# Fehlerbehebung

Das folgende Kapitel gibt dem Kunden Hilfestellung bei der Behebung einiger eventuell auftretender Fehler.

## Grundlegende Fehler

Die folgende Tabelle zeigt einige grundlegende Fehler des Kiwi Stores, die vom Kunden behoben werden können. Wenn die folgenden Schritte nicht erfolgreich sind, wenden Sie sich bitte an einen autorisierten Servicetechniker.

|  |  |
| --- | --- |
| stop_B | VORSICHT ! |
| * Berühren Sie niemals elektrische Anschlüsse, solange das System an die Hauptstromversorgung angeschlossen ist oder eine oder mehrere Abdeckungen entfernt sind. |

|  |  |  |
| --- | --- | --- |
| Fehler | Weil | Aktion |
| Gerät schaltet sich nicht ein | Hauptschalter aus | Hauptschalter einschalten |
|  | Sicherungsautomat oder Sicherung im Schaltschrank hat ausgelöst | Leitungsschutzschalter zurücksetzen oder Sicherungen ersetzen |
|  | Haupteingangsstromquelle ist nicht vorhanden | Überprüfen Sie die Haupteinlassstromquelle |
| System reagiert nicht auf externe Befehle | Ein Fehler in den elektrischen Anschlüssen/Kabeln | Überprüfen Sie die RS232-Verbindungen |
|  | Falsche Kommunikationseinstellungen | Überprüfen Sie die Kommunikationseinstellungen |
|  | Keine Kommunikation mit System | Überprüfen Sie, ob die Software ausgeführt wird |
|  | Interner Fehler | Servicepersonal anrufen |
| System kühlt nicht ab | Kühleinheit schaltet sich nicht ein | Hauptschalter am Kühlgerät prüfen |
|  | Kühleinheit defekt | Servicepersonal anrufen |
| Kühlgerät schaltet kurz nach dem Start ab | Unzureichende Kühlmedienversorgung | Kühlmedienversorgung prüfen |
|  | Zu wenig Kühlmittel im System | Prüfen Sie den Kühlwasserstand  Servicepersonal anrufen |
| Die Handhabung bricht mit einem Fehler ab | Fehler ist aufgetreten | Weitere Schritte finden Sie im allgemeinen Fehlerbehandlungsverfahren |

## Fehlerliste

In diesem Kapitel sind alle möglichen Fehlercodes aufgelistet, die im System auftreten können, getrennt nach Geräten. Die Fehlercodes werden in PlateExplore als Hexadezimalzahl (Spalte $Hex) bereitgestellt, zum manuellen Auslesen kann die Dezimalzahl (Spalte #Dec) hilfreich sein.

Liconic stellt ein Fehlerkonverter-Tool zur Verfügung. Die Fehler können auch manuell übersetzt werden, wenn das Tool nicht verfügbar ist. Daher kann das folgende Verfahren verwendet werden:

RD DM200 Lesen Sie unseren Fehlercode mit einem geeigneten Terminalprogramm aus

Der Rückgabewert ist eine 5-stellige Dezimalzahl. Um den Fehlercode zu erhalten, muss diese Zahl in eine Hexadezimalzahl umgewandelt werden. Die letzten beiden Ziffern der Hexadezimalzahl sind der Fehlercode. Auf diesen Code wird in den Fehlerlisten der folgenden Kapitel verwiesen.

