



PROBLEM DETERMINATION GUIDE

AMU 2.4.0

AML

MANAGEMENT

UNIT

E-2.4.0-20D-1.0

Bestell-Nr. DOC E00 006

1	Bevor Sie mit diesem Handbuch arbeiten	
1.1	Symbol- und Hinweiserklärung	1-1
1.2	Warnhinweise	1-2
1.3	Weitere Symbole	1-3
1.4	Wie Sie uns erreichen	1-4
1.5	Über dieses Handbuch	1-5
1.6	Urheberrecht	1-6
2	Funktionen der AMU	
2.1	AML Management Unit (AMU)	2-1
2.2	AMU im System-Umfeld	2-4
3	Diagnose	
3.1	Software Diagnose-Werkzeuge	3-3
3.2	Diagnose-Hilfsmittel	3-33
4	Fehlermeldungen ABBA/1 Format	
4.1	Host-Rechner Fehlermeldungen	4-1
5	Meldungen	
5.1	Betriebssystem-Meldungen AML/2 und AML/E	5-1
5.2	Steuerungs-Meldungen AML/J	5-186
6	Meldungen AML/2	
6.1	Logische Fehler im Anwendungsprogramm	6-1
6.2	Handlingfehler	6-8
6.3	Barcode- und Teachfehler	6-50
6.4	Hardwarefehler Steuerung und Barcode-Lesesystem	6-64

6.5	Statusmeldungen Roboter-Steuerung	6-70
6.6	Fehlermeldungen Speicherturm-Steuerung	6-74
6.7	Fehlermeldungen E/A-Einheit	6-93
6.8	Meldungen ADS	6-112

7 Meldungen AML/E

7.1	Logische Fehler im Anwendungsprogramm	7-1
7.2	Handlingfehler	7-8
7.3	Barcode- und Teachfehler	7-41
7.4	Hardwarefehler Steuerung und Barcode-Lesesystem	7-50
7.5	Statusmeldungen Roboter-Steuerung	7-54
7.6	Fehlermeldungen E/A-Einheit	7-71
7.7	Meldungen ADS	7-76

8 Meldungen Steuerung AML/J

8.1	Logische Fehler im Anwendungsprogramm	8-1
8.2	Handlingfehler	8-5
8.3	Statusmeldungen Robotersteuerung	8-26

9 Meldungen AMU

9.1	AMU Fehler	9-2
9.2	AMU Warnungen	9-112

10 Anhang

10.1	Verwendete Begriffe	10-1
------	---------------------------	------

1 Bevor Sie mit diesem Handbuch arbeiten

1.1 Symbol- und Hinweiserklärung

Die nachfolgenden Symbole und Hervorhebungen machen Sie auf wichtige Hinweise aufmerksam.



Die Erklärungen dieser Symbole finden Sie im Kapitel „Warnhinweise“.



Information

Informationen, die für das weitere Verständnis dieser Anleitung wichtig sind.

- <TASTE> Taste auf der Tastatur des AMU-Rechners
- <1> + <2> Tasten gleichzeitig drücken
- „ABCD“ Überschrift, z. B. Kapitel 3 „Zu Ihrer Sicherheit“
Fachbegriff, z. B. „Manage Users“
Dateiname, z. B. „AMUINST.EXE“
- ABCD** auf der AMU-Bedienoberfläche erscheinender Begriff
- ABCD im OS/2-Eingabefenster erscheinende Befehlszeile,
z. B. [C:\]cd amu
-  Verweis
- auf eine Beschreibung an anderer Stelle dieses Handbuches
( Seite 1/1)
 - auf eine Beschreibung in einem anderen Handbuch:
WHB (Wartungs-Handbuch), OHB (Operator-Handbuch),
IHB (Inbetriebnahme-Handbuch)
( WHB 4.5.5 „Karte CP/MEM“)

1.2 Warnhinweise

Wir klassifizieren die Gefahren in verschiedene Stufen. Die untenstehende Tabelle gibt Ihnen eine Übersicht über die Zuordnung von Zeichen und Signalwörtern zu der konkreten Gefahr und den (möglichen) Folgen.

Symbol	Schaden für ...	Signalwort	Definition	Folgen
	Personen	GEFAHR!	Unmittelbar drohende Gefahr	Tod oder schwerste Verletzungen (Verkrüppelungen)
		WARNUNG!	Möglicherweise gefährliche Situation	Möglicherweise Tod oder schwerste Verletzungen
		VORSICHT!	Weniger gefährliche Situation	Möglicherweise leichte oder geringfügige Verletzungen
	Sachen	ACHTUNG!	Möglicherweise schadenbringende Situation	Möglicherweise Beschädigung <ul style="list-style-type: none"> • des Produkts • seiner Umgebung
		Information	Anwendungstips und andere wichtige/nützliche Informationen und Hinweise	Keine gefährlichen oder schädlichen Folgen für Personen oder Sachen

1.3 Weitere Symbole

Die untenstehende Tabelle zeigt Ihnen alle in diesem Handbuch vorkommenden Symbole und ihre Bedeutung.

Symbol	Schaden für ...	Signalwort	Definition	Folgen
	Personen	WARNUNG! Gefährliche Spannung!	Möglicherweise gefährliche Situation Ersetzt das Piktogramm  bei Gefahr eines elektrischen Stromschlags.	Möglicherweise Tod oder schwerste Verletzungen Nach einem NOT-AUS und auch nach dem Ausschalten des Netzschalters kann an der mit diesem Symbol gekennzeichneten Stelle Spannung anliegen. Es besteht die Gefahr eines tödlichen Stromschlags.
	Personen	VORSICHT! Laser - Strahlung! Nicht in den Laserstrahl schauen!	Weniger gefährliche Situation Laser-Strahlung	Möglicherweise leichte oder geringfügige Verletzungen Laser-Strahlung beim Öffnen
	Personen	VORSICHT! Gefährliche Strahlung!	Weniger gefährliche Situation Laser-Strahlung	Möglicherweise leichte oder geringfügige Verletzungen Benutzung von abweichenden Steuerungen/Einstellungen/Prozeduren kann gefährliche Strahlung freisetzen

Symbol	Schaden für ...	Signalwort	Definition	Folgen
	Personen	-	Weniger gefährliche Situation: tragen Sie eine Schutzbrille.	Möglicherweise leichte oder geringfügige Verletzungen
	Personen	-	Weniger gefährliche Situation: tragen Sie Sicherheitsschuhe.	Möglicherweise leichte oder geringfügige Verletzungen
		-	macht die Adresse Ihres Ansprechpartners leichter auffindbar	Keine gefährlichen oder schädlichen Folgen für Personen oder Sachen

1.4 Wie Sie uns erreichen



Können Sie ein Problem nicht mit Hilfe dieses Dokuments lösen oder wenn Sie an einer Empfehlung bezüglich Schulungen interessiert sind, wenden Sie sich bitte an Ihren Vertragspartner oder das ADIC/GRAU Technical Assistance Center (ATAC).

ADIC/GRAU Storage Systems GmbH
Eschenstrasse 3

89558 Boehmenkirch
Deutschland

Wir helfen Ihnen gerne weiter:

Telefax: +49 (0) 6196-59 08 69

Email: techsup@adic.com

Telefon: 1 800 827 3822
+49 6142 992364
00800 9999 3822

ADIC
10949 East Peakview
avenue
Englewood, CO 80112
U.S.A.

Nordamerika
Deutschland
(the rest of the world)

1.5 Über dieses Handbuch

Dieses Handbuch enthält Informationen und Instruktionen, die Sie für die sichere Bedienung der AMU benötigen. Auf zusätzliche wichtige Ausführungen verweisen wir an der entsprechenden Stelle.

Nur AML/E

Mit der AMU können Sie nach entsprechender Konfiguration unterschiedliche Kinematiken steuern:

- AML/2
- AML/E
- AML/J

Informationen, die nur auf bestimmte Konfigurationen zutreffen, sind am Rand besonders gekennzeichnet (z. B. Nur AML/E).

Sie haben bei ADIC/GRAU Storage Systems eine eingehende Schulung erhalten und können das AML-System so bedienen, daß Sie weder sich noch andere gefährden.



WARNUNG!

Die Bedienung des AML-Systems durch nicht geschulte Personen kann zu gefährlichen Situationen führen.

Die Folge können schwere bis tödliche Verletzungen durch bewegte und stromführende Teile sein.

Die einweisende Schulung durch ADIC/GRAU Storage Systems ist deshalb unabdingbare Voraussetzung für alle, die mit dem AML-System arbeiten!

Lesen Sie im Operator-Handbuch nach, wenn Sie ein Bedienproblem haben.

Können Sie ein Problem nicht lösen, dann

- ziehen Sie einen Fachmann hinzu
- holen Sie Auskunft bei Ihrem Wartungspartner oder ADIC/GRAU Storage Systems ein.

Beachten Sie aber:



WARNUNG!

Sie dürfen gewisse Arbeiten und Anpassungen nur dann selbst ausführen, wenn Sie dazu durch die entsprechende Ausbildung qualifiziert sind!

Und das Wichtigste:

Lesen Sie unbedingt das Kapitel „Zu Ihrer Sicherheit“ (☞ WHB Kapitel 3 oder ☞ IHB Kapitel 3), bevor Sie mit Ihrer Arbeit beginnen!

1.6 Urheberrecht

Dieses Dokument ist urheberrechtlich geschützt und darf ohne schriftliche Zustimmung von ADIC/GRAU Storage Systems weder im ganzen noch in Teilen kopiert, vervielfältigt, übersetzt oder in irgendein elektronisches Medium oder in maschinell lesbare Form umgesetzt werden.

Das AML-System (Mechanik, Hard- und Software), das in diesem Schriftstück beschrieben wird, wird auf der Basis eines allgemeinen Lizenzvertrages oder als Einmal-Lizenz (mit der Verpflichtung, diese nicht weiterzugeben) ausgeliefert. Die Software darf nur in Übereinstimmung mit den vertraglichen Abmachungen verwendet und kopiert werden. Dasselbe gilt ohne Einschränkung für die gesamte Dokumentation des AML-Systems. Wer die Software (AMU, Roboter) unberechtigt auf Kassette, Platte oder ein anderes Speichermedium kopiert oder überträgt, macht sich strafbar.

ADIC/GRAU Storage Systems behält sich vor, die beschriebenen Funktionen zu verändern bzw. anzupassen sowie dieses Handbuch ohne Angabe von Gründen zu ändern.

AML/2	eingetragenes Warenzeichen der ADIC/GRAU Storage Systems - Germany
AML/E	eingetragenes Warenzeichen der ADIC/GRAU Storage Systems - Germany
AML/J	eingetragenes Warenzeichen der ADIC/GRAU Storage Systems - Germany
CM/2	eingetragenes Warenzeichen der IBM
DB 2/2	eingetragenes Warenzeichen der IBM
IBM	eingetragenes Warenzeichen der IBM
OS/2	eingetragenes Warenzeichen der IBM

2 Funktionen der AMU

2.1 AML Management Unit (AMU)

Die AMU ist

- die Leitrechner-Software von ADIC/GRAU Storage Systems
- zentrale Schnittstelle des bedienerlosen AML-Systems.

Die AMU verwaltet einen Archivkatalog.

Dieses Archiv basiert auf dem DB/2-kompatiblen Datenbank-System für OS/2 von IBM. Damit kann die Belegung eines Stellplatzes bzw. die Position einer Volser jederzeit festgestellt werden.

Die AMU kann nach entsprechender Konfiguration unterschiedliche Kinematiken steuern:

- AML/2
- AML/E
- AML/J

2.1.1 Aufgaben der AMU

- Host-Kommunikation
 - interpretiert die vom Host-Rechner kommenden Kommandos
 - überprüft diese Kommandos auf Ausführbarkeit
- Verwaltung des Archivkatalogs
 - speichert die logischen Koordinaten der Stellplätze
 - ordnet die Medien den Stellplätzen zu
 - kennt den Status von den Stellplätzen und Laufwerken
- Umsetzung der logischen Koordinaten in physikalische Koordinaten
- Kommunikation mit
 - der Steuerung des Roboters
 - der Steuerung der Speichertürme
 - der E/A-Einheit/A
- Bediener-Interface für
 - die Inbetriebnahme
 - den Service
 - den Operator
- Fehlermeldung (LOG und Trace)
- Konfiguration (beschreibt den individuellen Aufbau des Archivs)



Information

Die AMU registriert den Dateninhalt der Medien nicht.

2.1.2 Host-Anbindungen

Normal-Betrieb

Im Normal-Betrieb („AUTO“ = bedienerloser Betrieb) steuert ein Host-Rechner das System.

AMU als Server

Bei einem Umfeld mit mehreren Hosts arbeitet die AMU als Server. Sie übernimmt die Gesamtkoordination, da mehrere Host-Rechner parallel mit einem AML-System arbeiten können. Die entsprechenden Host-Softwarekomponenten kommunizieren dabei über verschiedene Anbindungen mit der AMU.

