*

No es posible ejecutar instrucciones sincronizadas de soldadura por puntos si el modo de ecualización de software está activado. Sólo es posible ejecutar instrucciones de soldadura por puntos con la ecualización de software activada en el modo semicoordinado.

##### Consecuencias

No será posible ejecutar ninguna instrucción de soldadura por puntos con la ecualización de software activada hasta haber desactivado el modo sincronizado.

##### Causas probables

El modo sincronizado está seleccionado en la instrucción de soldadura por puntos.

##### Acciones recomendadas

Desactive la ecualización de software para poder funcionar en el modo sincronizado o cambiar en su lugar las instrucciones de soldadura por puntos a movimientos semicoordinados.

---

#### 110665,

##### Descripción

Tarea: *arg*

*arg*

*arg*

##### Acciones recomendadas

*arg*

---

#### 110666, Error de cierre de la servopinza en aplic. soldadura por puntos

##### Descripción

Tarea: *arg*

Imposible cerrar una servopinza ya cerrada. ¡La pistola servo *arg* no está abierta!

##### Causas probables

La pinza ya está cerrada.

##### Acciones recomendadas

Abra la pinza antes de intentar cerrarla.

---

#### 110667, Error de calib. de fuerza en aplicación de soldadura por puntos

##### Descripción

Tarea: *arg*

Continúa en la página siguiente

La calibración de fuerza falló con la pistola servo *arg*.

Compruebe los valores de la calibración de fuerza y vuelva a intentarlo. No reinicie el sistema hasta hacer una calibración de fuerza válida.

##### Consecuencias

Los datos de calibración de fuerza no se guardarán en los parámetros de movimiento.

##### Acciones recomendadas

Compruebe los valores e intente de nuevo realizar una calibración de fuerza.

---

#### 110668, Error de espesor omitido en aplicación de soldadura por puntos

##### Descripción

Tarea: *arg*

*arg*

El error de espesor actual no se tuvo en cuenta.

Pistola actual: *arg*

*argarg*

##### Causas probables

Es probable que el operador no haya tenido en cuenta el error de espesor.

##### Acciones recomendadas

Compruebe que fue correcto no tener en cuenta el error de espesor.

---

#### 110669, Error de número de pistola en aplicación de soldadura por puntos

##### Descripción

Tarea: *arg*

El número de pistola *arg* no es un número de pistola válido; el número de índice de la pistola está fuera de rango.

Los valores permitidos son: de *arg* al máximo de *arg*.

##### Consecuencias

No será posible ejecutar esta instrucción hasta haber cambiado este valor.

##### Causas probables

La instrucción tenía programado un número de índice de pistola que estaba fuera de rango.

El tamaño configurado actual de 'curr\_gundata' es *arg*.

##### Acciones recomendadas

1. Cambie el número de índice de la pistola en la instrucción.

2. Incremente el valor del dato de configuración 'SW\_NOF\_GUNS' y los tipos de datos de la aplicación de soldadura por puntos en caso necesario.

---

### 110670, Módulo de usuario cambiado en aplicación de sold. por puntos

#### Descripción

Tarea: *arg*

La rutina *arg* tiene una nueva sintaxis; el módulo de usuario ha cambiado desde las versiones anteriores de RobotWare.

Módulo actual: *arg*

Versión actual: *arg*

#### Consecuencias

Es posible que esta instrucción no funcione correctamente o que algunos datos no se actualicen correctamente.

Existe el riesgo de que las mejoras y/o correcciones añadidas desde las versiones anteriores de RobotWare no estén disponibles.

#### Causas probables

Es probable que los módulos de usuario provengan de una copia de seguridad realizada de un sistema anterior.

#### Acciones recomendadas

Compare y actualice los módulos de usuario con la versión más reciente suministrada en esta versión de RobotWare.

---

### 110671, Error de módulo no guardado en aplicación de soldadura por puntos

#### Descripción

Tarea: *arg*

Imposible guardar el módulo *arg*.

#### Consecuencias

El módulo *arg* no fue guardado.

Los datos necesarios para el proceso no fueron guardados y pueden perderse, por ejemplo si se realiza un arranque P-Start.

#### Causas probables

El módulo no existe, el disco está lleno o el archivo está protegido contra escritura.

#### Acciones recomendadas

1. Compruebe si el módulo existe en la ubicación especificada del disco.

2. Pruebe a guardar manualmente el módulo desde el FlexPendant.

---

### 110672, Error de configuración de aplicación de puntos

#### Descripción

Tarea: *arg*

El número del programa de soldadura está fuera de límite para el grupo de salidas (GO) definido para el programa de soldadura.

Valor actual: *arg*.

#### Consecuencias

No será posible ejecutar instrucciones de soldadura por puntos hasta haber cambiado este valor.

#### Causas probables

El tamaño del grupo de señales del programa de soldadura es menor que el del programa de soldadura especificado.

#### Acciones recomendadas

1. Incremente el tamaño del grupo de salidas del programa de soldadura.

2. Reduzca el número en el programa de soldadura.

---

### 110673, Error de definición de carga de herramienta de aplicación de puntos

#### Descripción

Tarea: *arg*

La herramienta usada actualmente parece tener datos de carga sin definir.

La carga de la herramienta es inferior al valor mín. configurado y/o el centro de gravedad es 0.

*arg*

*arg*

*arg*

#### Consecuencias

No será posible ejecutar esta instrucción hasta que se utilice una herramienta definida correctamente.

#### Causas probables

No se ha realizado la rutina 'LoadIdentiy' para esta herramienta.

#### Acciones recomendadas

Compruebe que la herramienta esté definida correctamente antes de ejecutar esta rutina. Ejecute la rutina 'LoadIdentiy'.

---

### 110674, Error de tipo de pistola de aplicación de puntos

#### Descripción

Tarea: *arg*

Esta rutina no puede usarse con este tipo de pistola.

## 6 Resolución de problemas según el registro de eventos

---

6.10 11 xxxx

### Continuación

Tipo de pistola actual: *arg*.

#### Consecuencias

No será posible ejecutar esta instrucción si se utiliza este tipo de pistola.

#### Causas probables

El parámetro 'gun\_type' de los datos 'gundata' utilizados no está definido correctamente.

#### Acciones recomendadas

Compruebe que el parámetro 'gun\_type' de los datos 'gundata' utilizados esté definido correctamente antes de ejecutar esta rutina.

---

### 110675, Error de tarea de proceso de aplicación de puntos

#### Descripción

Tarea:*arg*

El número de pinzas sobrepasa el número de tareas de proceso activadas.

Pistola actual: *arg*.

#### Consecuencias

No será posible soldar con más pinzas que el número de tareas de proceso activadas.

#### Acciones recomendadas

Configure más tareas de procesos.

---

### 110676, Error de encendido de aplicación de puntos

#### Descripción

Tarea:*arg*

La secuencia de encendido no se ha realizado.

#### Consecuencias

La aplicación de puntos no funcionará correctamente.

#### Causas probables

Se ha producido un error durante la secuencia de encendido.

#### Acciones recomendadas

1. Consulte el registro de eventos para ver otros posibles errores que se hayan producido al mismo tiempo.
2. Corrija el error y realice un arranque P-Start del sistema.

---

### 110677, Instrucción de aplicación de puntos anulada

#### Descripción

Tarea:*arg*

La instrucción fue anulada.

*Continúa en la página siguiente*

Instrucción: *arg*

#### Consecuencias

Quizá algunos datos no se hayan actualizado correctamente.

#### Causas probables

La instrucción fue anulada por el operador y/o el PP fue movido.

#### Acciones recomendadas

Compruebe que fue correcto anular esta instrucción.

---

### 110678, Error de referencia no realizada en aplicación de puntos

#### Descripción

Tarea: *arg*

Debe realizar una medición de referencia para poder realizar una medición de desgaste de punta o cambio de punta.

Instrucción: *arg*

#### Causas probables

Esta instrucción fue ejecutada por primera vez sin el modificador de referencia seleccionado.

#### Acciones recomendadas

Ejecute primero esta instrucción con modificador de referencia.

---

### 110679, Señal no definida de aplicación de puntos

#### Descripción

Tarea: *arg*

Esta señal no está definida en la configuración de E/S.

Señal: *arg*

#### Acciones recomendadas

Compruebe que se utilice el nombre correcto en la rutina de configuración o en la configuración de E/S.

---

### 110680, Rebasada la fuerza máxima de la pistola de aplicación de puntos

#### Descripción

Tarea: *arg*

La fuerza solicitada externamente a la pinza de soldadura es excesiva y se ignorará.

Fuerza solicitada: *arg* N.

Fuerza actual: *arg* N.

Fuerza máxima: *arg* N.

#### Consecuencias

La ejecución se ha detenido.

### Causas probables

La fuerza ordenada a la pinza de soldadura es excesiva y rebasa la fuerza máxima permitida para la misma.

### Acciones recomendadas

Compruebe el programa de soldadura del temporizador, o bien el valor 'gun\_force\_factor'.

---

### 110681, Error de cambio de fuerza en aplicación de puntos

#### Descripción

Tarea: *arg*

No es posible cambiar la fuerza de la servopinza.

Los parámetros de la tabla de calibración no son correctos.

squeeze\_pos\_1 = *arg* mm.

squeeze\_pos\_2 = *arg* mm.

#### Consecuencias

La ejecución se ha detenido.

### Causas probables

Se está utilizando un archivo antiguo de configuración de movimientos, o bien no se ha realizado una calibración de fuerza.

### Acciones recomendadas

Realice una nueva calibración de fuerza o cargue parámetros válidos para la servopinza.

---

### 110682, Aviso de fuerza de pistola en aplicación de soldadura por puntos

#### Descripción

Tarea: *arg*

La fuerza de pistola solicitada es inferior al valor mínimo permitido.

Fuerza solicitada: *arg* N.

Fuerza mínima: *arg* N.

Fuerza máxima: *arg* N.

Destino actual de robot: *arg*

#### Consecuencias

La calidad de la soldadura en esta posición será baja.

### Acciones recomendadas

Compruebe que se utilice el valor de fuerza correcto en la instrucción o que se solicite externamente.

---

### 110700, Ninguna soldadura interna.

#### Descripción

Tarea: *arg*

*arg*

Señal de soldadura desactivada en el terminal de programación

### Acciones recomendadas

Compruebe el ajuste Operating mode (Modo de funcionamiento) de la unidad de programación para Weld on/off, int.(S)/Weld/No weld (T). (Soldadura activada/desactivada, int.(S)/Soldadura/Sin soldadura) (T)).

---

### 110701, Ninguna soldadura externa.

#### Descripción

Tarea: *arg*

*arg*

La señal de soldadura externa ha sido desactivada.

### Acciones recomendadas

Compruebe la señal en la entrada externa de soldadura.

---

### 110702, Secuencia de soldadura inhibida. Programac. de soldadura detenida.

#### Descripción

Tarea: *arg*

*arg*

El programa iniciado ha sido iniciado para la secuencia o programación.

### Acciones recomendadas

Active el programa en el terminal de programación, con Operation - Modify - Programming - Sequence Setup Inhibit Sequence (S)/Start- Inhibit (T) (Manejo - Modificar - Programación - Configuración de secuencia, secuencia de inhibición (S)/Iniciar-inhibir (T)) para todos los programas o Inhibit Sequence (P)/Start-Inhibit (P) (Secuencia de inhibición (P)/Iniciar-inhibir (P)) para un programa, compruebe la selección del programa y seleccione el programa adecuado.

---

### 110703, No hay ningún programa válido ni ningún plan.

#### Descripción

Tarea: *arg*

*arg*

programa incorrecto seleccionado. Selección de punto no válida. Parámetros no válidos en el programa iniciado.

### Acciones recomendadas

Compruebe la selección del programa. Compruebe la selección del punto. Compruebe el rango de valores de los parámetros siguientes: número de unidades de alimentación, número de electrodos/stepper, número de programa.

Continúa en la página siguiente

## 6 Resolución de problemas según el registro de eventos

---

6.10 11 xxxx

### Continuación

---

#### 110704, Poca carga en el respaldo con batería.

##### Descripción

Tarea:arg

arg

La tensión de la batería de respaldo se ha reducido.

##### Acciones recomendadas

Sustituya la unidad de batería en weldtimer.

---

#### 110705, La memoria ha sido borrada.

##### Descripción

Tarea:arg

arg

Se han eliminado todos los datos de este temporizador de soldadura: - Se copió un nuevo firmware de temporizador en el sistema. La batería tiene poca carga o está defectuosa.

##### Acciones recomendadas

Copie los datos (Operation - Services - Restore/Download, Manejo-Servicios-Restaurar/descargar) si el error se repite.

Sustituya el temporizador.

---

#### 110706, Existe un fallo de hardware.

##### Descripción

Tarea:arg

arg

Módulo defectuoso. Durante el arranque, se ha detectado un módulo que no se corresponde con el firmware: - Se ha introducido en el temporizador de soldadura un firmware que no está permitido para el hardware existente.

##### Acciones recomendadas

Sustituya el módulo o el temporizador. Sustituya el módulo.

Cargue el firmware adecuado en el temporizador.

---

#### 110707, Temperatura exterior excesiva.

##### Descripción

Tarea:arg

arg

Mensaje de una entrada de temperatura externa: - Cable cortado entre el térmico y el temporizador. Refrigeración insuficiente.

Temperatura de soldadura excesiva/%l / ciclo de carga

##### Acciones recomendadas

Compruebe el cable y el conector. Compruebe el circuito de refrigeración. Reduzca el calor durante la soldadura.

---

#### 110708, Circuito de paro abierto, sin +24 V.

##### Descripción

Tarea:arg

arg

Falta la alimentación de +24 V en la entrada de circuito de paro.

##### Acciones recomendadas

Cierre el contacto de paro. Compruebe que exista una alimentación de +24 V en las entradas del circuito de paro.

---

#### 110709, Interruptor disparado. Soldadura sin comando.

##### Descripción

Tarea:arg

arg

El módulo de temporizador ha activado el relé del interruptor principal: ha saltado el interruptor principal/interruptor de circuito relacionado.

##### Acciones recomendadas

-

---

#### 110710, Retroalimentación de intensidad abierta.

##### Descripción

Tarea:arg

arg

Cable de sensor cortado. Conexiones de enchufe desconectadas. Asignación incorrecta de conectores. Sensor defectuoso.

##### Acciones recomendadas

Sustituya el cable. Compruebe las conexiones por enchufe.

Compruebe la asignación de conectores. Sustituya el sensor.

---

#### 110711, Cortocircuito en retroalim. de intensidad.

##### Descripción

Tarea:arg

arg

Cable de sensor aplastado. Asignación incorrecta de conectores. Sensor defectuoso.

##### Acciones recomendadas

Sustituya el cable. Compruebe la asignación de conectores.

Sustituya el sensor.

Continúa en la página siguiente



---

### 110712, Sin tensión principal en primera semionda.

**Descripción**

Tarea:arg

arg

No se ha medido ninguna tensión principal en el modo KUR.

**Acciones recomendadas**

Compruebe los conectores y cables.

---

### 110713, Sin intensidad, soldaduras 1 a 3.

**Descripción**

Tarea:arg

arg

Electrodos no cerrados. Sin contacto eléctrico en el punto a soldar. Suciedad en las planchas. Uso de sellante.

**Acciones recomendadas**

Compruebe los mecanismos de cierre (robot, máquina).

Compruebe la posición y la presión de los electrodos. Limpie las planchas. Compruebe la conductividad.

---

### 110714, Intensidad demasiado baja, soldaduras 1 a 3.

**Descripción**

Tarea:arg

arg

La intensidad medida está por debajo de la franja de tolerancias: - Franja de tolerancias demasiado estrecha. Valor programado excesivo, por ejemplo por la generación de pasos. Suciedad en los electrodos. Suciedad en las planchas. Posicionamiento incorrecto de los electrodos. Transformador de soldadura demasiado pequeño.

**Acciones recomendadas**

Compruebe la franja de tolerancias. Compruebe el valor programado y los valores de stepper. Repita la soldadura con los electrodos limpios. Repita la soldadura con las chapas limpias. Mejore el posicionamiento. Ajuste o sustituya el transformador de soldadura.

---

### 110715, Intensidad demasiado alta, soldaduras 1 a 3.

**Descripción**

Tarea:arg

arg

La intensidad medida sobrepasa la franja de tolerancias: - Salto de valor programado a valores de intensidad más bajos. Manejo

de espesores de chapa o capas de chapas diferentes.

Condiciones variables de presión de los electrodos.

Resistencias variables (impedancia) en el circuito secundario, por ejemplo resistencia de derivación. Fluctuaciones en la tensión de alimentación principal.

**Acciones recomendadas**

Aumente la franja de tolerancias, reduzca los saltos de valor programados. Utilice programas distintos con otros programas. Compruebe el sistema de fuerza de los electrodos. Compruebe el circuito secundario. Asegure unas condiciones constantes.

---

### 110716, Intensidad baja en soldaduras consecutivas, soldaduras 1 a 3.

**Descripción**

Tarea:arg

arg

La intensidad medida está por debajo de la franja de tolerancias limitada tras n repeticiones: - Salto de valor programado a valores de intensidad más altos. Manejo de espesores de chapa o capas de chapas diferentes. Condiciones variables de presión de los electrodos. Condiciones de resistencia variables en el circuito secundario. Fluctuaciones en la tensión de alimentación principal.

**Acciones recomendadas**

Salto de valor. Utilice programas distintos con otros programas. Compruebe el sistema de fuerza de los electrodos. Asegure unas condiciones constantes. Aumente la franja de tolerancias.

---

### 110717, Tiempo de soldadura insuficiente, soldaduras 1 a 3.

**Descripción**

Tarea:arg

arg

La tolerancia de tiempo permitida no se alcanza. Terminación externa de la señal de soldadura.

**Acciones recomendadas**

Compruebe el valor en Operation - Modify - Programming - Welding parameters - Time monitoring (Manejo - Modificar - Programación - Parámetros de soldadura - Monitorización de tiempo). Compruebe la señal.

## 6 Resolución de problemas según el registro de eventos

---

6.10 11 xxxx

### Continuación

---

#### 110718, Tiempo de soldadura excesivo, soldaduras 1 a 3.

##### Descripción

Tarea:arg

arg

Se ha sobrepasado la tolerancia de tiempo permitida.

##### Acciones recomendadas

Compruebe el valor en Operation - Modify - Programming - Welding parameters - Time monitoring (Manejo - Modificar - Programación - Parámetros de soldadura - Monitorización de tiempo).

---

#### 110719, Configuración defectuosa

##### Descripción

El número de controladores de soldadura configurados es *arg*. Los archivos de configuración de la interfaz de Bosch Weld Timer no contienen todos los datos esperados.

##### Consecuencias

La interfaz de Bosch Weld Timer no podrá conectarse a ningún controlador de soldadura.

##### Causas probables

Archivos de configuración dañados o de una versión incorrecta.

##### Acciones recomendadas

1. Reinstale los archivos de configuración de la interfaz de Bosch Weld Timer.
2. Compruebe los mensajes del registro de errores interno.

---

#### 110720, Valor de dato fuera de límites.

##### Descripción

Tarea:arg

Ref. de programa *arg*

El valor de 'TimerNo' está fuera de límites, valor actual: *arg*.

Los valores permitidos son: 1 a *arg*.

##### Consecuencias

La instrucción no funcionará hasta que se introduzca un valor válido.

##### Causas probables

Se ha introducido un valor no válido.

##### Acciones recomendadas

Cambie el valor.

Recuperación: *arg*

---

#### 110721, Controlador no conectado

##### Descripción

Controlador de soldadura *arg* no conectado.

##### Consecuencias

No es posible acceder al controlador.

##### Causas probables

Configuración defectuosa o dispositivos desconectados.

##### Acciones recomendadas

1. Compruebe la configuración y los cables.
2. Compruebe los mensajes del registro de errores interno.

---

#### 110722, Fallo desconocido en el temporizador de soldadura.

##### Descripción

Tarea:arg

arg

Se ha producido un fallo desconocido en el temporizador de soldadura, código *arg*.

##### Acciones recomendadas

Conecte la aplicación BOS5000/6000 y compruebe el motivo del fallo.

---

#### 110723, Unidad de alimentación no preparada.

##### Descripción

Tarea:arg

arg

La temperatura de la unidad de alimentación es excesiva.

##### Acciones recomendadas

1. Compruebe la refrigeración.
2. Compruebe el ciclo de carga y la carga puntual.
3. Compruebe los cables y conectores.

---

#### 110724, Sincronización de 27~V, fallo de alimentación.

##### Descripción

Tarea:arg

arg

La red de soldadura ha sido apagada o está fuera del rango de 50 a 60 Hz +- 5%.

##### Acciones recomendadas

1. Encienda y compruebe la red de soldadura.
2. Restablezca el error y compruebe todas las fases de la línea.
3. Compruebe la tensión de sincronización.

Continúa en la página siguiente

4. Compruebe los fusibles de la unidad de alimentación o sustituya la unidad de alimentación.

### Acciones recomendadas

Sustituya el módulo de E/S o el temporizador.

---

### 110725, 24 V apagados o insuficientes.

#### Descripción

Tarea:arg

arg

La alimentación de 24 V para los elementos lógicos internos es insuficiente (aprox. 19 V).

#### Acciones recomendadas

1. Compruebe la alimentación de 24 V.
2. Compruebe los conectores.

---

### 110729, Electrodo agotado. Fin del stepper.

#### Descripción

Tarea:arg

arg

El electrodo especificado ha alcanzado el estado de electrodo agotado y fin de stepper.

#### Acciones recomendadas

Debe sustituir el electrodo.

---

### 110726, Temperatura de transformador excesiva.

#### Descripción

Tarea:arg

arg

La temperatura del transformador de soldadura es excesiva.

#### Acciones recomendadas

1. Compruebe los cables y conectores.
2. Compruebe el circuito de refrigeración del transformador de soldadura.
3. Reduzca el calor de la soldadura.

---

### 110730, Solicitud de rectificación de punta.

#### Descripción

Tarea:arg

arg

El electrodo especificado ha alcanzado el estado de solicitud de rectificación de punta, detección de estado de rectificación punta.

#### Acciones recomendadas

Debe rectificar la punta del electrodo.

---

### 110727, Temperatura de refrigeración excesiva.

#### Descripción

Tarea:arg

arg

El disipador de calor está demasiado caliente (por encima de los 70 °C) o la temperatura ambiente es excesiva (superior a los 70 °C).

#### Acciones recomendadas

1. Compruebe la refrigeración.
2. Compruebe el ciclo de carga y la carga puntual.
3. Compruebe la temperatura del inferior del armario de proceso o la refrigeración del armario de proceso.

---

### 110750, TCP Beam: Reorientación inferior a los 24 grados.

#### Descripción

Tarea:arg

Reorientación de arg

demasiado pequeña para QuickCheck.

#### Acciones recomendadas

---

### 110751, TCP Beam: Herramienta distinta de la nominal.

#### Descripción

Tarea:arg

arg ha cambiado desde el DÍA 1.

x: arg

y: arg

z: arg

#### Acciones recomendadas

---

### 110728, Fallo del bus de E/S.

#### Descripción

Tarea:arg

arg

El módulo de E/S serie ha indicado un fallo de bus en el módulo de temporizador.

---

### 110752, TCP Beam: Actualizar TCP

#### Descripción

Tarea:arg

Actualice arg con:

Continúa en la página siguiente

## 6 Resolución de problemas según el registro de eventos

---

6.10 11 xxxx

### Continuación

x: *arg*

y: *arg*

z: *arg*

#### Acciones recomendadas

---

### 110760, Error de cambio de herramienta

#### Descripción

Tarea: *arg*

*arg*

*arg*

*arg*

#### Acciones recomendadas

*arg*

---

### 110790, Medar WT: No hay contacto con la unidad Medar.

#### Descripción

No hay contacto con el temporizador de soldadura *arg*, o bien la unidad Medar no responde.

No hay contacto en la dirección *arg*.

#### Acciones recomendadas

1. Compruebe la dirección.
2. Compruebe el cable serie.
3. Compruebe la unidad.

---

### 110801, Error de dispensación

#### Descripción

Tarea: *arg*

*arg*

Imposible poner en marcha sin el argumento On.

*arg*

#### Acciones recomendadas

Añada el modificador On a la primera instrucción.

---

### 110802, Error de dispensación

#### Descripción

Tarea: *arg*

*arg*

El valor del dato de DPUSER dp\_fl1\_corr está fuera de límites.

*arg*

---

### 110803, Error de dispensación

#### Descripción

Tarea: *arg*

Continúa en la página siguiente

476

*arg*

El valor del dato de DPUSER dp\_fl2\_corr está fuera de límites.

*arg*

---

### 110804, Error de dispensación

#### Descripción

Tarea: *arg*

*arg*

El valor del dato flow1\_type de beaddata está fuera de límites.

*arg*

---

### 110805, Error de dispensación

#### Descripción

Tarea: *arg*

*arg*

El valor del dato flow2\_type de beaddata está fuera de límites.

*arg*

---

### 110806, Error de dispensación

#### Descripción

Tarea: *arg*

*arg*

Imposible utilizar dos instrucciones On seguidas.

*arg*

#### Acciones recomendadas

Elimine una de las instrucciones que tienen el modificador On.

---

### 110807, Error de dispensación

#### Descripción

Tarea: *arg*

*arg*

El valor del dato fl1\_delay de equipdata está fuera de límites.

*arg*

---

### 110808, Error de dispensación

#### Descripción

Tarea: *arg*

*arg*

El valor del dato fl2\_delay de equipdata está fuera de límites.

*arg*

---

### 110809, Error de dispensación

#### Descripción

Tarea: *arg*

*arg*

El valor del dato ref\_speed de equipdata está fuera de límites.

*arg*

---

### 110810, Error de dispensación

Descripción

Tarea: *arg*

*arg*

El valor del dato equip\_no de beaddata está fuera de límites.

*arg*

---

### 110811, Error de dispensación

Descripción

Tarea: *arg*

*arg*

Paro inesperado. Parado con la dispensación activada.

*arg*

*arg*

---

### 110812, Error de dispensación

Descripción

Tarea: *arg*

*arg*

Error desconocido durante dispensación.

*arg*

---

### 110813, Error de dispensación

Descripción

Tarea: *arg*

*arg*

El valor del dato de DPUSER dp\_nof equip está fuera de límites.

*arg*

---

### 110814, Error de dispensación

Descripción

Tarea: *arg*

*arg*

El valor del dato flow1 de beaddata está fuera de límites.

*arg*

---

### 110815, Error de dispensación

Descripción

Tarea: *arg*

*arg*

El valor del dato flow2 de beaddata está fuera de límites.

*arg*

---

### 110816, Error de dispensación

Descripción

Tarea: *arg*

*arg*

El valor del dato fl1\_corr de equipdata está fuera de límites.

*arg*

---

### 110817, Error de dispensación

Descripción

Tarea: *arg*

*arg*

El valor del dato fl2\_corr de equipdata está fuera de límites.

*arg*

---

### 110818, Error de dispensación

Descripción

Tarea: *arg*

*arg*

No es posible cambiar de equipo en medio de una secuencia.

*arg*

---

### 110819, Error de dispensación

Descripción

Tarea: *arg*

*arg*

El valor de acc\_max o decel\_max de equipdata es demasiado bajo.

*arg*

---

### 110820, Error de dispensación

Descripción

Tarea: *arg*

*arg*

El valor de flujo calculado está fuera de límites.

*arg*

---

### 110821, Error de dispensación

Descripción

Tarea: *arg*

*arg*

El valor del dato fl1\_delay o fl2\_delay de equipdata está fuera de límites.

*arg*

*Continúa en la página siguiente*

## 6 Resolución de problemas según el registro de eventos

---

6.10 11 xxxx

### Continuación

---

#### 110822, Error de dispensación

##### Descripción

Tarea: *arg*

*arg*

El valor del dato *z\_offset* de *beaddata* está fuera de límites.

*arg*

*arg*

*arg*

##### Acciones recomendadas

*arg*

Recuperación: *arg*

---

#### 111000, Origen de elementos ya existente

##### Descripción

El origen de elementos *arg* ya existe. No pueden existir dos orígenes de elementos con el mismo nombre.

*arg*

*arg*

##### Acciones recomendadas

*arg*

Recuperación: *arg*

---

#### 111004, Error interno de *lmsrc*

##### Descripción

Se ha producido un error interno con el origen de elementos

*arg*.

Tipo de error: *arg*.

*arg*

##### Acciones recomendadas

*arg*

Recuperación: *arg*

---

#### 111001, Nombre no válido

##### Descripción

El nombre *arg* no es válido

*arg*

*arg*

##### Acciones recomendadas

*arg*

Recuperación: *arg*

##### Descripción

Debe vaciar *arg* el origen de elementos

antes de utilizarlo.

*arg*

*arg*

##### Acciones recomendadas

*arg*

Recuperación: *arg*

---

#### 111002, Tamaño de búfer excesivo

##### Descripción

Se ha producido un error interno no recuperable con el origen de elementos

*arg*. Pruebe a realizar un arranque

en caliente o en frío. Informe de este error.

*arg*

*arg*

##### Acciones recomendadas

*arg*

Recuperación: *arg*

---

#### 111006, Confirme primero el destino de elementos

##### Descripción

Es necesario confirmar el destino de elementos

antes de volver a ejecutar la instrucción

*GetlTmTgt(s)*. Origen de elementos: *arg*.

*arg*

*arg*

##### Acciones recomendadas

*arg*

Recuperación: *arg*

---

#### 111003, Origen de elementos no definido

##### Descripción

El objeto de origen de elementos no ha sido definido.

*arg*

##### Descripción

El búfer de destino de elementos

está lleno en el origen de elementos *arg*.

*arg*

*arg*

Continúa en la página siguiente

**Acciones recomendadas***arg*Recuperación: *arg*

---

**111008, Demasiados objetivos de elementos****Descripción**

Hay demasiados destinos de elementos entregados por el origen de elementos *arg*.

*arg**arg***Acciones recomendadas***arg*Recuperación: *arg*

---

**111009, Error de inicialización de E/S de transportador****Descripción**

Error de inicialización de la señal de E/S del origen de elementos *arg* del transportador

*arg*. Nombre de señal de E/S*arg*.**Acciones recomendadas***arg*Recuperación: *arg*

---

**111010, Transportador inexistente****Descripción**

Error con el origen de elementos

*arg*.El transportador *arg*

no existe.

*arg***Acciones recomendadas***arg*Recuperación: *arg*

---

**111011, Ningún nombre asignado al transportador****Descripción**

Error con el origen de elementos

*arg*.

No se ha especificado ningún nombre de transportador.

*arg**arg***Acciones recomendadas***arg*Recuperación: *arg*

---

**111012, Error de límites de transportador****Descripción**

Error con el origen de elementos

*arg*, transportador*arg*. Los límites no están

especificados correctamente.

*arg***Acciones recomendadas***arg*Recuperación: *arg*

---

**111013, Datos de transportador definidos demasiado tarde****Descripción**

Error con el origen de elementos *arg*, transportador

*arg*. Es necesario llamar a la instrucción `ltmSrcCnvDat` antes de llamar a la instrucción`ltmSrcFlush`.*arg***Acciones recomendadas***arg*Recuperación: *arg*

---

**111014, Tiempo límite agotado****Descripción**

Tiempo límite de instrucción agotado

*arg**arg**arg***Acciones recomendadas***arg*Recuperación: *arg*

---

**111015, Datos de clasificación redefinidos****Descripción**

El uso de datos de selección tendrá prioridad sobre los datos de clasificación.

*arg**arg*

## 6 Resolución de problemas según el registro de eventos

---

6.10 11 xxxx

### Continuación

#### Acciones recomendadas

Origen de elementos: *arg*

Instrucción: *arg*

*arg*

---

#### 111016, Error de orientación

##### Descripción

La orientación de los datos de selección no está definida correctamente.

Origen de elementos: *arg*

*argarg*.

#### Acciones recomendadas

Todas las orientaciones utilizadas deben estar normalizadas, es decir, la suma de los cuadrados de los elementos del cuaternio debe ser 1.

Instrucción:

*arg*

---

#### 111017, Fallo de mensaje de enlace ascendente

##### Descripción

El sistema no pudo enviar un mensaje de enlace ascendente de RAPID.

##### Consecuencias

La ejecución del programa puede funcionar de la forma esperada.

Es posible que las estadísticas no se actualicen.

##### Causas probables

Interrupción de la red.

Sobrecarga de la CPU del sistema de controlador.

Sobrecarga de la CPU del sistema remoto.

Es posible que el sistema remoto no funcione de la forma esperada.

#### Acciones recomendadas

Compruebe la conexión de red.

Compruebe el estado del sistema remoto.

Compruebe la presencia de bucles infinitos en el programa de robot.

---

#### 111100, Búfer de objetos de trabajo lleno

##### Descripción

Hay demasiados muestreos de transportador almacenados en el búfer para el origen de elementos *arg*

Índice de cola de entrada: *arg*

Índice de cola de salida: *arg*

*Continúa en la página siguiente*

#### Acciones recomendadas

---

#### 111101, Búfer de destino de elementos lleno

##### Descripción

El búfer de destino de elementos está lleno en el origen de elementos *arg*.

Etiqueta de elemento: *arg*.

Número de escena *arg*.

#### Acciones recomendadas

---

#### 111102, Demasiados objetivos de elementos

##### Descripción

Hay demasiados destinos de elementos entregados por el origen de elementos *arg*.

Número de elementos: *arg*.

Número de escena *arg*.

#### Acciones recomendadas

---

#### 111103, Transmisión sin muestreo

##### Descripción

Se ha recibido una transmisión sin una señal de muestreo correspondiente para el origen de elementos *arg*.

Número de escena de transmisión *arg*

Último muestreo recibido *arg*

#### Acciones recomendadas

Compruebe las conexiones de hardware.

---

#### 111104, Transmisión recibida demasiado tarde

##### Descripción

La transmisión de elementos fue recibida demasiado tarde del origen de elementos *arg*.

wobj correspondiente ya sobrescrito.

Número de escena de transmisión *arg*

Último muestreo recibido *arg*

#### Acciones recomendadas

Compruebe la frecuencia de generación de posiciones

---

#### 111105, Error de límites de transportador

##### Descripción

Error en el origen de elementos *arg*

Transportador *arg*

Los límites no están definidos correctamente.



### Acciones recomendadas

Obligatorio: Entrar < Salir

or: Entrar < Iniciar < Parar < Salir

Indicado: *arg*

---

### 111106, Advertencia de distancia de disparo

#### Descripción

La distancia de disparo es excesiva para el transportador *arg*.

La distancia de disparo está definida al máximo.

Máx.: *arg*

Indicada: *arg*

#### Acciones recomendadas

---

### 111107, Advertencia de distancia de disparo (Trig)

#### Descripción

La distancia de disparo es insuficiente para el transportador *arg*.

La limitación de la distancia de disparo depende del valor del parámetro para el encoder CountsPerMeter.

#### Consecuencias

La distancia de disparo está definida al mínimo.

Mínimo: *arg*

Indicado: *arg*

#### Causas probables

El valor de la distancia de disparo tiene definido un valor demasiado bajo.

#### Acciones recomendadas

1. Aumente el valor de la distancia de disparo.
2. Aumente el valor del parámetro del encoder, CountsPerMeter para poder definir un valor de distancia de disparo inferior al del valor mínimo actual.

---

### 111108, Imposible enviar los datos

#### Descripción

Se ha producido un error al enviar la variable *arg* desde el origen de elementos *arg* al sistema remoto.

Estado *arg*

#### Acciones recomendadas

Compruebe la frecuencia de generación de posiciones y las conexiones de red.

---

### 111109, Imposible abrir la señal

#### Descripción

Se ha producido un error al abrir la señal del generador de posiciones:

*arg*

para el origen de elementos: *arg*.

Estado *arg*

#### Acciones recomendadas

Compruebe el nombre de la señal del generador de posiciones.

---

### 111110, Imposible abrir la señal

#### Descripción

Se ha producido un error al abrir la señal de disparo: *arg*

del origen de elementos: *arg*.

Estado *arg*

#### Acciones recomendadas

Compruebe el nombre de la señal de disparo.

---

### 111111, Imposible abrir la señal

#### Descripción

Se ha producido un error al abrir la señal de muestreo: *arg*

del origen de elementos: *arg*.

Estado *arg*

#### Acciones recomendadas

Compruebe el nombre de la señal de muestreo.

---

### 111112, Imposible abrir la señal

#### Descripción

Se ha producido un error al abrir la señal de ejecución de robot: *arg*

del origen de elementos: *arg*.

Estado *arg*

#### Acciones recomendadas

Compruebe el nombre de la señal de ejecución del robot.

---

### 111113, Imposible abrir la señal

#### Descripción

Se ha producido un error al abrir la señal 'Queue Idle': *arg*

del origen de elementos: *arg*.

Estado *arg*

Continúa en la página siguiente

## 6 Resolución de problemas según el registro de eventos

---

6.10 11 xxxx

### Continuación

#### Acciones recomendadas

Compruebe el nombre de la señal 'Queue Idle'.

---

### 111114, Imposible abrir la señal

#### Descripción

Se ha producido un error al abrir la señal de posición disponible:

*arg*

para el origen de elementos: *arg*.

Estado *arg*

#### Acciones recomendadas

Compruebe el nombre de la señal de posición disponible.

---

### 111115, Imposible abrir la señal

#### Descripción

Se ha producido un error al abrir la señal de control del transportador:

*arg*

para el origen de elementos: *arg*.

Estado *arg*

#### Acciones recomendadas

Compruebe el nombre de la señal de control del transportador.