### STT1k5

| #Dez | $Hex | Beschreibung |
| --- | --- | --- |
| 01 | 01 | Allgemeine Auszeit; Die Operation dauerte länger als 15 Minuten |
| 02 | 02 | Allgemeine Auszeit; Auszeit nach vorheriger Auszeit; Betrieb länger als 5 Minuten |
| 03 | 03 | Init-Zeitüberschreitung; Die Initialisierung hat zu lange gedauert |
| 04 | 04 |  |
| 05 | 05 |  |
| 06 | 06 |  |
| 07 | 07 | Zeitüberschreitung Tor AUF |
| 08 | 08 | Zeitüberschreitung Tor ZU |
| 09 | 09 | Hubweg überschreitet Maximalwert |
| 10 | 0A | Falsche Kassette; DM0 > DM29; Die Kassettennummer überschreitet die maximale Kassette |
| 11 | 0B | Heben Sie den Überlauf an; Der Fahrweg überschreitet den maximal zulässigen Weg |
| 12 | 0C | Falsche Stufe; DM5 > DM25; Das Level übersteigt die maximal verfügbaren Levels |
| 13 | 0D | Plattenspurfehler; Platte wurde nicht wie erwartet von/zur Schaufel geladen/entladen |
| 14 | 0E | Init-Zeitüberschreitung; System konnte nicht initialisiert werden |
| fünfzehn | 0F |  |
| 16 | 10 | Turn Init Sensor eindrehen oder nicht in sicherer Position; Möglicher Schrittverlust |
| 17 | 11 |  |
| 18 | 12 | Zeitüberschreitung bei Karussell-Init |
| 19 | 13 | Zeitüberschreitung Schaufel AUS; Schaufel konnte nicht ausgefahren werden |
| 20 | 14 | Schaufel IN Zeitüberschreitung; Schaufel konnte nicht eingefahren werden |

### TubePicker

| #Dez | $Hex | Beschreibung |
| --- | --- | --- |
| 01 | 01 | Allgemeine Auszeit; Die Operation dauerte länger als 15 Minuten |
| 02 | 02 | Allgemeine Auszeit; Auszeit nach vorheriger Auszeit; Betrieb länger als 5 Minuten |
| 03 | 03 | Init-Zeitüberschreitung; Die Initialisierung hat zu lange gedauert |
| 04 | 04 |  |
| 05 | 05 |  |
| 06 | 06 |  |
| 07 | 07 |  |
| 08 | 08 |  |
| 09 | 09 | Röhrenverfolgungsfehler; Rohr wurde nicht wie erwartet in den Greifer eingezogen oder aus ihm herausbewegt |
| 10 | 0A | Falsches Rohr Y; DM5 > DM25; Die Kassettennummer überschreitet die maximale Kassette |
| 11 | 0B |  |
| 12 | 0C | Falsches Rohr X; DM0 > DM29; Das Level übersteigt die maximal verfügbaren Levels |
| 13 | 0D | Plattenspurfehler; Die Platte wurde nicht in die Quell-/Zielposition geladen/entladen |
| 14 | 0E | Init-Zeitüberschreitung; System konnte nicht initialisiert werden |
| fünfzehn | 0F |  |
| 16 | 10 | Turn Init Sensor eindrehen oder nicht in sicherer Position; Möglicher Schrittverlust |
| 17 | 11 |  |
| 18 | 12 | Nest Init-Zeitüberschreitung |
| 19 | 13 |  |
| 20 | 14 | Schaufel IN Zeitüberschreitung; Schaufel konnte nicht eingefahren werden |
| 21 | fünfzehn | Not-Halt; Wechselkopf nicht bereit |
| 22 | 16 | Wechselkopf nicht in sicherer Position |
| 23 | 17 | Plattenverfolgungsfehler; Platte auf Quellposition, keine Platte auf Zielposition |
| 24 | 18 | Plattenverfolgungsfehler; Platte auf Zielposition, keine Platte auf Quellposition |
| 25 | 19 | Plattenverfolgungsfehler; keine Platten auf Pflücker |
| 26 | 1A | Boxerfehler; Denied Command (Bewegungsversuch in die falsche Richtung) |
| 27 | 1B | Kopfkollision; Head Safe aktiviert |
| 28 | 1C |  |
| 29 | 1D |  |
| 30 | 1E |  |
| 31 | 1F | Tauchersafe nicht im erwarteten Zustand |
| 88 | 58 | Revolver nicht in erwarteter Position |