2.2 AMU im System-Umfeld

2.2.1 AML/2

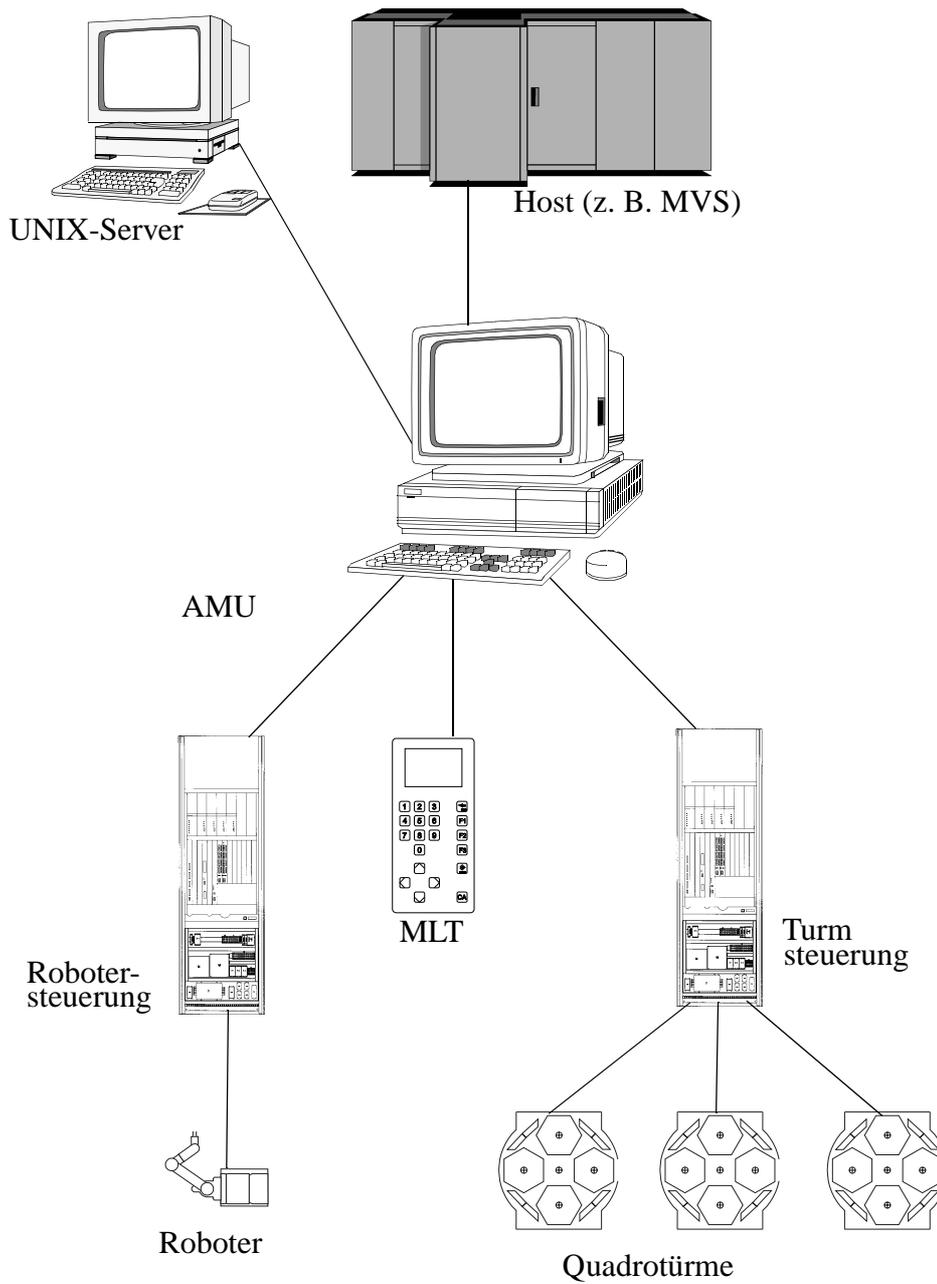


Abb. 2-1: Systemumfeld AMU mit AML/2

2.2.2 AML/E

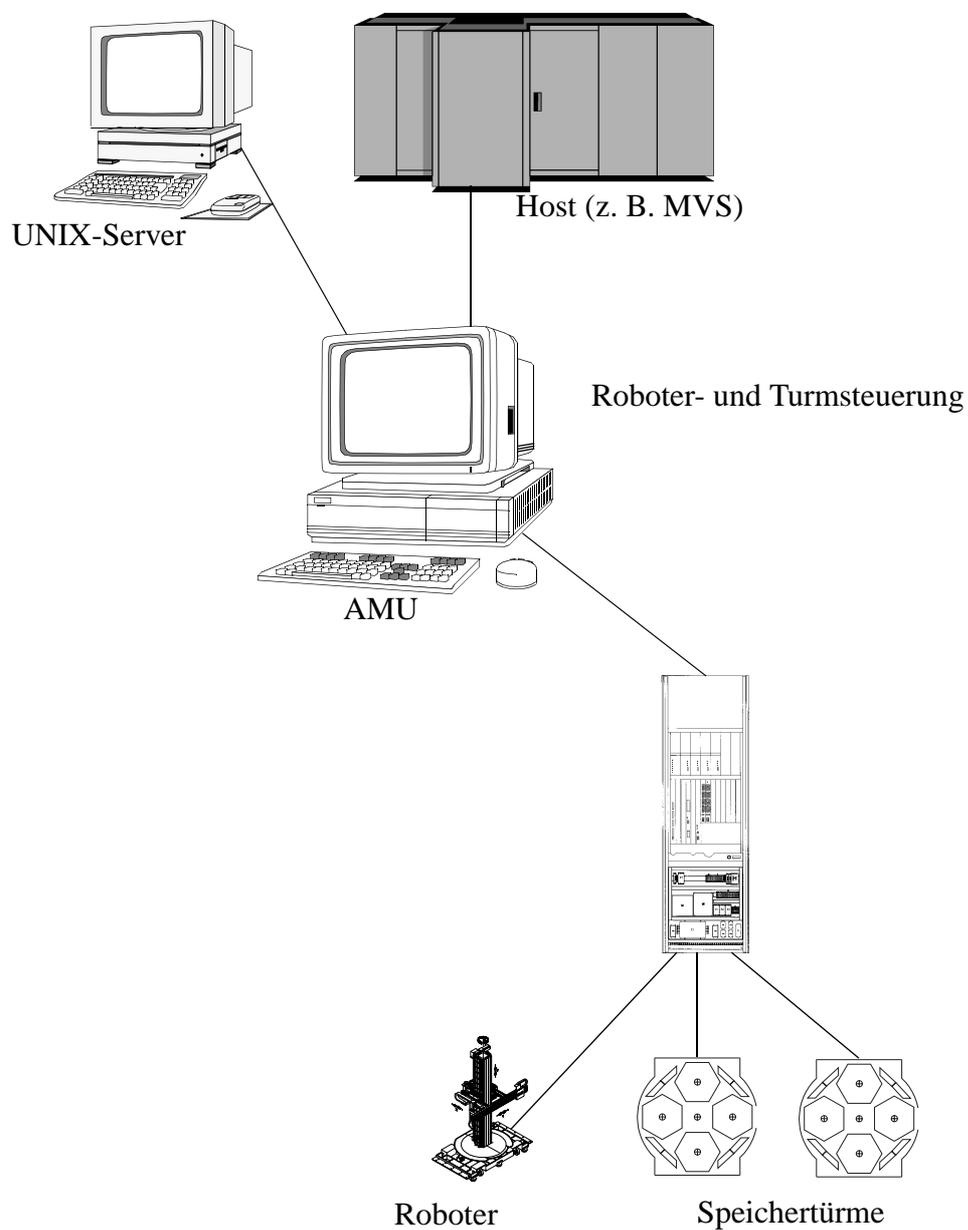


Abb. 2-2: Systemumfeld AMU mit AML/E

2.2.3 AML/J

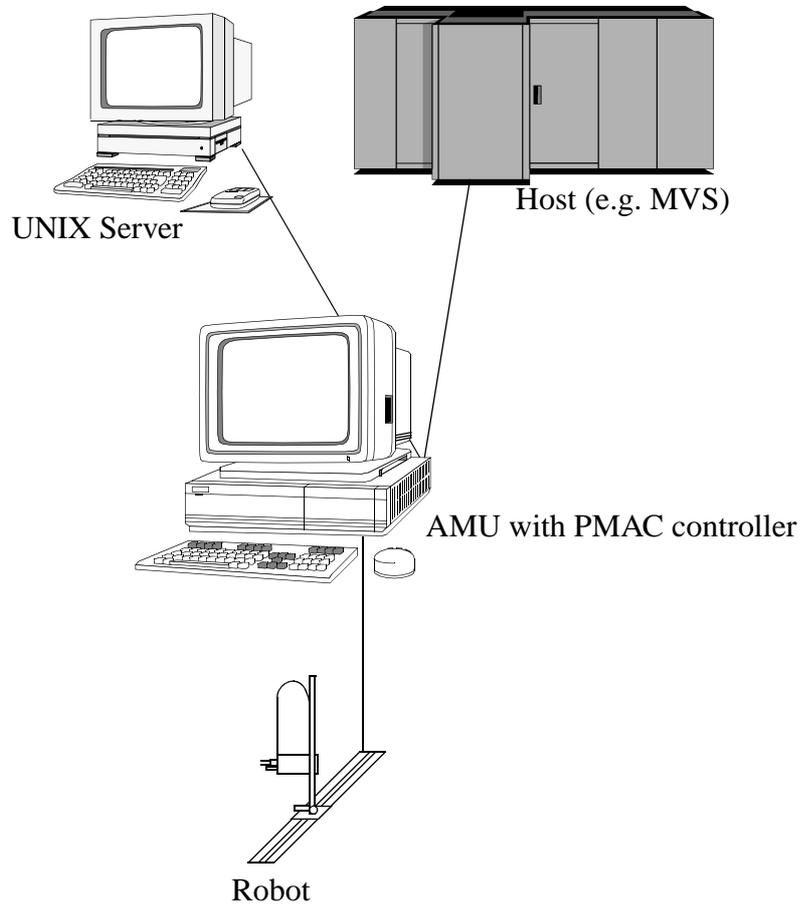


Abb. 2-3: Systemumfeld AMU mit AML/J

3 Diagnose

Benutzen Sie

- je nach Fehlersituation und
- verwendeter Hardware

folgende unterschiedlichen Diagnose-Werkzeuge::



Abb. 3-1: Diagnose -Ablauf und Diagnose Werkzeuge

Werkzeug	Erklärung
AMU Log	Anzeige aller Befehle, Fehlermeldung und Status-Mitteilungen
AMU Trace	Anzeige interner Abläufe in der AMU und der Kommunikation zu anderen Komponenten
PMMaint	Selbständiges Programm auf dem AMU-PC zur Diagnose der PMAC Karte (Steuerung AML/J)
Roboter-Testprogramm/ Betriebssystem rho	Programm auf der Steuerung AML/J und AML/E zur Diagnose mit dem Programmierhandgerät (PHG)
Boschtrm	Terminalprogramm zur Diagnose für Antriebsverstärker (Sie benötigen das Inbetriebnehmerkabel)
CM Trace	Tracefunktion der CM/2 Software, zur Analyse eines Kommunikationsproblems bei LU2, LU6.2 oder EXCP Kommunikation
DB/2 Query Manager	Editor der SQL Datenbank, kann eingesetzt werden bei einem Problem mit der Datenbank
PE	PMAC Editor, Diagnosewerkzeug für die PMAC Karte (AML/J)
ACUSETUP	Terminalprogramm zur Konfiguration des AML/J Scanners

3.1 Software Diagnose-Werkzeuge

3.1.1 AMU- Archive Catalog Management

Abrufen von Informationen in verschiedenen Anzeigefenstern.

Befehl	Feld	Erklärung
Archive...		Kontrollieren und Verändern von Archivkatalog-Einträgen zu den Stellplätzen.

Nach Eingabe einer Information (z. B. Volser) wird der entsprechende Archivkatalog-Eintrag angezeigt.

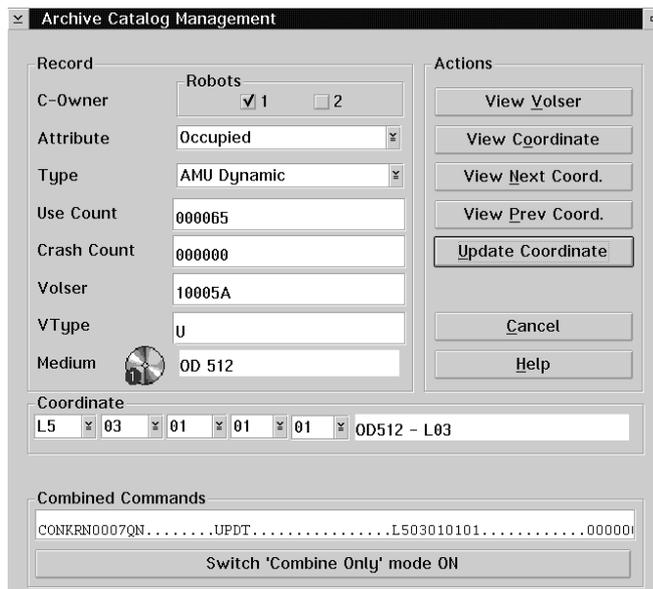


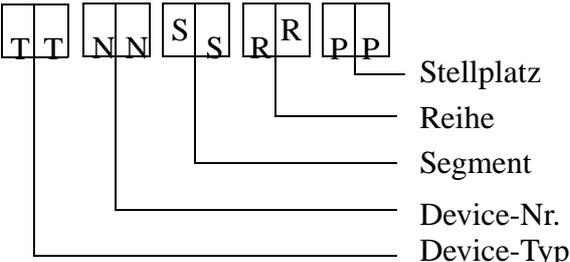
Abb. 3-2: Fenster „Archive Catalog Management“

Befehl	Feld	Erklärung
Archive... (Forts.)	C-Owner	Medium-Eigner: der oder die Roboter, die dieses Medium greifen können
	Attribute	Status des Mediums
	Type	Art des Stellplatzes im Archiv
	Use Count	Anzahl der Zugriffe auf den Stellplatz
	Crash Count (in Vorbereitung)	Anzahl der fehlerhaften Zugriffe auf den Stellplatz. Bei jedem Ansprechen des Crash-Sensors am Greifer erhöht sich der Zähler.
	Volser	Medien-Nummer
	Medium	Medium-Typ
	View Volser	Anzeigen des Archivkatalog-Eintrags zu der eingegebenen Volser
	View Next Coord.	Anzeigen des Archivkatalog-Eintrags der nächsten Koordinate der Komponente. Ist die letzte Koordinate erreicht, erfolgt kein Weiterblättern
	View Prev. Coord.	Anzeigen des Archivkatalog-Eintrags der vorhergehenden Koordinate der Komponente. Ist die erste Koordinate erreicht, erfolgt kein Weiterblättern.
View Coordinate	Anzeigen des Archivkatalog-Eintrags zu der eingegebenen logischen Archivkoordinate	
Update Coordinate	Ändern des AMU-Archivkatalogs zur Archivkoordinate	



ACHTUNG!