---

### 111116, Opción Prepared for PickMaster no instalada

#### Descripción

La opción Prepared for PickMaster no está instalada correctamente en el sistema.

#### Acciones recomendadas

Reinstale el sistema usando una clave adecuada que contenga la opción Prepared for PickMaster.

---

### 111117, Fallo de mensaje de enlace ascendente

#### Descripción

El sistema no pudo enviar un mensaje de enlace ascendente de proceso.

#### Consecuencias

Es posible que los objetivos de elemento no se elijan.

Es posible que el sistema no funcione de la forma esperada.

#### Causas probables

Interrupción de la red.

Sobrecarga de la CPU del sistema de controlador.

Sobrecarga de la CPU del sistema remoto.

Es posible que el sistema remoto no funcione de la forma esperada.

#### Acciones recomendadas

Compruebe la conexión de red.

Compruebe el estado del sistema remoto.

Compruebe la presencia de bucles infinitos en el programa de robot.

---

### 111400, Error de E/S de GAP

#### Descripción

Tarea: *arg*

Contexto: *arg*

---

### 111402, Error de ejecución de GAP

#### Descripción

Tarea: *arg*

Contexto: *arg*

Imposible utilizar la rutina *arg*

---

### 111403, Imposible avanzar hasta la estación

#### Descripción

Tarea: *arg*, imposible avanzar hasta la estación *arg*

---

### 111404, Error de GAP

#### Descripción

Tarea: *arg* ,

Error de GAP registrado en la rutina PartCrossCheckOK.

PartCrossCheckOK no procesada correctamente.

---

### 111405, Error de ejecución de GAP

#### Descripción

Tiempo límite de sincronización BeforePart o AfterPart agotado en *arg*.

---

### 111406, Error de ejecución de evento

#### Descripción

El procedimiento de evento *arg* de la tarea *arg* no existe.

#### Acciones recomendadas

Cree el procedimiento *arg* o cambie el procedimiento en el dato de *ee\_event arg* a un procedimiento existente.

Continúa en la página siguiente

---

### 111407, Error de ejecución de GAP

**Descripción**

Error en GAPExecCycle: *arg*

No se pudo realizar una comprobación cruzada de las tareas.  
Estación: *arg*

---

### 111408, Error de ejecución de GAP

**Descripción**

Tiempo límite agotado en WaitSyncPart: *arg* en *arg*.

---

### 111416, Error de ejecución de GAP

**Descripción**

Fallo de GapEE\_Stopped en la tarea: *arg*

---

### 111409, Error de ejecución de GAP

**Descripción**

Error en GapExecPart: *arg*.

---

### 111417, Error de E/S de acceso de GAP

**Descripción**

Error de E/S de acceso de GAP en la tarea: *arg*

---

### 111410, Ninguna pieza seleccionada para la estación

**Descripción**

No hay ninguna pieza seleccionada para la estación *arg* en la tarea *arg*.

---

### 111419, Error de datos de configuración de GAP

**Descripción**

Datos de configuración no encontrados en InstancePath: *arg*  
Atributo: *arg*

---

### 111411, Error de ejecución de GAP

**Descripción**

La estación de la pieza no es válida: *arg*

Estación válida: *arg*

Estación siguiente: *arg*

---

### 111420, Error de E/S de GAP

**Descripción**

Error de E/S de GAP en el módulo compartido.

---

### 111412, No hay listas de tareas coincidentes en las tareas

**Descripción**

El valor de Tasklist en partdata *arg* de la tarea *arg* no coincide con la lista de tareas de los datos de pieza *arg* de la tarea *arg*.

**Acciones recomendadas**

Compruebe y cambie las listas de tareas para que coincidan.

---

### 111422, Error de evento de GAP

**Descripción**

*arg* GAP\_EE\_EVT

ID de evento desconocida: *arg*

---

### 111413, Nombre de tarea no válido

**Descripción**

Taskname no válido en partdata: *arg*

---

### 111423, Error de proceso de GAP

**Descripción**

Proceso desconocido GAP\_EE\_EVT *arg*

---

### 111414, Error de ejecución de GAP

**Descripción**

La lista de tareas debe contener la tarea 'this': *arg*

---

### 111424, Partdata no encontrado para el código de PLC

**Descripción**

No se encontraron partdata coincidentes en la tarea *arg* para el código de PLC *arg*

**Acciones recomendadas**

Cree el dato partdata con un código de PLC coincidente.

---

### 111415, Error de ejecución de GAP

**Descripción**

Tarea: *arg*

Continúa en la página siguiente

## 6 Resolución de problemas según el registro de eventos

---

6.10 11 xxxx

### Continuación

---

#### 111425, Menudata no encontrado para el código de PLC

##### Descripción

No se encontró ningún menudata coincidente en la tarea *arg* para el código de PLC *arg*

##### Acciones recomendadas

Cree el dato menudata con un código de PLC coincidente.

---

#### 111426, Estado de tarea no válido para menudata

##### Descripción

El estado de la tarea *arg* debe ser el estado seguro o el estado de servicio al ejecutar el dato menudata seleccionado.

---

#### 111427, Estación no válida para menudata

##### Descripción

La estación actual (*arg*) de la tarea *arg* no coincide con la estación válida *arg* de menudata.

---

#### 111428, Nivel de usuario no válido para menudata

##### Descripción

Menudata no válido. El nivel de usuario actual *arg* no coincide con el nivel de usuario mínimo *arg* definido en el dato menudata.

---

#### 111429, Error de ejecución de pieza

##### Descripción

El procedimiento de pieza *arg* de la tarea *arg* no existe.

##### Acciones recomendadas

Cree el procedimiento *arg* o cambie el procedimiento en el dato partdata a un procedimiento existente.

---

#### 111430, Error de ejecución de menú

##### Descripción

El procedimiento de menú *arg* de la tarea *arg* no existe.

##### Acciones recomendadas

Cree el procedimiento *arg* o cambie el procedimiento en el menú a un procedimiento existente.

---

#### 111431, Tiempo límite agotado durante un intercambio de indicativos de control

##### Descripción

Tiempo límite agotado durante el intercambio de indicativos de control en la tarea *arg*.

##### Causas probables

La señal configurada *run\_part\_signal\_in* o *run\_menu\_signal\_in* no cambió a 0 dentro del tiempo límite configurado (*arg* segundos) tras el cambio de la señal configurada *run\_ack\_out* a 1.

##### Acciones recomendadas

Asegúrese de que la señal configurada *run\_part\_signal\_in* o *run\_menu\_signal\_in* se ponga a cero una vez que la señal configurada *run\_ack\_out* cambie a 1.

---

#### 111432, No hay ningún código de plc válido en la tarea

##### Descripción

No hay ningún código de plc válido en la tarea *arg*.

##### Causas probables

La señal de grupo configurada *plc\_cmd\_group\_in* no tiene un valor válido *arg*.

Los valores del rango 1-99 están reservados para los códigos de error.

##### Acciones recomendadas

Asegúrese de que las peticiones tengan un valor superior a 99.

---

#### 111433, Error de configuración de estación siguiente

##### Descripción

Configuración de PROC para *next\_stn\_arg\_signal\_in* no configurada.

##### Consecuencias

Es posible que la orden para la estación *arg* no se ejecute.

##### Acciones recomendadas

Configure *next\_stn\_arg\_signal\_in* para garantizar que las órdenes para la estación *arg* se ejecuten.

---

#### 111434, Error de configuración de estación actual

##### Descripción

Configuración de PROC para *at\_stn\_arg\_signal\_in* no configurada.

Continúa en la página siguiente

### Consecuencias

Es posible que la orden para la estación *arg* no se ejecute.

### Acciones recomendadas

Configure `at_stn_arg_signal_in` para garantizar que las órdenes para la estación *arg* se ejecuten.

---

### 111501, Error de texto de BullsEye

#### Descripción

BullsEye no pudo acceder a un texto.

Índice indicado: *arg*

Tabla de textos: *arg*

#### Consecuencias

BullsEye no podrá generar diálogos de mensaje adecuados.

#### Acciones recomendadas

Comunique este error a su representante de asistencia de ABB.

---

### 111502, Mensaje de BullsEye obsoleto

#### Descripción

Mensaje de BullsEye obsoleto

---

### 111503, Error de BullsEye

#### Descripción

Fallo de prueba de área de movimiento.

---

### 111504, Error de BullsEye

#### Descripción

La función RangeCheck no admite los objetos de trabajo coordinados.

---

### 111505, Error de BullsEye

#### Descripción

La función RangeCheck no admite las transformaciones uframe.

---

### 111506, Datos de BullsEye cargados

#### Descripción

Los datos de referencia almacenados se cargaron correctamente.

---

### 111507, Error de BullsEye

#### Descripción

No se ha encontrado ningún archivo de datos de referencia.

#### Causas probables

No se había almacenado ningún dato anterior.

---

### 111508, Error de BullsEye

#### Descripción

El archivo de datos de referencia ya está cargado.

---

### 111509, Error de BullsEye

#### Descripción

Se ha producido un error al descargar el módulo de datos de referencia.

#### Acciones recomendadas

Restablezca el programa. Para ello, mueva el puntero de programa a la rutina main y reanude la ejecución del programa.

---

### 111510, Error de BullsEye

#### Descripción

Se ha producido un error al leer datos del módulo de datos de referencia almacenado.

---

### 111511, Datos de BullsEye guardados

#### Descripción

Los datos de referencia se han guardado correctamente.

---

### 111512, Error de BullsEye

#### Descripción

Se ha producido un error al guardar los datos de referencia.

---

### 111513, Herramienta BullsEye inicializada

#### Descripción

La herramienta *arg* ha sido inicializada en la colección de datos de BullsEye.

Tarea: *arg*

---

### 111514, Herramienta BullsEye añadida

#### Descripción

La herramienta *arg* ha sido añadida a la colección de datos de BullsEye.

Tarea: *arg*

---

### 111515, Herramienta BullsEye eliminada

#### Descripción

La herramienta *arg* ha sido eliminada de la colección de datos de BullsEye.

Tarea: *arg*

Continúa en la página siguiente

## 6 Resolución de problemas según el registro de eventos

---

6.10 11 xxxx

### Continuación

#### Consecuencias

BullsEye no podrá seguir evaluando esta herramienta.

#### Acciones recomendadas

Ejecute la instrucción de configuración BSetupToolJ para añadir e inicializar la herramienta.

---

### 111516, Error de E/S de BullsEye

#### Descripción

Nombre de entrada no válido: *arg*

Herramienta: *arg*

Tarea: *arg*

#### Consecuencias

No se ha establecido ninguna conexión a la entrada digital. La inicialización ha fallado.

#### Acciones recomendadas

Compruebe si la entrada especificada existe en el sistema.

---

### 111517, Error de BullsEye

#### Descripción

La herramienta *arg* no está incluida en la colección de datos de BullsEye.

Tarea: *arg*

#### Consecuencias

BullsEye no podrá evaluar esta herramienta.

#### Acciones recomendadas

Ejecute la instrucción de configuración BSetupToolJ para añadir e inicializar la herramienta.

---

### 111518, Error de E/S de BullsEye

#### Descripción

BullsEye ha intentado reconectar una señal de E/S que había estado conectada anteriormente.

Nombre de entrada: *arg*

Herramienta: *arg*

Tarea: *arg*

#### Acciones recomendadas

Si el problema no desaparece, ejecute la instrucción BSetupToolJ para reinicializar la herramienta.

---

### 111519, Fallo de comprobación de rango de BullsEye

#### Descripción

Fallo de comprobación de límite de ejes para un giro de *arg* y una inclinación de *arg*

*Continúa en la página siguiente*

Tarea: *arg*

#### Consecuencias

BullsEye no podrá evaluar esta herramienta.

#### Acciones recomendadas

Pruebe una posición de inicio diferente o reubique el dispositivo BullsEye. Si no se encuentra ninguna posición aceptable, pruebe a reducir la inclinación y el giro solicitados en los datos *be\_scan*. Sin embargo, recuerde que la reducción de estos valores puede reducir la exactitud.

---

### 111520, Fallo de comprobación de rango de BullsEye

#### Descripción

Fallo de comprobación de singularidad para un giro de *arg* y una inclinación de *arg*

Tarea: *arg*

#### Consecuencias

BullsEye no podrá evaluar esta herramienta.

#### Acciones recomendadas

Pruebe una posición de inicio diferente o reubique el dispositivo BullsEye.

---

### 111521, Fallo de comprobación de rango de BullsEye

#### Descripción

No se pudo encontrar ninguna solución dentro de las comprobaciones aceptables de límites de eje y singularidad. Se ha especificado un giro de *arg* y una inclinación de *arg*.

Tarea: *arg*

#### Consecuencias

BullsEye no podrá evaluar esta herramienta.

#### Acciones recomendadas

Pruebe una posición de inicio diferente o reubique el dispositivo BullsEye. Si no se encuentra ninguna posición aceptable, pruebe a reducir la inclinación y el giro solicitados en los datos *be\_scan*. Sin embargo, recuerde que la reducción de estos valores puede reducir la exactitud.

---

### 111522, Fallo de comprobación de rango de BullsEye

#### Descripción

No se pudo encontrar ninguna solución dentro de las comprobaciones aceptables de límites de eje y singularidad con una separación adecuada de la brida de herramientas.

Se ha especificado un giro de *arg* y una inclinación de *arg*.

Tarea: *arg*

### Consecuencias

BullsEye no podrá evaluar esta herramienta.

### Acciones recomendadas

Pruebe una posición de inicio diferente o reubique el dispositivo BullsEye. Si no se encuentra ninguna posición aceptable, pruebe a reducir la inclinación y el giro solicitados en los datos *be\_scan*. Sin embargo, recuerde que la reducción de estos valores puede reducir la exactitud.

---

### 111523, Error de lectura de base de coordenadas de la base desde BullsEye

#### Descripción

BullsEye no pudo leer la definición de la base de coordenadas de la base del robot.

Tarea: *arg*

#### Consecuencias

BullsEye no podrá evaluar esta herramienta.

#### Acciones recomendadas

Es posible que la base de datos Motion Configuration Database (MOC) tenga implementado un número excesivo de protecciones. Asegúrese de que la definición de la base de coordenadas de la base esté accesible.

---

### 111524, TCP de BullsEye extendido

#### Descripción

Se ha usado la instrucción *BETcpExtend* para desplazar el TCP de *arg*.

Tarea: *arg*

Nueva extensión: *arg*

Cambio: *arg*

---

### 111525, Configuración de BullsEye completa

#### Descripción

Configuración completa para:

Herramienta: *arg*

Tarea: *arg*

Nuevo objeto de trabajo: *arg*

Nuevo TCP: *arg*

Desviación máxima, media: *arg*

---

### 111526, Fallo de configuración de BullsEye

#### Descripción

La configuración de la herramienta *arg* ha fallado.

Tarea: *arg*

#### Consecuencias

BullsEye no podrá evaluar esta herramienta.

#### Acciones recomendadas

1. Consulte el registro de errores para comprobar si contiene mensajes adicionales.
2. Compruebe los parámetros de configuración, el dispositivo de sensor y las posiciones de inicio antes de volver a intentar la configuración.

---

### 111527, Error de BullsEye

#### Descripción

La posición inicial de la herramienta *arg* no está definida.

Tarea: *arg*

#### Consecuencias

BullsEye no podrá evaluar esta herramienta.

#### Acciones recomendadas

Ejecute la instrucción de configuración *BESetupToolJ* para definir la posición.

---

### 111528, Haz de BullsEye movido

#### Descripción

El haz se ha movido o la calibración ha cambiado.

Herramienta: *arg*

Tarea: *arg*

#### Consecuencias

BullsEye no podrá evaluar esta herramienta.

#### Acciones recomendadas

Ejecute la instrucción de configuración *BESetupToolJ* para definir la posición del haz.

---

### 111529, TCP de BullsEye actualizado

#### Descripción

El TCP de la herramienta *arg* ha sido actualizado por *BEUpdateTool*.

Tarea: *arg*

Nuevo TCP: *arg*

Cambio: *arg*

Tiempo transcurrido: *arg*

## 6 Resolución de problemas según el registro de eventos

---

6.10 11 xxxx

### Continuación

---

#### 111530, Error de BullsEye

##### Descripción

No fue posible determinar la posición del haz.

Herramienta: *arg*

Tarea: *arg*

##### Consecuencias

BullsEye no podrá evaluar esta herramienta.

##### Acciones recomendadas

1. Compruebe que el dispositivo de sensor está funcionando correctamente.
2. Ejecute la instrucción de configuración BESetupToolJ para definir la posición del haz.

---

#### 111531, Error de BullsEye

##### Descripción

La posición de inicio ha cambiado.

Herramienta: *arg*

Tarea: *arg*

##### Consecuencias

BullsEye no podrá evaluar esta herramienta.

##### Acciones recomendadas

Ejecute la instrucción de configuración BESetupToolJ para redefinir la nueva posición de inicio.

---

#### 111532, Error de BullsEye

##### Descripción

La herramienta *arg* no está configurada.

Tarea: *arg*

##### Consecuencias

BullsEye no podrá evaluar esta herramienta.

##### Acciones recomendadas

Ejecute la instrucción de configuración BESetupToolJ para añadir e inicializar la herramienta.

---

#### 111533, Error de BullsEye

##### Descripción

Una medición completa del TCP ha fallado.

Herramienta: *arg*

Tarea: *arg*

##### Consecuencias

BullsEye no podrá evaluar esta herramienta.

##### Acciones recomendadas

Si el problema no desaparece, ejecute la instrucción de configuración BESetupToolJ para añadir e inicializar la herramienta.

---

#### 111534, TCP Day1 de BullsEye actualizado

##### Descripción

El TCP Day1 ha sido actualizado debido a un cambio de posición del haz.

Herramienta: *arg*

Tarea: *arg*

##### Consecuencias

Nuevo TCP: *arg*

Cambio: *arg*

---

#### 111535, TCP Day1 de BullsEye actualizado

##### Descripción

El operador ha permitido la actualización del TCP Day1.

Herramienta: *arg*

Tarea: *arg*

##### Consecuencias

Nuevo TCP: *arg*

Cambio: *arg*

---

#### 111536, Nuevo TCP de BullsEye rechazado

##### Descripción

El operador ha rechazado la medición de TCP.

Herramienta: *arg*

Tarea: *arg*

##### Consecuencias

El TCP permanecerá sin cambios.

TCP original: *arg*

TCP medido: *arg*

---

#### 111537, TCP de BullsEye actualizado

##### Descripción

El TCP de la herramienta *arg* ha sido actualizado por BECheckTcp.

Tarea: *arg*

Nuevo TCP: *arg*

Cambio: *arg*

Tiempo transcurrido: *arg*

Continúa en la página siguiente



---

### 111538, Depuración de BullsEye activada

**Descripción**

El modo de depuración ha sido activado.

Tarea: *arg*

---

### 111539, Depuración de BullsEye desactivada

**Descripción**

El modo de depuración ha sido desactivado.

Tarea: *arg*

---

### 111540, Error de BullsEye

**Descripción**

Se ha producido un error. La causa no ha sido identificada.

Tarea: *arg*

**Acciones recomendadas**

Si el problema no desaparece, pruebe lo siguiente:

1. Ejecute la instrucción de configuración BESetupToolJ para reinicializar la herramienta.
2. Póngase en contacto con su representante de asistencia de ABB si no es posible corregir el problema.

---

### 111541, TCP de BullsEye correcto

**Descripción**

El TCP de la herramienta *arg* no ha sido actualizado por BECheckTcp porque está dentro de las tolerancias.

Tarea: *arg*

TCP medido: *arg*

TCP actual: *arg*

Tiempo transcurrido: *arg*

---

### 111551, Error de configuración de SmarTac

**Descripción**

Los nombres de señal indicados en PROC no se encuentran en las E/S.

**Acciones recomendadas**

Compruebe la configuración de PROC y la de las E/S.

---

### 111552, Error de configuración de SmarTac

**Descripción**

Se ha producido un error al intentar establecer conexiones a las E/S.

**Acciones recomendadas**

Compruebe la configuración de PROC y la de las E/S.

---

### 111553, Error de configuración de SmarTac

**Descripción**

SmarTac no pudo encontrar:

*arg*

en la configuración de PROC.

**Causas probables**

Se ha cargado un archivo de configuración de PROC que contenía errores.

---

### 111554, Error de configuración de SmarTac

**Descripción**

SmarTac intentó utilizar un tipo no válido:

*arg*

en la configuración de PROC.

**Causas probables**

Se ha cargado un archivo de configuración de PROC que contenía errores.

---

### 111555, Error de configuración de SmarTac

**Descripción**

SmarTac detectó un error desconocido al intentar utilizar:

*arg*

en la configuración de PROC.

**Causas probables**

Se ha cargado un archivo de configuración de PROC que contenía errores.

---

### 111556, Resultado de SmarTac

**Descripción**

Resultado de búsqueda: *arg*

Tipo de búsqueda: Buscar 1D

Nombre de búsqueda: *arg*

---

### 111557, Redefinición de búsqueda de SmarTac

**Descripción**

¡Se ha excedido el límite opcional en Search\_1D!

Nombre de búsqueda: *arg*

La magnitud del offset = *arg*

El límite preestablecido = *arg*

---

### 111558, Redefinición de búsqueda de SmarTac

**Descripción**

Se ha seleccionado el resultado de búsqueda predeterminado tras una búsqueda fallida.

*Continúa en la página siguiente*

## 6 Resolución de problemas según el registro de eventos

---

6.10 11 xxxx

### Continuación

Se ha seleccionado la redefinición manual.

Tipo de búsqueda: Buscar 1D

Nombre de búsqueda: *arg*

---

#### 111559, Resultado de SmarTac

##### Descripción

Pieza detectada.

Tipo de búsqueda: Búsqueda de pieza

---

#### 111560, Redefinición de búsqueda de SmarTac

##### Descripción

Se ha seleccionado el resultado de búsqueda predeterminado.

No se ha encontrado ninguna pieza durante la búsqueda de pieza.

Redefinición manual 'TRUE' seleccionada.

Tipo de búsqueda: Búsqueda de pieza

---

#### 111561, Redefinición de búsqueda de SmarTac

##### Descripción

Se ha seleccionado el resultado de búsqueda predeterminado.

No se ha encontrado ninguna pieza durante la búsqueda de pieza.

Redefinición manual 'FALSE' seleccionada.

Tipo de búsqueda: Búsqueda de pieza

---

#### 111562, Resultado de SmarTac

##### Descripción

Resultado de ubicación: *arg*

Resultado de anchura: *arg*

Tipo de búsqueda: Acanaladura

Nombre de búsqueda: *arg*

---

#### 111563, Redefinición de búsqueda de SmarTac

##### Descripción

Se ha seleccionado el resultado de búsqueda predeterminado tras una búsqueda de acanaladura fallida.

Se ha seleccionado la redefinición manual.

Tipo de búsqueda: Acanaladura

Nombre de búsqueda: *arg*

---

#### 111564, Error de texto de SmarTac

##### Descripción

SmarTac no pudo utilizar el texto.

Índice indicado: *arg*

Tabla de textos: *arg*

---

*Continúa en la página siguiente*

490

##### Consecuencias

SmarTac no podrá mostrar correctamente los mensajes.

##### Acciones recomendadas

Informe del problema a ABB.

---

#### 111601, Fallo de creación de tabla de base de datos

##### Descripción

Imposible crear la tabla de WebWare: tblBullsEye

##### Consecuencias

El Monitor de producción no podrá registrar datos en la base de datos.

##### Acciones recomendadas

Compruebe el servidor de WebWare.

---

#### 111602, Tabla de base de datos creada

##### Descripción

La tabla tblBullsEye fue añadida correctamente a la base de datos de WebWare.

---

#### 111603, Error de monitor de producción

##### Descripción

Error de configuración.

El monitor de producción no pudo encontrar:

*arg*

en la configuración de PROC.

##### Acciones recomendadas

Compruebe el archivo de configuración de PROC para consultar posibles errores.

---

#### 111604, Error de monitor de producción

##### Descripción

Error de configuración.

El monitor de producción intentó utilizar un tipo no válido:

*arg*

en la configuración de PROC.

##### Acciones recomendadas

Compruebe el archivo de configuración de PROC para consultar posibles errores.

---

#### 111605, Error de Monitor de producción

##### Descripción

Error de configuración.

El Monitor de producción detectó un error desconocido al intentar utilizar:

*arg*

en la configuración de PROC.

### Acciones recomendadas

Compruebe el archivo de configuración de PROC para detectar posibles errores.

---

### 111606, Error de Monitor de producción

#### Descripción

Error de recurso de texto.

El Monitor de producción no pudo utilizar el texto.

Índice: *arg*

File: *arg*

### Acciones recomendadas

Informe del problema a ABB.

---

### 111607, Base de datos de Monitor de producción

#### Descripción

Creando la tabla tblCycRes en la base de datos de WebWare...

---

### 111608, Fallo de creación de tabla de base de datos

#### Descripción

Imposible crear la tabla de WebWare: tblCycRes

### Consecuencias

El Monitor de producción no podrá registrar datos en la base de datos.

### Acciones recomendadas

Compruebe el servidor de WebWare.

---

### 111609, Tabla de base de datos creada

#### Descripción

La tabla tblCycRes fue añadida correctamente a la base de datos de WebWare.

---

### 111610, Base de datos de Monitor de producción

#### Descripción

Creando la tabla tblSeamRes en la base de datos de WebWare...

---

### 111611, Fallo de creación de tabla de base de datos

#### Descripción

Imposible crear la tabla de WebWare: tblSeamRes

### Consecuencias

El Monitor de producción no podrá registrar datos en la base de datos.

### Acciones recomendadas

Compruebe el servidor de WebWare.

---

### 111612, Tabla de base de datos creada

#### Descripción

La tabla tblSeamRes fue añadida correctamente a la base de datos de WebWare.

---

### 111613, Base de datos de Monitor de producción

#### Descripción

Creando la tabla tblSeamEv en la base de datos de WebWare...

---

### 111614, Fallo de creación de tabla de base de datos

#### Descripción

Imposible crear la tabla de WebWare: tblSeamEv

### Consecuencias

El Monitor de producción no podrá registrar datos en la base de datos.

### Acciones recomendadas

Compruebe el servidor de WebWare.

---

### 111615, Tabla de base de datos creada

#### Descripción

La tabla tblSeamEv fue añadida correctamente a la base de datos de WebWare.

---

### 111616, Fallo de creación de tabla de base de datos

#### Descripción

Imposible crear la tabla de WebWare: tblCycleEv

### Consecuencias

El Monitor de producción no podrá registrar datos en la base de datos.

### Acciones recomendadas

Compruebe el servidor de WebWare.

*Continúa en la página siguiente*

## 6 Resolución de problemas según el registro de eventos

---

6.10 11 xxxx

### Continuación

---

#### 111617, Tabla de base de datos creada

##### Descripción

La tabla tblCycleEv fue añadida correctamente a la base de datos de WebWare.

---

#### 111618, Fallo de creación de tabla de base de datos

##### Descripción

Imposible crear la tabla de WebWare: tblGapEv

##### Consecuencias

El Monitor de producción no podrá registrar datos en la base de datos.

##### Acciones recomendadas

Compruebe el servidor de WebWare.

---

#### 111619, Tabla de base de datos creada

##### Descripción

La tabla tblGapEv fue añadida correctamente a la base de datos de WebWare.

---

#### 111620, Error de coincidencia de monitor de producción

##### Descripción

La información de pieza de *arg* ha cambiado en la tarea *arg*.

##### Consecuencias

Los datos de referencia almacenados para esta pieza ya no pueden ser vinculados al programa de la pieza.

##### Acciones recomendadas

Elimine el archivo de referencia para almacenar nuevos datos.

---

#### 111621, Error de monitor de producción

##### Descripción

El módulo de datos de referencia de la pieza *arg* ya está cargado.

Se intentará descargar el módulo y volverlo a cargar.

Nombre de tarea: *arg*

---

#### 111622, Error de monitor de producción

##### Descripción

El módulo de datos de referencia de la pieza *arg* ya está cargado. El intento de descargar el módulo ha fallado.

Nombre de tarea: *arg*

##### Consecuencias

Ésta es una situación anormal que impedirá al monitor de producción funcionar correctamente hasta que el problema haya sido resuelto.

##### Acciones recomendadas

Elimine el módulo de referencia de esta tarea y reanude la ejecución del programa desde main.

---

#### 111623, Error de monitor de producción

##### Descripción

El módulo de datos de referencia de la pieza *arg* no pudo ser descargado.

Nombre de tarea: *arg*

##### Acciones recomendadas

Reinicie la ejecución del programa desde main.

---

#### 111624, Error de monitor de producción

##### Descripción

Imposible leer los datos de referencia de la pieza *arg* del archivo de datos almacenado.

Nombre de tarea: *arg*

##### Causas probables

Es posible que el archivo de datos contenga errores de sintaxis.

##### Acciones recomendadas

Elimine el archivo de datos de referencia para permitir el almacenamiento de los nuevos datos.

---

#### 111625, Datos de monitor guardados

##### Descripción

Se han guardado correctamente los datos nominales de *arg*.

Nombre de tarea: *arg*

---

#### 111626, Error de monitor de producción

##### Descripción

Se ha producido un error al guardar el archivo de datos de referencia de la pieza *arg*.

Nombre de tarea: *arg*

##### Consecuencias

El monitor de producción no podrá realizar las actividades de monitorización.

##### Acciones recomendadas

Informe del problema a ABB.

Continúa en la página siguiente

---

### 111627, Temporizador de monitor de producción puesto a cero

**Descripción**

El temporizador de ciclos ha sido puesto a cero para evitar un posible desbordamiento.

Nombre de tarea: *arg*

---

### 111628, Temporizador de monitor de producción puesto a cero

**Descripción**

El temporizador de arcos ha sido puesto a cero para evitar un posible desbordamiento.

Nombre de tarea: *arg*

---

### 111629, Fallo de creación de tabla de base de datos

**Descripción**

Imposible crear la tabla de WebWare: tblSmtc1D

**Consecuencias**

El Monitor de producción no podrá registrar datos en la base de datos.

**Acciones recomendadas**

Compruebe el servidor de WebWare.

---

### 111630, Tabla de base de datos creada

**Descripción**

La tabla tblSmtc1D fue añadida correctamente a la base de datos de WebWare.

---

### 111631, Fallo de creación de tabla de base de datos

**Descripción**

Imposible crear la tabla de WebWare: tblSmtcPart

**Consecuencias**

El Monitor de producción no podrá registrar datos en la base de datos.

**Acciones recomendadas**

Compruebe el servidor de WebWare.

---

### 111632, Tabla de base de datos creada

**Descripción**

La tabla tblSmtcPart fue añadida correctamente a la base de datos de WebWare.

---

### 111633, Fallo de creación de tabla de base de datos

**Descripción**

Imposible crear la tabla de WebWare: tblSmtcGroove

**Consecuencias**

El Monitor de producción no podrá registrar datos en la base de datos.

**Acciones recomendadas**

Compruebe el servidor de WebWare.

---

### 111634, Tabla de base de datos creada

**Descripción**

La tabla tblSmtcGroove fue añadida correctamente a la base de datos de WebWare.

---

### 111635, Fallo de creación de tabla de base de datos

**Descripción**

Imposible crear la tabla de WebWare: tblTchClean

**Consecuencias**

El Monitor de producción no podrá registrar datos en la base de datos.

**Acciones recomendadas**

Compruebe el servidor de WebWare.

---

### 111636, Tabla de base de datos creada

**Descripción**

La tabla tblTchClean fue añadida correctamente a la base de datos de WebWare.

---

### 111637, Fallo de creación de tabla de base de datos

**Descripción**

Imposible crear la tabla de WebWare: tblNavigSrchSp.

**Consecuencias**

El Monitor de producción no podrá registrar datos en la base de datos.

**Acciones recomendadas**

Compruebe el servidor de WebWare.

## 6 Resolución de problemas según el registro de eventos

---

6.10 11 xxxx

### Continuación

---

#### 111638, Tabla de base de datos creada

##### Descripción

La tabla tblNavigSrchSp fue añadida correctamente a la base de datos de WebWare.

---

#### 111639, Fallo de creación de tabla de base de datos

##### Descripción

Imposible crear la tabla de WebWare: tblNavigMeas1D.

##### Consecuencias

El Monitor de producción no podrá registrar datos en la base de datos.

##### Acciones recomendadas

Compruebe el servidor de WebWare.

---

#### 111640, Tabla de base de datos creada

##### Descripción

La tabla tblNavigMeas1D fue añadida correctamente a la base de datos de WebWare.

---

#### 111641, Fallo de creación de tabla de base de datos

##### Descripción

Las tablas de la base de datos de WebWare deben crearse en el modo Automático.

##### Consecuencias

El Monitor de producción no podrá registrar datos en la base de datos.

##### Acciones recomendadas

Cambie al modo Automático y vuelva a intentarlo.

---

#### 111701, Error de servicios de antorcha

##### Descripción

Error de configuración de MechClean de servicios de antorcha. E/S *arg* NO encontrada.

---

#### 111702, Error de servicios de antorcha

##### Descripción

Error de configuración de MechClean de servicios de antorcha. Compruebe el dominio de configuración de PROC.

---

#### 111703, Error de servicios de antorcha

##### Descripción

Error de configuración de MechClean de servicios de antorcha. Los servicios de antorcha no pudieron encontrar: *arg/ arg* en la configuración de PROC.

---

#### 111704, Error de servicios de antorcha

##### Descripción

Error de configuración de MechClean de servicios de antorcha. Los servicios de antorcha intentaron utilizar un tipo no válido: *arg/ arg* en la configuración de PROC.

---

#### 111705, Error de servicios de antorcha

##### Descripción

Error de configuración de MechClean de servicios de antorcha. Los servicios de antorcha detectaron un error desconocido al intentar utilizar: *arg/ arg* en la configuración de PROC.

---

#### 111706, Error de servicios de antorcha

##### Descripción

Error de configuración de Wirecut de servicios de antorcha. Los servicios de antorcha no pudieron encontrar: *arg/ arg* en la configuración de PROC.

---

#### 111707, Error de servicios de antorcha

##### Descripción

Error de configuración de Wirecut de servicios de antorcha. Los servicios de antorcha intentaron utilizar un tipo no válido: *arg/ arg* en la configuración de PROC.

---

#### 111708, Error de servicios de antorcha

##### Descripción

Error de configuración de Wirecut de servicios de antorcha. Los servicios de antorcha detectaron un error desconocido al intentar utilizar: *arg/ arg* en la configuración de PROC.

---

#### 111709, Error de servicios de antorcha

##### Descripción

Error de configuración de Wirecut de servicios de antorcha. E/S *arg* NO encontrada.

Continúa en la página siguiente

---

### 111710, Error de servicios de antorcha

**Descripción**

Error de configuración de MechClean de servicios de antorcha. Compruebe el dominio de configuración de PROC.

---

### 111711, Error de servicios de antorcha

**Descripción**

Error de configuración de Spray de servicios de antorcha. Compruebe el dominio de configuración de PROC.

---

### 111712, Error de servicios de antorcha

**Descripción**

Error de configuración de Spray de servicios de antorcha. Los servicios de antorcha no pudieron encontrar: *arg/ arg* en la configuración de PROC.

---

### 111713, Error de servicios de antorcha

**Descripción**

Error de configuración de Spray de servicios de antorcha. Los servicios de antorcha intentaron utilizar un tipo no válido: *arg/ arg* en la configuración de PROC.

---

### 111714, Error de servicios de antorcha

**Descripción**

Error de configuración de Spray de servicios de antorcha. Los servicios de antorcha detectaron un error desconocido al intentar utilizar: *arg/ arg* en la configuración de PROC.

---

### 111715, Advertencia de servicios de antorcha

**Descripción**

Spray de servicios de antorcha tiene una E/S no configurada.

---

### 111716, Advertencia de servicios de antorcha

**Descripción**

Wirecut de servicios de antorcha tiene una E/S no configurada.

---

### 111717, Advertencia de servicios de antorcha

**Descripción**

MechClean de servicios de antorcha tiene una E/S no configurada.

---

### 111751, Error de configuración de navegador

**Descripción**

Error de configuración de navegador. E/S *arg* NO encontrada.

---

### 111752, Error de configuración de navegador

**Descripción**

Error de configuración de navegador. El navegador no pudo encontrar: *arg/ arg* en la configuración de PROC.

---

### 111753, Error de configuración de navegador

**Descripción**

Error de configuración de navegador. El navegador intentó utilizar un tipo no válido: *arg/ arg* en la configuración de PROC.

---

### 111754, Error de configuración de navegador

**Descripción**

Error de configuración de navegador. El navegador detectó un error desconocido al intentar utilizar: *arg/ arg* en la configuración de PROC.

---

### 111755, Error de navegador

**Descripción**

No se encuentra ninguna esfera con el nombre *arg*.

**Causas probables**

El punto nominal no tiene una exactitud suficiente.  
El radio de búsqueda es demasiado pequeño.

---

### 111756, Aviso de configuración de navegador

**Descripción**

El navegador tiene una E/S no configurada.

---

### 111800, Parámetro de ajuste no válido

**Descripción**

Tarea:*arg*

Contexto: *arg*

*arg* no es un parámetro de ajuste válido.

Arcitune sólo permite los parámetros del 20 al 29 y del 31 al 41.

---

### 111801, Número de programación no válido

**Descripción**

Tarea:*arg*

Contexto: *arg*

Continúa en la página siguiente

## 6 Resolución de problemas según el registro de eventos

---

6.10 11 xxxx

### Continuación

*arg* no es un número de programación válido.  
Arcitune sólo permite las programaciones de la 1 a la 99.