## Umgang mit Fehlern

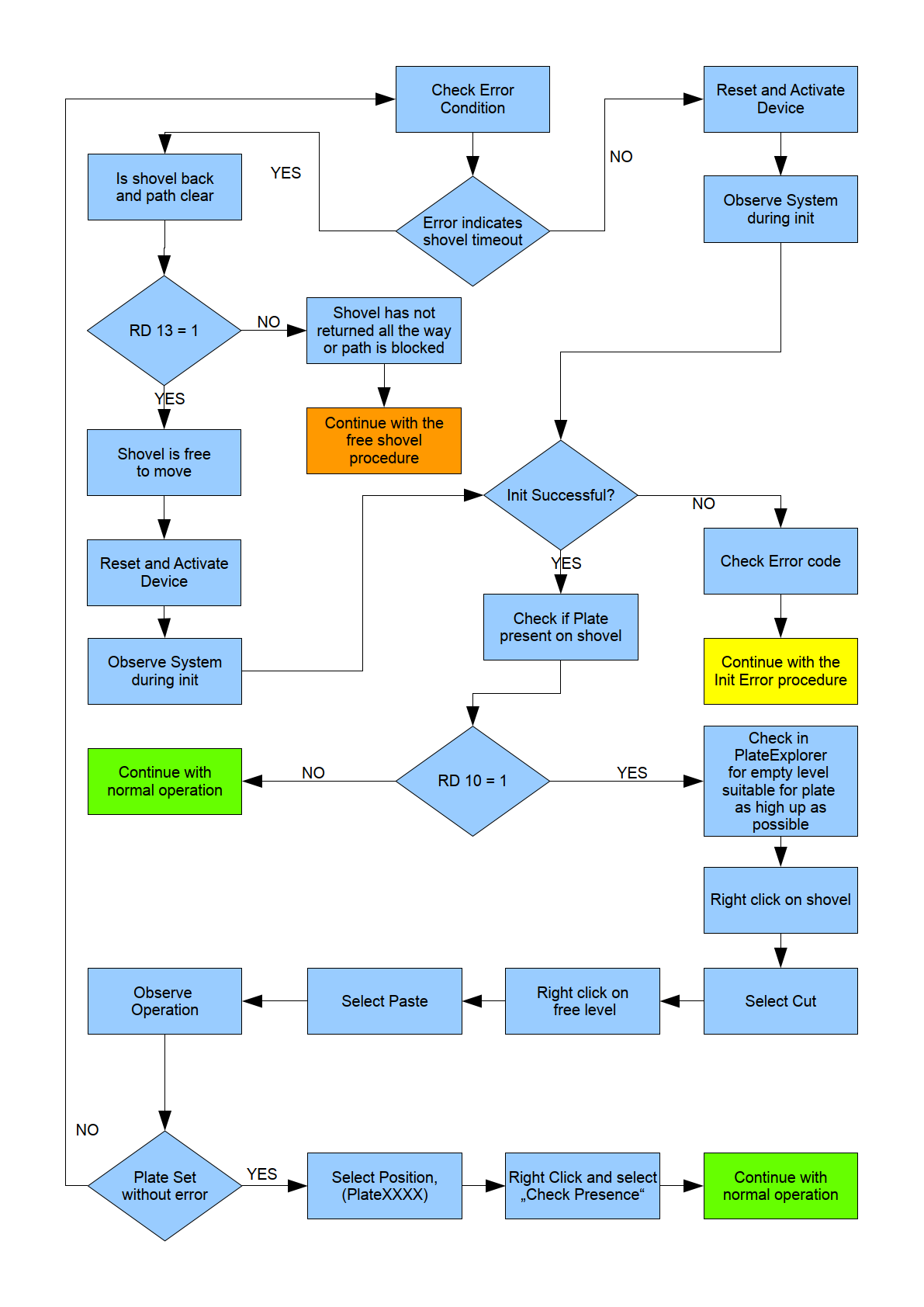
Einige Probleme, die beim Umgang mit Platten auftreten, können durch Ausführen der in den folgenden Kapiteln beschriebenen Verfahren behoben werden. Beobachten Sie bei der Durchführung dieser Verfahren immer sorgfältig die Bewegung der Robotik.

Sollte während der Bewegung der Robotik ein mechanischer Widerstand festgestellt werden, setzen Sie das System sofort zurück und bitten Sie einen geschulten Techniker um Hilfe.