Der bestehende Eintrag wird nur im AMU-Archivkatalog überschrieben. Bei falschen Einträgen können Diskrepanzen im Archiv entstehen.

Befehl	Feld	Erklärung
Archive... (Forts.)	Coordinate	<p>Logische Koordinaten des Mediums im Archiv.</p> <p>Die einzelnen Stellen der Koordinaten haben folgenden Inhalt:</p> 
	Combined Commands	Erstellen eines „Continuous Send“-Befehls.
	Switch 'Combine Only' mode ON/OFF	<p>Anzeige des aktiven Modes. Umschalten des Modes durch Klicken.</p> <ul style="list-style-type: none"> • mode ON: Der Befehls-String wird zusammengestellt und ausgeführt • mode OFF: Der Befehls-String wird zusammengestellt, aber nicht ausgeführt

3.1.2 AMU Trace

Befehl	Feld	Erklärung
Trace...		<p>Online- oder Offline-Protokoll der internen Abläufe der AMU-Software. Sie können die protokollierten Vorgänge nach Bereichen (Prozesse der AMU) auswählen. Eine Liste der Trace-Ebenen befindet sich am Ende dieses Kapitels (☞ Seite 3/8).</p> <p>Wählen Sie die Trace-Ebenen mit <SPACE> oder der Maus aus.</p>



ACHTUNG!

Der mitlaufende Trace verfügt nur über einen begrenzten Speicher. Im Fehlerfall so schnell wie möglich den Trace speichern.

Trace:
 Online
 ON

Schreibt die laufenden Traces in den Arbeitsspeicher (1 MB reserviert) und zeigt sie auf dem Bildschirm. Ist der Speicherbereich erschöpft, wird der älteste Eintrag überschrieben.

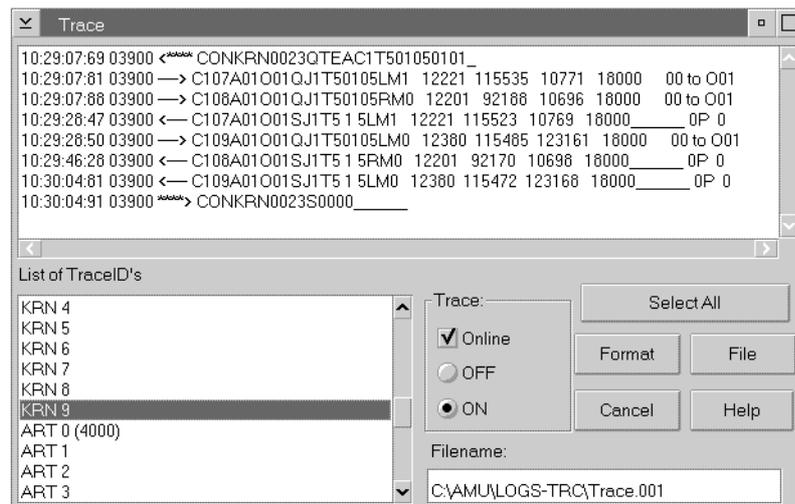


Abb. 3-3: Fenster „Trace“ Online

Trace:
 ON

Schreibt die laufenden Traces in eine Datei im Hauptspeicher (Offline Trace)

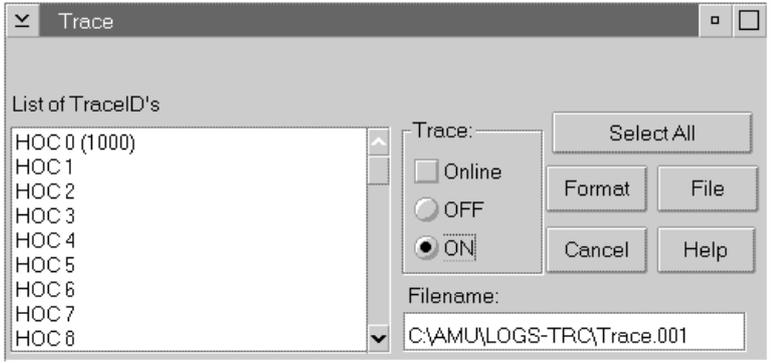
Befehl	Feld	Erklärung
Trace... (Forts.)		

Abb. 3-4: Fenster „Trace“ Offline

File Abspeichern der protokollierten Traces in einer Datei

Diese Datei können Sie erst nach der Formatierung (☞ **Format**) mit dem OS/2 Print-Befehl drucken

Format Bringt eine mit dem **File**-Befehl gespeicherte Datei in eine ausdrückbare Form.

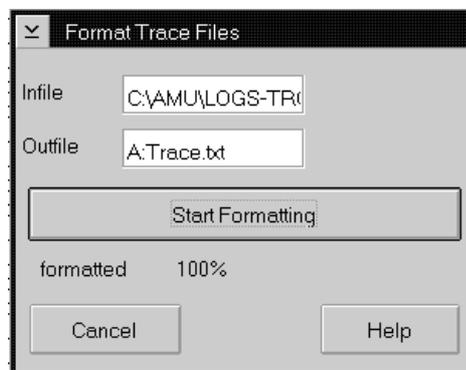


Abb. 3-5: Fenster „Format Trace Files“

Infile: Quell-Dateiname mit Pfad

Outfile: Ziel-Dateiname mit Pfad
(z. B. **a:\name** oder **c:\amu\logs-trc\name**)

Start Formatting startet die Formatierung. Die Ausführung wird durch Ausgabe des Textes „**formatted 100%**“ bestätigt.

3.1.3 Trace-Ebenen

HOC-Trace (Kommunikation)

Trace-Ebene	Belegung
HOC0	HOC Prozeß (Module)
HOC1	Ereignis Steuerung
HOC2	TCP/IP Kommunikation
HOC3	Siemens 3964R Kommunikation mit Steuerung
HOC4	APPC Kommunikation
HOC5	rho 3 Protokoll 4 Roboter Kommunikation (nicht verwendet bei AML/E)
HOC6	AML2 Kommunikation, Siemens Host, Backup-AMU
HOC7	rho 3 Protokoll 4 Turm Kommunikation (nicht verwendet bei AML/E)
HOC8	RS422 Kommunikation für ABBA/1 Turmkommunikation (nur bei ABBA/1)
HOC9	EHLL Kommunikation (HACC 3174/3274 Terminalemulation)

CON-Trace (Bedienoberfläche)

Trace-Ebene	Belegung
CON0	Laden Dialoge
CON1	nicht belegt
CON2	Kommunikation mit Kernel
CON3	Kommunikation mit Kernel (Telegrammverkehr)
CON4	Log Abläufe
CON5	Mehrzweck
CON6	Konfigurations Server 1
CON7	Konfigurations Server 2
CON8	Konfigurations Server 3
CON9	eingehende Ereignisse eines Partners zum CON-Modul

KRN-Trace (Zentrale Logik)

Trace-Ebene	Belegung
KRN0	Module: untere Funktionsschicht des Kernels, Kernel Ereignisse Senden/Empfangen
KRN1	Eingänge/Ausgänge des Kernels (Host Kommunikation)
KRN2	interne Fehlersituation
KRN3	Kommunikation zwischen KRN und CON
KRN4	Befehlswarteschlange der AMU/L
KRN5	AMU Warteschlange und Roboterauswahl
KRN6	interne Abläufe der AMU/P1 (ABBA/1)
KRN7	Abläufe der AMU/P1 (AML/2)
KRN8	physikalische Koordinaten bei Teachvorgängen
KRN9	Abläufe der AMU/P2 (AML, Befehle an Roboter, Türme, E/A-Einheit)

ART-Trace (Log- und Trace-Funktionen)

Trace-Ebene	Belegung
ART0	nicht belegt
ART1	Ereignis Steuerung
ART2	nicht belegt
ART3	nicht belegt
ART4	nicht belegt
ART5	nicht belegt
ART6	nicht belegt
ART7	nicht belegt
ART8	nicht belegt
ART9	nicht belegt

ARC-Trace (Verwaltung Archivkatalog)

Trace-Ebene	Belegung
ARC0	Ereignis Steuerung
ARC1	Datenbank-Abfragen
ARC2	Datenbank-Änderungen
ARC3	Anlegen der Datenbank
ARC4	Änderungen in der E/A-Einheit
ARC5	Editieren der Volser Ranges
ARC6	nicht belegt
ARC7	Backup
ARC8	Journaling
ARC9	Restore

BUD-Trace (Daten-Übertragung zur Backup-AMU)

Trace-Ebene	Belegung
BUD0	Initialisierung, Abbruch
BUD1	Empfangene Ereignisse und zugehörige Daten
BUD2	Gesendete Ereignisse und zugehörige Daten
BUD3	Warteschlange (Lesen, Schreiben, Löschen)
BUD4	Dateiübertragung (Starten, Stoppen)
BUD5	Datenbank-Zugriffe Lesen, Aktualisieren)
BUD6	Synchronisation mit Kommunikationspartner (PING, ACT ON/OFF)
BUD7	Zeitgeber Zugriffe (Starten, Stoppen, Warteschlange)
BUD8	Prüfung der empfangenen Daten
BUD9	nicht belegt

3.1.4 AMU Log Control Center

Befehl	Feld	Erklärung
Log...		Das LOG Control Center protokolliert alle Meldungen (auch wenn das LOG Control Center nicht geöffnet ist). Beispiele: <ul style="list-style-type: none"> • Befehle des Host-Rechners • Ausführung der Befehle • Meldungen an den Host-Rechner • Bedienereingriffe • Fehlermeldungen Log-Dateien beginnen täglich um 0.00 Uhr. Sinkt der verfügbare Speicherplatz auf der Festplatte unter 30 MB, wird die älteste Log-Datei gelöscht.



Information

**Log-Dateien können sich nicht über mehrere Tage erstrecken!
Für jeden Tag gibt es nur eine Log-Datei.**

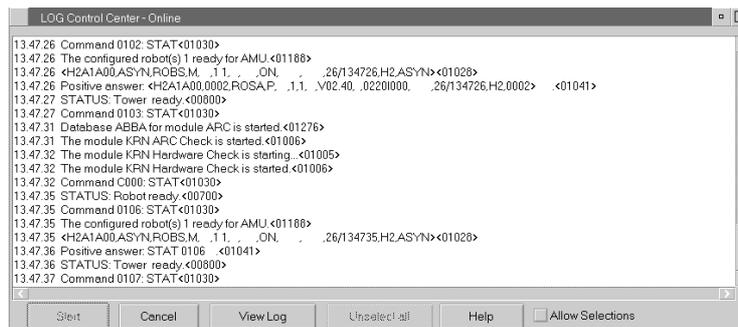


Abb. 3-6: Fenster „LOG Control Center - Online“

Informationen zu den einzelnen LOG-Meldungen

Start Aktualisiert das LOG Control Center mit den neuen Einstellungen.

Unselect all Löschen aller Markierungen in der Listbox.

Befehl	Feld	Erklärung
	✓ Allow selections	Schalter, der die Auswahl eines Bereichs der Log-Strings zur Ausgabe auf den Drucker oder zum Speichern in einer Datei ermöglicht. Selektieren Sie den Bereich (nur ein Bereich möglich).
	ViewLog	Anzeigen Blättern und Suchen in aktuellen und gespeicherten Logs)  <i>Fenster „LogView.exe“</i>
LogView	View	Öffnet den Standard-OS/2-Editor mit der Log-Datei
	Exit	Schließt das Fenster LogView.exe

3.1.5 Programm Showini

Anzeige der AMU Konfigurationsdateien AMUCONF.INI und AMUCONST.INI

Syntax

```
showini [-c] [-f] [-a]
```

Option	Bedeutung
showini	Anzeige aller Konfigurationsbereiche und einer Kurzbeschreibung
showini RANGE	Anzeige aller Parameter des gewählten Konfigurationbereiches
showini RANGE ITEM	Anzeige aller Parameter zu einem bestimmten Eintrag
showini -a	Anzeige aller Parameter
showini -m STRING	Anzeige aller Parameter mit dem Wort (case sensitive)
showini -c	Anzeige aller Parameter der Datei AMUCONST.INI
showini -c RANGE	Anzeige aller Parameter des gewählten Konfigurationbereiches
showini -c RANGE ITEM	Anzeige aller Parameter zu einem bestimmten Eintrag
showini -c -a	Anzeige aller Parameter
showini -c -m STRING	Anzeige aller Parameter mit dem Wort (case sensitive)
showini -f INIFILENAME	Anzeige der Parameter der spezifizierten Datei

3.1.6 Programm PMMaint

Barcode test

Befehl	Feld	Erklärung
Barcode test	Testen der Scanner-Funktion. Konfiguration der zu lesenden Barcode-Typen	



Abb. 3-7: Fenster „Scanner Test Dialog“

Barcode 1..8: Register für die konfigurierten Barcode-Typen. Maximal können Sie maximal 5 unterschiedliche Barcode-Einstellungen konfigurieren.
(5-8 ab neuer Scanner-Software verfügbar)

Befehl	Feld	Erklärung
	Codetype:	Barcode-Typ. Wählen Sie die in der Anlage vorhandenen Typen aus: <ul style="list-style-type: none"> • Straight 2 of 5 • Interleaf 2 of 5 • EDP/STK (Code 39 modifiziert) • Code 39 • Code 128 • No code type (Register nicht konfiguriert)
Barcode test (Forts.)	Codelength:	Anzahl der Zeichen in Ihren Volsers: <div style="margin-top: 10px;">  <p>Information</p> <p>Bevorzugen Sie feste Codelängen. Damit wird die Fehlerquelle „Falscher Barcode“ stark reduziert.</p> <ul style="list-style-type: none"> • 00 = beliebige Anzahl Zeichen • 01..16 = je nach Volser-Länge </div>