Código de error: *arg*  
Unidad interna: *arg*

---

#### 111802, Versión de archivo SID no admitida

**Descripción**  
Tarea:*arg*  
Contexto: *arg*  
No se admite la versión del archivo SID.

---

#### 111809, Error de tensión de CC excesiva

**Descripción**  
Unidad de E/S: *arg*  
Código de error: *arg*  
Unidad interna: *arg*

---

#### 111803, Unidad de E/S predeterminada no especificada

**Descripción**  
Tarea:*arg*  
No se ha especificado ninguna unidad de E/S predeterminada.  
InstancePath: /PROC/ARCI\_USER\_PROP/*arg*  
Atributo: use\_default\_io

---

#### 111810, Error de temperatura excesiva

**Descripción**  
Unidad de E/S: *arg*  
Código de error: *arg*  
Unidad interna: *arg*

---

#### 111804, Datos de configuración no encontrados

**Descripción**  
Tarea:*arg*  
InstancePath: *arg*  
Atributo: *arg*

---

#### 111811, Error de tensión principal excesiva

**Descripción**  
Unidad de E/S: *arg*  
Código de error: *arg*  
Unidad interna: *arg*

---

#### 111805, Error de EPROM

**Descripción**  
Unidad de E/S: *arg*  
Código de error: *arg*  
Unidad interna: *arg*

---

#### 111812, Error de tensión de CC

**Descripción**  
WDU: 3 V (batería)  
PS: +15 VC  
Unidad de E/S: *arg*  
Código de error: *arg*  
Unidad interna: *arg*

---

#### 111806, Error de RAM

**Descripción**  
Unidad de E/S: *arg*  
Código de error: *arg*  
Unidad interna: *arg*

---

#### 111813, Error de tensión de CC

**Descripción**  
PS: -15 VC  
Unidad de E/S: *arg*  
Código de error: *arg*  
Unidad interna: *arg*

---

#### 111807, Error de RAM externa

**Descripción**  
Unidad de E/S: *arg*  
Código de error: *arg*  
Unidad interna: *arg*

---

#### 111814, Error de tensión de CC

**Descripción**  
PS: +15 V VB  
Unidad de E/S: *arg*  
Código de error: *arg*  
Unidad interna: *arg*

---

#### 111808, Error de alimentación a 5 V

**Descripción**  
Unidad de E/S: *arg*

Continúa en la página siguiente



---

### 111815, Error de servo de intensidad / servo de velocidad de hilo

**Descripción**Unidad de E/S: *arg*Código de error: *arg*Unidad interna: *arg*

---

### 111816, Error de comunicación

**Descripción**

Advertencia de bus interno.

Unidad de E/S: *arg*Código de error: *arg*Unidad interna: *arg*

---

### 111818, Error de comunicación

**Descripción**

Bus interno desactivado.

Unidad de E/S: *arg*Código de error: *arg*Unidad interna: *arg*

---

### 111819, Mensaje perdido

**Descripción**

Se ha perdido un mensaje en el bus interno.

Unidad de E/S: *arg*Código de error: *arg*Unidad interna: *arg*

---

### 111821, Perdido el contacto con MEK

**Descripción**Unidad de E/S: *arg*Código de error: *arg*Unidad interna: *arg*

---

### 111822, Perdido el contacto con LUD

**Descripción**Unidad de E/S: *arg*Código de error: *arg*Unidad interna: *arg*

---

### 111823, Error de memoria alimentada por batería

**Descripción**Unidad de E/S: *arg*Código de error: *arg*Unidad interna: *arg*

---

### 111824, Ajustes no aceptados

**Descripción**Unidad de E/S: *arg*Código de error: *arg*Unidad interna: *arg*

---

### 111825, Ajustes incompatibles

**Descripción**Unidad de E/S: *arg*Código de error: *arg*Unidad interna: *arg*

---

### 111826, Desbordamiento en búfer de transmisión

**Descripción**Unidad de E/S: *arg*Código de error: *arg*Unidad interna: *arg*

---

### 111827, Desbordamiento en búfer de recepción

**Descripción**Unidad de E/S: *arg*Código de error: *arg*Unidad interna: *arg*

---

### 111829, Formato de datos de soldadura no compatible

**Descripción**Unidad de E/S: *arg*Código de error: *arg*Unidad interna: *arg*

---

### 111830, Error de dispositivo de vigilancia

**Descripción**Unidad de E/S: *arg*Código de error: *arg*Unidad interna: *arg*

---

### 111832, Desbordamiento de pila

**Descripción**Unidad de E/S: *arg*Código de error: *arg*Unidad interna: *arg**Continúa en la página siguiente*

## 6 Resolución de problemas según el registro de eventos

---

6.10 11 xxxx

### Continuación

---

#### 111833, No hay flujo de agua

##### Descripción

Unidad de E/S: *arg*

Código de error: *arg*

Unidad interna: *arg*

---

#### 111834, Perdido el contacto con la tarjeta de TIG

##### Descripción

Unidad de E/S: *arg*

Código de error: *arg*

Unidad interna: *arg*

---

#### 111850, Parámetro de ajuste no válido

##### Descripción

Tarea: *arg*

Contexto: *arg*

*arg* no es un parámetro de ajuste válido.

MigRobTune permite los parámetros del 20 al 29 y del 31 al 41.

---

#### 111851, Número de programación no válido

##### Descripción

Tarea: *arg*

Contexto: *arg*

*arg* no es un número de programación válido.

MigRobTune sólo permite las programaciones de 1 a 99.

---

#### 111852, Archivo SID no admitido

##### Descripción

Tarea: *arg*

Contexto: *arg*

La versión del archivo SID no se admite.

---

#### 111853, Unidad de E/S predeterminada no especificada

##### Descripción

Tarea: *arg*

Unidad de E/S predeterminada no especificada.

InstancePath: /PROC/MIGROB\_USER\_PROP/*arg*

Atributo: use\_default\_io

---

#### 111854, Datos de configuración no encontrados

##### Descripción

Tarea: *arg*

InstancePath: *arg*

Continúa en la página siguiente

498

Atributo: *arg*

---

#### 111855, La programación no existe

##### Descripción

La programación *arg* no existe en la fuente de alimentación *arg*, in *arg*.

##### Consecuencias

Los resultados de soldadura no serán los esperados.

##### Acciones recomendadas

Asegúrese de crear la programación antes de usarla en una instrucción de soldadura.

---

#### 111856, Error de memoria de programas (EPROM)

##### Descripción

La memoria de programas está dañada en la unidad *arg*.

Código de fallo: *arg*

Unidad interna: *arg*

##### Acciones recomendadas

Reinicie la máquina. Si el fallo no desaparece, solicite la ayuda de un técnico de servicio.

---

#### 111857, Error de RAM de microprocesador

##### Descripción

El microprocesador no puede escribir ni leer de la memoria interna de la unidad *arg*.

Código de fallo: *arg*

Unidad interna: *arg*

##### Acciones recomendadas

Reinicie la máquina. Si el fallo no desaparece, solicite la ayuda de un técnico de servicio.

---

#### 111858, Error de RAM externa

##### Descripción

El microprocesador no puede escribir ni leer de la memoria externa de la unidad *arg*.

Código de fallo: *arg*

Unidad interna: *arg*

##### Acciones recomendadas

Reinicie la máquina. Si el fallo no desaparece, solicite la ayuda de un técnico de servicio.

---

### 111859, Tensión de alimentación de 5 V demasiado baja

**Descripción**

La tensión de alimentación es demasiado baja en la unidad *arg*.

Código de fallo: *arg*

Unidad interna: *arg*

**Consecuencias**

El proceso de soldadura actual se ha detenido y se impide la reanudación.

**Acciones recomendadas**

Apague la fuente de alimentación para restablecer la unidad.

Si el fallo no desaparece, solicite la ayuda de un técnico de servicio.

---

### 111860, Tensión de CC intermedia fuera de límites

**Descripción**

La tensión es excesiva o insuficiente en la unidad *arg*.

Código de fallo: *arg*

Unidad interna: *arg*

**Consecuencias**

La unidad de alimentación ha sido detenida y no puede ser iniciada.

**Causas probables**

Una tensión excesiva puede deberse a alteraciones temporales graves de la fuente de alimentación o a una alimentación débil (alta inductancia del suministro o pérdida de una fase).

**Acciones recomendadas**

Apague la fuente de alimentación para restablecer la unidad.

Si el fallo no desaparece, solicite la ayuda de un técnico de servicio.

---

### 111861, Alta temperatura

**Descripción**

El térmico de sobrecarga ha saltado en la unidad *arg*

Código de fallo: *arg*

Unidad interna: *arg*

**Consecuencias**

El proceso de soldadura actual se ha detenido y no puede ser reiniciado hasta el restablecimiento del corte.

**Acciones recomendadas**

Compruebe que las entradas o salidas de aire no estén bloqueadas u obturadas con suciedad. Compruebe el ciclo de

carga utilizado para asegurarse de que el equipo no se sobrecargue.

---

### 111862, Tensión principal excesiva

**Descripción**

La unidad de alimentación *arg* consume demasiada intensidad de la alimentación de CC que la alimenta.

Código de fallo: *arg*

Unidad interna: *arg*

**Consecuencias**

La unidad de alimentación ha sido detenida y no puede ser iniciada.

**Acciones recomendadas**

Apague la fuente de alimentación para restablecer la unidad.

Si el fallo no desaparece, solicite la ayuda de un técnico de servicio.

---

### 111863, Tensión insuficiente de la batería o la fuente de alimentación

**Descripción**

Unidad: *arg*

Consulte la descripción que corresponde a la unidad interna: *arg*

WDU: Tensión de batería baja de +3 V.

Tensión de batería demasiado baja en la unidad *arg*. Si la batería no es sustituida, se perderán todos los datos almacenados.

PS: Alimentación de +15 V

La alimentación es excesiva o insuficiente en la unidad *arg*.

Código de fallo: *arg*

**Acciones recomendadas**

Solicite la ayuda de un técnico de servicio.

---

### 111864, Alimentación de -15 V

**Descripción**

La alimentación es excesiva o insuficiente en la unidad *arg*.

Código de fallo: *arg*

Unidad interna: *arg*

**Acciones recomendadas**

Solicite la ayuda de un técnico de servicio.

---

### 111865, Alimentación de +24 V

**Descripción**

La alimentación es excesiva o insuficiente en la unidad *arg*.

Continúa en la página siguiente

## 6 Resolución de problemas según el registro de eventos

---

6.10 11 xxxx

### Continuación

Código de fallo: *arg*

Unidad interna: *arg*

#### Acciones recomendadas

Solicite la ayuda de un técnico de servicio.

---

### 111866, Error de servo de intensidad / servo de velocidad de hilo

#### Descripción

Unidad de E/S: *arg*

Código de error: *arg*

Unidad interna: *arg*

---

### 111867, Error de comunicación (aviso)

#### Descripción

La carga del bus CAN del sistema es excesiva temporalmente en la unidad *arg*.

Código de fallo: *arg*

Unidad interna: *arg*

#### Consecuencias

La unidad de alimentación o alimentación de hilo ha perdido el contacto con la unidad de datos de soldadura.

#### Acciones recomendadas

Compruebe que todos los equipos estén conectados correctamente. Si el fallo no desaparece, solicite la ayuda de un técnico de servicio.

---

### 111869, Error de comunicación

#### Descripción

El bus CAN del sistema ha dejado temporalmente de funcionar debido a la existencia de una carga excesiva.

Código de fallo: *arg*

Unidad interna: *arg*

#### Consecuencias

El proceso de soldadura actual se detiene.

#### Acciones recomendadas

Compruebe que todos los equipos estén conectados correctamente. Apague la fuente de alimentación para restablecer la unidad. Si el fallo no desaparece, solicite la ayuda de un técnico de servicio.

---

### 111870, Mensajes perdidos

#### Descripción

El microprocesador no es capaz de procesar los mensajes entrantes lo suficientemente rápido y se ha perdido información en la unidad *arg*.

Código de fallo: *arg*

Unidad interna: *arg*

#### Acciones recomendadas

Apague la fuente de alimentación para restablecer la unidad. Si el fallo no desaparece, solicite la ayuda de un técnico de servicio.

---

### 111872, Perdido el contacto con MEK

#### Descripción

Unidad: *arg*

Código de fallo: *arg*

Unidad interna: *arg*

---

### 111873, Contacto perdido

#### Descripción

La unidad de datos de soldadura (WDU) ha perdido el contacto con la unidad de alimentación (PS) de la unidad *arg*.

Código de fallo: *arg*

Unidad interna: *arg*

#### Consecuencias

El proceso de soldadura actual se detiene.

#### Acciones recomendadas

Compruebe los cables. Si el fallo no desaparece, solicite la ayuda de un técnico de servicio.

---

### 111874, Error de memoria en RAM de memoria de datos alimentada por batería

#### Descripción

La batería ha perdido tensión en la unidad *arg*.

Código de fallo: *arg*

Unidad interna: *arg*

#### Acciones recomendadas

Apague la fuente de alimentación para restablecer la unidad. La unidad de datos de soldadura se restablece.

*Continúa en la página siguiente*

---

### 111875, Valores establecidos no permitidos en la RAM

**Descripción**

Se han detectado valores no permitidos durante el arranque de la unidad *arg*.

Código de fallo: *arg*

Unidad interna: *arg*

**Acciones recomendadas**

Elimine todos los datos contenidos en la unidad de datos de soldadura.

Apague la alimentación principal para poner a cero la unidad. La unidad de soldadura se restablece.

---

### 111876, Valores establecidos incompatibles en la RAM

**Descripción**

Se han especificado combinaciones no permitidas de datos de soldadura en la unidad *arg*.

Código de fallo: *arg*

Unidad interna: *arg*

**Acciones recomendadas**

Apague la fuente de alimentación para restablecer la unidad. Si el fallo no desaparece, solicite la ayuda de un técnico de servicio.

---

### 111877, Desbordamiento de búfer de transmisión

**Descripción**

La unidad de datos de soldadura no consigue transmitir información a las otras unidades con una velocidad suficiente en la unidad *arg*.

Código de fallo: *arg*

Unidad interna: *arg*

**Acciones recomendadas**

Apague la fuente de alimentación para restablecer la unidad.

---

### 111878, Desbordamiento de búfer de recepción

**Descripción**

La unidad de datos de soldadura no consigue procesar la información de las otras unidades con una velocidad suficiente.

Código de fallo: *arg*

Unidad interna: *arg*

**Acciones recomendadas**

Apague la fuente de alimentación para restablecer la unidad.

---

### 111880, Formato de datos de soldadura no compatible

**Descripción**

Unidad de E/S: *arg*

Código de error: *arg*

Unidad interna: *arg*

---

### 111881, Error de programa

**Descripción**

Algún problema ha impedido que el procesador realice sus tareas normales en el programa de la unidad *arg*.

Código de fallo: *arg*

Unidad interna: *arg*

**Consecuencias**

El programa se reinicia automáticamente. El proceso de soldadura actual se detendrá.

**Acciones recomendadas**

Repase el manejo de los programas de soldadura durante la soldadura. Si el fallo se repite, solicite la ayuda de un técnico de servicio.

---

### 111883, Datos de programa perdidos

**Descripción**

La ejecución de programas no funciona en la unidad *arg*.

Código de fallo: *arg*

Unidad interna: *arg*

**Acciones recomendadas**

Apague la fuente de alimentación para restablecer la unidad. Si el fallo no desaparece, solicite la ayuda de un técnico de servicio.

---

### 111884, No hay flujo de agua

**Descripción**

Unidad de E/S: *arg*

Código de error: *arg*

Unidad interna: *arg*

---

### 111885, Perdido el contacto con la tarjeta de TIG

**Descripción**

Unidad de E/S: *arg*

Código de error: *arg*

Unidad interna: *arg*

## 6 Resolución de problemas según el registro de eventos

---

6.10 11 xxxx

### Continuación

---

#### 111900, Búfer de destino de elementos lleno

##### Descripción

Búfer de destino lleno para el área de trabajo *arg*.

Número de objetivo: *arg*.

Número de escena *arg*.

---

#### 111901, Transmisión sin muestreo

##### Descripción

Se ha recibido una transmisión sin ninguna señal de muestreo correspondiente para el área de trabajo *arg*.

Número de escena de transmisión *arg*.

Último muestreo recibido *arg*.

##### Acciones recomendadas

Compruebe las conexiones de hardware.

---

#### 111902, Transmisión recibida demasiado tarde

##### Descripción

Transmisión de elementos recibida demasiado tarde para el área de trabajo *arg*.

El objeto de trabajo correspondiente ya se ha sobrescrito.

Número de escena de transmisión *arg*.

Último muestreo recibido *arg*.

##### Acciones recomendadas

Compruebe la frecuencia de generación de posiciones.

---

#### 111903, Error de límites de transportador

##### Descripción

Error en el área de trabajo *arg*

Cinta transportadora *arg*

Los límites no están definidos correctamente.

##### Acciones recomendadas

Obligatorio: Entrar < Salir

O bien: Entrar < Salir < Parar < Salir

Indicado: *arg*

---

#### 111904, Advertencia de distancia de disparo

##### Descripción

La distancia de disparo es excesiva para el transportador *arg*.

La distancia de disparo está definida al máximo.

Máx.: *arg*.

Valor indicado: *arg*.

---

#### 111905, Advertencia de distancia de disparo

##### Descripción

La distancia de disparo es insuficiente para el transportador *arg*.

La distancia de disparo está definida al mínimo.

Mínimo: *arg*

Valor indicado: *arg*.

---

#### 111913, Opción Prepared for PickMaster no instalada.

##### Descripción

La opción Prepared for PickMaster no está instalada correctamente en el sistema.

##### Acciones recomendadas

Reinstale el sistema usando una clave adecuada que contenga la opción Prepared for PickMaster.

---

#### 111914, Fallo de mensaje de enlace ascendente

##### Descripción

El sistema no ha podido enviar un mensaje de enlace ascendente.

Estado: *arg*

##### Acciones recomendadas

Compruebe la conexión de red.

Compruebe el estado del sistema remoto.

---

#### 111915, Imposible abrir el objeto de trabajo

##### Descripción

Se ha producido un error al abrir el objeto de trabajo: *arg* para el área de trabajo: *arg*.

Estado *arg*.

##### Consecuencias

La ejecución del programa se detendrá inmediatamente.

##### Causas probables

No existe ningún objeto de trabajo *arg* en los módulos de RAPID cargados.

##### Acciones recomendadas

Compruebe que exista el nombre de dato del objeto de trabajo.

---

#### 111916, Falta el nombre de la herramienta para el objetivo

##### Descripción

No existía ninguna herramienta para el objetivo del área de trabajo: *arg*.

Continúa en la página siguiente

Estado *arg*.

### Acciones recomendadas

Compruebe el nombre de herramienta del objetivo.

---

### 111917, Falta el nombre de la lista de acciones

#### Descripción

No hay ningún nombre de lista de acción para el objetivo del área de trabajo: *arg*.

Estado *arg*.

### Acciones recomendadas

Compruebe el nombre de herramienta del objetivo.

---

### 111918, Falta el nombre del objeto de trabajo del área de trabajo

#### Descripción

No había ningún objeto de trabajo para el área de trabajo: *arg*.

Estado *arg*.

### Acciones recomendadas

Compruebe el nombre del objeto de trabajo para el área de trabajo.

---

### 111920, Faltan los datos de herramienta para el conjunto de operaciones generado

#### Descripción

No se encuentran los datos de herramienta para el conjunto de operaciones generado en el área de trabajo *arg*.

#### Consecuencias

No es posible ejecutar el proyecto.

#### Causas probables

Datos de herramienta no configurados correctamente para el robot en la configuración de línea de PickMaster.

### Acciones recomendadas

Compruebe los datos de herramienta utilizados en la configuración de línea de PickMaster.

---

### 111921, Objetivo restablecido tras mover el puntero de programa

#### Descripción

El objetivo actual del área de trabajo "*arg*" con *arg* productos se restablece a su origen y se ejecutará de nuevo.

#### Consecuencias

El objetivo actual y la operación *arg* de la capa *arg* se ejecutarán de nuevo.

#### Causas probables

El PP fue movido cuando no había ningún objetivo finalizado.

Dado que no es posible asegurar el contexto de programa, se ejecutará toda la operación desde el principio.

### Acciones recomendadas

Asegúrese de que la herramienta esté vacía y borrada, dado que se ejecutará todo el ciclo desde el principio.

Reinicie a velocidad reducida para evitar un comportamiento inesperado.

---

### 111922, Objetivos perdidos tras mover el puntero de programa

#### Descripción

*arg* objetivos con *arg* productos en el área de trabajo "*arg*" se pierden debido a la interrupción de la operación.

#### Consecuencias

El objetivo actual y la operación *arg* de la capa *arg* se perderán.

#### Causas probables

El PP fue movido una vez finalizado al menos un objetivo de la operación.

Dado que no es posible asegurar el contexto de programa, se ejecutará la operación siguiente.

### Acciones recomendadas

Asegúrese de que la herramienta esté vacía y borrada, dado que se ejecutará todo el ciclo desde el principio. Una operación no finalizada puede ser finalizada manualmente.

Reinicie a velocidad reducida para evitar un comportamiento inesperado.

---

### 111923, Objetivos perdidos tras la confirmación LOST

#### Descripción

*arg* objetivos con *arg* productos en el área de trabajo "*arg*" se pierden debido a la interrupción de la operación.

#### Consecuencias

El objetivo actual y la operación *arg* de la capa *arg* se perderán.

#### Causas probables

La última confirmación de objetivo fue cambiada a LOST una vez finalizado al menos un objetivo de la operación.

Dado que no es posible finalizar la operación, se ejecutará la operación siguiente.

## 6 Resolución de problemas según el registro de eventos

---

6.10 11 xxxx

### Continuación

#### Acciones recomendadas

Asegúrese de que la herramienta esté vacía y borrada, dado que se ejecutará todo el ciclo desde el principio. Una operación no finalizada puede ser finalizada manualmente.

Reinicie a velocidad reducida para evitar un comportamiento inesperado.

---

### 111924, Gestor de operación no utilizado

#### Descripción

Tarea: *arg*

Fallo de la función *arg*. Los objetivos actuales de esta operación se perderán.

Ref. de programa: *arg*

#### Consecuencias

No es posible finalizar esta operación. La ejecución se detendrá si no se toma ninguna acción en el gestor de ERROR.

#### Causas probables

Esto puede deberse a un impulso en la señal de ejecución de robot tras la captura del descriptor de la operación. Existe una mayor probabilidad de que esto ocurra si la operación de colocación múltiple.

#### Acciones recomendadas

1. Mueva el PP a Main y reinicie la ejecución.
2. Utilice un gestor de ERROR y ejecute, es decir, ExitCycle.

Recuperación: *arg*

---

### 111925, Imposible abrir la señal del área de trabajo de PM

#### Descripción

Se ha producido un error al abrir la señal *arg* configurada en PickMaster para el área de trabajo: *arg*. (Estado interno *arg*.)

#### Consecuencias

El proyecto de PickMaster actual no se ejecutará.

#### Causas probables

La señal de área de trabajo falta en la configuración de E/S del controlador de robot.

La unidad de E/S no se está ejecutando.

#### Acciones recomendadas

1. Compruebe el nombre de la señal en la configuración de área de trabajo de PickMaster.
2. Compruebe el nombre de la señal en la configuración de E/S del controlador de robot.
3. Compruebe si la unidad de E/S está en funcionamiento.

Continúa en la página siguiente

---

### 111927, Señal de grupo PM demasiado corta para el área de trabajo

#### Descripción

La señal de grupo de PickMaster *arg* configurada para el área de trabajo *arg* tiene un número insuficiente de bits. El número de bits necesario es *arg*.

#### Consecuencias

El proyecto actual no podrá ejecutarse.

#### Causas probables

La señal tiene un número de bits insuficiente definido en la configuración de E/S del controlador.

#### Acciones recomendadas

Compruebe la configuración de E/S del controlador de la señal.

---

### 111928, Fallo de reinicio de trabajo

#### Descripción

El reinicio de un trabajo falló en el área de trabajo *arg*.

#### Consecuencias

El área de trabajo ha entrado en un estado de error de respuesta.

#### Causas probables

Contador de capas inicial = *arg* y contador de productos inicial = *arg*, más que el número total de capas del trabajo (= *arg*).

#### Acciones recomendadas

Corrija el contador de capas inicial y el contador de productos inicial. Reinicie el trabajo.

---

### 111929, Fallo de reinicio de trabajo

#### Descripción

El reinicio de un trabajo falló en el área de trabajo *arg*.

#### Consecuencias

El área de trabajo ha entrado en un estado de error de respuesta.

#### Causas probables

Contador de productos inicial *arg* es mayor que el número de productos de la capa superior (= *arg*).

#### Acciones recomendadas

Corrija el contador de productos inicial y reinicie el trabajo.

---

### 111930, Fallo de reinicio de trabajo

#### Descripción

El reinicio de un trabajo falló en el área de trabajo *arg*.



### Consecuencias

El área de trabajo ha entrado en un estado de error de respuesta.

### Causas probables

Contador de productos inicial = *arg*; no coincide con una operación completa para la capa superior incompleta. El contador de capas inicial está especificado como = *arg*.

### Acciones recomendadas

Corrija el contador de productos inicial o el de capas inicial.  
Reinicie el trabajo.

---

### 111931, Se ha parado un trabajo no terminado.

#### Descripción

Se ha parado un trabajo no terminado en el área de trabajo *arg*.  
Número de capas completas en la pila = *arg*. Número de productos de la capa superior = *arg*.

---

### 111950, Ningún flujo de PickMaster a recuperar

#### Descripción

Tarea: *arg*  
La instrucción *arg* ha fallado.  
Ref. de programa: *arg*

#### Causas probables

No hay ningún flujo preparado al ejecutar la instrucción.  
No hay ningún valor de *arg* o se usa un valor bajo en *arg* en esta instrucción.

#### Acciones recomendadas

Utilice un gestor de errores y ejecute una instrucción RETRY con la instrucción. Si se usa un valor de *arg* y este error se produce con frecuencia, aumenta el valor de *arg*.  
Recuperación: *arg*

---

### 111951, Error de valor

#### Descripción

Tarea: *arg*  
Valor no válido en el argumento *arg*.  
Ref. de programa *arg*

#### Consecuencias

La ejecución del programa se detendrá inmediatamente.

#### Causas probables

Error en el programa de RAPID.

#### Acciones recomendadas

Compruebe el valor.*arg* debe ser un número entero positivo.

---

### 111952, Error de ejecución

#### Descripción

Tarea: *arg*  
No se permite a la tarea ejecutar la instrucción *arg*.  
Ref. de programa *arg*

#### Causas probables

La tarea no está configurada para controlar unidades mecánicas.

#### Acciones recomendadas

Modifique la configuración o elimine la instrucción.

---

### 111953, Imposible recuperar la operación

#### Descripción

Tarea: *arg*  
La instrucción *arg* ha fallado.  
Ref. de programa: *arg*

#### Causas probables

No hay ninguna operación a recuperar al ejecutar la instrucción.  
No hay ningún valor de *arg* o se usa un valor bajo en *arg* en esta instrucción.

#### Acciones recomendadas

Utilice un gestor de errores y ejecute una instrucción RETRY con la instrucción. Si se usa un valor de *arg* y este error se produce con frecuencia, aumenta el valor de *arg*.  
Recuperación: *arg*

---

### 111954, Imposible recuperar los objetivos

#### Descripción

Tarea: *arg*  
La instrucción *arg* ha fallado.  
Ref. de programa: *arg*

#### Causas probables

No hay ningún objetivo preparado al ejecutar la instrucción.  
No hay ningún valor de *arg* o se usa un valor bajo en *arg* en esta instrucción.

#### Acciones recomendadas

Utilice un gestor de errores y ejecute una instrucción RETRY con la instrucción. Si se usa un valor de *arg* y este error se produce con frecuencia, aumenta el valor de *arg*.  
Recuperación: *arg*

---

### 111956, Valor incorrecto en el parámetro

#### Descripción

Tarea: *arg*

Continúa en la página siguiente

## 6 Resolución de problemas según el registro de eventos

---

6.10 11 xxxx

### Continuación

El parámetro *arg* tiene el valor *arg*. Los únicos valores que pueden usarse para *arg* son los valores predefinidos para *arg*

Ref. de programa: *arg*

#### Consecuencias

La ejecución del programa se detendrá inmediatamente.

#### Causas probables

Valor incorrecto en el parámetro *arg*.

#### Acciones recomendadas

Valor cambiado en el parámetro *arg*.

---

### 111957, Ningún proyecto activo

#### Descripción

Tarea: *arg*

La instrucción/función *arg* ha detectado que el proyecto se ha detenido.

El código de RAPID no puede seguir ejecutándose sin ningún proyecto activo.

Ref. de programa: *arg*

#### Consecuencias

La ejecución del programa se detendrá inmediatamente.

#### Causas probables

- 1) El proyecto se ha detenido.
- 2) Se ha producido una caída de alimentación y el programa de RAPID se ha iniciado sin volver a iniciar el proyecto.
- 3) Se ha realizado un arranque en caliente y el programa de RAPID se ha iniciado sin volver a iniciar el proyecto.

#### Acciones recomendadas

Inicie un proyecto.

En algunos casos, debe mover el PP a Main.

---

### 111958, Ningún proyecto activo

#### Descripción

Tarea: *arg*

La instrucción *arg* ha fallado.

Ref. de programa *arg*

#### Consecuencias

La ejecución del programa se detendrá inmediatamente.

#### Causas probables

No hay ningún proyecto en funcionamiento al ejecutar la instrucción.

No hay ningún valor de *arg* o se usa un valor bajo en *arg* en esta instrucción.

#### Acciones recomendadas

Utilice un gestor de errores y ejecute una instrucción RETRY con la instrucción.

Recuperación: *arg*

---

### 111959, No hay ningún dato de objeto de trabajo válido

#### Descripción

Tarea: *arg*

Fallo de la instrucción *arg*.

Ninguna área de trabajo tiene referencia a un dato de objeto de trabajo de nombre *arg*.

Ref. de programa *arg*

#### Consecuencias

La ejecución del programa se detendrá inmediatamente.

#### Acciones recomendadas

Utilice un gestor de errores y ejecute una instrucción RETRY con la instrucción y otro dato de objeto de trabajo como parámetro.

Recuperación: *arg*

---

### 111960, Se usa un descriptor no válido

#### Descripción

Tarea: *arg*

La instrucción *arg* ha fallado.

El descriptor de área de trabajo utilizado se refiere a un objeto que no existe.

Ref. de programa: *arg*

#### Consecuencias

La ejecución del programa se detendrá inmediatamente.

#### Causas probables

Se ha ejecutado una instrucción/función sin un descriptor válido.

El descriptor de área de trabajo no se ha capturado correctamente, o bien se trata de un reinicio tras una caída de alimentación.

#### Acciones recomendadas

Consulte el manual para saber cómo obtener descriptores válidos para las áreas de trabajo.

---

### 111962, Manejador de objetivo no válido

#### Descripción

Tarea: *arg*

La instrucción *arg* ha fallado.

Continúa en la página siguiente

El manejador de objetivo utilizado se refiere a un objeto que no existe o no está inicializado.

Ref. de programa: *arg*

### Consecuencias

La ejecución del programa se detendrá inmediatamente.

### Causas probables

Se ha ejecutado una instrucción/función sin un descriptor válido.

El manejador de objetivo no se ha capturado correctamente, o bien se trata de un reinicio tras una caída de alimentación.

### Acciones recomendadas

Reinicie el proyecto o rescriba el programa de RAPID.

---

### 111963, Manejador de acción no válido

#### Descripción

Tarea: *arg*

La instrucción *arg* ha fallado.

El manejador de acción utilizado se refiere a un objeto que no existe o no está inicializado.

Ref. de programa: *arg*

#### Consecuencias

La ejecución del programa se detendrá inmediatamente.

#### Causas probables

Se ejecuta una instrucción/función sin ningún manejador válido.

El manejador de acción no se ha capturado correctamente o se trata de un reinicio tras una caída de alimentación.

#### Acciones recomendadas

Reinicie el proyecto o rescriba el programa de RAPID.

---

### 111964, Evento de error disparado

#### Descripción

Tarea: *arg*

La instrucción *arg* ha fallado.

El área de trabajo *arg* cambia al estado de error tras un evento de error.

Ref. de programa: *arg*

#### Consecuencias

Imposible ejecutar el programa hasta que el error esté resuelto.

#### Causas probables

1. La señal de origen del error ha cambiado el área de trabajo a un estado de error.

2. Se ha utilizado Detener inmediatamente.

### Acciones recomendadas

Resuelva la causa de la situación y utilice una de las opciones de reinicio.

---

### 112000, Imposible abrir la señal

#### Descripción

Se ha producido un error al abrir la señal *arg* para *arg*.

La señal debe ser de tipo *arg*.

Estado *arg*.

#### Consecuencias

La ejecución se detiene inmediatamente.

#### Causas probables

Tipo de señal o nombre de señal incorrecto.

#### Acciones recomendadas

Compruebe el nombre y el tipo de la señal.

---

### 112001, Error de flujo de PickMaster

#### Descripción

El flujo con nombre *arg* se encuentra en un estado de error interno.

#### Consecuencias

El flujo se detendrá y no se usará hasta que el proyecto sea detenido y reiniciado.

#### Causas probables

Se ha producido un error interno.

#### Acciones recomendadas

Guarde los diagnósticos del sistema en Panel de control - Diagnósticos y envíelos a Robotics Product Support.

---

### 112002, Imposible recuperar el formato de PickMaster

#### Descripción

El flujo *arg* no pudo solicitar un formato con el número de índice *arg*.

La respuesta vino del área de trabajo *arg*.

#### Consecuencias

El flujo se detiene inmediatamente.

#### Causas probables

El archivo de configuración está dañado o incompleto.

Respuesta incorrecta de las señales de E/S.

#### Acciones recomendadas

Verifique la configuración del proyecto con la aplicación PickMaster para PC.

Continúa en la página siguiente

## 6 Resolución de problemas según el registro de eventos

---

6.10 11 xxxx

### Continuación

Busque errores internos.

---

#### 112003, Fallo de mensaje de enlace ascendente

##### Descripción

El sistema no ha podido enviar un mensaje de enlace ascendente.

Estado: *arg*

##### Acciones recomendadas

Compruebe la conexión de red.

Compruebe el estado del sistema remoto.

---

#### 112050, Proyecto iniciándose

##### Descripción

El proyecto *arg* se está iniciando.

---

#### 112051, Proyecto iniciado

##### Descripción

El proyecto *arg* ha sido iniciado.

---

#### 112052, Proyecto detenido

##### Descripción

Proyecto *arg* detenido

---

#### 112053, Imposible iniciar el proyecto

##### Descripción

Imposible iniciar el proyecto *arg*.

Consulte los registros de eventos para obtener más información acerca de por qué no fue posible iniciar el proyecto.

Compruebe también si hay errores internos.

##### Consecuencias

El proyecto no se ha iniciado. Se encuentra en el estado detenido.

##### Causas probables

El archivo XML está dañado o se ha producido algún error interno.

##### Acciones recomendadas

Compruebe el archivo XML y consulte los registros de eventos para obtener más información acerca de por qué no fue posible iniciar el proyecto.

---

#### 112054, Proyecto ya iniciado

##### Descripción

El proyecto *arg* ya estaba iniciado.

*Continúa en la página siguiente*

508

Detenga el proyecto e inícielo de nuevo si el proyecto ha cambiado.

##### Consecuencias

La ejecución continuará.

##### Causas probables

Uso múltiple de la instrucción de RAPID PmStartProj con el mismo nombre de proyecto *arg*.

##### Acciones recomendadas

Detenga el proyecto si la configuración ha cambiado e inícielo de nuevo.

---

#### 112055, Ya se ha iniciado un proyecto

##### Descripción

Ya se ha iniciado el proyecto *arg*. No es posible iniciar otro proyecto hasta haber detenido el proyecto ya iniciado.

##### Consecuencias

El proyecto *arg* no se ha iniciado.

La ejecución del programa se detiene inmediatamente si la orden de inicio provino de RAPID.

##### Causas probables

Múltiples órdenes de inicio con distintos nombres de proyecto.

##### Acciones recomendadas

Compruebe los proyectos iniciados. Elimine uno de los inicios.

---

#### 112056, Lista de datos completa

##### Descripción

La lista de datos interna estaba llena al intentar almacenar la variable *arg*.

##### Consecuencias

Los objetivos que dependan de esta variable no se ejecutarán.

##### Causas probables

Es posible que el proyecto sea demasiado grande.

##### Acciones recomendadas

Reconfigure el proyecto.

---

#### 112057, El nombre del proyecto es una cadena vacía

##### Descripción

El nombre del proyecto a iniciar no es válido.

##### Consecuencias

Proyecto no iniciado. La ejecución del programa se detendrá inmediatamente.

**Causas probables**

El nombre del proyecto no ha sido iniciado.

**Acciones recomendadas**

Compruebe el nombre de proyecto utilizado al iniciar el proyecto.

---

**112058, Detención del proyecto ordenada durante su inicio****Descripción**

Se ha recibido una orden de detención durante el inicio del proyecto *arg*.

**Consecuencias**

El proyecto *arg* no se ha iniciado.

**Causas probables**

Detención durante el inicio del proyecto. La detención puede provenir de otro cliente u otra tarea de RAPID.

**Acciones recomendadas**

No detenga el proyecto hasta haberlo iniciado correctamente.

---

**112059, Inicio continuado del proyecto.****Descripción**

En este momento se está ejecutando un inicio del proyecto *arg*.

**Consecuencias**

Si la orden de inicio proviene de RAPID, la ejecución de RAPID se detiene inmediatamente.