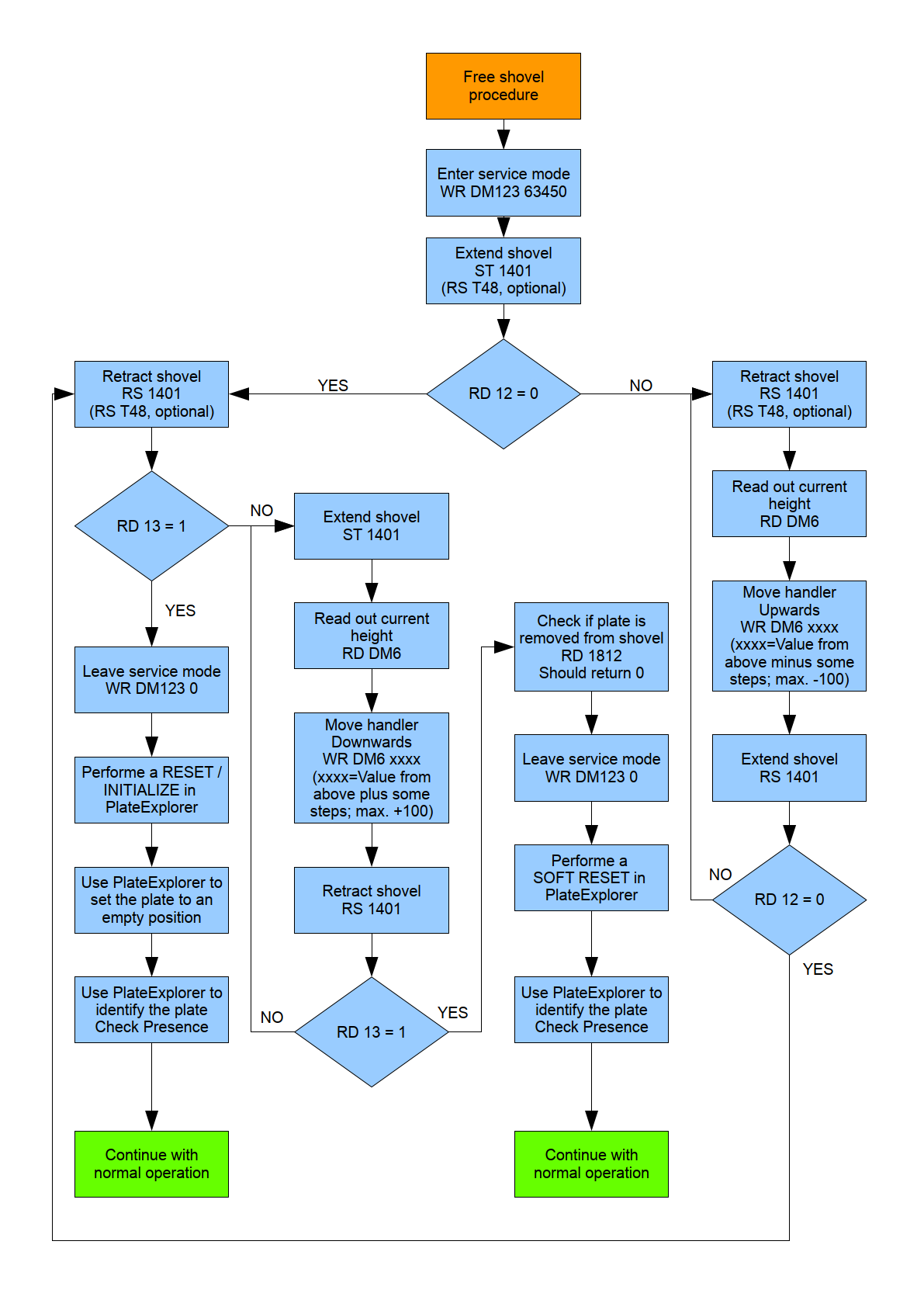
Sollte keines der Verfahren hilfreich sein, wenden Sie sich für weitere Unterstützung an einen von Liconic geschulten Techniker.

|  |  |
| --- | --- |
|  | VORSICHT !   * Prüfen Sie beim Initialisieren des Systems nach einem Fehlerstopp, ob sich der Handler frei bewegt. Setzen Sie das System zurück, wenn dies nicht der Fall ist, und bitten Sie um Hilfe. * Wenn Sie sich bei der Durchführung der folgenden Aufgaben nicht sicher fühlen, bitten Sie Ihren Techniker vor Ort um Unterstützung. * Achten Sie beim Wechseln des DM6 mit ausgefahrener Schaufel immer auf den eingegebenen Wert, da der Hundeführer sofort nach dem Senden des neuen Werts bewegt. |

### Allgemein



### Kostenlose Schaufel Verfahren



### Init -Fehleranalyse