Befehl	Feld	Erklärung
	Get config	Laden der Scanner-Konfiguration in Fenster Scanner Test Dialog
	Set config	Senden der in Fenster Scanner Test Dialog eingestellten Parameter zum Scanner. Speichern der Parameter im Scanner-EEPROM
	Set Read %	Einschalten der Qualitätsdiagnose für Barcode-Lesen. Bei jedem nachfolgenden Read sendet der Scanner die Volser und die Lesequalität in % zurück (☞ Log-Fenster).
		<div style="display: flex; align-items: center;">  <div> <p>Information</p> <p>Wählen Sie diesen Befehl nur zur Optimierung von Read.</p> </div> </div>
	Set Read Standard	Ausschalten der Qualitätsdiagnose sofort nach der Read Optimierung (= Standard bei der Produktion)
	Read once	Read an aktueller Roboterposition. Ergebnisanzeige (☞ Log-Fenster)
	Reset	Vorbereiten der Bedienoberfläche des Fensters für neuen Befehl. Zurücksetzen der Scanner-Kommunikation
	Patch Command Line	Befehlszeile zur Eingabe von CRT-Befehlen (☞ Dokumentation für Komponenten AML/J)
	Send Patch command	Senden der in Patch Command Line eingetragenen Befehle an den Scanner

3.1.7 Menü Service



Abb. 3-8: Menü „Service“

Counter

Befehl	Feld	Erklärung																		
Counter	Zähler für die Laufleistung der Anlage (Bestimmung der Austauschintervalle für Hardware).																			
	<div style="border: 1px solid black; padding: 5px;"> <div style="background-color: #333; color: white; padding: 2px;">PMAC Service Counter Dialog</div> <table style="width: 100%; border-collapse: collapse;"> <tr> <td style="width: 15%; border: 1px solid gray; text-align: center;">25520</td> <td style="padding-left: 5px;">= Low level commands.</td> </tr> <tr> <td style="border: 1px solid gray; text-align: center;">6643.13605</td> <td style="padding-left: 5px;">= Driving axis (meters).</td> </tr> <tr> <td style="border: 1px solid gray; text-align: center;">7279.69646</td> <td style="padding-left: 5px;">= Lifting axis (meters).</td> </tr> <tr> <td style="border: 1px solid gray; text-align: center;">1403.5278778</td> <td style="padding-left: 5px;">= Turn axis (deg).</td> </tr> <tr> <td style="border: 1px solid gray; text-align: center;">766.5</td> <td style="padding-left: 5px;">= Rotation axis (deg).</td> </tr> <tr> <td style="border: 1px solid gray; text-align: center;">425</td> <td style="padding-left: 5px;">= Rotation axis ref.</td> </tr> <tr> <td style="border: 1px solid gray; text-align: center;">6618</td> <td style="padding-left: 5px;">= Gripp. axis close act.</td> </tr> <tr> <td style="border: 1px solid gray; text-align: center;">652</td> <td style="padding-left: 5px;">= Gripping axis ref.</td> </tr> <tr> <td style="border: 1px solid gray; text-align: center;">441</td> <td style="padding-left: 5px;">= Break actions</td> </tr> </table> <div style="display: flex; justify-content: space-between; margin-top: 10px;"> Save Cancel </div> </div>		25520	= Low level commands.	6643.13605	= Driving axis (meters).	7279.69646	= Lifting axis (meters).	1403.5278778	= Turn axis (deg).	766.5	= Rotation axis (deg).	425	= Rotation axis ref.	6618	= Gripp. axis close act.	652	= Gripping axis ref.	441	= Break actions
25520	= Low level commands.																			
6643.13605	= Driving axis (meters).																			
7279.69646	= Lifting axis (meters).																			
1403.5278778	= Turn axis (deg).																			
766.5	= Rotation axis (deg).																			
425	= Rotation axis ref.																			
6618	= Gripp. axis close act.																			
652	= Gripping axis ref.																			
441	= Break actions																			

Abb. 3-9: Fenster „PMAC Service Counter Dialog“

Low level commands	Anzahl aller Einzelbefehle (jeder AMU Befehl setzt sich aus mehreren Einzelbefehlen zusammen)
Driving axis (meters).	Zurückgelegte Strecke der Y-Achse [in m]
Lifting axis (meters)	Zurückgelegte Strecke der Z-Achse [in m]
Turn axis (deg).	Zurückgelegte Strecke der A-Achse [in °]

Befehl	Feld	Erklärung
Counter (Forts.)	Rotation axis (deg).	Zurückgelegte Strecke der C-Achse [in °]
	Rotation axis ref.	Anzahl der Referenzfahrten der C-Achse
	Gripp. axis close act.	Zurückgelegte Strecke der B-Achse [in °]
	Gripping axis ref.	Anzahl der Referenzfahrten der B-Achse
	Break actions	Anzahl der Änderungen des Bremsen-Zustandes der Z-Achse
	Save	Speichern der Zählerwerte in einer Datei im Verzeichnis C:\AMU

Global status

Befehl	Feld	Erklärung
Global status	Anzeige von globalen Status-Bits. Zur Diagnose nach Fehlern.	

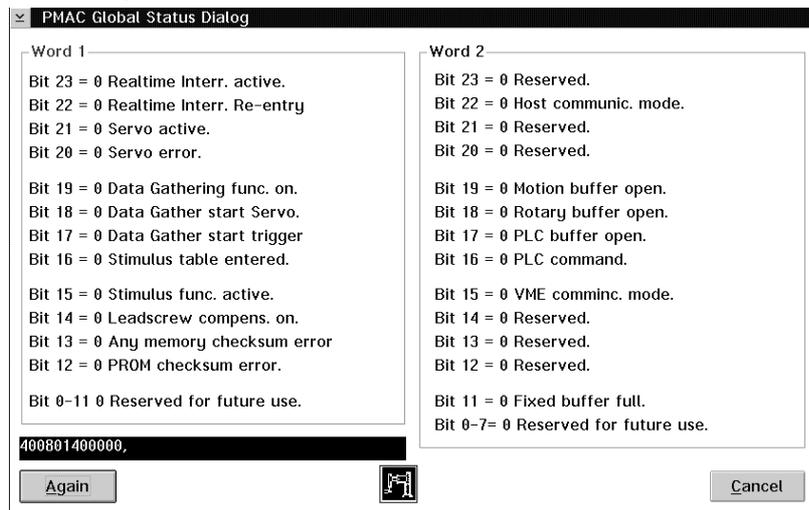


Abb. 3-10: Fenster „PMAC Global Status Dialog“

Realtime Interr. active	Für interne Verwendung (in der PMAC Karte), bei Kommunikation ist dieses Bit 0. PMAC führt ein Programm in der Echtzeit-Unterbrechungsebene aus (PLC 0 oder Bewegungsplanung)
Realtime Interr. Re-entry	Programm der Echtzeit-Unterbrechungsebene hat mehr Zeit benötigt (I8+1 Servo-Zyklen). Der nachfolgende Echtzeit-Interrupt wurde bereits ausgelöst
Servo active.	Für interne Verwendung (in der PMAC Karte), bei Kommunikation ist dieses Bit 0. PMAC führt ein Programm mit Servo-Aktualisierung aus
Servo error.	PMAC konnte Servo-Routinen nicht komplett ausführen
Data Gathering func. on.	„Data Gathering“ Funktion in PMAC ist aktiv
Data Gather start servo	„Data Gathering“ Funktion wird mit dem nächstem Servo-Zyklus aktiviert

Befehl	Feld	Erklärung
Global status (Forts.)	Data Gather start trigger	„Data Gathering“ Funktion wird mit dem Starten des Maschineneingangs 2 aktiviert
	Stimulus table entered.	„Stimulus table“ wurde in die PMAC Karte geladen
	Stimulus func. active.	„Stimulus table“ in der PMAC Karte ist aktiv
	Leadscrew compens. on.	„Leadscrew Compensation“ ist auf der PMAC Karte aktiv
	Any memory checksum error	Prüfsummenfehler im Speicher der PMAC Firmware oder im Anwender-Programmspeicher ist aufgetreten
	PROM checksum error.	Prüfsummenfehler im PROM Speicher der PMAC Firmware ist aufgetreten
	Host communic. mode.	Alphanumerisches Zeichen wurde über den „Host port“ empfangen. Damit ist die Karte vorbereitet für „Host communication“ (PC-Bus oder STD-Bus). Mit <CTRL> <Z> über die serielle Schnittstelle wird das Bit auf 0 gesetzt (AML verwendet nur PC-Bus)
	Motion buffer open.	Bewegungsprogramm-Speicher ist geöffnet (PROG oder ROT) für Eingaben
	Rotary buffer open.	Dreh-Bewegungsprogramm-Speicher ist geöffnet (ROT) für Eingaben
	PLC buffer open	PLC-Programm-Speicher ist geöffnet für Eingaben
PLC command.	PLC-Kommando wird aktuell ausgeführt. (Bit für interne Verwendung)	
VME comminc. mode.	Alphanumerisches Zeichen wurde über den „Mailbox port“ empfangen. Damit ist die Karte vorbereitet für „VME Bus Communication“. Mit <CTRL> <Z> über die serielle Schnittstelle wird das Bit auf 0 gesetzt (AML verwendet nur PC-Bus)	

Befehl	Feld	Erklärung
Global status (Forts.)	Fixed buffer full.	<ul style="list-style-type: none">• entweder kein festes Bewegungsprogramm geöffnet• oder PLC Speicher geöffnet• oder bei geöffnetem Speicher weniger als in Variable I18 vereinbarter Speicherplatz verfügbar
	Again	Aktualisieren der Bildschirm-Anzeige

Handling units

Befehl	Feld	Erklärung
Handling units	Anzeige der Status-Bits für die Handlungeinheit.	

Abb. 3-11: Fenster „PMAC Unit Status Dialog“

Z-Axis Feedrate calc.	Achse führt „Vector based feedrate“ für „F-based“ Bewegung im Koordinatensystem aus
Z Axis Increment mode	Achse führt eine Verschiebe-Bewegung vom letzten programmierten Punkt aus (Kommando INC)
Y Axis Feedrate calc.	Achse führt „Vector based feedrate“ für „F-based“ Bewegung im Koordinatensystem aus
Y Axis Increment mode	Achse führt eine Verschiebe-Bewegung vom letzten programmierten Punkt aus (Kommando INC)
X Axis Feedrate calc.	Achse führt „Vector based feedrate“ für „F-based“ Bewegung im Koordinatensystem aus

Befehl	Feld	Erklärung
Handling units (Forts.)	X Axis Increment mode	Achse führt eine Verschiebe-Bewegung vom letzten programmierten Punkt aus (Kommando INC)
	W Axis Feedrate calc.	Achse führt „Vector based feedrate“ für „F-based“ Bewegung im Koordinatensystem aus
	W Axis Increment mode	Achse führt eine Verschiebe-Bewegung vom letzten programmierten Punkt aus (Kommando INC)
	U Axis Feedrate calc.	Achse führt „Vector based feedrate“ für „F-based“ Bewegung im Koordinatensystem aus
	U Axis Increment mode	Achse führt eine Verschiebe-Bewegung vom letzten programmierten Punkt aus (Kommando INC)
	C Axis Feedrate calc.	Achse führt „Vector based feedrate“ für „F-based“ Bewegung im Koordinatensystem aus
	C Axis Increment mode	Achse führt eine Verschiebe-Bewegung vom letzten programmierten Punkt aus (Kommando INC)
	B Axis Feedrate calc.	Achse führt „Vector based feedrate“ für „F-based“ Bewegung im Koordinatensystem aus
	B Axis Increment mode	Achse führt eine Verschiebe-Bewegungen vom letzten programmierten Punkt aus (Kommando INC)
	A Axis Feedrate calc.	Achse führt „Vector based feedrate“ für „F-based“ Bewegung im Koordinatensystem aus
	A Axis Increment mode	Achse führt eine Verschiebe-Bewegung vom letzten programmierten Punkt aus (Kommando INC)
	Radius Vect. incr. mode.	Koordinatensystem führt eine Verschiebebewegung bei einer Kreisbewegung aus
Continuous motion req.	Für das Koordinatensystem wurde ein Befehl mit mehreren Bewegungen gestartet (z.Bsp. R-Befehl)	

Befehl	Feld	Erklärung
Handling units (Forts.)	Move spec. by time mode.	Die aktuelle Bewegung basiert auf einem Zeitwert (TM oder TA)
	Continuous motion mode.	Koordinatensystem führt eine Sequenz von Bewegungen ohne Zwischenstop aus
	Single step mode.	<ul style="list-style-type: none"> • Bewegungsprogramm führt Einzelschritte aus (Einzelbewegungen oder Blöcke von Bewegungen) • oder ein Q-Befehl (Quit) wurde gesendet
	Running program.	Koordinatensystem führt ein Bewegungsprogramm aus
	Prog. trace activ.	Bewegungsprogramm-Trace ist aktiv (Befehl TRACE). Stoppen mit ENDTRACE
	Runtime error.	Koordinatensystem hat das Bewegungsprogramm wegen eines Fehlers gestoppt (z.B. Sprung zu nicht vorhandener Marke im Programm oder falsche Rechenzeit)
	Circle radius error.	Befehl für Kreisbewegung mit mehr als doppeltem Weg als der Radius des Kreises
	Amplifier fault error.	Ein Motor im Koordinatensystem hat einen Verstärkerfehler empfangen
	Fatal following error.	Ein Motor im Koordinatensystem kann den Bewegungsvorgaben nicht mehr folgen (Ix11)
	Warning following error.	Ein Motor im Koordinatensystem hat eine erhöhte Differenz zwischen Lage-Ist und Sollwert (Ix12)
	In position.	<p>Alle Achsen im Koordinatensystem haben die Sollposition</p> <ul style="list-style-type: none"> • Sollgeschwindigkeit ist 0 • kein Bewegungskommando mit Zeit (DWELL) aktiv • Achsen innerhalb der Folgefehlergrenzen (Ix28)
	Rotary buffer full.	„Rotary buffer“ ist aktiviert für das Koordinatensystem, aber mehr als in Variable I16 definierte Kommandozeilen sind im Speicher

Befehl	Feld	Erklärung
Handling units (Forts.)	Cutter move stop req.	Eine Bewegung mit „Cutter Compensation“ wird gestoppt
	Cutter move buffered.	Während einer Bewegung mit „Cutter Compensation“ wird eine neue Bewegung berechnet und zwischengespeichert
	Pre jog mode flag.	Eine Achse im Koordinatensystem führt eine Jog-Bewegung aus (J-Befehl)
	Segm. move in progress.	Bit für interne Verwendung. Koordinatensystem führt Bewegung im „Segmentation mode“ aus (I13 > 0)
	Segm. move acceleration.	Bit für interne Verwendung. Koordinatensystem führt Bewegung im „Segmentation mode“ aus (I13 > 0) und beschleunigt vom Stillstand aus
	Segm. move stop req.	Bit für interne Verwendung. Koordinatensystem führt Bewegung im „Segmentation mode“ aus (I13 > 0) und bremst ab bis zum Stillstand
	PUT/SLPINE move mode.	Koordinatensystem führt Bewegung im „PVT/SPLINE mode“ aus
	Cutter compens. left.	„Cutter Compensation“ ist aktiv. Die Kompensation ist auf der linken Seite in Richtung der Bewegung
	Cutter compens. on.	„Cutter Compensation“ ist im Koordinatensystem aktiv
	CCW Circle mode.	Das Koordinatensystem ist im „CIRCLE2 move mode“ (Befehl counterclockwise arc)
	Circle spline move mode.	Das Koordinatensystem ist im CIRCLE/SLINE move mode (Bit 4 entscheidet ob SPLINE oder CIRCLE mode)
	Again	Aktualisieren der Bildschirm-Anzeige

Motor status

Befehl	Feld	Erklärung
Motor status	Anzeige der Status-Bits der Gleichstrom-Motoren.	