**Causas probables**

Órdenes de inicio desde múltiples clientes o tareas de RAPID al mismo tiempo.

**Acciones recomendadas**

Inicie el proyecto una única vez.

---

**112060, Detención del proyecto ordenada durante su inicio****Descripción**

Ejecución de RAPID detenida durante el inicio del proyecto. El proyecto *arg* no se ha iniciado.

**Consecuencias**

La ejecución de RAPID se detiene inmediatamente. El proyecto *arg* no se ha iniciado.

**Causas probables**

Se ha recibido una orden de detención de proyecto desde PickMaster, el FlexPendant, E/S o RAPID mientras se estaba ejecutando el inicio de un proyecto.

**Acciones recomendadas**

Pruebe a iniciar de nuevo el proyecto.

---

**112100, Archivo de proyecto de PickMaster demasiado antiguo****Descripción**

El archivo *arg* no se admite en esta versión de RobotWare.

**Consecuencias**

El archivo de proyecto necesario es demasiado antiguo y por tanto el proyecto se detiene.

**Causas probables**

La versión de PickMaster utilizada para configurar este proyecto es demasiado antigua para esta versión de RobotWare.

Versión requerida por RobotWare: *arg*

Versión de PickMaster utilizada para crear el archivo: *arg*

**Acciones recomendadas**

Actualice el proyecto usando al menos la versión *arg* de PickMaster.

---

**112101, No fue posible abrir el archivo necesario de PickMaster.****Descripción**

No fue posible abrir el archivo siguiente.

*arg*

Estado: *arg*

**Consecuencias**

El proyecto no puede ser cargado o no puede continuar su ejecución.

**Causas probables**

El archivo falta o ha sido manipulado.

**Acciones recomendadas**

Vuelva a transferir el proyecto desde el PC de PickMaster.

---

**112102, Falta un atributo en el nodo****Descripción**

Falta el atributo "*arg*" en el nodo.

**Consecuencias**

No se encuentra la información solicitada. La ejecución del proyecto se detiene.

*Continúa en la página siguiente*

## 6 Resolución de problemas según el registro de eventos

---

6.10 11 xxxx

### Continuación

#### Causas probables

El archivo de proyecto de PickMaster ha sido manipulado.

#### Acciones recomendadas

Vuelva a transferir el proyecto desde el PC de PickMaster.

---

### 112150, Imposible solicitar un nuevo conjunto de objetivos

#### Descripción

El proceso de bombeo de objetivos "arg" no pudo solicitar un nuevo conjunto de objetivos del proyecto.

#### Consecuencias

El último conjunto de operaciones disparado no puede ser transmitido a la cola del área de trabajo.

#### Causas probables

El conjunto de operaciones disparado (arg) no está configurado en el proyecto.

La combinación disparada de valor de E/S de producto (arg) y valor de E/S de formato (arg) no está configurada en el proyecto.

Status: arg

#### Acciones recomendadas

Revise la configuración del proyecto.

Compruebe los valores de las señales de los grupos de selección de producto y formato.

---

### 112151, Conjunto de objetivos incorrecto

#### Descripción

El conjunto de objetivos enviado al proceso de bombeo "arg" no es el solicitado.

#### Consecuencias

El último conjunto de operaciones disparado no puede ser transmitido a la cola del área de trabajo.

#### Causas probables

El conjunto de operaciones disparado no es correcto (arg) o los valores de E/S disparados no son correctos (arg).

Estado: arg

#### Acciones recomendadas

Revise la configuración del proyecto.

Compruebe los valores de las señales de los grupos de selección.

---

### 112152, Error de respuesta para el área de trabajo

#### Descripción

Se ha producido un error de respuesta para el área de trabajo esclava arg.

El número de posiciones generadas (producto = arg, formato = arg) no coincide con el número de posiciones solicitadas (producto = arg, formato = arg).

#### Consecuencias

El área de trabajo ha entrado en un estado de error de respuesta.

El robot no tendrá acceso al área de trabajo hasta que se hayan generado las posiciones correctas.

La ejecución de las posibles instrucciones que utilicen el área de trabajo puede quedar bloqueada.

#### Causas probables

No coinciden los valores de E/S de selección de producto para la solicitud de posición y la generación de posiciones.

No coinciden los valores de E/S de selección de formato para la solicitud de posición y la generación de posiciones.

#### Acciones recomendadas

Verifique la lógica de la secuencia y los valores de E/S de los equipos externos que actúen sobre las señales de E/S de producto y/o formato (por ejemplo un PLC).

Para recuperarse de un error de respuesta:

- 1) Verifique que las posiciones solicitadas estén disponibles en el área de trabajo.
- 2) Active una nueva generación de posiciones con los valores correctos de selección de E/S.

---

### 112200, Imposible abrir la señal

#### Descripción

Se ha producido un error al abrir la señal del evento de disparo. Nombre de señal: arg

#### Consecuencias

No será posible utilizar ninguna función de recuperación de errores de PickMaster que pueda generarse a partir de señales de E/S.

#### Causas probables

El nombre de señal no está configurado en la configuración de E/S.

#### Acciones recomendadas

Verifique el nombre de la señal de evento de disparo con la aplicación PickMaster.

Continúa en la página siguiente

---

### 112201, Imposible abrir la señal

**Descripción**

Se ha producido un error al abrir la señal del origen del error.

Nombre de señal: *arg*

**Consecuencias**

No será posible cambiar ningún origen de PickMaster al estado de error.

**Causas probables**

El nombre de señal no está configurado en la configuración de E/S.

**Acciones recomendadas**

Verifique el nombre del origen del error con la aplicación PickMaster para PC.

---

### 112202, Imposible abrir la señal

**Descripción**

Se ha producido un error al abrir la señal del mensaje de evento.

Nombre de señal: *arg*

**Consecuencias**

No será posible usar la funcionalidad de mensajes de PickMaster.

**Causas probables**

El nombre de señal no está configurado en la configuración de E/S.

**Acciones recomendadas**

Verifique el nombre del mensaje de evento con la aplicación PickMaster para PC.

---

### 112203, Valor incorrecto de origen de error de PickMaster

**Descripción**

El valor leído, *arg*, tras el disparo de un evento no coincide con uno o varios bits configurados en la señal de E/S *arg*.

**Consecuencias**

El sistema pasa al estado SYS STOP.

**Acciones recomendadas**

Verifique la configuración con la aplicación PickMaster para PC.

Verifique los equipos externos que generan el valor de la señal.

---

### 112204, Valor de mensaje incorrecto de PickMaster

**Descripción**

El valor leído, *arg*, tras el disparo de un evento no coincide con ninguno de los valores configurados en la señal de E/S *arg*.

**Acciones recomendadas**

Verifique la configuración con la aplicación PickMaster para PC.

Verifique los equipos externos que generan el valor de la señal.

---

### 112250, Limitación del tamaño del proyecto de PickMaster

**Descripción**

No hay memoria suficiente para el proyecto de PickMaster.

**Consecuencias**

No es posible ejecutar el proyecto de PickMaster seleccionado.

**Causas probables**

El proyecto seleccionado contiene demasiados datos para ser gestionado por el controlador de robot.

**Acciones recomendadas**

Reduzca el número de objetos del proyecto de PickMaster. Por ejemplo, reduzca el número de áreas de trabajo, conjuntos de operaciones, flujos, formatos y productos. Reduzca la complejidad de objetos del proyecto de PickMaster. Por ejemplo, reduzca el número de capas de los patrones de palés utilizados.

---

### 112350, Configuración de objetivo fuera de alcance

**Descripción**

Tarea: *arg*

No se ha encontrado ninguna configuración de robot válida dentro de alcance para este objetivo.

Ref. de programa: *arg*

**Consecuencias**

El robot no es capaz de moverse hasta la posición de objetivo.

**Causas probables**

La posición de objetivo está fuera de alcance.

No se ha encontrado ninguna configuración de robot dentro de alcance para el objetivo.

**Acciones recomendadas**

Mueva la posición del objetivo hasta que esté dentro del alcance del robot.

## 6 Resolución de problemas según el registro de eventos

---

6.10 11 xxxx

### Continuación

Compruebe si es posible alcanzar la posición del objetivo sin el control de configuración del robot (ConfJ\Off, ConfL\Off).

Utilice un gestor de errores y ejecute una instrucción RETRY con la instrucción. ERRNO para recuperación = *arg* .

---

### 112351, Imposible calcular el límite de ejes

#### Descripción

Tarea: *arg*

El cálculo del límite de ejes ha fallado.

Ref. de programa: *arg*

#### Consecuencias

No es posible calcular el ángulo de eje debido a las limitaciones de ángulo.

#### Causas probables

Límites de ángulo demasiado reducidos.

#### Acciones recomendadas

Revise los límites aplicables a las instrucciones.

Utilice un gestor de errores y ejecute una instrucción RETRY con la instrucción.

Recuperación: *arg*

---

### 112352, Valor de limitación incorrecto

#### Descripción

Tarea: *arg*

Los límites de coordenadas no son válidos.

Ref. de programa: *arg*

#### Consecuencias

No es posible calcular la coordenada.

#### Causas probables

Valor de límite incorrectos.

#### Acciones recomendadas

Revise los límites aplicables a las instrucciones.

Utilice un gestor de errores y ejecute una instrucción RETRY con la instrucción.

Recuperación: *arg*

---

### 112353, Valor de pieza intermedia no válido

#### Descripción

Tarea: *arg*

El valor de pieza intermedia no es válido. El argumento InterMidPart debe estar entre 0 y 1.

Ref. de programa: *arg*

#### Consecuencias

No es posible calcular la posición intermedia.

*Continúa en la página siguiente*

#### Causas probables

Valor de InterMidPart incorrecto.

#### Acciones recomendadas

Revise el valor de InterMidPart de la instrucción.

---

### 112354, Nombre de señal de evento desconocido

#### Descripción

Tarea: *arg*

El nombre de señal de evento *arg* es desconocido.

Ref. de programa: *arg*

#### Consecuencias

No es posible definir el evento.

#### Causas probables

Nombre de señal incorrecto en el proyecto de PickMaster o la configuración de la línea.

#### Acciones recomendadas

Revise el nombre de la señal en el proyecto de PickMaster o la configuración de la línea.

---

### 112355, Demasiados eventos

#### Descripción

Tarea: *arg*

Hay demasiados eventos de disparo definidos para un movimiento. Se permite un máximo de 8, pero en este caso hay *arg* definidos.

Ref. de programa: *arg*

#### Consecuencias

No es posible definir todos los eventos.

#### Causas probables

Error en la configuración de PickMaster.

#### Acciones recomendadas

Revise la configuración de PickMaster.

---

### 112356, Tipo de evento desconocido

#### Descripción

Tarea: *arg*

El tipo de evento *arg* es desconocido.

Ref. de programa: *arg*

#### Consecuencias

No es posible establecer el evento.

#### Causas probables

Error en el código de RAPID.

Error en la configuración de PickMaster.



### Acciones recomendadas

Compruebe si el número de tipo de evento está definido entre las variables incorporadas del tipo pm\_eventtype.  
Revise la configuración de PickMaster.

---

### 112357, Tipo desconocido de acción de objetivo

#### Descripción

Tarea: *arg*

El tipo de acción de objetivo *arg* es desconocido.

Ref. de programa: *arg*

#### Consecuencias

No es posible realizar la acción.

#### Causas probables

Error en el código de RAPID.

Error en la configuración de PickMaster.

#### Acciones recomendadas

Compruebe si el número de tipo de acción está definido entre las variables incorporadas del tipo pm\_actiontype.  
Revise la configuración de PickMaster.

---

### 112358, Tipo de movimiento desconocido

#### Descripción

Tarea: *arg*

El tipo de movimiento *arg* es desconocido.

Ref. de programa: *arg*

#### Consecuencias

No es posible realizar el movimiento.

#### Causas probables

Error en el código de RAPID.

Error en la configuración de PickMaster.

#### Acciones recomendadas

Compruebe si el número de tipo de movimiento está definido entre las variables incorporadas del tipo pm\_movetype.  
Revise la configuración de PickMaster.

---

### 112359, La búsqueda de pila detectó una pila vacía

#### Descripción

La búsqueda de pila detectó una pila vacía.

Tarea: *arg*

La instrucción *arg* ha fallado.

Ref. de programa: *arg*

### Consecuencias

Imposible finalizar la operación actual a no ser que se implemente un gestor de errores.

### Causas probables

- 1) La pila está vacía, o bien:
- 2) El punto central de herramienta de los datos de búsqueda de herramienta, la configuración de la herramienta, no está definido correctamente.
- 3) La ubicación esperada de la pila no es correcta.
- 4) La señal de paro de búsqueda no se disparó correctamente.

### Acciones recomendadas

Si la pila no está vacía:

Compruebe la definición del punto central de herramienta para los datos de búsqueda de herramienta.

Compruebe la definición del objeto de trabajo, la base de coordenadas de ajuste, la base de coordenadas del área de trabajo

y la base de coordenadas de desplazamiento.

Compruebe que la señal de paro de búsqueda se dispare correctamente.

Si la pila está vacía:

Este error puede recuperarse con ayuda de los gestores de errores de las rutinas

Operate() y OperateSequence().

Recuperación: *arg*.

- 1) Cambie el valor de la señal de repetición de búsqueda tras ajustar la pila.
- 2) Utilice REINTENTAR para volver a ejecutar la operación.

---

### 112360, Búsqueda de pila ajustada a capas de pila

#### Descripción

La búsqueda de pila ha ajustado el número de capas disponibles en la pila.

Tarea: *arg*

Instrucción: *arg*.

Ref. de programa: *arg*

#### Causas probables

La altura real de la pila era menor de lo configurado en PickMaster.

#### Acciones recomendadas

No se requiere ninguna acción.

Los gestores de errores predeterminados de las rutinas Operate() y OperateSequenc() recuperarán el error.

Recuperación: *arg*

Continúa en la página siguiente

## 6 Resolución de problemas según el registro de eventos

---

6.10 11 xxxx

### Continuación

---

#### 112361, Tipo de búsqueda desconocido

##### Descripción

Tarea: *arg*

El tipo de búsqueda *arg* es desconocido.

Ref. de programa: *arg*

##### Consecuencias

No se puede completar la búsqueda de pila.

##### Causas probables

Errores en el código de RAPID.

---

#### 112362, Tipo de paro de búsqueda desconocido

##### Descripción

Tarea: *arg*

El tipo de paro de búsqueda *arg* es desconocido.

Ref. de programa: *arg*

##### Consecuencias

No se puede completar la búsqueda de pila.

##### Causas probables

Errores en el código de RAPID.

---

#### 112363, Altura de paro no coincidente en búsqueda de pila

##### Descripción

Tarea: *arg*

La altura de paro configurada = *arg* mm, fue alcanzada durante el movimiento de búsqueda de pila sin detectar la altura de la pila. La capa inferior de la pila se espera al menos una capa por debajo de la altura de paro.

Ref. de programa: *arg*

##### Consecuencias

La altura de la pila no pudo ser ajustada correctamente tras la búsqueda de la pila.

##### Causas probables

La altura de paro configurada es excesiva.

El offset de base de coordenadas de desplazamiento configurado para la operación es demasiado bajo.

##### Acciones recomendadas

Compruebe la altura de paro configurada.

Compruebe el offset de base de coordenadas de desplazamiento configurado para el conjunto de operaciones.

---

#### 112364, Tiempo límite agotado en evento de herramienta de PickMaster

##### Descripción

Tarea: *arg*

Se ha agotado el tiempo límite mientras se esperaba a que la señal *arg* recibiera su valor correcto (*arg*).

Ref. de programa: *arg*

##### Consecuencias

El movimiento del robot se detiene hasta que la condición de la señal se cumpla.

Se solicita un nuevo periodo de espera y el tiempo límite cambia a *arg* s.

---

#### 112365, No es una señal válida

##### Descripción

Tarea: *arg*

La señal *arg* no es correcta para su uso en la instrucción actual.

Ref. de programa: *arg*

##### Consecuencias

La ejecución de RAPID se detendrá inmediatamente y no es posible recuperar este error hasta haber corregido la señal defectuosa.

##### Causas probables

1. La señal es desconocida en el sistema. Si la señal está definida en el programa de RAPID, debe estar conectada a la señal configurada con la instrucción AliasIO.
2. El argumento de señal está fuera de los límites permitidos.
3. Se ha perdido el contacto con la unidad de E/S. Es posible que la unidad haya sido desactivada (IODisable "UNIT1", 1;). La unidad no tiene alimentación.

##### Acciones recomendadas

Todas las señales (excepto las señales AliasIO) deben estar definidas en los parámetros del sistema y no pueden definirse en el programa de RAPID.

La señal digital de grupo no puede cambiar al valor requerido de acuerdo con la configuración de los parámetros del sistema.

---

#### 112367, No se encuentra el proyecto solicitado

##### Descripción

Tarea: *arg*

El proyecto solicitado *arg* no se encuentra en la carpeta del proyecto de PickMaster. El proyecto puede ser identificado por su nombre y por su valor de selección.

Ref. de programa: *arg*

Continúa en la página siguiente

**Consecuencias**

No es posible obtener ninguna información acerca del proyecto.

**Causas probables**

1. El proyecto solicitado no ha sido transferido desde el PC de PickMaster.
2. La correlación entre el proyecto y la señal es incorrecta o no se encuentra.

**Acciones recomendadas**

Recuperación: *arg*

---

**112368, No se encuentra el flujo solicitado****Descripción**

Tarea: *arg*

El flujo solicitado *arg* no se encuentra en el proyecto cargado. El flujo puede ser identificado por su nombre y por su valor de selección.

Ref. de programa: *arg*

**Consecuencias**

No es posible obtener ninguna información acerca del flujo.

**Causas probables**

1. El flujo solicitado no está configurado en el proyecto.
2. La correlación entre el flujo y la señal es incorrecta o no se encuentra.

**Acciones recomendadas**

Recuperación: *arg*

---

**112369, No se encuentra el flujo solicitado****Descripción**

Tarea: *arg*

El flujo solicitado *arg* no se encuentra en el proyecto cargado.

Ref. de programa: *arg*

**Consecuencias**

No es posible iniciar ni detener el flujo.

**Causas probables**

El flujo solicitado no está configurado en el proyecto.

**Acciones recomendadas**

Compruebe que el nombre del flujo sea miembro del proyecto.

---

**112370, Opción de paro no válida****Descripción**

Tarea: *arg*

El valor de opciones de paro suministrado es *arg*. Sólo se admiten los valores que estén dentro del rango *arg*.

Ref. de programa: *arg*

**Consecuencias**

Imposible detener el flujo *arg*.

---

**112371, No hay ningún proyecto en marcha****Descripción**

Tarea: *arg*

No hay ningún proyecto en marcha y por ese motivo no es posible acceder al flujo *arg*.

Ref. de programa: *arg*

**Causas probables**

El proyecto ha sido detenido o no ha sido puesto en marcha aún.

**Acciones recomendadas**

Recuperación: *arg*

---

**112372, Faltan señales de PickMaster****Descripción**

Tarea: *arg*

Faltan una o varias de las señales de E/S utilizadas para la gestión de proyectos y flujos.

Ref. de programa: *arg*

**Consecuencias**

No es posible iniciar ni detener flujos desde la interfaz de E/S. La señal de estado del proyecto también puede ser incorrecta.

**Causas probables**

Las señales no están configuradas y/o están configuradas incorrectamente en la configuración de E/S. Un motivo posible es que se haya utilizado una copia de seguridad antigua.

**Acciones recomendadas**

Puede omitir este mensaje si no utiliza la interfaz de E/S.

---

**112373, No se encuentra el área de trabajo solicitada****Descripción**

Tarea: *arg*

El área de trabajo solicitada *arg* no se encuentra en el proyecto cargado. El área de trabajo puede identificarse tanto con su descriptor como con su valor de selección.

Ref. de programa: *arg*

**Consecuencias**

No es posible obtener ninguna información acerca del área de trabajo.

## 6 Resolución de problemas según el registro de eventos

---

6.10 11 xxxx

### Continuación

#### Causas probables

1. El área de trabajo solicitada es una variable de RAPID que no está inicializada.
2. La correlación entre el área de trabajo y el valor de la señal es incorrecta o no se encuentra.

#### Acciones recomendadas

Recuperación: *arg*

---

### 112374, Posición intermedia fuera de alcance

#### Descripción

No es posible alcanzar una posición intermedia a través de *arg* al moverse desde el área de trabajo *arg* hasta el área de trabajo *arg*. Pieza de movimiento intermedio = *arg* %.

Ref. de programa: *arg*

#### Consecuencias

El robot no puede realizar el movimiento.

#### Causas probables

Restricciones en X, Y o Z de la posición intermedia.

#### Acciones recomendadas

Reduzca las restricciones de X, Y o Z de la posición intermedia en el programa de RAPID, es decir, aumente el valor de MaxZ o reduzca el valor de MinZ.

---

### 112375, Posición intermedia de eje fuera de alcance

#### Descripción

No es posible alcanzar una posición intermedia de eje a través de *arg* al moverse desde el área de trabajo *arg* hasta el área de trabajo *arg*. Pieza de movimiento intermedio = *arg* %.

Ref. de programa: *arg*

#### Consecuencias

El robot no puede realizar el movimiento.

#### Causas probables

Restricciones en los ángulos de los ejes en la posición intermedia.

#### Acciones recomendadas

Reduzca las restricciones de los ángulos de los ejes de la posición intermedia en el programa de RAPID, es decir, aumente el valor de MaxAngle y reduzca el valor de MinAngle.

---

### 112376, El área de trabajo requerida no es válida

#### Descripción

Tarea: *arg*

PmSetRecoverAction con la acción de recuperación seleccionada requiere un descriptor WorkArea válido.

Ref. de programa: *arg*

#### Causas probables

1. Las acciones de recuperación PM\_RECOVER\_REDO\_LAYER y PM\_RECOVER\_NEXT\_PALLET requiere la definición del argumento opcional WorkArea.
2. El descriptor WorkArea no está inicializado.
3. El WorkArea no forma parte del flujo *arg*.

#### Acciones recomendadas

Recuperación: *arg*

---

### 112377, Acción de recuperación defectuosa

#### Descripción

Tarea: *arg*

*arg* no es una de las acciones de recuperación admitidas.

Ref. de programa: *arg*

#### Consecuencias

No será posible iniciar el flujo *arg* si está configurado en el estado de error.

#### Causas probables

La acción de recuperación no es PM\_RECOVER\_CONTINUE\_OPERATION, PM\_RECOVER\_REDO\_LAYER, PM\_RECOVER\_NEXT\_PALLET ni PM\_RECOVER\_REDO\_LAST\_PICK.

#### Acciones recomendadas

Recuperación: *arg*

---

### 112378, El flujo ya se está iniciando

#### Descripción

Tarea: *arg*

El flujo *arg* ya se está iniciando. Sólo se permite una llamada a PmFlowStart cada vez.

Ref. de programa: *arg*

#### Consecuencias

El programa de RAPID se detendrá inmediatamente.

#### Acciones recomendadas

Compruebe el programa de RAPID para ver si se está utilizando PmFlowStart más de una vez con el mismo flujo.

---

### 112379, Estado de flujo incorrecto

#### Descripción

Tarea: *arg*

No es posible iniciar el flujo *arg* en el estado actual.

Continúa en la página siguiente

Ref. de programa: *arg*

### Consecuencias

El programa de RAPID se detendrá inmediatamente.

### Causas probables

Es posible que el flujo se encuentre en un estado de error grave del que no es posible recuperarse.

### Acciones recomendadas

Recuperación: *arg*

---

### 112380, Imposible recuperarse de un estado de error

#### Descripción

Tarea: *arg*

Ha fallado el inicio del flujo *arg* desde un estado de error.

Ref. de programa: *arg*

#### Consecuencias

El programa de RAPID se detendrá inmediatamente.

---

### 112381, No permitida la repetición de la última elección en la pos. actual

#### Descripción

Tarea: *arg*

El flujo *arg* no puede recuperarse de la situación de error con la acción de recuperación PM\_RECOVER\_REDO\_LAST\_PICK.

Ref. de programa: *arg*

#### Consecuencias

No es posible iniciar el flujo hasta haber definido una acción de recuperación válida.

#### Causas probables

El flujo sólo puede recuperarse de un error con PM\_RECOVER\_REDO\_LAST\_PICK si se elige el primer elemento y no se coloca ningún elemento.

#### Acciones recomendadas

Recuperación: *arg*

---

### 112382, Info. de proyecto sin datos válidos para la tarea actual

#### Descripción

Tarea: *arg*

Imposible leer los datos de información del proyecto.

Ref. de programa: *arg*

### Consecuencias

No es posible obtener ninguna información acerca de parámetros de proyectos, es decir, de los nombres de los módulos que deben cargarse.

### Causas probables

El proyecto ya está iniciado al recibirse una orden de inicio de la interfaz de E/S.

### Acciones recomendadas

Detenga el proyecto e inícielo de nuevo a través de la interfaz de E/S.

---

### 112384, Altura predeterminada no válida

#### Descripción

Tarea: *arg*

El valor de E/S de la señal *arg* no se corresponde con una altura predeterminada válida.

Ref. de programa: *arg*

#### Consecuencias

No fue posible definir la altura predeterminada.

#### Causas probables

El valor de E/S de *arg* no se corresponde con una selección de altura predeterminada válida.

#### Acciones recomendadas

Asegúrese de que *arg* tenga definido un valor adecuado antes de pulsar *arg*.

---

### 112385, Demasiados eventos definidos para la acción de objetivo

#### Descripción

Tarea: *arg*

Fallo inesperado.

Se han configurado más de *arg* eventos para una sola acción de objetivo del tipo *arg* en el área de trabajo *arg*.

Ref. de programa: *arg*

#### Consecuencias

La ejecución se ha detenido.

#### Causas probables

Se han asociado demasiados eventos a la misma acción de objetivo.

#### Acciones recomendadas

Modifique la configuración del proyecto, descargue el proyecto y reinícielo.

Póngase en contacto con ABB.

Continúa en la página siguiente

## 6 Resolución de problemas según el registro de eventos

---

6.10 11 xxxx

### Continuación

---

#### 112386, Tipo de disparo de E/S desconocido

##### Descripción

Tarea: *arg*

El tipo de disparo de E/S *arg* es desconocido.

Ref. de programa: *arg*

##### Consecuencias

No se puede completar la búsqueda de pila.

##### Causas probables

Errores en el código de RAPID.

---

#### 112393, Recuperación de flujo con repetición de la última elección

##### Descripción

El flujo *arg* repetirá la última operación no definida en el momento del siguiente inicio de flujo.

##### Acciones recomendadas

Compruebe que:

- La herramienta esté vacía.
- Los productos de la última operación se restauren en *arg* .
- Se resuelva el motivo del paro más reciente.

---

#### 112394, Recuperación de flujo con continuación de elección-colocación

##### Descripción

El flujo *arg* se reiniciará en el punto en el que fue detenido cuando se produzca el siguiente inicio de flujo. Verifique que el fallo que causa el paro haya sido gestionado.

##### Acciones recomendadas

Verifique el número esperado de productos:

Herramienta: *arg*

Nombre de área de trabajo/Número de productos/Número de capa

*arg*

*arg*

*arg*

---

#### 112395, Recuperación de flujo con reinicio de capa

##### Descripción

El flujo *arg* se reiniciará al principio de la capa *arg* del área de trabajo *arg* cuando se produzca el siguiente inicio de flujo.

##### Acciones recomendadas

Compruebe que:

- Se resuelva el motivo del paro.

*Continúa en la página siguiente*

- La herramienta esté vacía.

- Las siguientes áreas de trabajo estén vacías:

*arg*

*arg*

---

#### 112396, Recuperación de flujo con el siguiente palé

##### Descripción

El flujo *arg* se reiniciará al principio del palé siguiente del área de trabajo *arg* cuando se produzca el siguiente inicio de flujo.

##### Acciones recomendadas

Compruebe que:

- Se resuelva el motivo del paro.
- La herramienta esté vacía.
- Las siguientes áreas de trabajo estén vacías:

*arg*

*arg*

*arg*

---

#### 112397, Recuperación de flujo con repetición de la última elección

##### Descripción

El flujo *arg* repetirá la última operación no definida en el momento del siguiente inicio de flujo.

##### Acciones recomendadas

Compruebe que:

- La herramienta esté vacía.
- Sea posible suministrar nuevos productos en *arg* .
- Se resuelva el motivo del paro más reciente.

---

#### 112398,

##### Descripción

*arg*

---

#### 112399, Flujo de PickMaster detenido inmediatamente

##### Descripción

El flujo *arg* se detiene inmediatamente.

##### Consecuencias

El programa de RAPID se detiene si el flujo está activo en cualquier operación de paletización.

##### Acciones recomendadas

Es necesario realizar un reinicio del flujo con una de las opciones de reinicio tras error.

---

### 112400, Parámetro de ajuste no válido

**Descripción**Tarea: *arg*Contexto: *arg**arg* no es un parámetro de ajuste válido.

---

### 112401, Número de programación fuera de rango

**Descripción**Tarea: *arg*Contexto: *arg**arg* no es un número de programación válido.El rango válido para los números de programación es: de *arg* a *arg*.

---

### 112402, Archivo SID no compatible

**Descripción**Tarea: *arg*Contexto: *arg*

La versión del archivo SID no es compatible.

**Consecuencias**

El archivo SID no se ha cargado en la memoria de la fuente de alimentación.

**Causas probables**

El archivo SID fue guardado desde un tipo de fuente de alimentación diferente o el archivo SID se ha dañado.

**Acciones recomendadas**

Si el archivo ha sido transferido con el programa de FTP. ¿Tiene la certeza de que el programa de FTP utiliza el modo de transferencia binaria para este archivo SID?

Si es posible, intente recrear el archivo SID desde el origen.

---

### 112403, Unidad de E/S predeterminada no especificada

**Descripción**Tarea: *arg*

No se ha definido ninguna unidad de E/S predeterminada en la configuración.

InstancePath: /PROC/ARISTOMIG\_INT\_USER\_PROP/*arg*

Atributo: use\_default\_io

---

### 112404, Datos de configuración no encontrados

**Descripción**Tarea: *arg*InstancePath: *arg*Atributo: *arg*

---

### 112405, Archivo SID dañado

**Descripción**Tarea: *arg*Contexto: *arg*

El archivo SID no está en el formato correcto o el tamaño del archivo es incorrecto.

**Consecuencias**

No se recuperaron todos los datos del archivo.

**Acciones recomendadas**

Verifique las programaciones de la fuente de corriente. No se recuperará toda la información.

---

### 112406, Parámetro de ajuste no válido

**Descripción**Tarea: *arg*Contexto: *arg**arg* no es un parámetro de ajuste válido en la instancia *arg*.

---

### 112407, La programación no existe

**Descripción**La programación *arg* no existe en la fuente de alimentación *arg*, en *arg*.**Consecuencias**

Los resultados de soldadura no serán los esperados.

**Acciones recomendadas**

Asegúrese de crear la programación antes de usarla en una instrucción de soldadura.

---

### 112410, Error de memoria de programas (EPROM)

**Descripción**La memoria de programas está dañada en la unidad *arg*.Código de fallo: *arg*Unidad interna: *arg***Acciones recomendadas**

Reinicie la máquina. Si el fallo no desaparece, solicite la ayuda de un técnico de servicio.

---

### 112411, Error de RAM de microprocesador

**Descripción**El microprocesador no puede escribir ni leer de la memoria interna de la unidad *arg*.Código de fallo: *arg**Continúa en la página siguiente*

## 6 Resolución de problemas según el registro de eventos

---

6.10 11 xxxx

### Continuación

Unidad interna: *arg*

#### Acciones recomendadas

Reinicie la máquina. Si el fallo no desaparece, solicite la ayuda de un técnico de servicio.

---

### 112412, Error de RAM externa

#### Descripción

El microprocesador no puede escribir ni leer de la memoria externa de la unidad *arg*.

Código de fallo: *arg*

Unidad interna: *arg*

#### Acciones recomendadas

Reinicie la máquina. Si el fallo no desaparece, solicite la ayuda de un técnico de servicio.

---

### 112413, Tensión de alimentación de 5 V demasiado baja

#### Descripción

La tensión de alimentación es demasiado baja en la unidad *arg*.

Código de fallo: *arg*

Unidad interna: *arg*

#### Consecuencias

El proceso de soldadura actual se ha detenido y se impide la reanudación.

#### Acciones recomendadas

Apague la fuente de alimentación para restablecer la unidad. Si el fallo no desaparece, solicite la ayuda de un técnico de servicio.

---

### 112414, Tensión de CC intermedia fuera de límites

#### Descripción

La tensión es excesiva o insuficiente en la unidad *arg*.

Código de fallo: *arg*

Unidad interna: *arg*

#### Consecuencias

La unidad de alimentación ha sido detenida y no puede ser iniciada.

#### Causas probables

Una tensión excesiva puede deberse a alteraciones temporales graves de la fuente de alimentación o a una alimentación débil (alta inductancia del suministro o pérdida de una fase).

#### Acciones recomendadas

Apague la fuente de alimentación para restablecer la unidad. Si el fallo no desaparece, solicite la ayuda de un técnico de servicio.

---

### 112415, Alta temperatura

#### Descripción

El térmico de sobrecarga ha saltado en la unidad *arg*

Código de fallo: *arg*

Unidad interna: *arg*

#### Consecuencias

El proceso de soldadura actual se ha detenido y no puede ser reiniciado hasta el restablecimiento del corte.

#### Acciones recomendadas

Compruebe que las entradas o salidas de aire no estén bloqueadas u obturadas con suciedad. Compruebe el ciclo de carga utilizado para asegurarse de que el equipo no se sobrecargue.

---

### 112416, Tensión principal excesiva

#### Descripción

La unidad de alimentación *arg* consume demasiada intensidad de la alimentación de CC que la alimenta.

Código de fallo: *arg*

Unidad interna: *arg*

#### Consecuencias

La unidad de alimentación ha sido detenida y no puede ser iniciada.

#### Acciones recomendadas

Apague la fuente de alimentación para restablecer la unidad. Si el fallo no desaparece, solicite la ayuda de un técnico de servicio.

---

### 112417, Tensión insuficiente de la batería o la fuente de alimentación

#### Descripción

Unidad: *arg*

Consulte la descripción que corresponde a la unidad interna: *arg*

WDU: Tensión de batería baja de +3 V.

Tensión de batería demasiado baja en la unidad *arg*. Si la batería no es sustituida, se perderán todos los datos almacenados.

PS: Alimentación de +15 V

La alimentación es excesiva o insuficiente en la unidad *arg*.

Continúa en la página siguiente



Código de fallo: *arg*

### Acciones recomendadas

Solicite la ayuda de un técnico de servicio.

---

### 112418, Alimentación de -15 V

#### Descripción

La alimentación es excesiva o insuficiente en la unidad *arg*.

Código de fallo: *arg*

Unidad interna: *arg*

### Acciones recomendadas

Solicite la ayuda de un técnico de servicio.

---

### 112419, Alimentación de +24 V

#### Descripción

La alimentación es excesiva o insuficiente en la unidad *arg*.

Código de fallo: *arg*

Unidad interna: *arg*

### Acciones recomendadas

Solicite la ayuda de un técnico de servicio.

---

### 112420, Error de servo de intensidad / servo de velocidad de hilo

#### Descripción

Unidad de E/S: *arg*

Código de error: *arg*

Unidad interna: *arg*

---

### 112421, Error de comunicación (aviso)

#### Descripción

La carga del bus CAN del sistema es excesiva temporalmente en la unidad *arg*.

Código de fallo: *arg*

Unidad interna: *arg*

### Consecuencias

La unidad de alimentación o alimentación de hilo ha perdido el contacto con la unidad de datos de soldadura.

### Acciones recomendadas

Compruebe que todos los equipos estén conectados correctamente. Si el fallo no desaparece, solicite la ayuda de un técnico de servicio.

---

### 112423, Error de comunicación

#### Descripción

El bus CAN del sistema ha dejado temporalmente de funcionar debido a la existencia de una carga excesiva.

Código de fallo: *arg*

Unidad interna: *arg*

### Consecuencias

El proceso de soldadura actual se detiene.

### Acciones recomendadas

Compruebe que todos los equipos estén conectados correctamente. Apague la fuente de alimentación para restablecer la unidad. Si el fallo no desaparece, solicite la ayuda de un técnico de servicio.

---

### 112424, Mensajes perdidos

#### Descripción

El microprocesador no es capaz de procesar los mensajes entrantes lo suficientemente rápido y se ha perdido información en la unidad *arg*.

Código de fallo: *arg*

Unidad interna: *arg*

### Acciones recomendadas

Apague la fuente de alimentación para restablecer la unidad. Si el fallo no desaparece, solicite la ayuda de un técnico de servicio.

---

### 112426, Perdido el contacto con MEK

#### Descripción

Unidad: *arg*

Código de fallo: *arg*

Unidad interna: *arg*

---

### 112427, Contacto perdido

#### Descripción

La unidad de datos de soldadura (WDU) ha perdido el contacto con la unidad de alimentación (PS) de la unidad *arg*.

Código de fallo: *arg*

Unidad interna: *arg*

### Consecuencias

El proceso de soldadura actual se detiene.

### Acciones recomendadas

Compruebe los cables. Si el fallo no desaparece, solicite la ayuda de un técnico de servicio.

## 6 Resolución de problemas según el registro de eventos

---

6.10 11 xxxx

### Continuación

---

#### 112428, Error de memoria en RAM de memoria de datos alimentada por batería

##### Descripción

La batería ha perdido tensión en la unidad *arg*.

Código de fallo: *arg*

Unidad interna: *arg*

##### Acciones recomendadas

Apague la fuente de alimentación para restablecer la unidad.

La unidad de datos de soldadura se restablece.

---

#### 112429, Valores establecidos no permitidos en la RAM

##### Descripción

Se han detectado valores no permitidos durante el arranque de la unidad *arg*.

Código de fallo: *arg*

Unidad interna: *arg*

##### Acciones recomendadas

Elimine todos los datos contenidos en la unidad de datos de soldadura.

Apague la alimentación principal para poner a cero la unidad.

La unidad de soldadura se restablece.

---

#### 112430, Valores establecidos incompatibles en la RAM

##### Descripción

Se han especificado combinaciones no permitidas de datos de soldadura en la unidad *arg*.

Código de fallo: *arg*

Unidad interna: *arg*

##### Acciones recomendadas

Apague la fuente de alimentación para restablecer la unidad.

Si el fallo no desaparece, solicite la ayuda de un técnico de servicio.

---

#### 112431, Desbordamiento de búfer de transmisión

##### Descripción

La unidad de datos de soldadura no consigue transmitir información a las otras unidades con una velocidad suficiente en la unidad *arg*.

Código de fallo: *arg*

Unidad interna: *arg*

##### Acciones recomendadas

Apague la fuente de alimentación para restablecer la unidad.

*Continúa en la página siguiente*

---

#### 112432, Desbordamiento de búfer de recepción

##### Descripción

La unidad de datos de soldadura no consigue procesar la información de las otras unidades con una velocidad suficiente.

Código de fallo: *arg*

Unidad interna: *arg*

##### Acciones recomendadas

Apague la fuente de alimentación para restablecer la unidad.

---

#### 112434, Formato de datos de soldadura no compatible

##### Descripción

Unidad de E/S: *arg*

Código de error: *arg*

Unidad interna: *arg*

---

#### 112435, Error de programa

##### Descripción

Algún problema ha impedido que el procesador realice sus tareas normales en el programa de la unidad *arg*.

Código de fallo: *arg*

Unidad interna: *arg*

##### Consecuencias

El programa se reinicia automáticamente. El proceso de soldadura actual se detendrá.

##### Acciones recomendadas

Repase el manejo de los programas de soldadura durante la soldadura. Si el fallo se repite, solicite la ayuda de un técnico de servicio.

---

#### 112436, No hay hilo

##### Descripción

Unidad de E/S: *arg*

Código de error: *arg*

Unidad interna: *arg*

---

#### 112437, Datos de programa perdidos

##### Descripción

La ejecución de programas no funciona en la unidad *arg*.

Código de fallo: *arg*

Unidad interna: *arg*

### Acciones recomendadas

Apague la fuente de alimentación para restablecer la unidad.  
Si el fallo no desaparece, solicite la ayuda de un técnico de servicio.

---

### 112438, No hay flujo de agua

#### Descripción

Unidad de E/S: *arg*  
Código de error: *arg*  
Unidad interna: *arg*

---

### 112439, Perdido el contacto con la tarjeta de TIG

#### Descripción

Unidad de E/S: *arg*  
Código de error: *arg*  
Unidad interna: *arg*

---

### 112441, No hay flujo de gas

#### Descripción

Unidad de E/S: *arg*  
Código de error: *arg*  
Unidad interna: *arg*

---

### 112500, Monitor de datos de soldadura

#### Descripción

La configuración está completa para *arg*

---

### 112501, Error de configuración de WDM

#### Descripción

La configuración ha fallado para *arg*

#### Consecuencias

El monitor de datos de soldadura no funcionará.

#### Acciones recomendadas

Revise la configuración de PROC para corregirla.

---

### 112502, Error de E/S de alias de WDM

#### Descripción

Las señales definidas en el PROC no son válidas.  
Tarea: *arg*

#### Consecuencias

El monitor de datos de soldadura no funcionará.

#### Acciones recomendadas

Revise la configuración del PROC para corregirla.

---

### 112503, WDM no pudo leer WDM\_SETTINGS

#### Descripción

No se pudo leer el valor 'chart' de la sección WDM\_SETTINGS del PROC.

Tarea: *arg*

#### Consecuencias

El monitor de datos de soldadura no guardó los archivos de diagramas.

#### Acciones recomendadas

Revise la configuración del PROC para corregirla.

---

### 112504, WDM no pudo leer WDM\_SETTINGS

#### Descripción

No se pudo leer el valor de la señal de E/S de la sección WDM\_SETTINGS del PROC.

Tarea: *arg*

#### Consecuencias

El monitor de datos de soldadura no funcionará.

#### Acciones recomendadas

Revise la configuración del PROC para corregirla.

---

### 112505, WDM no pudo leer WDM\_STABILITY

#### Descripción

No se encuentra la sección WDM\_STABILITY del PROC.  
Se han aplicado los valores predeterminados.

Tarea: *arg*

---

### 112506, WDM no pudo leer WDM\_STABILITY

#### Descripción

No se pudo leer la sección WDM\_STABILITY del PROC.

Tarea: *arg*

#### Consecuencias

Es posible que el monitor de datos de soldadura no funcione.

#### Acciones recomendadas

Revise la configuración del PROC para corregirla.

---

### 112507, WDM no pudo leer WDM\_SIGNATURE

#### Descripción

No se encuentra la sección WDM\_SIGNATURE o WDM\_SIGNATURE\_DATA del PROC.

Se han aplicado los valores predeterminados.

Tarea: *arg*

## 6 Resolución de problemas según el registro de eventos

---

6.10 11 xxxx

### Continuación

---

#### 112508, WDM no pudo leer WDM\_SIGNATURE

##### Descripción

No se pudo leer la sección WDM\_SIGNATURE o WDM\_SIGNATURE\_DATA del PROC.

Tarea: *arg*

##### Consecuencias

Es posible que el monitor de datos de soldadura no funcione.

##### Acciones recomendadas

Revise la configuración del PROC para corregirla.

---

#### 112509, WDM no pudo leer WDM\_TOLERANCE

##### Descripción

No se pudo leer la sección WDM\_TOLERANCE del PROC.

Tarea: *arg*

##### Consecuencias

Es posible que el monitor de datos de soldadura no funcione.

##### Acciones recomendadas

Revise la configuración del PROC para corregirla.

---

#### 112510, Resultado de aprendizaje de WDM almacenado

##### Descripción

Ha finalizado un ciclo de aprendizaje para *arg* en la tarea *arg* de *arg* ciclos de aprendizaje completados.

Tamaño de muestra: *arg*

---

#### 112511, Aprendizaje de WDM completado

##### Descripción

El aprendizaje se ha completado para *arg* en la tarea *arg* de *arg* ciclos de aprendizaje completados.

Tamaño de muestra: *arg*

##### Consecuencias

La monitorización estará activada la próxima vez que se suelde este cordón.

---

#### 112512, Archivo de firma de WDM no accesible

##### Descripción

No se pudo leer la firma almacenada.

Nombre de cordón: *arg*

Tarea: *arg*

Es posible que el archivo haya sido dejado abierto por otra aplicación.

##### Consecuencias

El monitor de datos de soldadura no puede evaluar este cordón de soldadura.

##### Acciones recomendadas

Es posible que el problema se resuelva para el próximo ciclo de aprendizaje al iniciar el controlador y empezar desde Main.

---

#### 112513, Archivo de firma de WDM no accesible

##### Descripción

No se pudo escribir en la firma almacenada.

Nombre de cordón: *arg*

Tarea: *arg*

Es posible que el archivo haya sido dejado abierto por otra aplicación.

##### Consecuencias

El monitor de datos de soldadura no puede evaluar este cordón de soldadura.

##### Acciones recomendadas

Es posible que el problema se resuelva para el próximo ciclo de aprendizaje al iniciar el controlador y empezar desde Main.

---

#### 112514, Archivo de resultados de WDM no accesible

##### Descripción

No se pudieron leer los resultados medidos.

Nombre de cordón: *arg*

Tarea: *arg*

Es posible que el archivo haya sido dejado abierto por otra aplicación.

##### Consecuencias

El monitor de datos de soldadura no puede evaluar este cordón de soldadura.

##### Acciones recomendadas

Es posible que el problema se resuelva para el próximo ciclo de aprendizaje al iniciar el controlador y empezar desde Main.

---

#### 112515, Tiempo límite agotado en la lectura de datos de WDM

##### Descripción

No se pudieron leer los datos del archivo binario dentro de un intervalo razonable.

Nombre de cordón: *arg*

Tarea: *arg*

Tiempo límite: *arg* segundos

Continúa en la página siguiente

### Consecuencias

El monitor de datos de soldadura no puede evaluar este cordón de soldadura.

### Acciones recomendadas

Elimine los archivos de WDM almacenados y repita el aprendizaje.

---

### 112516, Error de suma de comprobación de datos de WDM

#### Descripción

Los datos leídos del archivo binario no coinciden con el tamaño esperado.

Nombre de cordón: *arg*

Tarea: *arg*

#### Consecuencias

El monitor de datos de soldadura no puede evaluar este cordón de soldadura.

#### Acciones recomendadas

Elimine los archivos de WDM almacenados y repita el aprendizaje.

---

### 112517, Error desconocido de WDM

#### Descripción

Se ha producido un error inesperado en WriteSigData.

Nombre de cordón: *arg*

Tarea: *arg*

#### Consecuencias

El monitor de datos de soldadura no puede evaluar este cordón de soldadura.

#### Acciones recomendadas

Informe a su representante de ABB.

---

### 112518, Error desconocido de WDM

#### Descripción

Se ha producido un error inesperado en EvalSigData.

Nombre de cordón: *arg*

Tarea: *arg*

#### Consecuencias

El monitor de datos de soldadura no puede evaluar este cordón de soldadura.

#### Acciones recomendadas

Informe a su representante de ABB.

---

### 112519, Archivo de firma de WDM demasiado corto

#### Descripción

Se alcanzó el final del archivo de firma antes de la finalización de la soldadura.

Nombre de cordón: *arg*

Tarea: *arg*

Número actual de muestras: *arg*

#### Consecuencias

El monitor de datos de soldadura no puede evaluar este cordón de soldadura.

---

### 112520, Error de acceso a archivo de WDM

#### Descripción

Imposible abrir el archivo de datos binarios descrito a continuación.

Archivo: *arg*

Tarea: *arg*

Es posible que el archivo haya sido dejado abierto por otra aplicación.

#### Consecuencias

El monitor de datos de soldadura no funcionará.

#### Acciones recomendadas

Es posible que el problema se resuelva para el próximo ciclo de aprendizaje al iniciar el controlador y empezar desde Main. Es posible que la eliminación del archivo también resuelva el problema.

---

### 112521, Error de acceso a archivo de WDM

#### Descripción

Imposible cerrar un archivo de datos binarios.

Tarea: *arg*

#### Consecuencias

Es posible que el monitor de datos de soldadura no funcione.

#### Acciones recomendadas

Es posible que el problema se resuelva para el próximo ciclo de aprendizaje al iniciar el controlador y empezar desde Main. Es posible que la eliminación del archivo también resuelva el problema.

---

### 112522, Error de acceso a archivo de WDM

#### Descripción

Imposible cerrar el archivo de datos binarios descrito a continuación.

*Continúa en la página siguiente*

## 6 Resolución de problemas según el registro de eventos

---

6.10 11 xxxx

### Continuación

Archivo: *arg*

Tarea: *arg*

#### Consecuencias

El monitor de datos de soldadura no funcionará.

#### Acciones recomendadas

Es posible que el problema se resuelva para el próximo ciclo de aprendizaje al iniciar el controlador y empezar desde Main.

Es posible que la eliminación del archivo también resuelva el problema.

---

### 112523, Error de tamaño de muestra de WDM

#### Descripción

El número de puntos almacenados en el último cordón de soldadura no coincide con el número almacenado en el archivo de firma existente.

Nombre de cordón: *arg*

Tarea: *arg*

Muestras medidas: *arg*

Muestras de firma: *arg*

#### Consecuencias

El monitor de datos de soldadura no podrá evaluar los datos de este cordón.

---

### 112524, Error de fin de soldadura de WDM

#### Descripción

Se ha producido un error no especificado al final del cordón.

Tarea: *arg*

#### Consecuencias

Es posible que el monitor de datos de soldadura no funcione.

#### Acciones recomendadas

Póngase en contacto con su representante de ABB.

---

### 112525, Error de inicio de soldadura de WDM

#### Descripción

Se ha producido un error no especificado al inicio del cordón.

Tarea: *arg*

#### Consecuencias

Es posible que el monitor de datos de soldadura no funcione.

#### Acciones recomendadas

Póngase en contacto con su representante de ABB.

---

### 112526, Aprendizaje de WDM iniciado

#### Descripción

No hay ninguna signatura almacenada anteriormente para *arg* en la tarea *arg*. El aprendizaje comenzará ahora.

Ciclos de aprendizaje necesarios: *arg*

---

### 112527, Error de recurso de texto de WDM

#### Descripción

Error de recurso de texto.

El monitor de datos de soldadura no pudo acceder al texto.

Índice: *arg*

Archivo: *arg*

Tarea: *arg*

#### Acciones recomendadas

Póngase en contacto con su representante de ABB.

---

### 112528, Infracción leve de WDM

#### Descripción

Se ha producido una infracción leve de *arg* en el cordón *arg*.

Valor medido: *arg*

Límite máximo: *arg*

Límite mínimo: *arg*

---

### 112529, Infracción grave de WDM

#### Descripción

Se ha producido una infracción grave de *arg* en el cordón *arg*.

Valor medido: *arg*

Límite máximo: *arg*

Límite mínimo: *arg*

---

### 112530, Error de WDM

#### Descripción

Se ha producido un error no especificado en el monitor de datos de soldadura para la tarea *arg*

#### Acciones recomendadas

Póngase en contacto con su representante de ABB.

---

### 112531, Disparador de WDM preparado

#### Descripción

El monitor de datos de soldadura está preparado para el muestro de los datos de la tarea *arg*

Continúa en la página siguiente

---

### 112532, Fallo de suscripciones de disparador de WDM

**Descripción**

Fallo de suscripciones de disparo del monitor de datos de soldadura para la tarea *arg*

**Consecuencias**

El monitor de datos de soldadura no funcionará.

---

### 112533, Fallo de configuración de E/S de disparador de WDM

**Descripción**

Fallo de conexiones de E/S de disparo del monitor de datos de soldadura para la tarea *arg*

**Consecuencias**

El monitor de datos de soldadura no funcionará.

---

### 112534, Error de frecuencia de oscilación de WDM

**Descripción**

La frecuencia de oscilación es demasiado rápida para *arg* en la tarea *arg*.

**Consecuencias**

WDM reducirá la frecuencia de muestreo a una fracción de la frecuencia de oscilación.

---

### 112535, Error de frecuencia de oscilación de WDM

**Descripción**

La frecuencia de oscilación es demasiado rápida para *arg* en la tarea *arg*.

**Consecuencias**

No se producirá ninguna monitorización.

**Acciones recomendadas**

Reduzca la frecuencia de oscilación para activar la monitorización de datos de soldadura.

---

### 112536, Error de cambio de oscilación de WDM

**Descripción**

Los parámetros de oscilación han cambiado desde el aprendizaje del cordón *arg* en la tarea *arg*.

**Consecuencias**

No se producirá ninguna monitorización.

**Acciones recomendadas**

Elimine la firma almacenada y repita el aprendizaje con nuevos parámetros. También puede restaurar los parámetros anteriores.

---

### 112537, Error de cambio de velocidad de WDM

**Descripción**

La velocidad de desplazamiento de soldadura ha cambiado desde el aprendizaje del cordón *arg* en la tarea *arg*.

**Consecuencias**

No se producirá ninguna monitorización.

**Acciones recomendadas**

Elimine la firma almacenada y repita el aprendizaje con nuevos parámetros. También puede restaurar los parámetros anteriores.

---

### 112538, Longitud de cordón de WDM cambiada

**Descripción**

La longitud de cordón de soldadura ha cambiado desde el aprendizaje del cordón *arg* en la tarea *arg*.

**Consecuencias**

No se producirá ninguna monitorización.

**Acciones recomendadas**

Si los objetivos que definen el cordón han sido modificados intencionadamente, elimine la firma almacenada y repita el aprendizaje con los nuevos objetivos.

---

### 112539, Error de frecuencia de muestreo de WDM

**Descripción**

La frecuencia de muestreo es demasiado rápida para *arg* en la tarea *arg*.

**Consecuencias**

WDM reducirá la frecuencia de muestreo a una fracción de la frecuencia solicitada.

---

### 112540, Error de frecuencia de muestreo de WDM

**Descripción**

La frecuencia de muestreo es demasiado rápida para *arg* en la tarea *arg*.

**Consecuencias**

No se producirá ninguna monitorización.

## 6 Resolución de problemas según el registro de eventos

---

6.10 11 xxxx

### Continuación

#### Acciones recomendadas

Reduzca la frecuencia de muestreo para activar la monitorización de datos de soldadura.

---

#### 112541, Error de cambio de datos de soldadura de WDM

##### Descripción

Los parámetros de soldadura han cambiado desde el aprendizaje del cordón *arg* en la tarea *arg*.

##### Consecuencias

No se producirá ninguna monitorización.

#### Acciones recomendadas

Elimine la firma almacenada y repita el aprendizaje con nuevos parámetros. También puede restaurar los parámetros anteriores.

---

#### 112542, Muestras de sincronización de WDM

##### Descripción

El número de segmento de los datos almacenados va por detrás de la muestra real. Éste es un comportamiento normal asociado a los paros de ejecución.

Nombre de cordón: *arg*

Tarea: *arg*

##### Consecuencias

Es posible que algunas muestras hayan sido omitidas durante la transición entre segmentos.

---

#### 112543, Muestras de sincronización de WDM

##### Descripción

El número de segmento de la muestra real va por detrás de los datos almacenados. Éste es un comportamiento normal asociado a los paros de ejecución.

Nombre de cordón: *arg*

Tarea: *arg*

##### Consecuencias

Es posible que algunas muestras hayan sido omitidas durante la transición entre segmentos.

---

#### 112544, Distancia de muestreo de WDM cambiada

##### Descripción

Los parámetros de oscilación o la distancia de muestreo sin oscilación han cambiado porque finalizó el aprendizaje para el cordón *arg* de la tarea *arg*.

#### Consecuencias

No se producirá ninguna monitorización.

#### Acciones recomendadas

Elimine la firma almacenada y repita el aprendizaje con nuevos parámetros. También puede restaurar los parámetros anteriores.

---

#### 112600, Fallo de inicio de la interfaz de comunicación

##### Descripción

Tarea: *arg*

No fue posible inicializar la interfaz de comunicación.

Ref. de programa *arg*

#### Acciones recomendadas

Compruebe los valores y parámetros de la configuración y reinicie la aplicación.

Recuperación: *arg*

---

#### 112601, Se han recibido datos incorrectos.

##### Descripción

Los datos recibidos del sistema remoto son incorrectos. Se trata de un error de datos del sistema remoto o un mensaje incorrecto recibido.

#### Acciones recomendadas

Compruebe los datos y la lógica del programa.

---

#### 112602, Error de interfaz de comunicación.

##### Descripción

Se ha detectado un error en la comunicación con el sistema externo.

#### Acciones recomendadas

Compruebe el sistema remoto y la conexión. Reinicie la comunicación.

---

#### 112603, Imposible acceder a los archivos de configuración

##### Descripción

Los archivos de configuración y valores de la interfaz de comunicación no se encuentran en la carpeta HOME/GSI.

#### Acciones recomendadas

Compruebe que la carpeta HOME/GSI exista y que haya en ella archivos de configuración y valores. Reinicie la comunicación.

*Continúa en la página siguiente*



---

### 112650, PLC integrado no conectado

**Descripción**

La conexión al PLC integrado no fue establecida o se ha perdido.

**Consecuencias**

No puede producirse ninguna interacción con el PLC integrado.

**Acciones recomendadas**

Compruebe la conexión de DeviceNet entre el PLC integrado y el ordenador principal.

---

### 112651, El PLC integrado no es el dispositivo maestro de la aplicación

**Descripción**

El comando *arg* solicitado sólo puede ejecutarse si el PLC integrado está funcionando como dispositivo maestro de la aplicación.

**Consecuencias**

Algunos comandos sólo pueden ejecutarse si el PLC está funcionando como dispositivo maestro de la aplicación.

**Acciones recomendadas**

Compruebe que se haya definido la función de aplicación correcta para el PLC integrado en la interfaz del FlexPendant.

---

### 112652, El PLC integrado no es el dispositivo esclavo de la aplicación

**Descripción**

El comando *arg* solicitado sólo puede ejecutarse si el PLC integrado está funcionando como dispositivo esclavo de la aplicación.

**Consecuencias**

Algunos comandos sólo pueden ejecutarse si el PLC está funcionando como dispositivo esclavo de la aplicación.

**Acciones recomendadas**

Compruebe que se haya definido la función de aplicación correcta para el PLC integrado en la interfaz del FlexPendant.

---

### 112653, Número de programa de PLC no válido

**Descripción**

El número de programa que se ha especificado para su ejecución en el PLC integrado no es válido o no está disponible.

**Consecuencias**

Este número de programa no puede ejecutarse en el PLC integrado.

**Acciones recomendadas**

Compruebe que el programa especificado se gestione en el PLC integrado.

---

### 112654, Ejecución de programa de PLC en marcha

**Descripción**

Aún hay un programa en ejecución en el PLC integrado. Es posible solicitar un nuevo número de programa sólo cuando haya finalizado la ejecución.

**Acciones recomendadas**

Utilice el parámetro callback opcional para elevar un evento cuando la ejecución del programa haya finalizado.

---

### 112655, Número de programa de PLC no coincidente

**Descripción**

El número de programa especificado no coincide con el número solicitado desde el PLC integrado.

**Acciones recomendadas**

Compruebe en el programa que el número de programa solicitado sea devuelto a los métodos de confirmación.

---

### 112656, Sobrepasado el tiempo máximo de ejecución

**Descripción**

Se ha sobrepasado el tiempo máximo especificado para la ejecución sincrónica del programa.

**Acciones recomendadas**

Compruebe el tiempo máximo de ejecución definido en el programa e increméntelo en caso necesario.

---

### 112657, Error interno de ejecución

**Descripción**

Este error indica un defecto en la implementación, en el lado del controlador de robot o en el del PLC integrado.

**Acciones recomendadas**

Informe de este error a su persona de contacto responsable en ABB.

## 6 Resolución de problemas según el registro de eventos

---

6.10 11 xxxx

### Continuación

---

#### 112658, Sobrepasado el tiempo interno de ejecución

##### Descripción

Se ha sobrepasado el tiempo máximo especificado para la ejecución sincronizada del programa.

##### Acciones recomendadas

Compruebe el tiempo máximo de ejecución predefinido e increméntelo en caso necesario.

---

#### 112659, Error no recuperable en el PLC integrado

##### Descripción

Se ha producido un error no recuperable en el PLC integrado.

Componente: *arg*

Dispositivo: *arg*

Módulo: *arg*

Canal: *arg*

Error: *arg*

##### Consecuencias

No es posible garantizar un funcionamiento seguro del PLC integrado.

##### Acciones recomendadas

Consulte el código de error en la documentación del AC500 y siga las instrucciones para la eliminación del error.

---

#### 112660, Error grave en el PLC integrado

##### Descripción

Se ha producido un error grave en el PLC integrado.

Componente: *arg*

Dispositivo: *arg*

Módulo: *arg*

Canal: *arg*

Error: *arg*

##### Consecuencias

El PLC integrado funciona sin problemas, pero no es posible garantizar el procesamiento sin errores del programa del usuario.

##### Acciones recomendadas

Consulte el código de error en la documentación del AC500 y siga las instrucciones para la eliminación del error.

---

#### 112661, Error leve en el PLC integrado

##### Descripción

Se ha producido un error leve en el PLC integrado.

Componente: *arg*

*Continúa en la página siguiente*

Dispositivo: *arg*

Módulo: *arg*

Canal: *arg*

Error: *arg*

##### Consecuencias

Depende de la aplicación si el programa del usuario debe ser detenido por el PLC integrado.

##### Acciones recomendadas

Consulte el código de error en la documentación del AC500 y siga las instrucciones para la eliminación del error.

---

#### 112662, Aviso en el PLC integrado

##### Descripción

Se ha producido un aviso en el PLC integrado.

Componente: *arg*

Dispositivo: *arg*

Módulo: *arg*

Canal: *arg*

Error: *arg*

##### Consecuencias

Depende de la aplicación si el programa del usuario debe ser detenido por el PLC integrado.

##### Acciones recomendadas

Consulte el código de error en la documentación del AC500 y siga las instrucciones para la eliminación del error.

---

#### 112663, La unidad de E/S del PLC integrado no está en la configuración

##### Descripción

La unidad de E/S <PLC\_1>, utilizada por el PLC integrado, y las señales de E/S correspondientes a la unidad de E/S no están en la configuración.

##### Consecuencias

El PLC integrado no funcionará.

##### Acciones recomendadas

Si se debe utilizar el PLC integrado, cargue la configuración correcta, incluida la unidad de E/S <PLC\_1> o realice un arranque del tipo I-Start.

---

#### 114800,

##### Descripción

*arg*

*arg*

*arg*

*arg*

**Acciones recomendadas**

---

**114801,**

**Descripción**

*arg*

*arg*

*arg*

*arg*

**Acciones recomendadas**

---

**114802,**

**Descripción**

*arg*

*arg*

*arg*

*arg*

**Acciones recomendadas**

---

**114803,**

**Descripción**

*arg*

*arg*

*arg*

*arg*

**Acciones recomendadas**

---

**114804,**

**Descripción**

*arg*

*arg*

*arg*

*arg*

**Acciones recomendadas**

---

**114805,**

**Descripción**

*arg*

*arg*

*arg*

*arg*

**Acciones recomendadas**

---

**114806,**

**Descripción**

*arg*

*arg*

*arg*

*arg*

**Acciones recomendadas**

---

**114807,**

**Descripción**

*arg*

*arg*

*arg*

*arg*

**Acciones recomendadas**

---

**114808,**

**Descripción**

*arg*

*arg*

*arg*

*arg*

**Acciones recomendadas**

---

**114809,**

**Descripción**

*arg*

*arg*

*arg*

*arg*

**Acciones recomendadas**

---

**114810,**

**Descripción**

*arg*

*arg*

*arg*

*arg*

## 6 Resolución de problemas según el registro de eventos

---

6.10 11 xxxx

### Continuación

Acciones recomendadas

---

**114811,**

Descripción

*arg*

*arg*

*arg*

*arg*

Acciones recomendadas

---

**114812,**

Descripción

*arg*

*arg*

*arg*

*arg*

Acciones recomendadas

---

**114813,**

Descripción

*arg*

*arg*

*arg*

*arg*

Acciones recomendadas

---

**114814,**

Descripción

*arg*

*arg*

*arg*

*arg*

Acciones recomendadas

### 6.11 12 xxxx

---

#### 120001, Memoria agotada en la configuración

**Descripción**

No hay memoria suficiente en la base de datos de configuración para esta operación.

**Consecuencias**

La configuración del archivo no se instalará.

**Acciones recomendadas**

- 1) Pruebe esta opción: Elimine los parámetros existentes antes de la carga cuando desee cargar el archivo de configuración. Con ello eliminará todos los valores de configuración anteriores del dominio.
- 2) Aumente el tamaño de la base de datos de configuración.

---

#### 120002, Imposible guardar la instancia

**Descripción**

No se permite sobrescribir la instancia en la línea *arg* del archivo *arg*.

**Consecuencias**

La instancia puede estar protegida contra escritura y la configuración del archivo no se instalará.

**Causas probables**

-

**Acciones recomendadas**

No se le permite cambiar la instancia.

---

#### 120003, Versión de dominio incorrecta o archivo incorrecto

**Descripción**

La versión de dominio de configuración del archivo *arg* es incorrecta. El software ha sido creado para la versión *arg*.

**Consecuencias**

La configuración del archivo no se instalará.

**Causas probables**

-

**Acciones recomendadas**

- 1) Vuelva a editar el archivo de configuración y cambie la versión del dominio de configuración.

---

#### 120004, Línea demasiado larga

**Descripción**

La línea *arg* del archivo *arg* contiene *arg* caracteres, que es más de los *arg* permitidos.

**Consecuencias**

La configuración del archivo no se instalará.

**Causas probables**

-

**Acciones recomendadas**

- 1) Vuelva a editar el archivo de configuración y reduzca el número de caracteres, por ejemplo dividiendo la instancia en varias líneas. Para ello, termine cada línea, excepto la última, con una barra invertida final "\".

---

#### 120005, Valor de atributo fuera del rango permitido

**Descripción**

El atributo *arg* de la línea *arg* del archivo *arg* está fuera del rango permitido. El rango permitido es < *arg*> - < *arg*>.

**Consecuencias**

La configuración del archivo no se instalará.

**Causas probables**

-

**Acciones recomendadas**

- 1) Vuelva a editar el archivo de configuración y cambie el valor del atributo para que esté dentro del rango permitido.

---

#### 120006, Nombre de instancia ocupado

**Descripción**

La instancia de la línea *arg* del archivo *arg* ya está ocupada.

**Consecuencias**

La configuración del archivo no se instalará.

**Causas probables**

-

**Acciones recomendadas**

- 1) Vuelva a editar el archivo de configuración y cambie el nombre de la instancia para añadirla al archivo, O BIEN
- 2) Utilice el modo "Reemplazar" para sobrescribir la instancia que utilizaba ese nombre anteriormente. Puede seleccionar esta posibilidad al cargar el archivo de configuración desde

*Continúa en la página siguiente*

## 6 Resolución de problemas según el registro de eventos

---

6.11 12 xxxx

### Continuación

RobotStudio. El procedimiento está detallado en el Manual del operador de RobotStudio.

---

#### 120007, Tipo o atributo desconocido en archivo cfg

##### Descripción

El tipo/atributo de la posición *arg* de la línea *arg* del archivo *arg* no puede ser reconocido.

##### Consecuencias

La configuración del archivo no se instalará.

##### Causas probables

Es posible que el tipo de configuración no esté instalado, que el atributo no sea válido o no esté bien escrito o que el nombre sea demasiado largo.

##### Acciones recomendadas

1) Vuelva a editar el archivo de configuración.

---

#### 120008, Falta un atributo obligatorio en el archivo cfg

##### Descripción

Falta el atributo obligatorio *arg* en la línea *arg* del archivo *arg*.

##### Consecuencias

La configuración del archivo no se instalará.

##### Causas probables

Atributo obligatorio no encontrado o de un tipo incorrecto.

##### Acciones recomendadas

1) Vuelva a editar el archivo de configuración.

---

#### 120009, Falta un nombre de instancia en archivo cfg

##### Descripción

Falta un nombre de instancia en la línea *arg* del archivo *arg*.

##### Consecuencias

La configuración del archivo no se instalará.

##### Causas probables

-

##### Acciones recomendadas

1) Vuelva a editar el archivo de configuración.

---

#### 120010, Valor de atributo de configuración fuera del rango permitido

##### Descripción

El atributo de configuración *arg* de la línea *arg* del archivo *arg* está fuera del rango permitido. La longitud máxima permitida es de *arg* caracteres.

##### Consecuencias

La configuración del archivo no se instalará.

##### Causas probables

-

##### Acciones recomendadas

1) Vuelva a editar el archivo de configuración y cambie el valor del atributo para que esté dentro del rango permitido.

---

#### 120011, Cadena de versión no válida

##### Descripción

La cadena de versión del archivo de configuración *arg* tiene un formato no válido.

##### Consecuencias

La configuración del archivo no se instalará.

##### Causas probables

El archivo de configuración fue creado para una versión/revisión diferente del sistema.

La cadena de versión del archivo de configuración está mal escrita o no está presente.

El archivo de configuración está dañado.

##### Acciones recomendadas

1) Vuelva a editar el archivo de configuración y cambie la cadena de versión siguiendo este formato:

"dominio":"versión de dominio de configuración":"versión":"revisión"::

---

#### 120012, Nombre de dominio no válido

##### Descripción

El nombre de dominio *arg* del archivo de configuración *arg* no es válido.

##### Consecuencias

La configuración del archivo no se instalará.

##### Causas probables

Es posible que el nombre del dominio esté mal escrito o que el dominio no esté instalado en el sistema.

Continúa en la página siguiente

**Acciones recomendadas**

nombre del dominio.

- 1) Vuelva a editar el archivo de configuración y cambie el

## 6 Resolución de problemas según el registro de eventos

---

6.12 13 xxxx

### 6.12 13 xxxx

---

#### 130001, Error de equipo

##### Descripción

Proceso de pintura y movimiento detenidos.

##### Acciones recomendadas

Compruebe el equipo de pintura.

---

#### 130002, Error de equipo

##### Descripción

Proceso de pintura detenido.

##### Acciones recomendadas

Compruebe el equipo de pintura.

---

#### 130003, Error de plano de disparo

##### Descripción

En PaintL *arg*: Un plano de disparo, *arg*, está definido fuera de la trayectoria programada.

##### Acciones recomendadas

Cambie los datos de eventos o re programe la trayectoria.

---

#### 130004, Error de plano de disparo

##### Descripción

En PaintL *arg*: Dos planos de disparo, *arg* y *arg*, están definidos fuera de la trayectoria programada.

##### Acciones recomendadas

Cambie los datos de eventos o re programe la trayectoria.

---

#### 130005, Error de plano de disparo

##### Descripción

En PaintL *arg*: Tres planos de disparo, *arg*, *arg* y *arg*, están definidos fuera de la trayectoria programada.

##### Acciones recomendadas

Cambie los datos de eventos o re programe la trayectoria.

---

#### 130006, Error de plano de disparo

##### Descripción

En PaintL *arg*: Cuatro planos de disparo, *arg*, *arg*, *arg* y *arg*, están definidos fuera de la trayectoria programada.

*Continúa en la página siguiente*

##### Acciones recomendadas

Cambie los datos de eventos o re programe la trayectoria.

---

#### 130007, Error de plano de disparo

##### Descripción

En PaintL *arg*: Cuatro planos de disparo, *arg*, *arg*, *arg* y *arg*, entre otros, están definidos fuera de la trayectoria programada.

##### Acciones recomendadas

Cambie los datos de eventos o re programe la trayectoria.

---

#### 130008, Error de plano de disparo

##### Descripción

En 'SetBrush n': Un plano de disparo, *arg*, está definido fuera de la trayectoria programada.

##### Acciones recomendadas

Cambie los datos de eventos o re programe la trayectoria.

---

#### 130009, Error de plano de disparo

##### Descripción

Ha definido más de cuatro eventos de plano de disparo 'SetBrush' fuera de la trayectoria programada

##### Acciones recomendadas

Cambie los datos de eventos o re programe la trayectoria.

---

#### 130010, 'Conv pos' fuera de alcance

##### Descripción

La posición programada para el eje de transportador ha quedado fuera de alcance  
'conv pos' programado: *arg*  
'conv pos' actual: *arg*

Nota: Sólo se informa del primer caso.

##### Acciones recomendadas

Reduzca la velocidad del transportador o modifique los objetivos de robot programados.



---

### 130011, Error de contador de disparos

**Descripción**

Imposible asignar contadores de disparo o no hay ningún contador libre.  
Supervisión de errores de disparo desactivada.

**Acciones recomendadas**

Recargue el programa para activar la supervisión de errores de disparo.

---

### 130012, ConveyorSync desactivado

**Descripción**

ConveyorSync se ha desactivado porque la velocidad del transportador ha superado el límite inferior, del *arg* por ciento de la velocidad nominal *arg*

**Acciones recomendadas**

Compruebe la velocidad de sincronización mínima del parámetro PaintWare.  
Compruebe el ajuste de velocidad del transportador.

---

### 130013, ConveyorSync activado

**Descripción**

ConveyorSync se ha desactivado porque el transportador ha recuperado la velocidad nominal, del *arg* por ciento de la velocidad nominal *arg*

**Acciones recomendadas**

No se requiere ninguna acción.  
El transportador tiene una velocidad adecuada.

---

### 130014, Tiempo límite en 'Proceso preparado'

**Descripción**

'Entrada de proceso preparado' incorrecta.

**Acciones recomendadas**

Compruebe el equipo conectado a 'entrada de proceso preparado'.  
Aumente el valor de 'tiempo límite de proceso preparado'

---

### 130015, Transportador en movimiento

**Descripción**

La señal 'c1NullSpeed' no es correcta.

**Acciones recomendadas**

Detenga el transportador antes de continuar la ejecución del programa.

---

### 131000, Error de argumento.

**Descripción**

El argumento no es un entero.

**Acciones recomendadas**

Cambie el argumento a un entero.

---

### 131001, Error de argumento.

**Descripción**

El argumento no es una matriz.

**Acciones recomendadas**

Cambie el argumento a una matriz.

---

### 131002, Error de argumento.

**Descripción**

El argumento no es una variable persistente.

**Acciones recomendadas**

Cambie el argumento a una variable persistente.

---

### 131003, Error de argumento.

**Descripción**

El argumento de matriz tiene demasiadas dimensiones.

**Acciones recomendadas**

Cambie la matriz a una dimensión.

---

### 131004, Error de tabla de pinceles.

**Descripción**

Sólo se permite una tabla *arg* de pinceles.

**Acciones recomendadas**

Utilice una tabla de pinceles permitida.

---

### 131005, Error de número de pincel.

**Descripción**

Sólo se permiten números de pinceles menores que o iguales a *arg*.

**Acciones recomendadas**

Utilice un número de pincel permitido.