Abb. 3-12: Fenster „PMAC Motor Status Dialog“

Motor activated.	<p>Motor aktiviert (Variable Ix00)</p> <ul style="list-style-type: none"> • Servo-Berechnungen alle 30 µsec/Zyklus • keine unbedingte Motorfreigabe
Neg. end limit.	<p>Aktueller Positionswert ist kleiner als der Wert des negativen Software-Endschalters (Ix14)</p> <ul style="list-style-type: none"> • Motorbewegungen und Bewegungsprogramme werden abgebrochen • Motoren werden entsprechend Ix15 gebremst
Pos. end limit set.	<p>Aktueller Positionswert ist größer als der Wert des positiven Software-Endschalters (Ix13)</p> <ul style="list-style-type: none"> • Motorbewegungen und Bewegungsprogramme werden abgebrochen • Motoren werden entsprechend Ix15 gebremst

Befehl	Feld	Erklärung
Motor status (Forts.)	Handwheel enabled.	Folgemode ist aktiviert (Ix06)
	Phased motor.	Motoransteuerung (Kommutierung) wird von PMAC Karte ausgeführt (Ix01) <ul style="list-style-type: none"> • Phasingberechnung alle 3 µsec/Zyklus • zwei Analogausgänge für den Motor
	Open loop mode.	Lageregelkreis ist geöffnet (Bit für die Verstärker-Freigabe)
	Run definite time move.	Motor führt eine Bewegung aus mit vordefiniertem Endpunkt und vordefiniertem Endzeitpunkt.
	Integration mode.	„Servo Loop Integrator“ ist nur aktiv, wenn die Sollgeschwindigkeit 0 ist und Ix34 ist 1
	Dwell in progress.	Motor-Koordinatensystem führt den Befehl DWELL aus (Verweilzeit zwischen zwei Bewegungen)
	Data Block error.	Bewegung wurde unterbrochen, da die Werte für den nächsten Bewegungszyklus nicht rechtzeitig vorlagen
	Desired velocity zero.	Motorregelkreis ist geschlossen und die Sollgeschwindigkeit ist 0 (aktuelle Position wird gehalten)
	Abort declaration.	Motor wird gebremst <ul style="list-style-type: none"> • wegen eines Abbruch-Kommandos • oder wegen des Erreichens der Software-Endschalter
	Block request.	Motor hat neue Bewegungssektion erreicht (für interne Benutzung)
Home search in progress.	Motor sucht das Referenzpunkt-Signal (Signal wird zurückgesetzt sobald das Triggersignal da ist)	
Assigned to Coord. sys.	Motor ist einer Achse im Koordinatensystem zugeordnet	

Befehl	Feld	Erklärung
Motor status (Forts.)	Assigned bit 22 MSB	
	Assigned bit 21	Binär codierter Wert für Motoradresse (Nummer im Koordinatensystem - 1)
	Assigned bit 20 LSB	
	Amplifier enabled	Ausgänge für Antriebsverstärker haben Freigabe: <ul style="list-style-type: none"> • entweder in „Open-loop“ Betriebsart • oder in „Closed-loop“ Betriebsart
	Stopped on pos limit.	Motor wurde an Software-Endschalter gestoppt. Das Bit bleibt auch gesetzt, wenn die Bedingung für den Stop nicht mehr vorhanden ist
	Home complete	Referenzpunktfahrt ist erfolgreich beendet (Achse hat reguläres Koordinatensystem)
	Amplifier fault	Verstärker hat abgeschaltet auf Grund eines Fehlers (Verstärker-Fehler-Signal)
	Fatal following error.	Motor hat abgeschaltet auf Grund der Überschreitung des „Fatal Following Error Limits“ (Ix11)
	Warning following error.	Motor hat den Wert „Warning Following Error“ überschritten
In position	<ul style="list-style-type: none"> • „desired velocity bit,, = 1 (kein Bewegungskommando aktiv und Lageregelkreis geschlossen) • Alle Programm-Timer sind ausgeschaltet (DWELL und DELAY Kommandos) • Wert der Lageabweichung ist kleiner als Variable Ix28 	

Befehl	Feld	Erklärung
Motor status (Forts.)	Motor 1	Bildschirm-Anzeige des X-Motor-Status. Wählen Sie dieses Feld bei Problemen mit der X-Achse
	Motor 2	Bildschirm-Anzeige des Y-Motor-Status. Wählen Sie dieses Feld bei Problemen mit der Y-Achse
	Motor 3	Bildschirm-Anzeige des Z-Motor-Status. Wählen Sie dieses Feld bei Problemen mit der Z-Achse
	Motor 4	Bildschirm-Anzeige des A-Motor-Status. Wählen Sie dieses Feld bei Problemen mit der A-Achse

3.1.8 Programm Boschtrm

- a) Schalten Sie den Hauptschalter ein
- b) Stecken Sie das Inbetriebnahme-Kabel in AMU-Schnittstelle COM1 oder COM2 ein (evtl. anderes Kabel ausstecken)
- c) Stecken Sie das Inbetriebnahme-Kabel in Antriebsverstärker-Buchse X6 ein
- d) Öffnen Sie ein OS/2-Fenster
- e) Wechseln Sie in das Verzeichnis "C:\MOOG" (cd moog)
- f) Rufen Sie das Kommunikations-Programm "BOSCHTRM" auf (boschtrm)
- g) Geben Sie <C> für konfigurieren ein
- h) Stellen Sie die Konfiguration ein
 - Communication Mode RS 232 <1>
 - Communication Port COM1 <1>
COM2 <2>
 - Interface Typ IQ140/RHO3 CAN<2>
 - Help File IQ140/RHO3 <2>
- i) Drücken Sie <ENTER> bis folgende Meldung erscheint:

Enter first	Aufruf der Diagnose
letter of a	
command>	Eingabe: <?>

- j) Geben Sie ein:
 - <F> Fehler
 - <V> Winkelgeschwindigkeit der Motorwelle [1/min]
 - <L> Stromgrenzwert [A]
 - Endstufen-Temperatur [°C]
 - <M> Motor-Temperatur [°C]

... Occured	aufgetretener protokollierter Fehler
... Present	aktiver Fehler
	Nächster Fehler: <ENTER>
	Nach dem letzten Fehler erscheint:

Enter first	
letter of a	
command >	Eingabe: <ESC>

- k) Stecken Sie das Inbetriebnahme-Kabel aus (evtl. anderes Kabel einstecken)
 - AMU Schnittstelle
 - Antriebsverstärker-Buchse X6
- l) Verlassen Sie das OS/2 Fenster (exit)

3.1.9 Roboter-Testprogramm

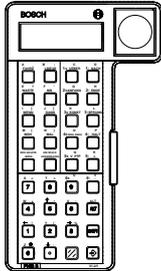


Abb. 3-13: PHG für Diagnose am AML/2 und AML/E

(☞ *Wartungshandbuch AML/2 und AML/E*)

3.1.10 Trace der CM/2 Software

(☞ *Dokumentation IBM CM/2 für OS/2*)

3.1.11 Programm ACUSETUP

(☞ *Dokumentation ACCU-SORT*)

3.1.12 Testprogramm BDE für E/A-Einheit/A

(☞ *Wartungshandbuch AML/2*)

3.2 Diagnose-Hilfsmittel

Nur AML/E und
AML/2

Inbetriebnahmekabel (Best. Nr. 327 000 365)

PHG (Best. Nr. 15a 200 006)

4 Fehlermeldungen ABBA/1 Format

Bei Host-Systemen, die das ABBA/1 Format benutzen, wie

- HACC/MVS
- HACC/VM/VSE
- ROBAR (BS2000)
- HACC/Guardian
- HACC/Open VMS

erscheinen folgende Fehlermeldungen

4.1 Host-Rechner Fehlermeldungen

Fehlernummer	Fehlermeldung
N001	Syntax Fehler
N002	Unerwartete Nachricht vom Roboter, Grav. Fehler
N003	Gravierender Fehler in dem Setup-File Archiv-PC
N004	Gravierender Fehler im Archiv-Spiegel
N005	Roboter nicht bereit
N006	Roboter Fehler (siehe vorausgehende Warnung)
N007	Nicht ausführbares Kommando
N008	Roboter Not-Aus
N009	Roboter wurde in Einricht-Betriebsmodus geschaltet
N010	Unbekanntes Roboter Kommando
N011	Koordinaten Angabe für falschen Roboter
N012	Kommando wurde durch manuellen Eingriff unterbrochen
N014	Kommando wurde programmgesteuert unterbrochen
N015	Turm hat sich nicht in Position gedreht
N016	Roboter Fehler (EXCP-AUS 5001)
N017	Befehl nicht ausführbar

Fehlernummer	Fehlermeldung
N100	Roboter Crash
N101	Roboter Crash beim Medium Entnehmen/Einlegen
N102	Timeout (Roboter Fehler)
N103	Timeout PC-IC Kommunikation
N104	Medium verloren
N105	Medium im Greifer verklemmt
N110	Crash bei Entnahme eines Mediums aus einer Box
N111	Crash beim Abstellen eines Mediums in eine Box
N112	Crash bei Entnahme eines Mediums aus einer Einheit
N113	Crash beim Einlegen eines Mediums in eine Einheit
N201	Unbekannte Einheit
N202	Einheit ist noch belegt (erkannt von der AMU)
N203	Einheit ist leer (erkannt von der AMU)
N204	Einheit ist belegt (erkannt vom Roboter)
N205	Einheit ist leer (erkannt vom Roboter)
N206	Medium kann nicht aus Einheit entnommen werden
N207	Klappe an Laufwerk kann nicht geschlossen werden
N208	Medium nicht aus Schacht zu entnehmen (3490)
N209	Medium für das Kommando ist falsch
N301	Unbekannte Volser
N302	Volser nicht im Archiv
N304	Barcode Label nicht lesbar
N305	Kein Medium in der angegebenen Reihe gefunden
N306	Falsches Medium auf angegebener Koordinate
N401	Koordinate nicht definiert

Host-Rechner Fehlermeldungen

Fehlernummer	Fehlermeldung
N402	Kein Medium auf angegebener Koordinate
N403	Position ist belegt
N408	Greiferfehler - Medium eventuell verloren
N501	Tür bei E/A-Einheit ist nicht geschlossen
N502	Nicht übereinstimmende E/A-Einheit Definition
N503	Auslagerungsfach ist voll
N504	Medium in Problembox gebracht
N505	Medium in Problembox gebracht, Problembox ist voll
N506	Falsche Volser - Medium in Problembox gebracht

5 Meldungen

5.1 Betriebssystem-Meldungen AML/2 und AML/E

5.1.1 Meldung 0001

Laufzeitfehler in einer rho-Steuerung

Host Fehlernummer im ABBA/1 Format

N006 Roboter Fehler (siehe vorausgehende Warnung)

Meldung im AMU LOG Control Center

%1 Controller %2 %3 runtime error [0001 - 0255]. <00001>

- %1 Kategorie der Meldung
 (INFORMATION:, WARNING:, STATUS: oder ERROR:)
- %2 Name des Roboters oder der Steuerung
 (Beschreibung aus der grafischen Konfiguration)
- %3 betroffene Sequenz-Nummer

Erkannt von

Roboter- bzw. Turmsteuerung (vgl. Parameter 2 (%2) in der Meldung im AMU LOG Control Center).

Mögliche Ursachen

Unerwarteter Fehler in der Robotersteuerung.

Recovery Maßnahmen

Da die betroffene Steuerung nicht mehr reaktionsfähig ist wurde sie abgemeldet

- Ermitteln Sie die Fehlerursache mit dem PHG
- Starten Sie die Steuerung neu
- Tritt der Fehler wiederholt auf, dann verständigen Sie den Customer Help Desk von ADIC/GRAU Storage Systems.

5.1.2 Meldung 0002

Transformationsfehler in einem IRD-Programm

Host Fehlernummer im ABBA/1 Format

N006 Roboter Fehler (siehe vorausgehende Warnung)

Meldung im AMU LOG Control Center

%1 Controller %2 %3 runtime error (transformation error [0007]). <00002>

- %1 Kategorie der Meldung
(INFORMATION:, WARNING:, STATUS: oder ERROR:)
- %2 Name des Roboters oder der Steuerung
(Beschreibung aus der grafischen Konfiguration)
- %3 betroffene Sequenz-Nummer

Erkannt von

Roboter- bzw. Turmsteuerung (vgl. Parameter 2 (%2) in der Meldung im AMU LOG Control Center).