---

### 131006, Error de valor de argumento

**Descripción**

Valor negativo en el argumento n° *arg*

## 6 Resolución de problemas según el registro de eventos

---

6.12 13 xxxx

### Continuación

#### Acciones recomendadas

Cambie el valor del argumento a un número positivo.

---

### 131007, La señal " no existe

#### Descripción

Señal: *arg*

Tarea: *arg*

Contexto: *arg*

#### Acciones recomendadas

Compruebe las definiciones de señales.  
Defina la señal o busque una señal existente.

---

### 131008, Error de número de aplicador

#### Descripción

El número de aplicador es mayor que el número de aplicadores instalados.

#### Acciones recomendadas

El argumento 'App' (si está presente) debe estar dentro del rango de 1 a 'Número de aplicadores'.

---

### 131009, Factor de pincel excesivo

#### Descripción

#### Acciones recomendadas

Cambie el factor de pincel a un número entre 1 y 500.

---

### 131010, La tabla de pinceles no existe

#### Descripción

La tabla de pinceles siguiente no existe: *arg*

#### Acciones recomendadas

La tabla de pinceles debe ser una matriz persistente del tipo de datos brushdata.

---

### 131011, La tabla de pinceles no es una matriz

#### Descripción

La tabla de pinceles siguiente no es una matriz: '*arg*'

#### Acciones recomendadas

La tabla de pinceles debe ser una matriz persistente del tipo de datos brushdata.

---

### 131012, Tipo de datos no válido para la tabla

#### Descripción

La tabla de pinceles siguiente no es del tipo de datos brushdata:  
'*arg*'

#### Acciones recomendadas

La tabla de pinceles debe ser una matriz persistente del tipo de datos brushdata.

---

### 131013, Señal inexistente

#### Descripción

La señal siguiente no existía:  
'*arg*'

#### Acciones recomendadas

Compruebe las definiciones de señales.  
Defina la señal o busque una señal existente.

---

### 131014, Canal no instalado

#### Descripción

El número de factor especificado en el argumento *arg* es mayor que el número de canales instalados

#### Acciones recomendadas

Comprobar opciones instaladas:  
Control de pistola: Rango de nº de factor = <1>  
Sistema de 3 canales: Rango de nº de factor = <1-3>  
Sistema de 4 canales: Rango de nº de factor = <1-4>

---

### 131015, Demasiados eventos de disparo

#### Descripción

Se ha sobrepasado el número máximo de eventos de disparo (10) entre dos instrucciones PaintL.

Tarea: *arg*

Instrucción: *arg*

Contexto: *arg*

#### Acciones recomendadas

Reduzca el número de eventos de disparo.

---

### 131016, Valor no válido para la señal

#### Descripción

Se ha intentado definir un valor no válido *arg* para la señal *arg*.

#### Consecuencias

La señal no se definirá.

Continúa en la página siguiente

### Acciones recomendadas

Compruebe que la señal esté dentro de los límites definidos.

---

### 131017, SetBrushFac: Número de aplicador no válido

#### Descripción

Dispositivo *AargBrush* no encontrada.

#### Consecuencias

Factor de brush no definido.

#### Acciones recomendadas

Compruebe en la configuración del IPS que el dispositivo existe para este número de aplicador.

---

### 131018, SetBrushFac: Factor o número de canal no válido

#### Descripción

El canal *arg* no es válido o el factor *arg* está fuera de límites. (Rango: 1-200%)

#### Consecuencias

Factor de brush no definido.

#### Acciones recomendadas

Compruebe el número de canal y el factor.

---

### 131019, Valor de retorno inesperado del IPS

#### Descripción

Comando *arg* enviado desde RAPID; valor devuelto *arg*

#### Consecuencias

Parámetro del IPS no definido

#### Acciones recomendadas

Compruebe la compatibilidad entre el IPS y el RobotWare o póngase en contacto con el área de soporte de ABB.

---

### 131020, Comando de IPS desconocido enviado desde RAPID

#### Descripción

El comando del IPS *arg* es desconocido

#### Consecuencias

Parámetro del IPS no definido

#### Acciones recomendadas

Compruebe la compatibilidad entre el IPS y RobotWare o póngase en contacto con el área de soporte de ABB.

---

### 132000, Error de número de pincel.

#### Descripción

El número de pincel está fuera de los límites para la tabla de pinceles activada.

#### Acciones recomendadas

Cambio de argumento dentro de límites.

---

### 132001, Error de tabla de pinceles.

#### Descripción

No hay ninguna tabla de pinceles activada.

#### Acciones recomendadas

Active una tabla de pinceles.

---

### 132002, Pincel no activado.

#### Descripción

Las salidas de pinceles están bloqueadas porque la salida *IpsEnable* del aplicador *arg* no estaba activa.

#### Acciones recomendadas

Active la salida *IpsEnable* para este aplicador.

---

### 132003, Activación de equipo rechazada

#### Descripción

El equipo no puede activarse a causa de las siguientes señales de paro activas: *arg*

#### Acciones recomendadas

Compruebe los botones de paro de emergencia, la entrada de paro general y la entrada del interbloqueo de cabina. Presione el restablecimiento de paro de emergencia.

---

### 132500, Imposible abrir el símbolo

#### Descripción

Salida del símbolo *arg* no encontrada.

NOTA: No hay ninguna salida disponible en relación con la pintura debido a este error.

#### Acciones recomendadas

1. Salida del símbolo no definida.
2. La salida del símbolo tiene un nombre incorrecto.
3. Problema interno (memoria, etc).

Intente un reinicio.

## 6 Resolución de problemas según el registro de eventos

---

6.12 13 xxxx

### Continuación

---

#### 132501, Sistema de pintura no instalado.

##### Descripción

El sistema de pintura no está disponible o no está instalado.

##### Acciones recomendadas

El proceso de PaintWare no se ha activado debido a una configuración incompleta del sistema de pintura.

1. Utilice el disquete de la opción IPS para instalarlo.
2. Personalice la configuración del sistema de pintura a través de la unidad de programación.

---

#### 132601, Contacto perdido con la tarjeta PIB

##### Descripción

El controlador ha perdido la conexión con la tarjeta de interfaz de proceso (PIB).

##### Consecuencias

El sistema pasa al estado SYS\_FAIL.

##### Causas probables

1. Fallo del cable de Ethernet entre la tarjeta PIB y el computador principal (MC)
2. Alta carga en la red.

##### Acciones recomendadas

Inspeccione el cable que une el ordenador principal (MC) con la tarjeta PIB Ethernet.

Reinicie el controlador

---

#### 132602, Trayectoria de señal nok válida para la señal

##### Descripción

La trayectoria *arg* no es válida para la señal *arg*

##### Consecuencias

Esta señal se desactivará

##### Acciones recomendadas

Compruebe que el dispositivo nombrado exista en PIB.

---

#### 132603, Fallo de dispositivo de vigilancia entre la tarjeta PIB y el MC

##### Descripción

El controlador ha descubierto un fallo de vigilancia de la tarjeta de interfaz de proceso (PIB).

##### Consecuencias

El sistema pasa al estado SYS\_FAIL.

*Continúa en la página siguiente*

##### Causas probables

1. Cable roto.
2. Carga elevada en la red.

##### Acciones recomendadas

Si el problema no desaparece:

Inspeccione el ordenador principal.

Inspeccione el cable de Ethernet entre la PIB y el MC.

Reinicie el controlador

---

#### 132604, Contacto recuperado con la PIB

##### Descripción

El controlador ha recuperado el contacto con la tarjeta de interfaz de proceso (PIB) después de un fallo de watchdog.

---

#### 132999, Contexto de error de proceso

##### Descripción

*arg, arg, arg, arg, arg*

---

#### 133000, Error de configuración de IPS

##### Descripción

Error de configuración: *arg*

Error de acceso al archivo de configuración de IPS *arg*. El archivo de configuración está almacenado en uno de los nodos de IPS instalados.

##### Acciones recomendadas

1. Consulte el archivo de configuración de IPS para detectar posibles errores.
2. Compruebe si el archivo de configuración está almacenado en el nodo de IPS correcto.

---

#### 133001, Error de configuración de IPS

##### Descripción

Error de configuración: *arg*.

Error en el archivo de configuración de IPS *arg*, en la línea *arg*. Este archivo de configuración de IPS está situado en uno de los nodos de IPS.

##### Acciones recomendadas

1. Consulte el archivo de configuración de IPS para detectar posibles errores en la línea indicada.

---

#### 133002, Error de configuración del IPS

##### Descripción

Error de sintaxis: *arg*.

Argumento erróneo: *arg*, en el archivo de configuración del IPS *arg*, en la línea *arg*. Este archivo de configuración del IPS está situado en uno de los nodos del IPS.

### Acciones recomendadas

1. Consulte el archivo de configuración del IPS para detectar posibles errores en la línea indicada.

---

### 133003, Error de configuración de IPS

#### Descripción

Error de interpretación: *arg*.

Error en el archivo de configuración de IPS *arg*, en la línea *arg*. Este archivo de configuración de IPS está situado en uno de los nodos de IPS.

### Acciones recomendadas

1. Consulte el archivo de configuración de IPS para detectar posibles errores en la línea indicada.

---

### 133004, Error de testigo de configuración de IPS

#### Descripción

Error de testigo de configuración: *arg*.

Error en el testigo *arg* del archivo de configuración de IPS *arg*, en la línea *arg* y la posición de carácter *arg*. Este archivo de configuración de IPS está situado en uno de los nodos de IPS.

### Acciones recomendadas

1. Consulte el archivo de configuración de IPS para detectar posibles errores en la línea indicada.

---

### 133005, Error de licencia de IPS

#### Descripción

Servidor de licencias no encontrado.

Imposible obtener la opción: *arg*

Referencia: *arg*

### Acciones recomendadas

1. Compruebe que el sistema cuente con un servidor de licencias.
2. Compruebe el estado en el servidor de licencias.
3. Compruebe la comunicación con el servidor de licencias.

---

### 133006, Error de licencia de IPS

#### Descripción

Chip de identificación no encontrado.

Imposible obtener la opción: *arg*

Referencia: *arg*

### Acciones recomendadas

1. Compruebe que el chip de identificación esté montado en la tarjeta ACCB.

---

### 133007, Error de licencia de IPS

#### Descripción

Número de serie incorrecto.

Imposible obtener la opción: *arg*

Referencia: *arg*

### Acciones recomendadas

1. Compruebe el número de licencia del archivo de licencia.
2. Compruebe que tiene montado el chip de identificación correcto.

---

### 133008, Error de licencia de IPS

#### Descripción

No se encuentra el archivo de licencia. El nombre del archivo debe ser 'option.lic'.

Imposible obtener la opción: *arg*

Referencia: *arg*

### Acciones recomendadas

1. Compruebe que el archivo de licencia exista en el servidor de licencias.

---

### 133009, Error de licencia de IPS

#### Descripción

Código de licencia incorrecto en el archivo de licencia.

Imposible obtener la opción: *arg*

Referencia: *arg*

### Acciones recomendadas

1. Compruebe que el archivo de licencia del servidor de licencias sea idéntico al archivo de licencias original.

---

### 133010, Error de licencia de IPS

#### Descripción

Error de sintaxis en el archivo de licencia.

Imposible obtener la opción: *arg*

Referencia: *arg*

### Acciones recomendadas

1. Asegúrese de utilizar el archivo de licencia original.
2. Pida un nuevo archivo de licencia.

## 6 Resolución de problemas según el registro de eventos

---

6.12 13 xxxx

### Continuación

---

#### 133011, Error de licencia de IPS

##### Descripción

La opción no existe en el archivo de licencia.

Imposible obtener la opción: *arg*

Referencia: *arg*

##### Acciones recomendadas

1. Compruebe si la opción existe en el archivo de licencia.
2. Compruebe si tiene cargado un archivo de licencia correcto.
3. Compruebe si el archivo de configuración de IPS contiene algún error.
4. Pida un nuevo archivo de licencia.

---

#### 133012, Error de licencia de IPS

##### Descripción

El conteo de opciones no tiene licencias libres.

Imposible obtener la opción: *arg*

Referencia: *arg*

##### Acciones recomendadas

1. Compruebe el número de usos con el archivo de licencias.
2. Compruebe si tiene cargado un archivo de licencia correcto.
3. Compruebe si el archivo de configuración de IPS contiene algún error.

---

#### 133013, Error de licencia de IPS

##### Descripción

Error de protocolo en la comunicación con el servidor de licencias.

Imposible obtener la opción: *arg*

Referencia: *arg*

##### Acciones recomendadas

1. Póngase en contacto con la asistencia al cliente.

---

#### 133014, Error de licencia de IPS

##### Descripción

Fallo de comunicación. Se ha encontrado el servidor de licencias, pero se ha perdido la comunicación.

Imposible obtener la opción: *arg*

Referencia: *arg*

##### Acciones recomendadas

1. Compruebe la comunicación con el servidor de licencias.

---

#### 133200, : Error de disparo

##### Descripción

IPS ha descubierto un error

*Continúa en la página siguiente*

tiempo de disparo imposible.

Esta situación puede producirse si hay eventos de disparo programados demasiado cerca entre sí, por ejemplo en una secuencia de limpieza.

##### Acciones recomendadas

1. Compruebe si los eventos del dispositivo indicado están programados demasiado cerca los unos de los otros.
2. Compruebe si hay retardos de compensación para el dispositivo indicado.

---

#### 133201, : Bloqueado

##### Descripción

El dispositivo indicado está bloqueado por IPS.

No es posible establecer un valor en este dispositivo si está bloqueado, ni existe acceso directo a él.

##### Acciones recomendadas

1. Compruebe si el sistema está intentando hacer funcionar el dispositivo indicado mientras ya está bloqueado (conectado) a otro dispositivo.

---

#### 133202, : Desactivado

##### Descripción

Imposible establecer un valor de comando en el dispositivo indicado mientras está desactivado.

Cuando un dispositivo está desactivado, no es posible hacerlo funcionar.

##### Acciones recomendadas

1. Active el dispositivo indicado y establezca un nuevo comando para él.
2. Compruebe si la configuración de IPS está configurada para desactivar el dispositivo indicado.

---

#### 133203, : Desconectado

##### Descripción

Los recursos del dispositivo indicado están desconectados y el dispositivo indicado no está operativo. La señal de conexión para el dispositivo está en 0.

##### Acciones recomendadas

1. Cambie a 1 la señal de conexión del dispositivo indicado.
2. Compruebe si el sistema cambia la señal de conexión a 0 en casos especiales concretos.

---

### 133204, : No preparado

**Descripción**

Imposible establecer el valor: El dispositivo indicado no está preparado y ha sido detenido por funciones de supervisión, o bien presenta un problema general.

**Acciones recomendadas**

1. Compruebe si IPS está configurado con alguna función de supervisión para el dispositivo indicado.
2. Compruebe si el dispositivo indicado presenta cualquier problema, soluciónelo y reintente.

---

### 133205, : Alarma de supervisión

**Descripción**

Imposible establecer el valor: Se ha activado una alarma que supervisaba al dispositivo indicado.

Una de las alarmas instaladas impide que el dispositivo indicado esté operativo.

**Acciones recomendadas**

1. Compruebe si hay alarmas de supervisión que cambian al dispositivo indicado a un estado no preparado.
2. Solucione el estado de alarma actual.

---

### 133206, Fallo de bloqueo de

**Descripción**

El bloqueo de un recurso para el dispositivo indicado ha fallado. Es posible que el mismo recurso haya sido reservado por otro dispositivo.

**Acciones recomendadas**

1. Compruebe en la configuración de IPS si hay varios dispositivos de IPS que utilizan el mismo recurso.

---

### 133207, : Valor excesivo

**Descripción**

El valor del sensor o dispositivo indicado ha sobrepasado el límite máximo.

IPS ha descubierto un estado de alarma para el sensor o dispositivo indicado.

**Acciones recomendadas**

1. Compruebe si el valor del sensor o dispositivo indicado es excesivo.
2. Compruebe si hay alarmas de LÍMITE configuradas en IPS y verifique que los límites sean correctos.

---

### 133208, : Valor insuficiente

**Descripción**

El valor del sensor o dispositivo indicado ha sobrepasado el límite mínimo.

IPS ha descubierto un estado de alarma para el sensor o dispositivo indicado.

**Acciones recomendadas**

1. Compruebe si el valor del sensor o dispositivo indicado es insuficiente.
2. Compruebe si hay alarmas de LÍMITE configuradas en IPS y verifique que los límites sean correctos.

---

### 133209, : Valor actual excesivo

**Descripción**

El valor actual del dispositivo indicado ha sobrepasado el límite máximo. IPS ha descubierto un valor actual demasiado alto en comparación con el valor de ajuste.

**Acciones recomendadas**

1. Compruebe si hay alarmas de DESVIACIÓN configuradas en IPS y verifique que los límites de los parámetros sean correctos.
2. Compruebe si el sensor utilizado por el dispositivo indicado presenta ruido.

---

### 133210, : Valor actual insuficiente

**Descripción**

El valor actual del dispositivo indicado ha sobrepasado el límite mínimo. IPS ha descubierto un valor actual demasiado bajo en comparación con el valor de ajuste.

**Acciones recomendadas**

1. Compruebe si hay alarmas de DESVIACIÓN configuradas en IPS y verifique que los límites de los parámetros sean correctos.
2. Compruebe si el sensor utilizado por el dispositivo indicado presenta ruido o está enviando valores.

---

### 133211, : Compensación excesiva

**Descripción**

El regulador para el dispositivo indicado ha compensado en exceso en comparación con la curva calibrada y los límites de sus parámetros de compensación.

## 6 Resolución de problemas según el registro de eventos

---

6.12 13 xxxx

### Continuación

#### Acciones recomendadas

1. Compruebe en la configuración de IPS si los límites de compensación del dispositivo indicado son demasiado estrictos.
2. Compruebe las presiones de suministro, mangueras, sensores y transductores usados por el dispositivo con nombre.

---

#### 133212, : Compensación insuficiente

##### Descripción

El regulador para el dispositivo indicado ha compensado en exceso en comparación con la curva calibrada y los límites de sus parámetros de compensación.

#### Acciones recomendadas

1. Compruebe en la configuración de IPS si los límites de compensación del dispositivo indicado son demasiado estrictos.
2. Compruebe las presiones de suministro, mangueras, sensores y transductores usados por el dispositivo con nombre.

---

#### 133213, : Vida en recipiente

##### Descripción

¡El tiempo de vida en recipiente del dispositivo indicado ha caducado y el fluido empezará a curarse! ¡El equipo de pintura puede quedar inútil!  
¡Comience a lavar el sistema inmediatamente!

#### Acciones recomendadas

1. Compruebe si se ha realizado el lavado del sistema.
2. Compruebe si el tiempo de vida en recipiente es correcto.

---

#### 133214, : Ajuste excesivo

##### Descripción

El valor de ajuste del dispositivo indicado es excesivo. El valor de ajuste está definido en el valor máximo configurado para el dispositivo indicado.

#### Acciones recomendadas

1. Compruebe si el ajuste del dispositivo indicado es excesivo.
2. Cambie el valor máximo en el archivo de configuración de IPS en caso necesario.

---

#### 133215, : Ajuste insuficiente

##### Descripción

El valor de ajuste del dispositivo indicado es insuficiente. El valor de ajuste está definido en el valor mínimo configurado para el dispositivo indicado.

#### Acciones recomendadas

1. Compruebe si el ajuste del dispositivo indicado es insuficiente.
2. Cambie el valor mínimo en el archivo de configuración de IPS en caso necesario.

---

#### 133216, : Error de secuencia

##### Descripción

IPS ha descubierto un error de secuencia de disparo. La función de compensación dinámica de retardo del dispositivo indicado ha medido una transición 'on' cuando esperaba una transición 'off'. (o lo contrario)

#### Acciones recomendadas

1. Compruebe si la señal del sensor tiene el nivel correcto.
2. Compruebe si la señal del sensor presenta ruido.

---

#### 133217, : Transición inesperada

##### Descripción

IPS ha descubierto una transición inesperada. La función de compensación dinámica de retardo del dispositivo indicado ha medido una transición en un momento en el que no se esperaba ninguna.

#### Acciones recomendadas

1. Compruebe las conexiones de relés y eléctricas del sensor.
2. Compruebe si la señal del sensor presenta ruido.

---

#### 133218, : Tiempo límite de activación

##### Descripción

IPS ha descubierto un tiempo límite de disparo para una transición 'on'. La función de compensación dinámica de retardo ha sobrepasado el tiempo límite de una transición 'on'.

*Continúa en la página siguiente*



### Acciones recomendadas

1. Check sensor for named device.
2. Check wiring or relay for sensor.

---

### 133219, : Tiempo límite de desactivación

#### Descripción

IPS ha descubierto un tiempo límite de disparo para una transición 'off'. La función de compensación dinámica de retardo ha sobrepasado el tiempo límite de una transición 'off'.

#### Acciones recomendadas

1. Compruebe el sensor del dispositivo indicado.
2. Compruebe el cableado o el relé del sensor.

---

### 133220, : Sin señal

#### Descripción

IPS está leyendo un valor cero del sensor utilizado por el dispositivo indicado. El cableado o la alimentación a este sensor pueden ser la causa.

#### Acciones recomendadas

1. Compruebe si el sensor utilizado está roto.
2. Compruebe el cableado del sensor utilizado.
3. Compruebe la alimentación de proceso del sensor utilizado.

---

### 133221, : Salida máxima

#### Descripción

El regulador de bucle cerrado del dispositivo indicado ha alcanzado la salida máxima.

#### Acciones recomendadas

1. Compruebe si el valor ordenado al regulador es superior al posible para el equipo de aplicación.
2. Reduzca el ajuste de manejo del regulador dentro del rango controlable.

---

### 133222, : Salida mínima

#### Descripción

El regulador de bucle cerrado del dispositivo indicado ha alcanzado la salida mínima.

#### Acciones recomendadas

1. Compruebe si el valor ordenado al regulador es inferior al posible para el equipo de aplicación.

2. Aumente el ajuste de manejo del regulador dentro del rango controlable.

---

### 133223, : Interbloqueo

#### Descripción

IPS ha descubierto un error de conflicto de interbloqueo. Se intentó accionar más de una válvula o un dispositivo dentro de un grupo interbloqueado.

#### Acciones recomendadas

1. Cambie la válvula o el dispositivo activos a cero antes de activar otro.

---

### 133224, Se requiere confirmación

#### Descripción

*arg* está detenido actualmente por una supervisión de alarma y se requiere una confirmación para el dispositivo indicado.

#### Acciones recomendadas

1. Compruebe la alarma que está deteniendo el dispositivo indicado.
2. Recupere la situación de alarma.
3. Confirme la alarma del dispositivo indicado y reintente.

---

### 133225, Error de DMC

#### Descripción

El siguiente mensaje de error del Digital Motor Controller (DMC) fue enviado a IPS:

*arg*.

IPS ha perdido la comunicación o ha descubierto un error enviado desde el accionamiento del DMC.

#### Acciones recomendadas

1. Compruebe los cables al DMC.
2. Compruebe la alimentación del DMC.
3. Para obtener más información, consulte la Descripción de unidad, manual de pintura.

---

### 133226, .

#### Descripción

Error de ajuste.

IPS ha descubierto un error al establecer una señal en el dispositivo indicado.

## 6 Resolución de problemas según el registro de eventos

---

6.12 13 xxxx

### Continuación

#### Acciones recomendadas

1. Compruebe si la señal está disponible para el dispositivo indicado.

---

#### 133250, : Error de comunicación

##### Descripción

IPS ha descubierto un error interno de comunicación CAN. La comunicación de bus CAN entre nodos de IPS se ha perdido. El sistema intentará la reconexión si es posible.

#### Acciones recomendadas

1. Compruebe los cables del bus CAN para encontrar los nodos de IPS.
2. Compruebe si los nodos de IPS tienen el valor MacID correcto.
3. Compruebe las resistencias de terminación del bus CAN.

---

#### 133251, : Nueva curva

##### Descripción

IPS ha creado una nueva curva de calibración dinámica o calibrada, con el número *arg*, para el dispositivo indicado.

#### Acciones recomendadas

---

#### 133252, : Curva calculada

##### Descripción

IPS ha recalculado una curva de calibración dinámica o calibrada, con el número *arg*, para el dispositivo indicado. El rango de la curva se ha modificado debido al rango modificado del regulador.

#### Acciones recomendadas

---

#### 133253, : Redimensionamiento

##### Descripción

IPS ha redimensionado una curva de calibración dinámica o calibrada, con el número *arg*, para el dispositivo indicado. Debido a un cambio en el parámetro de tamaño de curva, las curvas existentes se transforman al nuevo tamaño de punto de curva.

#### Acciones recomendadas

---

#### 133254, : Error de DMC

##### Descripción

IPS ha perdido la comunicación o ha descubierto un error enviado desde el accionador de DMC indicado. El código de error de DMC es: *arg*.

#### Acciones recomendadas

1. Compruebe los LEDs de estado del accionador de DMC.
2. Compruebe la alimentación al accionador de DMC.
3. Apague y encienda la alimentación del accionador de DMC.

---

#### 133255, Error de Apmb

##### Descripción

IPS ha descubierto un error de accionador de Apmb (Accionador Berger-Lahr). Accionador de Apmb, número: *arg*, ha emitido un error.

#### Acciones recomendadas

1. Compruebe los códigos de los LEDs de fallo de la unidad de accionador Berger-Lahr.
2. Compruebe el motor paso a paso.
3. Compruebe el cableado del accionador Berger-Lahr.

---

#### 133256, : Error de curva

##### Descripción

IPS ha descubierto un formato de número en la curva dinámica/calibrada que no es correcto.

#### Acciones recomendadas

1. Compruebe si una curva ya guardada en el nodo de IPS tiene un formato de número incompatible distinto del esperado.
2. Elimina la curva guardada en la tarjeta de IPS.

---

#### 133257, Error de SDI

##### Descripción

La tarjeta de SDI ha emitido el error siguiente:*arg*, con código de error:*arg*.

#### Acciones recomendadas

1. Compruebe la tarjeta de SDI para ver los errores.

Continúa en la página siguiente

---

### 133258, Error de VCD,MacID:

**Descripción**

IPS ha descubierto un error en una tarjeta de VCD con los detalles siguientes:*arg*.

**Acciones recomendadas**

1. Compruebe la tarjeta de VCD para ver el motivo indicado.
2. Sustituya la tarjeta de VCD.

---

### 133259, Error de acceso a archivo

**Descripción**

IPS ha descubierto un error de acceso a archivo en el archivo siguiente: *arg*.

**Acciones recomendadas**

1. Compruebe si el archivo indicado existe.
2. Compruebe si el archivo se está utilizando.

---

### 133260, Creado un archivo predeterminado

**Descripción**

IPS ha creado un archivo predeterminado del tipo: '*arg*' con el nombre de archivo siguiente: *arg*.

**Acciones recomendadas**

---

### 133261, Error de interpretación de archivo

**Descripción**

IPS no pudo cargar el archivo *arg* en la línea *arg*.  
Texto detallado del error: *arg*.

**Acciones recomendadas**

1. Compruebe que el archivo indicado tenga el formato correcto para su uso.

---

### 133262, Nueva entrada de índice en el archivo

**Descripción**

IPS ha creado en el archivo: *arg* una nueva entrada de índice con el valor: *arg*

**Acciones recomendadas**

---

### 133263, Error de CAN de PPRU

**Descripción**

Unidad de PPRU: *arg*,  
registro '*arg*' = *arg*

---

### 133264, Error de PPRU

**Descripción**

Unidad de PPRU: *arg*,  
mensaje = '*arg*'

---

### 133265, SPI desactivado:

**Descripción**

IPS en el nodo *arg* ha descubierto un error de comunicación de SPI.

*arg*

El sistema intentará la reconexión.

**Acciones recomendadas**

1. Compruebe el cable serie que va a la tarjeta SPI.
2. Compruebe el cable de alimentación que va a la tarjeta SPI.
3. Compruebe/sustituya la tarjeta SPI.

---

### 133266, SPI activado:

**Descripción**

SPI se reconectó en el nodo *arg*.

---

### 133267, Entrada de índice no presente en el archivo

**Descripción**

IPS ha intentado usar una entrada de índice inexistente en el archivo *arg*, con el valor *arg*.

**Acciones recomendadas**

Si esta entrada de índice es válida, debe añadirse manualmente al archivo de índice cuyo nombre se indica.

---

### 133268, : Imposible cargar la tabla de brushes.

**Descripción**

IPS ha intentado cargar la tabla de brushes *arg* en el dispositivo cuyo nombre se indica.

**Acciones recomendadas**

1. Compruebe los demás mensajes de error para obtener una explicación detallada.

---

### 133269, : Fallo al activar un brush.

**Descripción**

IPS ha intentado activar el brush número *arg* de la tabla de brushes *arg* en el dispositivo cuyo nombre se indica.

## 6 Resolución de problemas según el registro de eventos

---

6.12 13 xxxx

### Continuación

#### Acciones recomendadas

1. Compruebe si se ha seleccionado la tabla de brushes (o material).
2. Compruebe si el número de brush seleccionado existe en la tabla de brushes cargada.
3. Compruebe la tabla global de brushes y el número de brushes es superior a 900.

---

### 133270, No se ha podido actualizar los parámetros del IPS

#### Descripción

IPS no pudo actualizar los valores de los parámetros del IPS tras la reconexión de las conexiones de agente de IPS. La actualización fue iniciada tras perderse los agentes de IPS por algún motivo, típicamente por un fallo de purga.

El sistema debe reiniciarse para garantizar que todos los parámetros reciban valores correctos.

#### Consecuencias

Es posible que los parámetros de IPS no se hayan actualizado con valores correctos.

#### Causas probables

Es posible que un dispositivo o parámetro del IPS no exista o que se envíe un comando con un valor no válido.

#### Acciones recomendadas

1. Compruebe si todos los nodos del IPS están en funcionamiento.
2. Compruebe los archivos de parámetros del IPS.
3. Reinicie el sistema.

---

### 133271, Parámetros de IPS actualizados

#### Descripción

IPS ha actualizado los valores de los parámetros de IPS tras la reconexión de las conexiones de agente de IPS, típicamente a causa de un fallo de purga.

---

### 133280, Error de creación de servo

#### Descripción

La tarjeta de SDI ha descubierto un error durante la carga de la configuración.

#### Acciones recomendadas

1. Compruebe la configuración de SDI.
2. Compruebe/sustituya la tarjeta de SDI.
3. Póngase en contacto con la asistencia al cliente.

---

### 133281, Error de sistema de medición servo

#### Descripción

La tarjeta de SDI ha descubierto un error en la línea serie del sistema de medición.

#### Acciones recomendadas

1. Compruebe los cables y conectores.
2. Compruebe la tarjeta de medición.
3. Póngase en contacto con la asistencia al cliente.

---

### 133282, Error del sistema de accionamiento servo

#### Descripción

La tarjeta de SDI ha descubierto un error en la línea serie del sistema de accionamiento.

#### Acciones recomendadas

1. Compruebe los cables y conectores.
2. Compruebe la línea serie. Quizá se requiera un enlace de bucle.
3. Compruebe las unidades de accionamiento.
4. Póngase en contacto con la asistencia al cliente.

---

### 133283, Calibración servo realizada

#### Descripción

La tarjeta de SDI ha realizado la calibración.

#### Acciones recomendadas

---

### 133284, Error de calibración servo

#### Descripción

La tarjeta de SDI ha descubierto un error durante la calibración.

#### Acciones recomendadas

1. Reintente la calibración.
2. Póngase en contacto con la asistencia al cliente.

---

### 133285, Tiempo límite agotado en la calibración de servo

#### Descripción

La tarjeta de SDI ha descubierto que se ha agotado el tiempo límite del trabajo de calibración.

#### Acciones recomendadas

1. Reintente la calibración.
2. Póngase en contacto con la asistencia al cliente.

*Continúa en la página siguiente*

---

### 133286, Tiempo límite agotado en la configuración de servo

**Descripción**

La tarjeta de SDI ha descubierto un error durante la carga de la configuración.

**Acciones recomendadas**

1. Compruebe la configuración de SDI.
2. Compruebe/sustituya la tarjeta de SDI.
3. Póngase en contacto con la asistencia al cliente.

---

### 133287, Error de ajuste de coeficiente de servo

**Descripción**

La tarjeta de SDI ha descubierto un problema de asignación a un conjunto especificado de coeficientes.

**Acciones recomendadas**

1. Compruebe la sección de FILTERASSIGN del archivo de configuración de SDI para detectar errores.
2. Compruebe/sustituya la tarjeta de SDI.
3. Póngase en contacto con la asistencia al cliente.

---

### 133288, Hardware de servo no válido

**Descripción**

La tarjeta de SDI ha descubierto un error durante la carga de la configuración.

**Acciones recomendadas**

1. Compruebe la versión del hardware de SDI.
2. Compruebe/sustituya la tarjeta de SDI.
3. Póngase en contacto con la asistencia al cliente.

---

### 133300, Encendido de unidades de accionamiento

**Descripción**

Tras el encendido o el restablecimiento de las unidades de accionamiento, se activa el bit de error 'POWER\_UP'. Tiene como fin indicar que la unidad de accionamiento debe ser inicializada por los parámetros descargados.

**Acciones recomendadas**

1. Se trata de un mensaje informativo. El software de la tarjeta de SDI debe descargar automáticamente los parámetros en los accionamientos.

---

### 133301, Dispositivo de vigilancia de servo de SDI

**Descripción**

La tarjeta de SDI ha descubierto un restablecimiento de dispositivo de vigilancia desde la unidad de accionamiento utilizada por: *arg*.

**Acciones recomendadas**

1. Reinicie el controlador del robot.
2. Sustituya la unidad de accionamiento.

---

### 133302, Error de lógica de SDI +/-15 V

**Descripción**

La tensión de alimentación de SDI para +/-15 V está fuera de rango, recibida desde la unidad de accionamiento usada por: *arg*.

**Acciones recomendadas**

1. Compruebe el cableado de la tarjeta de SDI.
2. Compruebe la tensión de alimentación de +/-15 V desde la tarjeta de SDI.
3. Sustituya la unidad de accionamiento.

---

### 133303, Error de comunicación de SDI

**Descripción**

La tarjeta de SDI ha descubierto demasiados errores de comunicación consecutivos detectados por la unidad de accionamiento utilizada por: *arg*.

**Acciones recomendadas**

1. Compruebe el cableado.
2. Sustituya la unidad de accionamiento.
3. Sustituya la tarjeta SDI.

---

### 133304, Error interno de unidad de accionamiento

**Descripción**

La tarjeta de SDI ha descubierto un error interno en la unidad de accionamiento utilizada por: *arg*.

**Acciones recomendadas**

1. No lo tenga en cuenta si hay otros errores en la unidad de accionamiento.
2. Sustituya la unidad de accionamiento.

## 6 Resolución de problemas según el registro de eventos

---

6.12 13 xxxx

### Continuación

---

#### 133305, Aviso de defecto de accionamiento

##### Descripción

La tarjeta de SDI ha descubierto un defecto en el detector de cortocircuitos de la unidad de accionamiento utilizada por: *arg*.

##### Acciones recomendadas

1. Compruebe si hay un cortocircuito en el cableado.
2. Compruebe si hay cortocircuitos en el motor servo.
2. Sustituya la unidad de accionamiento.

---

#### 133306, Cortocircuito de servo

##### Descripción

La tarjeta de SDI ha descubierto un cortocircuito en la unidad de accionamiento utilizada por: *arg*

##### Acciones recomendadas

1. Compruebe si hay un cortocircuito en el cableado.
2. Compruebe si hay cortocircuitos en el motor servo.
3. Sustituya la unidad de accionamiento.

---

#### 133307, Aviso de temperatura de servo

##### Descripción

La tarjeta de SDI ha descubierto un aviso de temperatura excesiva en la unidad de accionamiento utilizada por: *arg*.

¡DEJE QUE EL SISTEMA SE ENFRÍE!

##### Acciones recomendadas

1. Compruebe los ventiladores de enfriamiento y los filtros de la unidad de accionamiento.
2. Temperatura ambiente excesiva.
3. Compruebe el consumo de potencia del accionamiento.
4. Sustituya la unidad de accionamiento.

---

#### 133308, Alarma de temperatura de servo

##### Descripción

La tarjeta de SDI ha descubierto una alarma de temperatura excesiva en la unidad de accionamiento utilizada por: *arg*.

¡DEJE QUE EL SISTEMA SE ENFRÍE!

##### Acciones recomendadas

1. Compruebe los ventiladores de enfriamiento y los filtros de la unidad de accionamiento.
2. Temperatura ambiente excesiva.
3. Compruebe el consumo de potencia del accionamiento.
4. Sustituya la unidad de accionamiento.

---

#### 133309, Temperatura excesiva en servo

##### Descripción

La tarjeta de SDI ha descubierto un error de temperatura excesiva en la unidad de accionamiento utilizada por: *arg*.

¡DEJE QUE EL SISTEMA SE ENFRÍE!

##### Acciones recomendadas

1. Compruebe los ventiladores de enfriamiento y los filtros de la unidad de accionamiento.
2. Temperatura ambiente excesiva.
3. Compruebe el consumo de potencia del accionamiento.
4. Sustituya la unidad de accionamiento.

---

#### 133310, Sobrecarga de accionamiento servo

##### Descripción

La tarjeta de SDI ha descubierto una temperatura excesiva en los transistores de la unidad de accionamiento utilizada por: *arg*. Este problema está causado por una sobrecarga del accionamiento actual.

##### Acciones recomendadas

1. Par excesivo para la unidad de accionamiento. Compruebe el sistema para detectar sobrecargas de par.
2. Compruebe si el robot o la bomba están atascados.
3. Sustituya la unidad de accionamiento.

---

#### 133311, Tensión excesiva en servo

##### Descripción

La tarjeta de SDI ha descubierto una tensión de rectificador superior a la permitida. Esto se detecta en la unidad de accionamiento utilizada por: *arg*.

##### Acciones recomendadas

1. Compruebe la alimentación entrante.
2. Compruebe/sustituya las resistencias de drenaje y el cableado.
3. Compruebe/sustituya el rectificador.

Continúa en la página siguiente

4. Sustituya la unidad de accionamiento.

---

### 133312, Sobretensión en servo

#### Descripción

La tarjeta de SDI ha descubierto una sobretensión crítica en el rectificador, detectada en la unidad de accionamiento utilizada por: *arg*.

#### Acciones recomendadas

1. Compruebe la alimentación entrante.
2. Compruebe/sustituya las resistencias de drenaje.
3. Compruebe/sustituya el rectificador.

---

### 133313, Tensión de rectificador insuficiente en servo

#### Descripción

La tarjeta de SDI ha descubierto una tensión de rectificador insuficiente en la unidad de accionamiento utilizada por: *arg*.

#### Acciones recomendadas

1. Compruebe la alimentación entrante.
2. Compruebe/sustituya las resistencias de drenaje y el cableado.
3. Compruebe/sustituya el rectificador.
4. Sustituya la unidad de accionamiento.

---

### 133314, Error de comando de par de servo

#### Descripción

La tarjeta de SDI ha descubierto un error de comando de par de servo con una diferencia excesiva en 3 referencias de par consecutivas. Este error se recibe de la unidad de accionamiento usada por: *arg*.

#### Acciones recomendadas

1. Compruebe el cableado del resolver y el ruido externo del cableado del resolver.
2. Compruebe las conexiones a tierra del resolver.
3. Compruebe la configuración de SDI si la ganancia es excesiva.

---

### 133315, Error de posición de resolver de servo

#### Descripción

La tarjeta de SDI ha descubierto un error de posición de resolver con una diferencia excesiva en 3 posiciones de rotor consecutivas. Este error se recibe de la unidad de accionamiento

usada por: *arg*.

#### Acciones recomendadas

1. Compruebe el cableado del resolver y el ruido externo del cableado del resolver.
2. Compruebe las conexiones a tierra del resolver.

---

### 133316, Control de intensidad saturado

#### Descripción

La tarjeta SDI ha descubierto que la unidad de accionamiento es incapaz de suministrar la corriente solicitada, debido a una tensión insuficiente en el rectificador o a conexiones de motor rotas. Recibido de la unidad de accionamiento usada por: *arg*.

#### Acciones recomendadas

1. Compruebe la tensión del rectificador.
2. Compruebe el motor servo/los cables.
3. Compruebe la configuración de SDI.
4. Sustituya la unidad de accionamiento.

---

### 133317, Error de cable de servo

#### Descripción

La tarjeta de SDI ha descubierto un error de cable de servo entre la unidad de accionamiento y el motor servo. Este error se recibe desde la unidad de accionamiento usada por: *arg*.

#### Acciones recomendadas

1. Compruebe el motor servo/los cables.
2. Sustituya la unidad de accionamiento.
3. Sustituya la tarjeta SDI.

---

### 133318, Error de intensidad insuficiente de servo

#### Descripción

La tarjeta de SDI ha descubierto un par que está generando una intensidad inferior a la ordenada. Recibido de la unidad de accionamiento utilizada por: *arg*.

#### Acciones recomendadas

1. Compruebe la configuración de SDI.
2. Compruebe la tensión del rectificador.
3. Compruebe el motor servo/los cables.

*Continúa en la página siguiente*

## 6 Resolución de problemas según el registro de eventos

---

6.12 13 xxxx

### Continuación

---

#### 133319, Error de sobreintensidad de servo

##### Descripción

La tarjeta de SDI ha descubierto un par que está generando una intensidad superior a la ordenada. Recibido de la unidad de accionamiento utilizada por: *arg*.

##### Acciones recomendadas

1. Compruebe la configuración de SDI.
2. Compruebe la tensión del rectificador.
3. Compruebe el motor servo/los cables.

---

#### 133320, Error de regulador de unidad de accionamiento

##### Descripción

La tarjeta de SDI ha descubierto un error en el regulador (parte d) de la unidad de accionamiento utilizada por: *arg*.

##### Acciones recomendadas

1. Compruebe la configuración de SDI.
2. Compruebe el motor servo/los cables.
3. Compruebe el resolver y el cableado del resolver.
4. Sustituya la tarjeta de SDI.

---

#### 133321, Error de intensidad máxima de servo

##### Descripción

La tarjeta de SDI ha descubierto un error de intensidad máxima recibido de la unidad de accionamiento utilizada por: *arg*.

##### Acciones recomendadas

1. Compruebe la configuración de SDI.
2. Compruebe la tensión del rectificador.
3. Compruebe el motor servo/los cables.

---

#### 133322, Código de error desconocido de servo

##### Descripción

La tarjeta de SDI ha descubierto un código de error extendido de servo desconocido. Se trata de un error interno recibido de la unidad de accionamiento utilizada por: *arg*

##### Acciones recomendadas

1. Compruebe/sustituya la unidad de accionamiento.
2. Compruebe/sustituya la tarjeta de SDI.
3. Póngase en contacto con la asistencia al cliente.

---

#### 133323, Error de desbordamiento de servo

##### Descripción

SDI board has discovered a receiver overrun. Se trata de un error interno recibido de la unidad de accionamiento utilizada por: *arg*

##### Acciones recomendadas

1. Compruebe la configuración de SDI.
2. Compruebe/sustituya la unidad de accionamiento.
3. Compruebe/sustituya la tarjeta de SDI.
4. Póngase en contacto con la asistencia al cliente.

---

#### 133324, Nodo no válido de servo

##### Descripción

La tarjeta de SDI ha descubierto un error de dirección nodo de servo no válida. Se trata de un error interno recibido de la unidad de accionamiento utilizada por: *arg*

##### Acciones recomendadas

1. Compruebe la configuración de SDI.
2. Compruebe/sustituya la unidad de accionamiento.
3. Compruebe/sustituya la tarjeta de SDI.
4. Póngase en contacto con la asistencia al cliente.

---

#### 133325, Clave no válida de servo

##### Descripción

La tarjeta de SDI ha descubierto un valor de clave de servo no válido al conectarse a una unidad de accionamiento. Se trata de un error interno recibido de la unidad de accionamiento utilizada por: *arg*

##### Acciones recomendadas

1. Compruebe la configuración de SDI.
2. Compruebe/sustituya la unidad de accionamiento.
3. Compruebe/sustituya la tarjeta de SDI.
4. Póngase en contacto con la asistencia al cliente.

---

#### 133326, Servo sin parámetros

##### Descripción

La tarjeta de SDI ha descubierto que no se utiliza ningún parámetro. Se trata de un error interno recibido de la unidad de accionamiento utilizada por: *arg*

Continúa en la página siguiente



### Acciones recomendadas

1. Compruebe la configuración de SDI.
2. Compruebe/sustituya la unidad de accionamiento.
3. Compruebe/sustituya la tarjeta de SDI.
4. Póngase en contacto con la asistencia al cliente.

---

### 133327, Parámetro de sólo lectura en servo

#### Descripción

La tarjeta de SDI ha descubierto un intento de escribir valores de parámetro en parámetros de sólo lectura de una unidad de accionamiento. Se trata de un

error interno recibido de la unidad de accionamiento utilizada por: *arg*

#### Acciones recomendadas

1. Compruebe la configuración de SDI.
2. Compruebe/sustituya la unidad de accionamiento.
3. Compruebe/sustituya la tarjeta de SDI.
4. Póngase en contacto con la asistencia al cliente.

---

### 133328, Parámetro de servo bloqueado

#### Descripción

La tarjeta de SDI ha descubierto un intento de escribir valores de parámetro en parámetros bloqueados de una unidad de accionamiento. Se trata de un error interno recibido de la unidad de accionamiento utilizada por: *arg*

#### Acciones recomendadas

1. Compruebe la configuración de SDI.
2. Compruebe/sustituya la unidad de accionamiento.
3. Compruebe/sustituya la tarjeta de SDI.
4. Póngase en contacto con la asistencia al cliente.

---

### 133329, Diagnóstico de servo sin parámetros

#### Descripción

La tarjeta de SDI ha solicitado un parámetro inexistente de la unidad de accionamiento utilizada por: *arg*

#### Acciones recomendadas

1. Compruebe la configuración de SDI.
2. Compruebe/sustituya la unidad de accionamiento.
3. Compruebe/sustituya la tarjeta de SDI.
4. Póngase en contacto con la asistencia al cliente.

---

### 133330, Error de medición de intensidad de servo

#### Descripción

La tarjeta de SDI ha descubierto un error de medición de corriente servo causado por un error en el puente de medición de intensidad.

Se trata de un error interno recibido desde la unidad de accionamiento utilizada por: *arg*

#### Acciones recomendadas

1. Compruebe/sustituya la unidad de accionamiento.
2. Compruebe/sustituya la tarjeta de SDI.
3. Póngase en contacto con la asistencia al cliente.

---

### 133331, Ranura de sincronización de servo ocupada

#### Descripción

La tarjeta de SDI ha descubierto un error de ocupación de ranura de sincronización recibido desde la unidad de accionamiento utilizada por: *arg*.

#### Acciones recomendadas

1. Compruebe la configuración de SDI.
2. Compruebe/sustituya la unidad de accionamiento.
3. Compruebe/sustituya la tarjeta de SDI.
4. Póngase en contacto con la asistencia al cliente.

---

### 133332, Error de inserción de sincronización de servo

#### Descripción

La tarjeta de SDI ha descubierto un error de inserción de sincronización desde la unidad de accionamiento utilizada por: *arg*.

#### Acciones recomendadas

1. Compruebe cómo están configurados el motor y el resolver en la tarjeta de SDI.
2. Compruebe/sustituya la unidad de accionamiento.
3. Compruebe/sustituya la tarjeta de SDI.
4. Póngase en contacto con la asistencia al cliente.

---

### 133333, Sincronización de servo sin parámetros cargados

#### Descripción

La tarjeta de SDI ha descubierto una sincronización sin parámetros, recibida de la unidad de accionamiento utilizada por: *arg*.

## 6 Resolución de problemas según el registro de eventos

---

6.12 13 xxxx

### Continuación

#### Acciones recomendadas

1. Compruebe la configuración de SDI.
2. Compruebe/sustituya la unidad de accionamiento.
3. Compruebe/sustituya la tarjeta de SDI.
4. Póngase en contacto con la asistencia al cliente.

---

### 133334, Error de regulador de posición de servo

#### Descripción

La tarjeta de SDI ha descubierto un error de regulador de posición de servo para: *arg*. Se trata de un error típico si la retroalimentación del resolver presenta ruido.

#### Acciones recomendadas

1. Compruebe el cableado del resolver.
2. Póngase en contacto con la asistencia al cliente.

---

### 133335, Desbordamiento de regulador de velocidad de servo

#### Descripción

La tarjeta de SDI ha descubierto un error de desbordamiento del regulador de velocidad de servo para: *arg*. Se trata de un error típico si la retroalimentación del resolver presenta ruido.

#### Acciones recomendadas

1. Compruebe el cableado del resolver.
2. Póngase en contacto con la asistencia al cliente.

---

### 133336, Desbordamiento de filtro de velocidad de servo

#### Descripción

La tarjeta de SDI ha descubierto un error de desbordamiento del filtro de velocidad de servo para: *arg*.

#### Acciones recomendadas

1. Sustituya la tarjeta de SDI.
2. Póngase en contacto con la asistencia al cliente.

---

### 133337, Desbordamiento de ángulo de resolver de servo

#### Descripción

La tarjeta de SDI ha descubierto un error de desbordamiento de cálculo de ángulo de resolver para: *arg*.

*Continúa en la página siguiente*

#### Acciones recomendadas

1. Compruebe el resolver y el cableado del resolver.
2. Póngase en contacto con la asistencia al cliente.

---

### 133338, Error de resolver de servo

#### Descripción

La tarjeta de SDI ha descubierto un fallo en el cálculo de raíz cuadrada de ángulo de resolver para: *arg*. El resultado al cuadrado de las señales x e y del resolver sobrepasó un límite.

#### Acciones recomendadas

1. Compruebe el resolver y el cableado del resolver.
2. Sustituya las tarjetas de medida serie.

---

### 133339, Error de límite de par de servo

#### Descripción

La tarjeta de SDI ha descubierto un error de límite de par de servo para: *arg*.

#### Acciones recomendadas

1. Compruebe los cables de motor o motor servo
2. Compruebe los límites de par de la configuración.
3. Compruebe si el motor servo o la caja reductora están atascados.
4. Compruebe si la configuración es correcta para la instalación utilizada.

---

### 133340, Comunicación perdida con unidad de accionamiento

#### Descripción

La tarjeta de SDI ha perdido la comunicación con la unidad de accionamiento utilizada por: *arg*.

#### Acciones recomendadas

1. Compruebe el cable que va de la tarjeta de SDI a la unidad de accionamiento.
2. Sustituya la tarjeta de SDI.
3. Sustituya la unidad de accionamiento.

---

### 133341, Comunicación perdida con la tarjeta de medida serie

#### Descripción

La tarjeta de SDI ha perdido el contacto con la tarjeta de medida serie utilizada por: *arg*.

### Acciones recomendadas

1. Compruebe el cable que va de la tarjeta de SDI a la tarjeta de medida.
2. Sustituya la tarjeta de SDI.
3. Sustituya la tarjeta de medida serie.

---

### 133342, Comunicación perdida con la tarjeta de medida serie

#### Descripción

La tarjeta de SDI ha perdido el contacto con la tarjeta de medida serie utilizada por: *arg*.

#### Acciones recomendadas

1. Compruebe el cable que va de la tarjeta de SDI a la tarjeta de medida.
2. Sustituya la tarjeta de SDI.
3. Sustituya la tarjeta de medida serie.

---

### 133343, Comunicación perdida con la tarjeta de medida serie

#### Descripción

La tarjeta de SDI ha perdido el contacto con la tarjeta de medida serie utilizada por: *arg*.

#### Acciones recomendadas

1. Compruebe el cable que va de la tarjeta de SDI a la tarjeta de medida.
2. Sustituya la tarjeta de SDI.
3. Sustituya la tarjeta de medida serie.

---

### 133344, Error de paso de posición

#### Descripción

La tarjeta de SDI ha descubierto una duración de paso de posición ordenada superior a la longitud de paso máxima especificada, configurada para: *arg*.

#### Acciones recomendadas

1. Compruebe el parámetro 'MaxStepSize' de la configuración para el servo indicado.
2. Compruebe la aceleración y la velocidad para el interpolador superior.
3. Compruebe el resolver y el cableado del resolver.

---

### 133345, Error de velocidad

#### Descripción

La tarjeta de SDI ha descubierto un error de velocidad para: *arg*.

#### Acciones recomendadas

1. Compruebe la aceleración y la velocidad del interpolador superior.
2. Compruebe los parámetros de ganancia del servo indicado.
3. Compruebe el resolver y el cableado del resolver.

---

### 133430, Temperatura excesiva en rectificador de servo

#### Descripción

La tarjeta de SDI ha descubierto una temperatura excesiva en el rectificador: *arg*.

#### Acciones recomendadas

1. Compruebe los ventiladores de enfriamiento y los filtros del rectificador.
2. Temperatura ambiente excesiva.
3. Compruebe la alimentación principal del rectificador.
4. Sustituya la unidad de rectificador.

---

### 133431, Sobrecarga de resistencia de drenaje de servo

#### Descripción

La tarjeta de SDI ha descubierto una sobrecarga de resistencias de drenaje del rectificador: *arg*.

#### Acciones recomendadas

1. Compruebe las conexiones de las resistencias de drenaje.
2. Deceleración excesiva.
3. Compruebe la tensión de CA del rectificador.
4. Sustituya el rectificador.

---

### 133433, Error de alimentación de servo

#### Descripción

La tarjeta de SDI ha descubierto un error en la alimentación principal de la unidad de rectificador: *arg*.

#### Acciones recomendadas

1. Compruebe la alimentación al rectificador.
2. Sustituya la unidad de rectificador.

## 6 Resolución de problemas según el registro de eventos

---

6.12 13 xxxx

### Continuación

---

#### 133434, Tensión de CC insuficiente

##### Descripción

La tarjeta de SDI ha descubierto una tensión de CC insuficiente en la unidad de rectificador: *arg*.

##### Acciones recomendadas

1. Compruebe la alimentación al rectificador.
2. Sustituya la unidad de rectificador.

---

#### 133435, Error de rectificador de +/-15 V

##### Descripción

La tensión de alimentación del rectificador para +/-15 voltios está fuera de rango. Detectado por la unidad de rectificador: *arg*.

##### Acciones recomendadas

1. Compruebe el cableado.
2. Compruebe si hay +/-15 V desde la fuente de alimentación.
3. Sustituya el rectificador.

---

#### 133436, Circuito abierto en circuito de resistencia de drenaje

##### Descripción

La resistencia de drenaje conectada al rectificador es un circuito abierto detectado por: *arg*.

##### Acciones recomendadas

1. Asegúrese de que el cable de la resistencia de drenaje esté conectado correctamente a la unidad de rectificación.
2. Asegúrese de que el cable y la resistencia funcionen correctamente. Para ello, mida sus respectivas resistencias. Desconecte antes de la medición.
3. Sustituya cualquier componente defectuoso.

---

#### 133437, Cortocircuito en circuito de resistencia de drenaje

##### Descripción

La resistencia de drenaje conectada al rectificador es un cortocircuito detectado por: *arg*.

##### Acciones recomendadas

1. Asegúrese de que el cable de la resistencia de drenaje esté conectado correctamente a la unidad de rectificación.
2. Cierre el sistema y reinicielo.
3. Si el problema no desaparece, aísla la unidad de rectificación defectuosa y sustitúyala.

---

#### 133501, Manejador no calibrado

##### Descripción

No es posible activar el manejador porque no está calibrado.

##### Acciones recomendadas

Calibre el manejador.

---

#### 133502, Correa del manejador no calibrada

##### Descripción

No es posible activar el manejador porque la correa del manejador no está calibrada.

##### Acciones recomendadas

1. Asegúrese de calibrar el manejador en dos posiciones.
2. Actualice la configuración de SDI a una calibración de un punto.

---

#### 133503, Error de calibración de correa

##### Descripción

El resultado de la calibración de la correa fue demasiado inexacto.

##### Acciones recomendadas

1. Compruebe la posición de los puntos de calibración en la configuración de SDI.
2. Asegúrese de realizar la calibración en el orden correcto y que el manejador esté posicionado exactamente.

---

#### 133504, Movimiento no permitido

##### Descripción

Se ha emitido un nuevo comando de movimiento al interpolador de la tarjeta de SDI cuando estaba interpolando dos trayectorias.

##### Acciones recomendadas

1. Compruebe en el programa si se realizan varios movimientos sin esperar a que el interpolador esté listo para el siguiente movimiento.

---

#### 133505, Sin respuesta de servo en SDI

##### Descripción

La tarjeta de SDI ha descubierto que un servo no solicitó un nuevo paso desde el interpolador.

##### Acciones recomendadas

1. Compruebe en el registro de errores del servo si se han generado errores.
2. Solucione el programa actual del servo

Continúa en la página siguiente

y reintente el sistema.

---

### 133507, Paso de interpolador no válido

#### Descripción

La tarjeta SDI ha descubierto un paso de interpolador no válido en el sistema. El interpolador de la tarjeta de SDI ha intentado establecer una longitud de paso no válida, o bien ha una velocidad demasiado elevada definida en el programa de movimientos.

#### Acciones recomendadas

1. Compruebe si hay una velocidad excesiva en el programa.
2. Compruebe si hay errores de configuración (relación de transmisión, etc.).
3. Error de interpolación.
4. Póngase en contacto con la asistencia al cliente.

---

### 133508, Error de lectura servo

#### Descripción

La tarjeta de SDI ha descubierto una error de lectura servo: El interpolador de la tarjeta de SDI no ha podido leer de un servo.

#### Acciones recomendadas

1. Compruebe si se indican errores en el registro de errores.
2. Sustituya la tarjeta de SDI.

---

### 133509, Manejador fuera de posición

#### Descripción

La tarjeta de SDI ha descubierto que el manejador no ha alcanzado la posición correcta tras un tiempo especificado.

#### Acciones recomendadas

1. Compruebe si hay errores de servo.
2. Compruebe si hay errores de interpolador.
3. Sustituya la tarjeta SDI.

---

### 133512, Error de cambio de estado de comando.

#### Descripción

Se envió un cambio de estado de comando a la tarjeta de SDI mientras la señal de confirmación estaba elevada.

#### Acciones recomendadas

1. Asegúrese de que la señal de cambio de estado de

comando esté en el nivel bajo antes de cambiar el estado de un nuevo comando.

---

### 133550, Error de velocidad de eje

#### Descripción

La velocidad del eje *arg* se desvía demasiado con respecto a la velocidad ordenada.

#### Acciones recomendadas

1. Compruebe los parámetros.
2. Busque fuerzas externas.
3. Reduzca la velocidad y la aceleración programadas.

---

### 133551, Movimiento no permitido

#### Descripción

Se ordena al manejador que se mueva hasta una posición no válida: *arg= arg*

#### Acciones recomendadas

1. Compruebe los límites de posiciones.
2. Compruebe los datos de posición.
3. Compruebe la señal CPYLimOverride.

---

### 134001, Error no recuperable de cola

#### Descripción

No fue posible vaciar la cola de trabajos debido a un error inesperado.

---

### 134002, Desbordamiento de cola

#### Descripción

El último trabajo de la cola fue eliminado porque la cola está llena.

#### Consecuencias

El último trabajo no se ejecutará.

#### Acciones recomendadas

Espera a que el tamaño de la cola se reduzca antes de insertar más trabajos.

---

### 134003, Testigo no válido

#### Descripción

El testigo *arg* está fuera de límite.

#### Acciones recomendadas

Compruebe los parámetros del cliente.

## 6 Resolución de problemas según el registro de eventos

---

6.12 13 xxxx

### Continuación

---

#### 134004, Cliente no válido

##### Descripción

El cliente *arg* está fuera de límite.

##### Acciones recomendadas

Compruebe los parámetros del cliente.

---

#### 134005, sólo puede obtener el control maestro en el modo automático

##### Descripción

Sólo se permite obtener el control maestro en el modo automático.

##### Acciones recomendadas

Cambie el controlador al modo automático y vuelva a ejecutar el comando.

---

#### 134006, no pudo obtener el control maestro

##### Descripción

*arg* no pudo obtener el control maestro porque ya ha sido tomado por *arg*.

---

#### 134007, no pudo liberar el control maestro

##### Descripción

*arg* no pudo liberar el control maestro porque *arg* tiene el control maestro.

---

#### 134008, Demasiadas suscripciones

##### Descripción

La rutina *arg* no pudo ser usada en suscripción desde el evento *arg* porque había demasiadas suscripciones.

---

#### 134009, Error de archivos de abonado

##### Descripción

El sistema no pudo crear el archivo *arg*.

---

#### 134010, Error de referencia de suscripción

##### Descripción

*arg* no contenía el procedimiento *arg*.

---

#### 134011, Error desconocido de suscripción

##### Descripción

Error desconocido durante la inicialización de las suscripciones.

---

#### 134017, Búfer lleno

##### Descripción

Búfer 1: *arg*

Búfer 2: *arg*

---

#### 134018, Tiempo límite agotado de semáforo de registro

##### Descripción

Registro: *arg*

Mensaje: *arg*

---

#### 134019, Se requiere el control maestro

##### Descripción

*arg* debe tener el control maestro para ejecutar el comando *arg*).

---

#### 134020, Archivo no encontrado.

##### Descripción

*arg* no encontrado.

##### Acciones recomendadas

Asegúrese de que el archivo existe.

---

#### 134021, Error de sintaxis

##### Descripción

El archivo "*arg*" contiene errores de sintaxis o errores de referencia.

##### Consecuencias

El archivo no fue cargado.

##### Acciones recomendadas

Compruebe los registros de errores y de RAPID para determinar la causa y corrija el archivo.

---

#### 134022, Intento duplicado de cargar un programa

##### Descripción

Intento duplicado de cargar el índice de programa: *arg*.

##### Acciones recomendadas

Espere a que el programa actual cargado directamente termine de ejecutarse.

---

#### 134023, Intento duplicado de cargar un programa

##### Descripción

Intento duplicado de cargar el nombre de módulo: *arg*.

Continúa en la página siguiente

**Acciones recomendadas**

Espere a que el programa actual cargado directamente termine de ejecutarse.

---

**134025, Cambio de material suspendido****Descripción**

Un cambio de material fue suspendido debido a un error o un paro.

**Acciones recomendadas**

Corrija el problema, restablezca el error y reinicie.

---

**134026, Cambio de material cancelado****Descripción**

El cambio de material fue cancelado.

---

**134027, Evento no válido de cambio de material****Descripción**

Se ordenó un inicio del cambio de material mientras se estaba ejecutando un cambio de material.

---

**134028, Evento no válido de cambio de material****Descripción**

El procedimiento de cambio de material fue emitido de forma inesperada.

---

**134029, Cambio de material reanudado****Descripción**

El cambio de material se ha reanudado tras un estado de suspendido.

---

**134030, Cambio de material omitido****Descripción**

El suministro de material está apagado.

**Consecuencias**

El cambio de material se omitirá para este trabajo.

---

**134032, Error de protocolo****Descripción**

Se envió un comando de cambio de material al robot antes de completar el anterior.

---

**134033, Error de activación de suministro de material****Descripción**

Imposible activar el suministro de material.

---

**134034, Tiempo límite agotado en el cambio de material****Descripción**

Se agotó el tiempo límite de la decisión de cambio de material.

**Consecuencias**

Es posible que la decisión de cambio de material no sea fiable.

**Acciones recomendadas**

Debe comprobar los procedimientos suscritos para el evento de decisión para detectar posibles retardos.

---

**134035, Índice de material no válido****Descripción**

El índice de material *arg* no está asignado a ningún sistema.

**Consecuencias**

El cambio de material no puede realizarse.

**Acciones recomendadas**

Asigne correctamente el índice de material en los archivos de índice.

---

**134036, Error de cambio de material****Descripción**

Tiempo límite agotado al esperar la activación del selector.

**Consecuencias**

Es posible que el cambio de material no se complete correctamente.

**Acciones recomendadas**

Compruebe si la señal del selector se ha activado correctamente.

---

**134039, Cambio de estado al nivel bajo antes de la finalización del comando****Descripción**

El cambio de estado de comando cambió al nivel bajo antes de la finalización del comando.

**Consecuencias**

El sistema de controles externos no recibirá el resultado del comando.

*Continúa en la página siguiente*

## 6 Resolución de problemas según el registro de eventos

---

6.12 13 xxxx

### Continuación

#### Causas probables

Sistema de controles externo no compatible con el protocolo

---

#### 134040, Comando anterior no terminado

##### Descripción

Se ha enviado un comando (*arg*) antes de que se completara el anterior (*arg*).

#### Causas probables

Sistema de controles externo no compatible con el protocolo

---

#### 134041, Falta la definición de señal

##### Descripción

No se encuentra la señal *arg*.

---

#### 134042, Volumen no grabado

##### Descripción

El volumen consumido total para el trabajo está fuera de las tolerancias aceptadas. Volumen: *arg*

#### Consecuencias

La tabla Accuvol no se actualizará.

---

#### 134050, Tiempo límite de aplicador agotado

##### Descripción

Se ha agotado el tiempo límite mientras se esperaba que el aplicador estuviera preparado.

#### Acciones recomendadas

Compruebe los demás mensajes de proceso para obtener más información.

---

#### 134051, Inicio externo sin ningún programa

##### Descripción

Se recibió un comando de inicio externo (*arg*) cuando no había ningún programa cargado

#### Causas probables

Sistema de controles externo no compatible con el protocolo

---

#### 134052, Presión excesiva

##### Descripción

El sistema ha presionado demasiado material

#### Consecuencias

El trabajo de impresión actual puede estar contaminado

#### Acciones recomendadas

Desactive la presión de pintura y compruebe los parámetros de presión

---

#### 134053, Configuración de aplicador no coincidente

##### Descripción

Se ha producido un error de coincidencia entre el número de señales de activación de aplicador y el número de señales de brocha.

#### Consecuencias

RobotWare Paint no funcionará correctamente

#### Acciones recomendadas

Compruebe la configuración del proceso

---

#### 134054, Fallo de comando en el estado de paro de emergencia

##### Descripción

El comando *arg* no está permitido mientras el controlador está en el estado de paro de emergencia.

#### Acciones recomendadas

Elimine las condiciones de paro de emergencia y restablezca el estado de paro de emergencia.

---

#### 134055, Error de configuración

##### Descripción

Imposible añadir *arg.xml* a los valores de configuración. Hay demasiados archivos de configuración.

#### Consecuencias

La opción "*arg*" cambia a cero.

#### Acciones recomendadas

Combine la configuración con otro archivo o aumente el tamaño de buffer.

---

#### 134056, Error de configuración

##### Descripción

Imposible encontrar el archivo: *arg.xml*

#### Consecuencias

La opción "*arg*" cambia a cero.

#### Acciones recomendadas

Asegúrese de que el archivo existe.

Continúa en la página siguiente



---

### 134057, Error de configuración

**Descripción**

Imposible interpretar el archivo: *arg.xml*

**Consecuencias**

La opción "*arg*" cambia a cero.

**Acciones recomendadas**

Corrija las etiquetas del archivo XML.

---

### 134058, Error de configuración

**Descripción**

Imposible encontrar la opción en el archivo: *arg.xml*

**Consecuencias**

La opción "*arg*" cambia a cero.

**Acciones recomendadas**

Añada la opción al archivo XML.

---

### 134059, Error de intérprete de XML

**Descripción**

La primera dimensión entregada al intérprete de XML era demasiado grande.

**Acciones recomendadas**

Póngase en contacto con el servicio al cliente.

---

### 134060, Error de intérprete de XML

**Descripción**

La tercera dimensión entregada al intérprete de XML no era lo suficientemente grande.

**Acciones recomendadas**

Póngase en contacto con el servicio al cliente.

---

### 134061, Desbordamiento de intérprete de XML

**Descripción**

El archivo contenía demasiadas opciones: *arg*

**Consecuencias**

Sólo se interpretaron las opciones *arg*.

**Acciones recomendadas**

Elimine algunas opciones o aumente el tamaño del búffer.

---

### 134062, Error de intérprete de XML

**Descripción**

Imposible abrir el archivo: *arg* para lectura.

**Acciones recomendadas**

Asegúrese de que el archivo existe y de que sea accesible.

---

### 134063, Error de intérprete de XML

**Descripción**

No se encontró un conjunto de símbolos especificado.

**Acciones recomendadas**

Corrija las etiquetas del archivo XML.

---

### 134064, Error de intérprete de CSV

**Descripción**

Fila fuera de rango en el archivo: *arg*

**Consecuencias**

Las filas que están fuera de rango en el archivo serán omitidas.

**Acciones recomendadas**

Elimine las filas de más o aumente el tamaño de buffer.

---

### 134065, Error de intérprete de CSV

**Descripción**

Se encontró en el archivo un número de fila que no era un entero positivo: *arg*

**Consecuencias**

La fila/línea del archivo será omitida.

**Acciones recomendadas**

Cambie el número de fila a un entero positivo.

---

### 134066, Error de intérprete de CSV

**Descripción**

El archivo contenía demasiadas columnas en una fila: *arg*

**Consecuencias**

Las columnas restantes de la fila/línea del archivo serán omitidas.

**Acciones recomendadas**

Reduzca el número de columnas o aumente el tamaño de buffer.

---

### 134067, Error de intérprete de CSV

**Descripción**

Imposible abrir el archivo: *arg* para lectura.

**Acciones recomendadas**

Asegúrese de que el archivo existe y de que sea accesible.

## 6 Resolución de problemas según el registro de eventos

---

6.12 13 xxxx

### Continuación

---

#### 134068, Error de configuración

##### Descripción

Se ha producido un tiempo límite de semáforo al interpretar el archivo: *arg.xml*

##### Consecuencias

La opción "*arg*" cambia a cero.

##### Acciones recomendadas

Reinicie un arranque P-Start del controlador para forzar una nueva lectura de todos los archivos de configuración.

---

#### 134100, Servo de CBS no activado.

##### Descripción

El servo de CBS no fue activado al decidir el cambio de material.

##### Consecuencias

El cambio de material o la operación de mantenimiento se omitirán.

##### Acciones recomendadas

Active el servo de CBS.

---

#### 134101, El CBS fue reiniciado al realizar las operaciones.

##### Descripción

El CBS fue reiniciado en el estado: *arg*

##### Consecuencias

El CBS se encuentra en un estado no fiable.

##### Acciones recomendadas

La integridad del sistema debe ser restablecida manualmente devolviendo los cartuchos a sus estaciones de inicio.

---

#### 134102, Error no recuperable de CBS.

##### Descripción

Se ha producido un error no recuperable.

##### Consecuencias

El CBS se encuentra en un estado no fiable.

##### Acciones recomendadas

La integridad del sistema debe ser restablecida manualmente devolviendo los cartuchos a sus estaciones de inicio.

---

#### 134103, No hay ninguna solución para el índice de material.

##### Descripción

No se encontró ninguna combinación de cartucho e IFS para el índice de material seleccionado.

*Continúa en la página siguiente*

562

##### Consecuencias

El cambio de material será omitido.

##### Acciones recomendadas

Reconfigure el sistema añadiendo el índice del material.

---

#### 134104, No hay ninguna estación para el índice de material.

##### Descripción

Ninguna estación IFS puede suministrar el índice de material seleccionado.

---

#### 134105, No hay ningún cartucho para el índice de material.

##### Descripción

No hay ningún cartucho disponible para la estación y el índice de material seleccionados.

---

#### 134106, Imposible vaciar la estación auxiliar.

##### Descripción

Imposible vaciar la estación auxiliar debido a un error no recuperable de CBS.

##### Acciones recomendadas

La integridad del sistema debe ser restablecida manualmente devolviendo los cartuchos a sus estaciones de inicio.

---

#### 134107, La estación de almacenamiento no es un IFS.

##### Descripción

El cartucho devuelto no fue almacenado en un IFS.

##### Consecuencias

El procesado posterior del cartucho será omitido.

---

#### 134108, Posible colisión con el CBS.

##### Descripción

La ejecución del robot ha sido detenida para evitar una colisión con el manejador de CBS.*arg*

##### Acciones recomendadas

Aleje manualmente el manejador de CBS del robot y reanude la ejecución.

---

### 134110, Fallo de movimiento seguro a una dirección.

**Descripción**

No se permite el movimiento a la dirección: *arg*, con la pinza: *arg*

**Acciones recomendadas**

Reconfigure el acceso a la pinza.

---

### 134111, Fallo de movimiento seguro a una dirección.

**Descripción**

Servo de CBS no activado.

**Acciones recomendadas**

Active el servo de CBS.

---

### 134112, Fallo de movimiento seguro a una dirección.

**Descripción**

No fue posible mover el brazo hacia arriba.

---

### 134113, Fallo de movimiento seguro a una dirección.

**Descripción**

El servo de CBS no pudo ser controlado.

---

### 134114, Fallo de movimiento a una dirección.

**Descripción**

Ángulo no válido configurado para la dirección: *arg*

---

### 134115, Fallo de movimiento a una dirección.

**Descripción**

Distancia no válida configurada para la dirección: *arg*

---

### 134116, Fallo de movimiento a una dirección.

**Descripción**

Tiempo límite agotado al esperar a que el controlador de servo completara el comando anterior.

**Acciones recomendadas**

Compruebe el estado correcto de la interfaz del controlador de servo y la comunicación.

---

### 134117, Fallo de movimiento a una dirección.

**Descripción**

Tiempo límite agotado mientras se esperaba a la confirmación del controlador de servo.

**Acciones recomendadas**

Compruebe el estado correcto de la interfaz del controlador de servo y la comunicación.

---

### 134118, Fallo de activación de servo.

**Descripción**

Tiempo límite agotado al esperar la retroalimentación del controlador de servo.

**Acciones recomendadas**

Compruebe el estado correcto de la interfaz del controlador de servo y la comunicación.

---

### 134119, Fallo de desactivación de servo.

**Descripción**

Tiempo límite agotado al esperar la retroalimentación del controlador de servo.

**Acciones recomendadas**

Compruebe el estado correcto de la interfaz del controlador de servo y la comunicación.

---

### 134120, Fallo de calibración de servo.

**Descripción**

Tiempo límite agotado al esperar a que el controlador de servo completara el comando anterior.

**Acciones recomendadas**

Compruebe el estado correcto de la interfaz del controlador de servo y la comunicación.

---

### 134121, Fallo de calibración de servo.

**Descripción**

Tiempo límite agotado mientras se esperaba a la confirmación del controlador de servo.

**Acciones recomendadas**

Compruebe el estado correcto de la interfaz del controlador de servo y la comunicación.

---

### 134122, Fallo de ajuste de aceleración de servo.

**Descripción**

El valor especificado está fuera de rango.

*Continúa en la página siguiente*

## 6 Resolución de problemas según el registro de eventos

---

6.12 13 xxxx

### Continuación

---

#### 134123, Fallo de ajuste de aceleración de servo.

##### Descripción

Tiempo límite agotado al esperar a que el controlador de servo completara el comando anterior.

##### Acciones recomendadas

Compruebe el estado correcto de la interfaz del controlador de servo y la comunicación.