Mögliche Ursachen

Im Programm der Robotersteuerung soll ein in Raumkoordinaten dargestellter Punkt in Maschinenkoordinaten umgerechnet werden (oder umgekehrt), dieser Punkt ist nicht transferierbar.

- Der Punkt wurde falsch berechnet.

Recovery Maßnahmen

Da die betroffene Steuerung nicht mehr reaktionsfähig ist wurde sie abgemeldet

- Ermitteln Sie die Fehlerursache mit dem PHG
- Starten Sie die Steuerung neu
- Tritt der Fehler wiederholt auf, dann verständigen Sie den Customer Help Desk von ADIC/GRAU Storage Systems..

5.1.3 Meldung 0003

In einer rho-Steuerung fehlt eine IRD- oder PKT-Datei

Host Fehlernummer im ABBA/1 Format

N006 Roboter Fehler (siehe vorausgehende Warnung)

Meldung im AMU LOG Control Center

*%1 Controller %2 %3 runtime error (IRD- or PKT-file is missing [0008]).
<00003>*

- %1 Kategorie der Meldung
 (INFORMATION: ,WARNING: , STATUS: oder ERROR:)
- %2 Name des Roboters oder der Steuerung
 (Beschreibung aus der grafischen Konfiguration)
- %3 betroffene Sequenz-Nummer

Erkannt von

Roboter- bzw. Turmsteuerung (vgl. Parameter 2 (%2) in der Meldung im AMU LOG Control Center).

Mögliche Ursachen

Eine IRD- oder PKT-Datei fehlt bzw. ist nicht lesbar.

Recovery Maßnahmen

- Lassen Sie sich den Speicherinhalt der betroffenen Steuerung auflisten.
- Übertragen Sie fehlende Dateien in die Steuerung
- Starten Sie die Steuerung neu

5.1.4 Meldung 0004

Negative Wartezeit in einer rho-Steuerung

Host Fehlernummer im ABBA/1 Format

N006 Roboter Fehler (siehe vorausgehende Warnung)

Meldung im AMU LOG Control Center

%1 Controller %2 %3 runtime error (negative wait time entry [0009]). <00004>

- %1 Kategorie der Meldung
(INFORMATION:, WARNING:, STATUS: oder ERROR:)
- %2 Name des Roboters oder der Steuerung
(Beschreibung aus der grafischen Konfiguration)
- %3 betroffene Sequenz-Nummer

Erkannt von

Roboter- bzw. Turmsteuerung (vgl. Parameter 2 (%2) in der Meldung im AMU LOG Control Center).

Mögliche Ursachen

- Es wurde eine negative Verweilzeit programmiert.
- Die entsprechende Variable wurde falsch berechnet.

Recovery Maßnahmen

Da die betroffene Steuerung nicht mehr reaktionsfähig ist wurde sie abgemeldet

- Ermitteln Sie die Fehlerursache mit dem PHG
- Starten Sie die Steuerung neu
- Tritt der Fehler wiederholt auf, dann verständigen Sie den Customer Help Desk von ADIC/GRAU Storage Systems.

5.1.5 Meldung 0005

Ausbaustufe in einer rho-Steuerung nicht aktiv

Host Fehlernummer im ABBA/1 Format

N006 Roboter Fehler (siehe vorausgehende Warnung)

Meldung im AMU LOG Control Center

*%1 Controller %2 %3 runtime error (AUSBAUSTUFE is not active [0017]).
<00005>*

- %1 Kategorie der Meldung
 (INFORMATION:, WARNING:, STATUS: oder ERROR:)
- %2 Name des Roboters oder der Steuerung
 (Beschreibung aus der grafischen Konfiguration)
- %3 betroffene Sequenz-Nummer

Erkannt von

Roboter- bzw. Turmsteuerung (vgl. Parameter 2 (%2) in der Meldung im AMU LOG Control Center).

Mögliche Ursachen

In der Steuerung befinden sich falsche rho3 Maschinenparameter mit nicht gesetzter Ausbaustufe.

Recovery Maßnahmen

- Kopieren Sie die Sicherungskopie der Maschinenparameter in die betroffene Steuerung
- Starten Sie die Steuerung neu

5.1.6 Meldung 0006

Falsches Datenformat in einer DAT-Datei

Host Fehlernummer im ABBA/1 Format

N006 Roboter Fehler (siehe vorausgehende Warnung)

Meldung im AMU LOG Control Center

%1 Controller %2 %3 runtime error (wrong format in DAT file [0028]). <00006>

- %1 Kategorie der Meldung
(INFORMATION:, WARNING:, STATUS: oder ERROR:)
- %2 Name des Roboters oder der Steuerung
(Beschreibung aus der grafischen Konfiguration)
- %3 betroffene Sequenz-Nummer

Erkannt von

Roboter- bzw. Turmsteuerung (vgl. Parameter 2 (%2) in der Meldung im AMU LOG Control Center).

Mögliche Ursachen

In einer DAT-Datei stimmt der Datentyp der zu lesenden Variablen nicht mit dem erwarteten Format überein.

Recovery Maßnahmen

- Überprüfen Sie alle DAT-Dateien und korrigieren Sie falsche Parameter
- Übertragen Sie die Sicherungskopien der DAT-Dateien in die Steuerung
- Starten Sie die Steuerung neu

5.1.7 Meldung 0007

Protokollfehler beim Schreiben

Host Fehlernummer im ABBA/1 Format

N006 Roboter Fehler (siehe vorausgehende Warnung)

Meldung im AMU LOG Control Center

*%1 Controller %2 %3 runtime error (error in transmission layer [0032]).
<00007>*

- %1 Kategorie der Meldung
 (INFORMATION:, WARNING:, STATUS: oder ERROR:)
- %2 Name des Roboters oder der Steuerung
 (Beschreibung aus der grafischen Konfiguration)
- %3 betroffene Sequenz-Nummer

Erkannt von

Roboter- bzw. Turmsteuerung (vgl. Parameter 2 (%2) in der Meldung im AMU LOG Control Center).

Mögliche Ursachen

Ein von der Steuerung zu schreibender Wert ist größer als das zulässige Format, weil

- entweder ein Übertragungsfehler vorliegt
- oder ein Fehler im Programm vorliegt

Recovery Maßnahmen

- Kontrollieren Sie die Verbindungskabel
- Starten Sie die Steuerung neu
- Tritt der Fehler wiederholt auf, dann verständigen Sie den Customer Help Desk von ADIC/GRAU Storage Systems

5.1.8 Meldung 0008

Protokollfehler beim Lesen

Host Fehlernummer im ABBA/1 Format

N006 Roboter Fehler (siehe vorausgehende Warnung)

Meldung im AMU LOG Control Center

*%1 Controller %2 %3 runtime error (error in transmission layer [0033]).
<00008>*

- %1 Kategorie der Meldung
 (INFORMATION:, WARNING:, STATUS: oder ERROR:)
- %2 Name des Roboters oder der Steuerung
 (Beschreibung aus der grafischen Konfiguration)
- %3 betroffene Sequenz-Nummer

Erkannt von

Roboter- bzw. Turmsteuerung (vgl. Parameter 2 (%2) in der Meldung im AMU LOG Control Center).

Mögliche Ursachen

Das gelesene Format entspricht nicht dem Soll-Format, infolge

- eines Übertragungsfehlers oder
- eines Fehlers im Programm.

Recovery Maßnahmen

- Kontrollieren Sie die Verbindungskabel
- Starten Sie die Steuerung neu
- Tritt der Fehler wiederholt auf, dann verständigen Sie den Customer Help Desk von ADIC/GRAU Storage Systems

5.1.9 Meldung 0009

Anwenderprozess-Fehler

Host Fehlernummer im ABBA/1 Format

N006 Roboter Fehler (siehe vorausgehende Warnung)

Meldung im AMU LOG Control Center

%1 Controller %2 %3 runtime error (process hung up [0040 or 0050]). <00009>

- %1 Kategorie der Meldung
 (INFORMATION:, WARNING:, STATUS: oder ERROR:)
- %2 Name des Roboters oder der Steuerung
 (Beschreibung aus der grafischen Konfiguration)
- %3 betroffene Sequenz-Nummer

Erkannt von

Roboter- bzw. Turmsteuerung (vgl. Parameter 2 (%2) in der Meldung im AMU LOG Control Center).

Mögliche Ursachen

Fehler im Programm der Robotersteuerung.

Recovery Maßnahmen

- Ermitteln Sie die Fehlerursache mit dem PHG
- Starten Sie die Steuerung neu
- Tritt der Fehler wiederholt auf, dann verständigen Sie den Customer Help Desk von ADIC/GRAU Storage Systems.

Hinweis

Die Fehlernummern 0040 bis 0050 der Robotersteuerung werden nur bis zur Version TO04 des Steuerungs-Betriebssystems verwendet.

5.1.10 Meldung 0010

Anwenderspeicher einer rho-Steuerung ist voll

Host Fehlernummer im ABBA/1 Format

N006 Roboter Fehler (siehe vorausgehende Warnung)

Meldung im AMU LOG Control Center

%1 Controller %2 %3 runtime error (memory error [0054]). <00010>

- %1 Kategorie der Meldung
(INFORMATION:, WARNING:, STATUS: oder ERROR:)
- %2 Name des Roboters oder der Steuerung
(Beschreibung aus der grafischen Konfiguration)
- %3 betroffene Sequenz-Nummer

Erkannt von

Roboter- bzw. Turmsteuerung (vgl. Parameter 2 (%2) in der Meldung im AMU LOG Control Center).

Mögliche Ursachen

Kein Platz mehr im Anwenderspeicher.

Recovery Maßnahmen

- Löschen Sie alle nicht mehr benötigte Dateien aus dem Speicher
- Starten Sie die Steuerung neu

5.1.11 Meldung 0011

Beim Lese-Zugriff wurde in einer rho-Steuerung das Datei-Ende erreicht

Host Fehlernummer im ABBA/1 Format

N006 Roboter Fehler (siehe vorausgehende Warnung)

Meldung im AMU LOG Control Center

%1 Controller %2 %3 runtime error (end of file error [0059]). <00011>

- %1 Kategorie der Meldung
 (INFORMATION:, WARNING:, STATUS: oder ERROR:)
- %2 Name des Roboters oder der Steuerung
 (Beschreibung aus der grafischen Konfiguration)
- %3 betroffene Sequenz-Nummer

Erkannt von

Roboter- bzw. Turmsteuerung (vgl. Parameter 2 (%2) in der Meldung im AMU LOG Control Center).

Mögliche Ursachen

- Ein Programm versucht zuviele Daten aus einer DAT-Datei zu lesen.
- Eine DAT-Datei ist nicht mehr vollständig.

Recovery Maßnahmen

- Übertragen Sie die Sicherungskopien der DAT-Dateien in die Steuerung
- Starten Sie die Steuerung neu

5.1.12 Meldung 0012

DAT-Datei fehlt

Host Fehlernummer im ABBA/1 Format

N006 Roboter Fehler (siehe vorausgehende Warnung)

Meldung im AMU LOG Control Center

%1 Controller %2 %3 runtime error (missing file error [0061]). <00012>

- %1 Kategorie der Meldung
 (INFORMATION:, WARNING:, STATUS: oder ERROR:)
- %2 Name des Roboters oder der Steuerung
 (Beschreibung aus der grafischen Konfiguration)
- %3 betroffene Sequenz-Nummer

Erkannt von

Roboter- bzw. Turmsteuerung (vgl. Parameter 2 (%2) in der Meldung im AMU LOG Control Center).

Mögliche Ursachen

Eine DAT-Datei existiert nicht bei einem Lese- oder Sschreibe-Zugriff.

- Die DAT-Datei ist auf der Steuerung nicht vorhanden.
- Die DAT-Datei hat einen falschen Namen.

Recovery Maßnahmen

- Lassen Sie sich den Speicherinhalt der betroffenen Steuerung auflisten.
- Übertragen Sie fehlende Dateien in die Steuerung
- Starten Sie die Steuerung neu

5.1.13 Meldung 0013

Fehler im Datenformat

Host Fehlernummer im ABBA/1 Format

N006 Roboter Fehler (siehe vorausgehende Warnung)

Meldung im AMU LOG Control Center

%1 Controller %2 %3 runtime error (data format error [0070]). <00013>

- %1 Kategorie der Meldung
 (INFORMATION:, WARNING:, STATUS: oder ERROR:)
- %2 Name des Roboters oder der Steuerung
 (Beschreibung aus der grafischen Konfiguration)
- %3 betroffene Sequenz-Nummer

Erkannt von

Roboter- bzw. Turmsteuerung (vgl. Parameter 2 (%2) in der Meldung im AMU LOG Control Center).

Mögliche Ursachen

Das Datenformat eines Eintrags in einer DAT-Datei stimmt nicht mit dem erwarteten Datenformat überein.

Recovery Maßnahmen

- Überprüfen Sie alle DAT-Dateien und korrigieren Sie falsche Parameter
- Übertragen Sie die Sicherungskopien der DAT-Dateien in die Steuerung
- Starten Sie die Steuerung neu

Hinweis

Die Fehlernummer 0070 der Robotersteuerung wird nur bis zur Version T004 des Steuerungs-Betriebssystems verwendet.

5.1.14 Meldung 0014

Zeitüberwachung für Interpolator-Stop hat angesprochen

Host Fehlernummer im ABBA/1 Format

keine Meldung an den Host

Meldung im AMU LOG Control Center

*%1 Controller %2 %3 runtime error (timecontrol interpolator-stop [0072]).
<00014>*

- %1 Kategorie der Meldung
(INFORMATION:, WARNING:, STATUS: oder ERROR:)
- %2 Name des Roboters oder der Steuerung
(Beschreibung aus der grafischen Konfiguration)
- %3 betroffene Sequenz-Nummer

Erkannt von

Roboter- bzw. Turmsteuerung (vgl. Parameter 2 (%2) in der Meldung im AMU LOG Control Center).

Mögliche Ursachen

- Die Achse ist gegen einen Anschlag gefahren.

Recovery Maßnahmen

- Überprüfen Sie, ob der Roboter einen Crash hatte.
- Überprüfen Sie den Maschinenparameter P125
- Starten Sie die Steuerung neu

Hinweis

Die Fehlernummer 0072 der Robotersteuerung wird nur bis zur Version TO04 des Steuerungs-Betriebssystems verwendet.

5.1.15 Meldung 0015

Fehler bei Stellstandsüberwachung

Host Fehlernummer im ABBA/1 Format

keine Meldung an den Host

Meldung im AMU LOG Control Center

%1 Controller %2 %3 runtime error (positioncontroll error [0073]). <00015>

- %1 Kategorie der Meldung
(INFORMATION:, WARNING:, STATUS: oder ERROR:)
- %2 Name des Roboters oder der Steuerung
(Beschreibung aus der grafischen Konfiguration)
- %3 betroffene Sequenz-Nummer

Erkannt von

Roboter- bzw. Turmsteuerung (vgl. Parameter 2 (%2) in der Meldung im AMU LOG Control Center).

Mögliche Ursachen

Achse kommt nicht in Position.

Recovery Maßnahmen

- Überprüfen Sie die Maschinenparameter P126 und 127
- Starten Sie die Steuerung neu

Hinweis

Die Fehlernummer 0073 der Robotersteuerung wird nur bis zur Version TO04 des Steuerungs-Betriebssystems verwendet.

5.1.16 Meldung 0016

Kinematik-Anzahl von Programm und Steuerung stimmt nicht überein

Host Fehlernummer im ABBA/1 Format

keine Meldung an den Host

Meldung im AMU LOG Control Center

*%1 Controller %2 %3 runtime error (wrong number of kinematics [0010]).
<00016>*

- %1 Kategorie der Meldung
(INFORMATION:, WARNING:, STATUS: oder ERROR:)
- %2 Name des Roboters oder der Steuerung
(Beschreibung aus der grafischen Konfiguration)
- %3 betroffene Sequenz-Nummer

Erkannt von

Roboter- bzw. Turmsteuerung (vgl. Parameter 2 (%2) in der Meldung im AMU LOG Control Center).

Mögliche Ursachen

Die Anzahl der Kinematiken in den Maschinenparametern stimmt nicht mit dem in der Datei KONFIG.DAT (AML/2) bzw. TKONFIG8.DAT (AML/E) definierten Wert überein.

Recovery Maßnahmen

- Überprüfen Sie, ob in der Datei KONFIG.DAT bzw. TKONFIG8.DAT derselbe Wert wie im Maschinenparameter P001 eingetragen ist
- Korrigieren Sie eventuell diesen Wert
- Starten Sie die Steuerung neu

5.1.17 Meldung 0017

reserviert

5.1.18 Meldung 0018

reserviert

5.1.19 Meldung 0019

Laufzeitfehler in einer rho-Steuerung

Host Fehlernummer im ABBA/1 Format

keine Meldung an den Host

Meldung im AMU LOG Control Center

%1 Controller %2 %3 runtime error ([0001 - 0255]). <00019>

- %1 Kategorie der Meldung
(INFORMATION:, WARNING:, STATUS: oder ERROR:)
- %2 Name des Roboters oder der Steuerung
(Beschreibung aus der grafischen Konfiguration)
- %3 betroffene Sequenz-Nummer

Erkannt von

Roboter- bzw. Turmsteuerung (vgl. Parameter 2 (%2) in der Meldung im AMU LOG Control Center).

Mögliche Ursachen

Unerwarteter Fehler in der Robotersteuerung.

Recovery Maßnahmen

- Ermitteln Sie die Fehlerursache mit dem PHG
- Starten Sie die Steuerung neu
- Tritt der Fehler wiederholt auf, dann verständigen Sie den Customer Help Desk von ADIC/GRAU Storage Systems.

5.1.20 Meldung 0020

Zwischenkreis-Spannung der Achse 1 > 400 V

Host Fehlernummer im ABBA/1 Format

keine Meldung an den Host

Meldung im AMU LOG Control Center

%1 Controller %2 %3 CAN error (intermediate circuit axis 1 voltage higher 400 V [0272]). <00020>

- %1 Kategorie der Meldung
(INFORMATION:, WARNING:, STATUS: oder ERROR:)
- %2 Name des Roboters oder der Steuerung
(Beschreibung aus der grafischen Konfiguration)
- %3 betroffene Sequenz-Nummer

Erkannt von

Störung im Antriebsverstärker einer Roboter- bzw. Turmsteuerung (vgl. Parameter 2 (%2) in der Meldung im AMU LOG Control Center).

Mögliche Ursachen

Die Leistungstransistoren wurden aufgrund einer der folgenden Bedingungen ausgeschaltet:

- Temperatur > 110 °C
- Zwischenkreis-Spannung > 400 V
- Phasenverlust für 100 ms

Dies kann auch durch ein zu schnelles Ein- und Ausschalten hintereinander verursacht werden.

Recovery Maßnahmen

- Schalten Sie den Hauptschalter aus und nach ca. 2 min wieder ein.
- Überprüfen Sie die Sicherung F1 im Netzteil 160
- Überprüfen Sie den Ballastwiderstand
- Tauschen Sie das Netzteil 160

5.1.21 Meldung 0021

Zwischenkreis-Spannung der Achse 2 > 400 V

Host Fehlernummer im ABBA/1 Format

keine Meldung an den Host

Meldung im AMU LOG Control Center

%1 Controller %2 %3 CAN error (intermediate circuit axis 2 voltage higher 400 V [0273]). <00021>

- %1 Kategorie der Meldung
(INFORMATION:, WARNING:, STATUS: oder ERROR:)
- %2 Name des Roboters oder der Steuerung
(Beschreibung aus der grafischen Konfiguration)
- %3 betroffene Sequenz-Nummer

Erkannt von

Störung im Antriebsverstärker einer Roboter- bzw. Turmsteuerung (vgl. Parameter 2 (%2) in der Meldung im AMU LOG Control Center).

Mögliche Ursachen

Die Leistungstransistoren wurden aufgrund einer der folgenden Bedingungen ausgeschaltet:

- Temperatur > 110 °C
- Zwischenkreis-Spannung > 400 V
- Phasenverlust für 100 ms

Dies kann auch durch ein zu schnelles Ein- und Ausschalten hintereinander verursacht werden.

Recovery Maßnahmen

- Schalten Sie den Hauptschalter aus und nach ca. 2 min wieder ein.
- Überprüfen Sie die Sicherung F1 im Netzteil 160
- Überprüfen Sie den Ballastwiderstand
- Tauschen Sie das Netzteil 160

5.1.22 Meldung 0022

Zwischenkreis-Spannung der Achse 3 > 400 V

Host Fehlernummer im ABBA/1 Format

keine Meldung an den Host

Meldung im AMU LOG Control Center

%1 Controller %2 %3 CAN error (intermediate circuit axis 3 voltage higher 400 V [0274]). <00022>

- %1 Kategorie der Meldung
(INFORMATION:, WARNING:, STATUS: oder ERROR:)
- %2 Name des Roboters oder der Steuerung
(Beschreibung aus der grafischen Konfiguration)
- %3 betroffene Sequenz-Nummer

Erkannt von

Störung im Antriebsverstärker einer Roboter- bzw. Turmsteuerung (vgl. Parameter 2 (%2) in der Meldung im AMU LOG Control Center).

Mögliche Ursachen

Die Leistungstransistoren wurden aufgrund einer der folgenden Bedingungen ausgeschaltet

- Temperatur > 110 °C
- Zwischenkreis-Spannung > 400 V
- Phasenverlust für 100 ms

Dies kann auch durch ein zu schnelles Ein- und Ausschalten hintereinander verursacht werden.

Recovery Maßnahmen

- Schalten Sie den Hauptschalter aus und nach ca. 2 min wieder ein.
- Überprüfen Sie die Sicherung F1 im Netzteil 160
- Überprüfen Sie den Ballastwiderstand
- Tauschen Sie das Netzteil 160

5.1.23 Meldung 0023

Zwischenkreis-Spannung der Achse 4 > 400 V

Host Fehlernummer im ABBA/1 Format

keine Meldung an den Host

Meldung im AMU LOG Control Center

%1 Controller %2 %3 CAN error (intermediate circuit axis 4 voltage higher 400 V [0275]). <00023>

- %1 Kategorie der Meldung
(INFORMATION:, WARNING:, STATUS: oder ERROR:)
- %2 Name des Roboters oder der Steuerung
(Beschreibung aus der grafischen Konfiguration)
- %3 betroffene Sequenz-Nummer

Erkannt von

Störung im Antriebsverstärker einer Roboter- bzw. Turmsteuerung (vgl. Parameter 2 (%2) in der Meldung im AMU LOG Control Center).

Mögliche Ursachen

Die Leistungstransistoren wurden aufgrund einer der folgenden Bedingungen ausgeschaltet:

- Temperatur > 110 °C
- Zwischenkreis-Spannung > 400 V
- Phasenverlust für 100 ms

Dies kann auch durch ein zu schnelles Ein- und Ausschalten hintereinander verursacht werden.

Recovery Maßnahmen

- Schalten Sie den Hauptschalter aus und nach ca. 2 min wieder ein.
- Überprüfen Sie die Sicherung F1 im Netzteil 160
- Überprüfen Sie den Ballastwiderstand
- Tauschen Sie das Netzteil 160

5.1.24 Meldung 0024

Zwischenkreis-Spannung der Achse 5 > 400 V

Host Fehlernummer im ABBA/1 Format

keine Meldung an den Host

Meldung im AMU LOG Control Center

%1 Controller %2 %3 CAN error (intermediate circuit axis 5 voltage higher 400 V [0276]). <00024>

- %1 Kategorie der Meldung
(INFORMATION:, WARNING:, STATUS: oder ERROR:)
- %2 Name des Roboters oder der Steuerung
(Beschreibung aus der grafischen Konfiguration)
- %3 betroffene Sequenz-Nummer

Erkannt von

Störung im Antriebsverstärker einer Roboter- bzw. Turmsteuerung (vgl. Parameter 2 (%2) in der Meldung im AMU LOG Control Center).

Mögliche Ursachen

Die Leistungstransistoren wurden aufgrund einer der folgenden Bedingungen ausgeschaltet:

- Temperatur > 110 °C
- Zwischenkreis-Spannung > 400 V
- Phasenverlust für 100 ms

Dies kann auch durch ein zu schnelles Ein- und Ausschalten hintereinander verursacht werden.

Recovery Maßnahmen

- Schalten Sie den Hauptschalter aus und nach ca. 2 min wieder ein.
- Überprüfen Sie die Sicherung F1 im Netzteil 160
- Überprüfen Sie den Ballastwiderstand
- Tauschen Sie das Netzteil 160

5.1.25 Meldung 0025

Zwischenkreis-Spannung der Achse 6 > 400 V

Host Fehlernummer im ABBA/1 Format

keine Meldung an den Host

Meldung im AMU LOG Control Center

%1 Controller %2 %3 CAN error (intermediate circuit axis 6 voltage higher 400 V [0277]). <00025>

- %1 Kategorie der Meldung
(INFORMATION:, WARNING:, STATUS: oder ERROR:)
- %2 Name des Roboters oder der Steuerung
(Beschreibung aus der grafischen Konfiguration)
- %3 betroffene Sequenz-Nummer

Erkannt von

Störung im Antriebsverstärker einer Roboter- bzw. Turmsteuerung (vgl. Parameter 2 (%2) in der Meldung im AMU LOG Control Center).

Mögliche Ursachen

Die Leistungstransistoren wurden aufgrund einer der folgenden Bedingungen ausgeschaltet:

- Temperatur > 110 °C
- Zwischenkreis-Spannung > 400 V
- Phasenverlust für 100 ms

Dies kann auch durch ein zu schnelles Ein- und Ausschalten hintereinander verursacht werden.

Recovery Maßnahmen

- Schalten Sie den Hauptschalter aus und nach ca. 2 min wieder ein.
- Überprüfen Sie die Sicherung F1 im Netzteil 160
- Überprüfen Sie den Ballastwiderstand
- Tauschen Sie das Netzteil 160

5.1.26 Meldung 0026

Transistor-Temperatur Achse 1 zu hoch

Host Fehlernummer im ABBA/1 Format

keine Meldung an den Host

Meldung im AMU LOG Control Center

*%1 Controller %2 %3 CAN error (transistor temperature axis 1 too high [0288]).
<00026>*

- %1 Kategorie der Meldung
(INFORMATION:, WARNING:, STATUS: oder ERROR:)
- %2 Name des Roboters oder der Steuerung
(Beschreibung aus der grafischen Konfiguration)
- %3 betroffene Sequenz-Nummer

Erkannt von

Störung im Antriebsverstärker der Achse 1 einer Roboter- bzw. Turmsteuerung (vgl. Parameter 2 (%2) in der Meldung im AMU LOG Control Center).

Mögliche Ursachen

Die Kühlkörper-Temperatur des Leistungstransistors wird nach jeder Sekunde überprüft. Überschreitet sie 85 °C, wird ein Brücken-Temperaturfehler gemeldet und der Antrieb deaktiviert.

Recovery Maßnahmen

- Überprüfen Sie die Schaltschrank-Lüfter.
- Starten Sie die Anlage durch Hauptschalter AUS/EIN.
- Überprüfen Sie die Raumtemperatur
- Tauschen Sie den Antriebsverstärker der Achse 1

5.1.27 Meldung 0027

Transistor-Temperatur Achse 2 zu hoch

Host Fehlernummer im ABBA/1 Format

keine Meldung an den Host

Meldung im AMU LOG Control Center

*%1 Controller %2 %3 CAN error (transistor temperature axis 2 too high [0289]).
<00027>*

- %1 Kategorie der Meldung
(INFORMATION:, WARNING:, STATUS: oder ERROR:)
- %2 Name des Roboters oder der Steuerung
(Beschreibung aus der grafischen Konfiguration)
- %3 betroffene Sequenz-Nummer

Erkannt von

Störung im Antriebsverstärker der Achse 2 einer Roboter- bzw. Turmsteuerung (vgl. Parameter 2 (%2) in der Meldung im AMU LOG Control Center).