---

#### 134124, Fallo de ajuste de aceleración de servo.

##### Descripción

Tiempo límite agotado mientras se esperaba a la confirmación del controlador de servo.

##### Acciones recomendadas

Compruebe el estado correcto de la interfaz del controlador de servo y la comunicación.

---

#### 134125, Fallo de ajuste de velocidad de servo.

##### Descripción

El valor especificado está fuera de rango.

---

#### 134126, Fallo de movimiento de brazo hacia arriba.

##### Descripción

Servo de CBS no activado.

##### Acciones recomendadas

Active el servo de CBS.

---

#### 134127, Fallo de movimiento de brazo hacia arriba.

##### Descripción

Tiempo límite agotado al esperar la retroalimentación del servo.

##### Acciones recomendadas

Compruebe que el servo esté activado y calibrado correctamente.

---

#### 134128, Fallo de movimiento de brazo hacia abajo.

##### Descripción

Servo de CBS no activado.

##### Acciones recomendadas

Active el servo de CBS.

---

#### 134129, Fallo de movimiento de brazo hacia abajo.

##### Descripción

Tiempo límite agotado al esperar la retroalimentación del servo.

##### Acciones recomendadas

Compruebe que el servo esté activado y calibrado correctamente.

---

#### 134130, Fallo de movimiento de brazo hacia arriba.

##### Descripción

Tiempo límite agotado al esperar la retroalimentación del sensor.

##### Acciones recomendadas

Compruebe que los sensores del brazo estén funcionando.

---

#### 134131, Fallo de movimiento de brazo hacia abajo.

##### Descripción

Tiempo límite agotado al esperar la retroalimentación del sensor.

##### Acciones recomendadas

Compruebe que los sensores del brazo estén funcionando.

---

#### 134132, Fallo de apertura de pinza.

##### Descripción

Se intentó abrir la pinza mientras el brazo no estaba en la posición inferior.

##### Acciones recomendadas

Asegúrese de que el brazo del manejador esté en la posición inferior.

---

#### 134133, Fallo de apertura de pinza.

##### Descripción

Se especificó una pinza desconocida: *arg*

---

#### 134134, Fallo de apertura de pinza.

##### Descripción

Tiempo límite agotado al esperar la retroalimentación del sensor.

##### Acciones recomendadas

Compruebe que los sensores de la pinza estén funcionando.

*Continúa en la página siguiente*

---

### 134135, Fallo de cierre de pinza.

**Descripción**

Se especificó una pinza desconocida: *arg*

---

### 134136, Fallo de cierre de pinza.

**Descripción**

Tiempo límite agotado al esperar la retroalimentación del sensor.

**Acciones recomendadas**

Compruebe que los sensores de la pinza estén funcionando.

---

### 134137, Presencia inesperada de un cartucho.

**Descripción**

Un cartucho desconocido está bloqueando la pinza: *arg*

**Acciones recomendadas**

Retire el cartucho que causa el problema y verifique la integridad del sistema.

---

### 134138, No hay ningún cartucho presente.

**Descripción**

Se esperaba un cartucho en la pinza: *arg*

**Acciones recomendadas**

Busque el cartucho que falta y verifique la integridad del sistema.

---

### 134139, Fallo de detección de pinza.

**Descripción**

Se especificó una pinza desconocida: *arg*

---

### 134140, Fallo de comprobación de acceso de la pinza.

**Descripción**

Se especificó una pinza desconocida: *arg*

---

### 134145, Error de comprobación de vacío.

**Descripción**

Tiempo límite agotado al esperar la retroalimentación del sensor.

---

### 134150, Fallo de desbloqueo de estación.

**Descripción**

Imposible desbloquear la estación de la dirección: *arg*

**Acciones recomendadas**

Verifique que la señal de bloqueo de la estación se encuentre en buen estado.

---

### 134151, Fallo de bloqueo de estación.

**Descripción**

Imposible bloquear la estación de la dirección: *arg*

**Acciones recomendadas**

Verifique que la señal de bloqueo de la estación se encuentre en buen estado.

---

### 134152, Fallo de cambio de selector primario de IFS.

**Descripción**

Imposible cambiar el selector primario de IFS a la dirección: *arg*

**Acciones recomendadas**

Verifique que la señal del selector primario de IFS se encuentra en buen estado.

---

### 134153, Fallo de cambio de selector primario de CC.

**Descripción**

Imposible cambiar el selector primario de CC a la dirección: *arg*

**Acciones recomendadas**

Verifique que la señal del selector primario de CC se encuentra en buen estado.

---

### 134154, Fallo de cambio de selector secundario de IFS.

**Descripción**

Imposible cambiar el selector secundario de IFS a la dirección: *arg*

**Acciones recomendadas**

Verifique que la señal del selector secundario de IFS se encuentra en buen estado.

---

### 134155, Fallo de cambio de selector secundario de CC.

**Descripción**

Imposible cambiar el selector secundario de CC a la dirección: *arg*

*Continúa en la página siguiente*

## 6 Resolución de problemas según el registro de eventos

---

6.12 13 xxxx

### Continuación

#### Acciones recomendadas

Verifique que la señal del selector secundario de CC se encuentra en buen estado.

---

#### 134160, Sensores de brazo puenteados.

##### Descripción

Sensores de brazo puenteados.

##### Consecuencias

La velocidad del manejador de CBS puede ser reducida.

---

#### 134161, Sensor derecho de pinza puenteado.

##### Descripción

Sensor derecho de pinza puenteado.

##### Consecuencias

Algunos fallos de integridad no se detectarán ni se evitarán los datos consiguientes al sistema.

---

#### 134162, Sensor izquierdo de pinza puenteado.

##### Descripción

Sensor izquierdo de pinza puenteado.

##### Consecuencias

Algunos fallos de integridad no se detectarán ni se evitarán los daños consiguientes al sistema.

---

#### 134163, Sensor derecho de cartucho puenteado.

##### Descripción

Sensor derecho de cartucho puenteado.

##### Consecuencias

Algunos fallos de integridad no se detectarán ni se evitarán los daños consiguientes al sistema.

---

#### 134164, Sensor izquierdo de cartucho puenteado.

##### Descripción

Sensor izquierdo de cartucho puenteado.

##### Consecuencias

Algunos fallos de integridad no se detectarán ni se evitarán los daños consiguientes al sistema.

---

#### 134165, Sensor de liberación puenteado.

##### Descripción

Sensor de liberación puenteado.

---

#### 134166, Sensor de vacío puenteado.

##### Descripción

Sensor de vacío puenteado.

##### Consecuencias

No se detectará la imposibilidad de producir vacío, lo que puede hacer que los cartuchos se caigan del aplicador.

---

#### 134167, Retroalimentación de posición de servo puenteada.

##### Descripción

Retroalimentación de posición de servo puenteada.

##### Consecuencias

Las características de optimización de velocidad no se utilizarán.

---

#### 134168, Confirmación de comando de servo puenteada.

##### Descripción

Confirmación de comando de servo puenteada.

##### Consecuencias

Es posible que el servo no se comporte correctamente.

---

#### 134170, Error de configuración de CBS.

##### Descripción

No ha especificado la dirección de entrega.

##### Consecuencias

El sistema no funcionará correctamente.

---

#### 134171, Error de configuración de CBS.

##### Descripción

No ha especificado la dirección de inicio.

##### Consecuencias

El sistema no funcionará correctamente.

---

#### 134172, Error de configuración de CBS.

##### Descripción

No ha especificado la pinza de inicio.

##### Consecuencias

El sistema no funcionará correctamente.

*Continúa en la página siguiente*

---

**134173, Error de configuración de CBS.****Descripción**

No se ha especificado el volumen predeterminado del cartucho.

**Consecuencias**

El sistema no funcionará correctamente.

---

**134174, Error de configuración de CBS.****Descripción**

No se ha definido ningún cartucho.

**Consecuencias**

El sistema no funcionará correctamente.

---

**134175, Error de configuración de CBS.****Descripción**

No se ha definido ningún material.

**Consecuencias**

El sistema no funcionará correctamente.

---

**134176, Error de configuración de CBS.****Descripción**

No se ha definido ninguna dirección.

**Consecuencias**

El sistema no funcionará correctamente.

---

**134177, Error de configuración de CBS.****Descripción**

No se ha especificado ninguna estación de inicio para el cartucho: *arg*

**Consecuencias**

El cartucho se omitirá.

---

**134178, Error de configuración de CBS.****Descripción**

Se han definido demasiadas estaciones de IFS.

**Consecuencias**

Algunas estaciones de IFS se omitirán.

---

**134180, Imposible establecer los datos de la placa base.****Descripción**

Dirección: *arg* Contenido: *arg*

---

**134181, Imposible obtener los datos de la placa base.****Descripción**

Contenido: *arg*

---

**134182, Imposible obtener los datos de la placa base.****Descripción**

Tipo: *arg*

---

**134183, Imposible obtener los datos de la placa base.****Descripción**

Acceso: *arg*

---

**134184, Imposible obtener los datos de la placa base.****Descripción**

Ángulo: *arg*

---

**134185, Imposible obtener los datos de la placa base.****Descripción**

Distancia: *arg*

---

**134186, Imposible obtener los datos de acceso de los cartuchos.****Descripción**

Cartucho: *arg* Dirección: *arg*

---

**134187, Imposible establecer los datos de los cartuchos.****Descripción**

Cartucho: *arg* Datos: *arg*

---

**134188, Imposible obtener los datos de los cartuchos.****Descripción**

Cartucho: *arg* Datos: *arg*

---

**134189, Imposible establecer los datos de IFS.****Descripción**

Índice: *arg* Datos: *arg*

Continúa en la página siguiente

## 6 Resolución de problemas según el registro de eventos

---

6.12 13 xxxx

*Continuación*

---

### 134190, Imposible obtener los datos de IFS.

Descripción

Índice: *arg* Datos: *arg*

---

### 134191, Fallo de resolución de índice de IFS a partir de una dirección.

Descripción

Dirección: *arg*

---

### 134192, Fallo de resolución de dirección de IFS a partir de un índice.

Descripción

Índice: *arg*

---

### 134193, Imposible obtener datos de válvulas o materiales de la estación.

Descripción

Estación: *arg* Material: *arg*

---

### 134194, Imposible obtener la dirección de inicio del cartucho.

Descripción

Cartucho: *arg*

---

### 134195, No se ha encontrado ninguna estación auxiliar.

Descripción

No se ha encontrado ninguna estación auxiliar después de probar distintas opciones.

Acciones recomendadas

Cancele el manejador y reconfigure el sistema.

---

### 134196, No se ha encontrado ninguna estación de almacenamiento.

Descripción

No se ha encontrado ninguna estación de almacenamiento después de probar distintas opciones.

Acciones recomendadas

Cancele el manejador y reconfigure el sistema.

---

### 134200, Fallo de movimiento de cartucho:

Descripción

Fallo de movimiento de cartucho en el estado: *arg*

*Continúa en la página siguiente*

Acciones recomendadas

Corrija el problema que causa el fallo y reanude el funcionamiento.

---

### 134201, Fallo de cancelación de movimiento de cartucho.

Descripción

Fallo de cancelación de movimiento de cartucho en el estado: *arg*

Acciones recomendadas

Corrija el problema que causa el fallo y reanude el funcionamiento.

---

### 134202, Fallo de paso uno de sustitución de cartucho.

Descripción

Fallo de sustitución de cartucho en el estado: *arg*

Acciones recomendadas

Corrija el problema que causa el fallo y reanude el funcionamiento.

---

### 134203, Fallo de paso dos de sustitución de cartucho.

Descripción

Fallo de sustitución de cartucho en el estado: *arg*

Acciones recomendadas

Corrija el problema que causa el fallo y reanude el funcionamiento.

---

### 134204, Fallo de paso tres de sustitución de cartucho.

Descripción

Fallo de sustitución de cartucho en el estado: *arg*

Acciones recomendadas

Corrija el problema que causa el fallo y reanude el funcionamiento.

---

### 134210, Error de movimiento de cartucho.

Descripción

Ya hay un cartucho en la dirección de destino: *arg*

Consecuencias

Imposible continuar con la operación.



---

### 134211, Error de movimiento de cartucho.

**Descripción**

Ya hay un cartucho en la dirección de origen: *arg*

**Consecuencias**

Imposible continuar con la operación.

---

### 134212, Error de movimiento de cartucho.

**Descripción**

Se especificó una dirección de origen imposible de alcanzar:

*arg*

**Consecuencias**

Imposible continuar con la operación.

**Acciones recomendadas**

Reconfigure el acceso a la placa base.

---

### 134213, Error de movimiento de cartucho.

**Descripción**

Se especificó una dirección de destino imposible de alcanzar:

*arg*

**Consecuencias**

Imposible continuar con la operación.

**Acciones recomendadas**

Reconfigure el acceso a la placa base.

---

### 134214, Error de movimiento de cartucho.

**Descripción**

El cartucho de la dirección de origen no está permitido en la dirección de destino. Cartucho: *arg* Dirección: *arg*

**Consecuencias**

Imposible continuar con la operación.

**Acciones recomendadas**

Reconfigure el acceso al cartucho.

---

### 134215, Error de sustitución de cartucho.

**Descripción**

La dirección de entrega no tiene ningún cartucho disponible.

**Consecuencias**

Imposible continuar con la operación.

---

### 134216, Error de sustitución de cartucho.

**Descripción**

Imposible encontrar una estación adecuada para la colocación del cartucho devuelto.

**Consecuencias**

Imposible continuar con la operación.

---

### 134217, Error de sustitución de cartucho.

**Descripción**

No hay ningún cartucho en la dirección de origen: *arg*

**Consecuencias**

Imposible continuar con la operación.

---

### 134218, Error de sustitución de cartucho.

**Descripción**

Se especificó una dirección de origen imposible de alcanzar:

*arg*

**Consecuencias**

Imposible continuar con la operación.

**Acciones recomendadas**

Reconfigure el acceso a la placa base.

---

### 134219, Cartucho inesperado en el aplicador.

**Descripción**

Se encontró un cartucho inesperado al sondear el aplicador.

**Acciones recomendadas**

Retire el cartucho que causa el problema y reanude el funcionamiento.

---

### 134220, Presencia inesperada de un cartucho.

**Descripción**

Se encontró un cartucho inesperado durante la comprobación de inicio.

**Acciones recomendadas**

Retire el cartucho que causa el problema y verifique la integridad del sistema.

---

### 134221, No se encontró ningún cartucho durante el sondeo.

**Descripción**

Se esperaba encontrar un cartucho en la estación para procesarlo.

## 6 Resolución de problemas según el registro de eventos

---

6.12 13 xxxx

### Continuación

#### Consecuencias

Las operaciones de proceso en el cartucho se han impedido.

#### Acciones recomendadas

Verifique manualmente la integridad del sistema.

---

### 134222, El cartucho debe suministrarse con la pinza adecuada.

#### Descripción

Para evitar colisiones, es necesario mover el cartucho hacia el exterior hasta el área de entrega con la pinza adecuada.

#### Acciones recomendadas

Asegúrese de que todas las estaciones sean accesibles con ambas pinzas.

---

### 134223, Fallo de calibración de servo.

#### Descripción

Imposible calibrar con un servo activado.

#### Acciones recomendadas

Desactive los servos de CBS.

---

### 134224, Error al actualizar la posición del servo.

#### Descripción

Imposible actualizar la posición del servo con un servo activado.

#### Acciones recomendadas

Desactive los servos de CBS y ejecute una recalibración manual.

---

### 134225, La posición del eje vertical no es válida.

#### Descripción

Los resolvers interno y externo informan de posiciones diferentes.

#### Acciones recomendadas

Ejecute una recalibración.

---

### 134226, La posición del eje angular no es válida.

#### Descripción

Los resolvers interno y externo informan de posiciones diferentes.

#### Acciones recomendadas

Ejecute una recalibración.

---

### 134230, Error de comprobación de integridad.

#### Descripción

Se encontró un cartucho inesperado durante la comprobación de integridad en la dirección: *arg*

#### Acciones recomendadas

Verifique manualmente la integridad del sistema.

---

### 134231, Error de comprobación de integridad.

#### Descripción

No se encontró ningún cartucho durante la comprobación de integridad en la dirección: *arg*

#### Acciones recomendadas

Verifique manualmente la integridad del sistema.

---

### 134240, Error de operación de mantenimiento.

#### Descripción

Se especificó una operación de mantenimiento desconocida: *arg*

---

### 134241, Error de operación de mantenimiento.

#### Descripción

Se especificó una operación de procesado de cartucho desconocida: *arg*

---

### 134242, Error de operación de mantenimiento.

#### Descripción

No es posible mover el cartucho desde o hasta un orificio.

---

### 134243, Error de operación de mantenimiento.

#### Descripción

Se especificó un cartucho desconocido: *arg*

---

### 134244, Error de operación de mantenimiento.

#### Descripción

No se especificó ninguna solución de IFS para el cartucho: *arg*

---

### 134245, Fallo de operación de mantenimiento.

#### Descripción

Fallo de comprobación de integridad.

#### Acciones recomendadas

Corrija el problema que causa el fallo y reanude el funcionamiento.

Continúa en la página siguiente

---

### 134246, Fallo de operación de mantenimiento.

**Descripción**

Imposible desplazar todos los cartuchos hasta sus posiciones de inicio.

**Acciones recomendadas**

La operación debe completarse manualmente.

---

### 134250, Se ha agotado el tiempo de estabilidad del cartucho.

**Descripción**

El sistema detectó el agotamiento del tiempo de estabilidad del cartucho: *arg*

**Consecuencias**

El cartucho será limpiado.

---

### 134251, El cartucho alcanzó su límite de uso continuo.

**Descripción**

El sistema detectó un uso continuo máximo del cartucho: *arg*

**Consecuencias**

El cartucho será limpiado.

---

### 134260, Tiempo límite agotado en el intercambio de detención.

**Descripción**

Se ha agotado el tiempo límite mientras se esperaba a que otra tarea reanudara el proceso de intercambio.

---

### 134270, Tiempo límite agotado en liberación de presión de DCL.

**Descripción**

Se ha agotado el tiempo límite mientras se esperaba a que se redujera la presión en DCU. Presión actual: *arg*

---

### 134300, Máquina de estado de VB suspendida

**Descripción**

La máquina de estado de VB fue suspendida debido a un error.

**Acciones recomendadas**

Corrija el problema, resetee el error y reanude.

---

### 134301, Máquina de estado de VB reanudada

**Descripción**

La máquina de estado de VB se ha reanudado tras un estado de suspendido.

---

### 134305, Máquina de estado de VB abortada.

**Descripción**

La máquina de estado de VB fue abortada.

---

### 134310, Sensor de DSF de cartucho 1 puenteado.

**Descripción**

Sensor de DSF de cartucho 1 puenteado.

**Consecuencias**

El sistema funcionará con más lentitud y los fallos de integridad no se detectarán.

---

### 134311, Sensor de DSF de cartucho 2 puenteado.

**Descripción**

Sensor de DSF de cartucho 2 puenteado.

**Consecuencias**

El sistema funcionará con más lentitud y los fallos de integridad no se detectarán.

---

### 134312, Sensor de posición inicial de cartucho 1 puenteado.

**Descripción**

Sensor de posición inicial de cartucho 1 puenteado.

**Consecuencias**

El sistema funcionará con más lentitud y los fallos de integridad no se detectarán.

---

### 134313, Sensor de posición inicial de cartucho 2 puenteado.

**Descripción**

Sensor de posición inicial de cartucho 2 puenteado.

**Consecuencias**

El sistema funcionará con más lentitud y los fallos de integridad no se detectarán.

---

### 134314, Sensor de DSD de cartucho 1 puenteado.

**Descripción**

Sensor de DSD de cartucho 1 puenteado.

## 6 Resolución de problemas según el registro de eventos

---

6.12 13 xxxx

### Continuación

#### Consecuencias

El sistema funcionará con más lentitud y los fallos de integridad no se detectarán.

---

### 134315, Sensor de DSD de cartucho 2 puenteado.

#### Descripción

Sensor de DSD de cartucho 2 puenteado.

#### Consecuencias

El sistema funcionará con más lentitud y los fallos de integridad no se detectarán.

---

### 134316, Sensor de DSF de cartucho 1 puenteado.

#### Descripción

Sensor de DSF de cartucho 1 puenteado.

#### Consecuencias

El sistema funcionará con más lentitud y los fallos de integridad no se detectarán.

---

### 134317, Sensor de DSF de cartucho 2 puenteado.

#### Descripción

Sensor de DSF de cartucho 2 puenteado.

#### Consecuencias

El sistema funcionará con más lentitud y los fallos de integridad no se detectarán.

---

### 134320, Fallo de movimiento de DSF.

#### Descripción

Se especificó una posición desconocida: *arg*

---

### 134321, Fallo de movimiento de DSF.

#### Descripción

Tiempo límite agotado al esperar la retroalimentación del sensor.

#### Acciones recomendadas

Compruebe que los sensores de DSF estén funcionando.

---

### 134325, Fallo de movimiento de cartucho.

#### Descripción

Se especificó una posición de cartucho desconocida: *arg*

---

### 134326, Fallo de movimiento de cartucho.

#### Descripción

Se especificó un cartucho desconocido: *arg*

*Continúa en la página siguiente*

---

### 134327, Fallo de movimiento de cartucho.

#### Descripción

Tiempo límite agotado al esperar la retroalimentación del sensor. Cartucho: *arg* Posición: *arg*

#### Acciones recomendadas

Compruebe que los sensores de cartucho estén funcionando.

---

### 134329, Fallo al obtener posición de cartucho.

#### Descripción

Se especificó un cartucho desconocido: *arg*

---

### 134330, Fallo de recuperación de la posición de los cartuchos.

#### Descripción

Imposible mover los cartuchos a las posiciones conocidas anteriormente.

#### Acciones recomendadas

Mueva los cartuchos manualmente a las posiciones adecuadas.

---

### 134340, Error de configuración de VB.

#### Descripción

No se ha especificado el volumen máximo del cartucho.

#### Consecuencias

El sistema no se comportará correctamente. Es posible que los cartuchos no estén cargados.

#### Acciones recomendadas

Añada el valor que falta al archivo de configuración de VB.

---

### 134341, Error de configuración de VB.

#### Descripción

No se ha especificado el volumen de sustitución del cartucho.

#### Consecuencias

El sistema no se comportará de forma óptima. Los cartuchos se vaciarán completamente antes de su sustitución.

#### Acciones recomendadas

Añada el valor que falta al archivo de configuración de VB.

---

### 134342, Error de configuración de VB.

#### Descripción

No se ha especificado el volumen suficiente del cartucho.

### Consecuencias

El sistema no se comportará de forma óptima. El llenado se producirá siempre, incluso si los cartuchos tienen un volumen suficiente.

### Acciones recomendadas

Añada el valor que falta al archivo de configuración de VB.

---

### 134343, Error de configuración de VB.

#### Descripción

No se ha especificado el volumen dividido.

#### Consecuencias

El sistema no se comportará de forma óptima. El último cartucho puede retrasar el cambio de material.

#### Acciones recomendadas

Añada el valor que falta al archivo de configuración de VB.

---

### 134350, Fallo de movimiento de cartucho a la posición inicial.

#### Descripción

Fallo de operación en estado: *arg*

---

### 134351, Fallo de movimiento de cartucho a DSD.

#### Descripción

Fallo de operación en estado: *arg*

---

### 134352, Fallo de movimiento de cartucho a DSF.

#### Descripción

Fallo de operación en estado: *arg*

---

### 134353, Fallo de movimiento de DSF a cartucho.

#### Descripción

Fallo de operación en estado: *arg*

---

### 134360, Error de operación de mantenimiento de VB.

#### Descripción

Se especificó una operación de mantenimiento desconocida: *arg*

---

### 134400, Pintura agotada.

#### Descripción

La pintura del cartucho *arg* se agotó antes de que el cartucho *arg* estuviera preparado.

### Consecuencias

Se ha parado el robot para evitar un consumo adicional de fluido.

### Acciones recomendadas

Ponga en marcha el robot tan pronto como el nuevo cartucho esté preparado. Reduzca la aplicación de fluido y la velocidad y consulte los demás mensajes de proceso.

---

### 134401, Problema de relleno de aplicador.

#### Descripción

La línea de pintura y el aplicador no se llenaron correctamente. *arg > arg*.

#### Acciones recomendadas

Rellene el aplicador o la línea de pintura y consulte los demás mensajes de proceso.

---

### 134402, Problema de relleno de cartucho.

#### Descripción

El cartucho *arg* no se llenó correctamente. *arg > arg*.

#### Acciones recomendadas

Rellene el cartucho y consulte los demás mensajes de proceso.

---

### 134405, Estado no válido de VB.

#### Descripción

Una máquina de estado cambió a un estado desconocido.

---

### 134406, DCL no preparado.

#### Descripción

El estado del sistema DCL *arg* no está en el estado preparado.

#### Acciones recomendadas

Ejecute la operación de mantenimiento para rellenar el DCL para este sistema.

---

### 134410, Se especificó un sensor desconocido.

#### Descripción

ID de sensor desconocida: *arg*.

#### Acciones recomendadas

Compruebe que los parámetros de los comandos de pintado sean correctos.

---

### 134411, Se especificó un cartucho desconocido.

#### Descripción

ID de cartucho desconocida: *arg*.

Continúa en la página siguiente

## 6 Resolución de problemas según el registro de eventos

---

6.12 13 xxxx

### Continuación

#### Acciones recomendadas

Compruebe que los parámetros de los comandos de pintado sean correctos.

---

#### 134412, Se especificó una posición desconocida.

##### Descripción

ID de posición desconocida: *arg*.

#### Acciones recomendadas

Compruebe que los parámetros de los comandos de pintado sean correctos.

---

#### 134420, Error de derivación de cartucho.

##### Descripción

No se permite hacer funcionar el sistema con dos o más sensores desactivados para el cartucho *arg*.

#### Acciones recomendadas

Active más sensores.

---

#### 134421, Error de derivación de DSF.

##### Descripción

No se permite hacer funcionar el sistema con ambos sensores de DSF desactivados.

#### Acciones recomendadas

Active uno de los sensores.

---

#### 134425, Posición de DSF desconocida.

##### Descripción

El DSF no se encuentra en una posición conocida.

#### Acciones recomendadas

Póngalo en una posición conocida o verifique sus sensores.

---

#### 134426, Posición de cartucho desconocida.

##### Descripción

El cartucho *arg* no se encuentra en una posición conocida.

#### Acciones recomendadas

Póngalo en una posición conocida o verifique sus sensores.

---

#### 134430, Error de movimiento de DSF.

##### Descripción

Imposible mover el DSF hasta el cartucho *arg*.

---

#### 134431, Error de movimiento de cartucho.

##### Descripción

Imposible mover el cartucho *arg* hasta la posición inicial.

---

#### 134432, Error de movimiento de cartucho.

##### Descripción

Imposible mover el cartucho *arg* hasta la posición del DSF.

---

#### 134433, Error de movimiento de cartucho.

##### Descripción

Imposible mover el cartucho *arg* hasta la posición del DSD.

---

#### 134501, Error de movimiento de unidad de estacionamiento.

##### Descripción

Imposible desplazar la unidad de estacionamiento hasta el aplicador *arg*. Tiempo límite agotado al esperar al semáforo.

---

#### 134502, Error de movimiento de unidad de estacionamiento.

##### Descripción

Imposible desplazar la unidad de estacionamiento hasta el aplicador *arg*. El manipulador sigue en la posición de cambio de material.

---

#### 134503, Error de movimiento de unidad de estacionamiento.

##### Descripción

Imposible desplazar la unidad de estacionamiento hasta el aplicador *arg*. La unidad de limpieza no está en la posición inferior.

---

#### 134504, Error de movimiento de unidad de estacionamiento.

##### Descripción

Imposible desplazar la unidad de estacionamiento hasta el aplicador *arg*. El brazo CBS no se encuentra en la posición superior.

Continúa en la página siguiente

---

**134505, Error de movimiento de unidad de estacionamiento.****Descripción**

Imposible desplazar la unidad de estacionamiento hasta el aplicador *arg*. Tiempo límite agotado al esperar la retroalimentación del sensor.

---

**134511, Error de movimiento de unidad de limpieza.****Descripción**

Imposible desplazar la unidad de limpieza hacia arriba. Tiempo límite agotado al esperar al semáforo.

---

**134512, Error de movimiento de unidad de limpieza.****Descripción**

Imposible desplazar la unidad de limpieza hacia arriba. La unidad de estacionamiento no está en una posición válida.

---

**134513, Error de movimiento de unidad de limpieza.****Descripción**

Imposible desplazar la unidad de limpieza hacia arriba. Tiempo límite agotado al esperar la retroalimentación del sensor.

---

**134514, Error de movimiento de unidad de limpieza.****Descripción**

Imposible desplazar la unidad de limpieza hacia abajo. Tiempo límite agotado al esperar al semáforo.

---

**134515, Error de movimiento de unidad de limpieza.****Descripción**

Imposible desplazar la unidad de limpieza hacia abajo. Tiempo límite agotado al esperar la retroalimentación del sensor.

---

**134521, Ha fallado la sujeción del aplicador con el plato.****Descripción**

Tiempo límite agotado al esperar al semáforo.

---

**134522, Ha fallado la sujeción del aplicador con el plato.****Descripción**

No hay suministro de aire a la válvula del plato.

---

**134523, Ha fallado la sujeción del aplicador con el plato.****Descripción**

El manipulador no se encuentra en la posición de cambio de material.

---

**134524, Ha fallado la sujeción del aplicador con el plato.****Descripción**

Tiempo límite agotado al esperar la retroalimentación del sensor.

---

**134526, Ha fallado la liberación del aplicador del plato.****Descripción**

Tiempo límite agotado al esperar al semáforo.

---

**134527, Ha fallado la liberación del aplicador del plato.****Descripción**

No hay suministro de aire a la válvula del plato.

---

**134528, Ha fallado la liberación del aplicador del plato.****Descripción**

El manipulador no se encuentra en la posición de cambio de material.

---

**134531, Unidad de estacionamiento en una posición desconocida.****Descripción**

Inspeccione los sensores o el suministro de aire.

---

**134532, Unidad de limpieza en una posición desconocida.****Descripción**

Inspeccione los sensores o el suministro de aire.

## 6 Resolución de problemas según el registro de eventos

---

6.12 13 xxxx

### Continuación

---

#### 134533, Error de integridad del aplicador.

##### Descripción

No hay ningún aplicador montado, pero se dispara *arg*.

---

#### 134534, Integridad del aplicador corregida.

##### Descripción

No hay ningún aplicador montado.

---

#### 134535, Integridad del aplicador corregida.

##### Descripción

Se ha montado el aplicador *arg*.

---

#### 134536, Error de integridad del aplicador.

##### Descripción

Se esperaba un aplicador montado.

---

#### 134537, Error de integridad del aplicador.

##### Descripción

No se encontró ningún aplicador en las estaciones de estacionamiento.



### 6.13 15 xxxx

---

#### 150330, Error de RAPID en el módulo

Módulo (línea/columna): *arg*

Descripción

Existe un error con el símbolo: *arg*

Tarea:*arg*

**Esta página se ha dejado vacía intencionadamente**

## 7 Diagramas de circuitos

### 7.1 Acerca de los diagramas de circuitos

#### Descripción general

Los diagramas de circuitos no están incluidos en este manual sino que se entregan como documentos separados en el DVD de documentación. Consulte las referencias en las tablas que aparecen a continuación.

#### Controladores

Producto	Referencias para diagramas de 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

#### Robots

Producto	Referencias para diagramas de 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
<i>Circuit diagram - IRB 6640</i>	3HAC025744-001

Continúa en la página siguiente

## 7 Diagramas de circuitos

### 7.1 Acerca de los diagramas de circuitos

Continuación

Producto	Referencias para diagramas de circuitos
<i>Circuit diagram - IRB 6650S</i>	<i>3HAC13347-1 3HAC025744-001</i>
<i>Circuit diagram - IRB 6660</i>	<i>3HAC025744-001 3HAC029940-001</i>
<i>Circuit diagram - IRB 7600</i>	<i>3HAC13347-1 3HAC025744-001</i>

### Sistemas Track Motion

Producto	Referencias para diagramas de circuitos
<i>Circuit diagram - IRBT IRB 6600/7600</i>	<i>3HEA803013-001</i>
<i>Circuit diagram - IRBT IRB 4400/4400F</i>	<i>3HEA803014-001</i>
<i>Circuit diagram - IRBT IRB 4600</i>	<i>3HAC033657-001</i>

### Posicionadores

Producto	Referencias para diagramas de circuitos
<i>Circuit diagram - Service diagram IRBP C</i>	<i>3HAC035753-001</i>
<i>Circuit diagram - Service diagram IRBP L</i>	<i>3HAC035753-002</i>
<i>Circuit diagram - Service diagram IRBP K/R</i>	<i>3HAC035753-003</i>
<i>Circuit diagram - Service diagram IRBP A</i>	<i>3HAC035753-004</i>
<i>Circuit diagram - Service diagram IRBP B/D</i>	<i>3HAC035753-005</i>
<i>Circuit diagram - Service diagram IRBP IF C</i>	<i>3HAC035754-001</i>
<i>Circuit diagram - Service diagram IRBP IF L</i>	<i>3HAC035754-002</i>
<i>Circuit diagram - Service diagram IRBP IF K/R</i>	<i>3HAC035754-003</i>
<i>Circuit diagram - Service diagram IRBP IF A</i>	<i>3HAC035754-004</i>
<i>Circuit diagram - Service diagram IRBP IF B/D</i>	<i>3HAC035754-005</i>
<i>Circuit diagram - Service diagram Safety Options A/L/S</i>	<i>3HEA800730-001</i>
<i>Circuit diagram - Service diagram Safety Interface A/L/S</i>	<i>3HEA802301-001</i>

### DressPack/SpotPack

Producto	Referencias para diagramas de circuitos
<i>Circuit diagram - DressPack 6650S/7600</i>	<i>3HAC026209-001</i>
<i>Circuit diagram - SpotPack 6650S/7600</i>	<i>3HAC026208-001</i>
<i>Circuit diagram - DressPack 6620</i>	<i>3HAC026136-001</i>
<i>Circuit diagram - SpotPack 6620</i>	<i>3HAC026208-001</i>
<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>

Continúa en la página siguiente

#### **Utilización del diagrama de circuitos correcto (IRB 6600, IRB 6650 y IRB 6650S)**

El arnés de cables del robot está disponible con dos diseños diferentes. El cableado o está dividido entre el brazo superior y el brazo inferior o no lo está. Por tanto, también existen dos versiones diferentes del diagrama de circuitos. Decida qué diagrama de circuitos es válido para el robot, comprobando la referencia del arnés de cables.

**Esta página se ha dejado vacía intencionadamente**

# Índice

## A

aceite caliente en las cajas reductoras, 56–57  
 adhesivos  
   manipulador, 13  
 alimentación de frenos, defectuosa, 59–60  
 alimentación del Control Module, LEDs, 83  
 alimentación del módulo de accionamiento, LEDs, 92  
 alimentación de usuario, LEDs, 84

## B

barra paralela dañada, 54  
 bucles de programa, 42

## C

cable dañado, 49, 51  
 caída del manipulador, 56  
 caja reductora llenada en exceso, 56  
 calibración defectuosa, 54  
 cambio de estado, 42  
 conector dañado, 49  
 conexiones defectuosas, 51  
 Contactor, K41, 44  
 contactor de frenos, K44, 60

## D

definición defectuosa del TCP, 54  
 descargas electrostáticas  
   equipos sensibles, 24  
   punto de conexión de muñequera, 24

## E

ESD  
   eliminación de daños, 24  
 exactitud de la trayectoria, 54

## F

FlexPendant, muerto, 49  
 freno, liberar, 60  
 freno defectuoso, 59  
 frenos de retención, 21  
 fuente de alimentación, defectuosa, 49  
 fugas de aceite, 56

## I

incompatibilidad, hardware/software, 53  
 informe de errores, 36  
 Interferencias, 62  
 interruptor, F6, 44  
 interruptor F5, 47

## J

juntas con fugas, 56

## L

LEDs, indicadores, 44

## M

manipulador  
   símbolos, 13  
 manual, cómo usarlo, 29

mensajes de evento erráticos, 51, 62

## N

niveles de peligrosidad, 11  
 normas  
   ANSI, 20  
   CAN, 20  
   EN, 19  
   EN IEC, 19  
   EN ISO, 19  
   protección, 19  
   seguridad, 19  
 normas de protección, 19  
 normas de seguridad, 19

## O

ordenador de ejes, LEDs, 89

## P

preparar un informe de errores, 36

## R

riesgo para la seguridad  
   piezas calientes, 26  
 robot  
   símbolos, 13  
 rodamientos dañados, 54, 57  
 ruido, 54, 57

## S

seguridad  
   Descarga electrostática, 24  
   muñequera, 24  
   señales, 11  
   señales del manual, 11  
   símbolos, 11  
   símbolos en el manipulador, 13  
 señales  
   seguridad, 11  
 señales de seguridad  
   del manual, 11  
 símbolos  
   seguridad, 11

## T

tarjeta de interfaz de contactores, LEDs, 93  
 tarjeta de LEDs, LEDs, 87  
 tarjeta de panel, LEDs, 86  
 tarjeta Ethernet, LEDs, 82  
 tensión activa, módulo de accionamiento, 22  
 tierra de protección ante averías, 47  
 tierra de protección ante averías, saltada, 39  
 tirones en los cables, 51  
 transformador principal, 44

## U

Unidad de accionamiento adicional, 91  
 Unidad de accionamiento principal, 91  
 unidad de ordenadores, LEDs, 85







# 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](http://www.abb.com/robotics)