Mögliche Ursachen

Die Kühlkörper-Temperatur des Leistungstransistors wird nach jeder Sekunde überprüft. Überschreitet sie 85 °C, wird ein Brücken-Temperaturfehler gemeldet und der Antrieb deaktiviert.

Recovery Maßnahmen

- Überprüfen Sie die Schaltschrank-Lüfter.
- Starten Sie die Anlage durch Hauptschalter AUS/EIN.
- Überprüfen Sie die Raumtemperatur
- Tauschen Sie den Antriebsverstärker der Achse 2

5.1.28 Meldung 0028

Transistor-Temperatur Achse 3 zu hoch

Host Fehlernummer im ABBA/1 Format

keine Meldung an den Host

Meldung im AMU LOG Control Center

*%1 Controller %2 %3 CAN error (transistor temperature axis 3 too high [0290]).
<00028>*

- %1 Kategorie der Meldung
(INFORMATION:, WARNING:, STATUS: oder ERROR:)
- %2 Name des Roboters oder der Steuerung
(Beschreibung aus der grafischen Konfiguration)
- %3 betroffene Sequenz-Nummer

Erkannt von

Störung im Antriebsverstärker der Achse 3 einer Roboter- bzw. Turmsteuerung (vgl. Parameter 2 (%2) in der Meldung im AMU LOG Control Center).

Mögliche Ursachen

Die Kühlkörper-Temperatur des Leistungstransistors wird nach jeder Sekunde überprüft. Überschreitet sie 85 °C, wird ein Brücken-Temperaturfehler gemeldet und der Antrieb deaktiviert.

Recovery Maßnahmen

- Überprüfen Sie die Schaltschrank-Lüfter.
- Starten Sie die Anlage durch Hauptschalter AUS/EIN.
- Überprüfen Sie die Raumtemperatur
- Tauschen Sie den Antriebsverstärker der Achse 3

5.1.29 Meldung 0029

Transistor-Temperatur Achse 4 zu hoch

Host Fehlernummer im ABBA/1 Format

keine Meldung an den Host

Meldung im AMU LOG Control Center

*%1 Controller %2 %3 CAN error (transistor temperature axis 4 too high [0291]).
<00029>*

- %1 Kategorie der Meldung
(INFORMATION:, WARNING:, STATUS: oder ERROR:)
- %2 Name des Roboters oder der Steuerung
(Beschreibung aus der grafischen Konfiguration)
- %3 betroffene Sequenz-Nummer

Erkannt von

Störung im Antriebsverstärker der Achse 4 einer Roboter- bzw. Turmsteuerung (vgl. Parameter 2 (%2) in der Meldung im AMU LOG Control Center).

Mögliche Ursachen

Die Kühlkörper-Temperatur des Leistungstransistors wird nach jeder Sekunde überprüft. Überschreitet sie 85 °C, wird ein Brücken-Temperaturfehler gemeldet und der Antrieb deaktiviert.

Recovery Maßnahmen

- Überprüfen Sie die Schaltschrank-Lüfter.
- Starten Sie die Anlage durch Hauptschalter AUS/EIN.
- Überprüfen Sie die Raumtemperatur
- Tauschen Sie den Antriebsverstärker der Achse 4

5.1.30 Meldung 0030

Transistor-Temperatur Achse 5 zu hoch

Host Fehlernummer im ABBA/1 Format

keine Meldung an den Host

Meldung im AMU LOG Control Center

*%1 Controller %2 %3 CAN error (transistor temperature axis 5 too high [0292]).
<00030>*

- %1 Kategorie der Meldung
(INFORMATION:, WARNING:, STATUS: oder ERROR:)
- %2 Name des Roboters oder der Steuerung
(Beschreibung aus der grafischen Konfiguration)
- %3 betroffene Sequenz-Nummer

Erkannt von

Störung im Antriebsverstärker der Achse 5 einer Roboter- bzw. Turmsteuerung (vgl. Parameter 2 (%2) in der Meldung im AMU LOG Control Center).

Mögliche Ursachen

Die Kühlkörper-Temperatur des Leistungstransistors wird nach jeder Sekunde überprüft. Überschreitet sie 85 °C, wird ein Brücken-Temperaturfehler gemeldet und der Antrieb deaktiviert.

Recovery Maßnahmen

- Überprüfen Sie die Schaltschrank-Lüfter.
- Starten Sie die Anlage durch Hauptschalter AUS/EIN.
- Überprüfen Sie die Raumtemperatur
- Tauschen Sie den Antriebsverstärker.

5.1.31 Meldung 0031

Transistor-Temperatur Achse 6 zu hoch

Host Fehlernummer im ABBA/1 Format

keine Meldung an den Host

Meldung im AMU LOG Control Center

*%1 Controller %2 %3 CAN error (transistor temperature axis 6 too high [0293]).
<00031>*

- %1 Kategorie der Meldung
(INFORMATION:, WARNING:, STATUS: oder ERROR:)
- %2 Name des Roboters oder der Steuerung
(Beschreibung aus der grafischen Konfiguration)
- %3 betroffene Sequenz-Nummer

Erkannt von

Störung im Antriebsverstärker der Achse 6 einer Roboter- bzw. Turmsteuerung (vgl. Parameter 2 (%2) in der Meldung im AMU LOG Control Center).

Mögliche Ursachen

Die Kühlkörper-Temperatur des Leistungstransistors wird nach jeder Sekunde überprüft. Überschreitet sie 85 °C, wird ein Brücken-Temperaturfehler gemeldet und der Antrieb deaktiviert.

Recovery Maßnahmen

- Überprüfen Sie die Schaltschrank-Lüfter.
- Starten Sie die Anlage durch Hauptschalter AUS/EIN.
- Überprüfen Sie die Raumtemperatur
- Tauschen Sie den Antriebsverstärker der Achse 6

5.1.32 Meldung 0032

Motortemperatur Achse 1 zu hoch

Host Fehlernummer im ABBA/1 Format

keine Meldung an den Host

Meldung im AMU LOG Control Center

*Controller %2 %3 CAN error (motor temperature axis 1 too high [0304]).
<00032>*

- %1 Kategorie der Meldung
(INFORMATION:, WARNING:, STATUS: oder ERROR:)
- %2 Name des Roboters oder der Steuerung
(Beschreibung aus der grafischen Konfiguration)
- %3 betroffene Sequenz-Nummer

Erkannt von

Störung im Antriebsverstärker einer Roboter- bzw. Turmsteuerung (vgl. Parameter 2 (%2) in der Meldung im AMU LOG Control Center).

Mögliche Ursachen

Motor der Achse 1 überhitzt (Temperatur > 155 °C für mind. 0,75 Sek.) infolge von

- mechanischer Überforderung wegen Schwergängigkeit,
- falschen Antriebsverstärker-Parametern
- oder defektem Motor

Recovery Maßnahmen

- Überprüfen Sie die mechanische Leichtgängigkeit der Achse
- Überprüfen Sie die Antriebsverstärker-Parameter der Achse 1
- Starten Sie die Anlage durch Hauptschalter AUS/EIN.

5.1.33 Meldung 0033

Motortemperatur Achse 2 zu hoch

Host Fehlernummer im ABBA/1 Format

keine Meldung an den Host

Meldung im AMU LOG Control Center

*Controller %2 %3 CAN error (motor temperature axis 2 too high [0305]).
<00033>*

- %1 Kategorie der Meldung
(INFORMATION:, WARNING:, STATUS: oder ERROR:)
- %2 Name des Roboters oder der Steuerung
(Beschreibung aus der grafischen Konfiguration)
- %3 betroffene Sequenz-Nummer

Erkannt von

Störung im Antriebsverstärker einer Roboter- bzw. Turmsteuerung (vgl. Parameter 2 (%2) in der Meldung im AMU LOG Control Center).

Mögliche Ursachen

Motor der Achse 2 überhitzt (Temperatur > 155 °C für mind. 0,75 Sek.) infolge von

- mechanischer Überforderung wegen Schwergängigkeit,
- falschen Antriebsverstärker-Parametern
- oder defektem Motor

Recovery Maßnahmen

- Überprüfen Sie die mechanische Leichtgängigkeit der Achse
- Überprüfen Sie die Antriebsverstärker-Parameter der Achse 2
- Starten Sie die Anlage durch Hauptschalter AUS/EIN.

5.1.34 Meldung 0034

Motortemperatur Achse 3 zu hoch

Host Fehlernummer im ABBA/1 Format

keine Meldung an den Host

Meldung im AMU LOG Control Center

*Controller %2 %3 CAN error (motor temperature axis 3 too high [0306]).
<00034>*

- %1 Kategorie der Meldung
(INFORMATION:, WARNING:, STATUS: oder ERROR:)
- %2 Name des Roboters oder der Steuerung
(Beschreibung aus der grafischen Konfiguration)
- %3 betroffene Sequenz-Nummer

Erkannt von

Störung im Antriebsverstärker einer Roboter- bzw. Turmsteuerung (vgl. Parameter 2 (%2) in der Meldung im AMU LOG Control Center).

Mögliche Ursachen

Motor der Achse 3 überhitzt (Temperatur > 155 °C für mind. 0,75 Sek.) infolge von

- mechanischer Überforderung wegen Schwergängigkeit,
- falschen Antriebsverstärker-Parametern
- oder defektem Motor

Recovery Maßnahmen

- Überprüfen Sie die mechanische Leichtgängigkeit der Achse
- Überprüfen Sie die Antriebsverstärker-Parameter der Achse 3
- Starten Sie die Anlage durch Hauptschalter AUS/EIN.

5.1.35 Meldung 0035

Motortemperatur Achse 4 zu hoch

Host Fehlernummer im ABBA/1 Format

keine Meldung an den Host

Meldung im AMU LOG Control Center

*Controller %2 %3 CAN error (motor temperature axis 4 too high [0307]).
<00035>*

- %1 Kategorie der Meldung
(INFORMATION:, WARNING:, STATUS: oder ERROR:)
- %2 Name des Roboters oder der Steuerung
(Beschreibung aus der grafischen Konfiguration)
- %3 betroffene Sequenz-Nummer

Erkannt von

Störung im Antriebsverstärker einer Roboter- bzw. Turmsteuerung (vgl. Parameter 2 (%2) in der Meldung im AMU LOG Control Center).

Mögliche Ursachen

Motor der Achse 4 überhitzt (Temperatur > 155 °C für mind. 0,75 Sek.) infolge von

- mechanischer Überforderung wegen Schwergängigkeit,
- falschen Antriebsverstärker-Parametern
- oder defektem Motor

Recovery Maßnahmen

- Überprüfen Sie die mechanische Leichtgängigkeit der Achse
- Überprüfen Sie die Antriebsverstärker-Parameter der Achse 4
- Starten Sie die Anlage durch Hauptschalter AUS/EIN.

5.1.36 Meldung 0036

Motortemperatur Achse 5 zu hoch

Host Fehlernummer im ABBA/1 Format

keine Meldung an den Host

Meldung im AMU LOG Control Center

*Controller %2 %3 CAN error (motor temperature axis 5 too high [0308]).
<00036>*

- %1 Kategorie der Meldung
(INFORMATION:, WARNING:, STATUS: oder ERROR:)
- %2 Name des Roboters oder der Steuerung
(Beschreibung aus der grafischen Konfiguration)
- %3 betroffene Sequenz-Nummer

Erkannt von

Störung im Antriebsverstärker einer Roboter- bzw. Turmsteuerung (vgl. Parameter 2 (%2) in der Meldung im AMU LOG Control Center).

Mögliche Ursachen

Motor der Achse 5 überhitzt (Temperatur > 155 °C für mind. 0,75 Sek.) infolge von

- mechanischer Überforderung wegen Schwergängigkeit,
- falschen Antriebsverstärker-Parametern
- oder defektem Motor

Recovery Maßnahmen

- Überprüfen Sie die mechanische Leichtgängigkeit der Achse
- Überprüfen Sie die Antriebsverstärker-Parameter der Achse 5
- Starten Sie die Anlage durch Hauptschalter AUS/EIN.

5.1.37 Meldung 0037

Motortemperatur Achse 6 zu hoch

Host Fehlernummer im ABBA/1 Format

keine Meldung an den Host

Meldung im AMU LOG Control Center

*Controller %2 %3 CAN error (motor temperature axis 6 too high [0309]).
<00037>*

- %1 Kategorie der Meldung
(INFORMATION:, WARNING:, STATUS: oder ERROR:)
- %2 Name des Roboters oder der Steuerung
(Beschreibung aus der grafischen Konfiguration)
- %3 betroffene Sequenz-Nummer

Erkannt von

Störung im Antriebsverstärker einer Roboter- bzw. Turmsteuerung (vgl. Parameter 2 (%2) in der Meldung im AMU LOG Control Center).

Mögliche Ursachen

Motor der Achse 6 überhitzt (Temperatur > 155 °C für mind. 0,75 Sek.) infolge von

- mechanischer Überforderung wegen Schwergängigkeit,
- falschen Antriebsverstärker-Parametern
- oder defektem Motor

Recovery Maßnahmen

- Überprüfen Sie die mechanische Leichtgängigkeit der Achse
- Überprüfen Sie die Antriebsverstärker-Parameter der Achse 6
- Starten Sie die Anlage durch Hauptschalter AUS/EIN.

5.1.38 Meldung 0038

reserviert

5.1.39 Meldung 0039

Logik-Spannung für Antriebsmodul fehlerhaft

Host Fehlernummer im ABBA/1 Format

keine Meldung an den Host

Meldung im AMU LOG Control Center

%1 Controller %2 %3 CAN error (CAN Logicpower 5V / 15V missing [0256 - 0267]). <00039>

- %1 Kategorie der Meldung
(INFORMATION:, WARNING:, STATUS: oder ERROR:)
- %2 Name des Roboters oder der Steuerung
(Beschreibung aus der grafischen Konfiguration)
- %3 betroffene Sequenz-Nummer

Erkannt von

Störung im Antriebsverstärker einer Roboter- bzw. Turmsteuerung (vgl. Parameter 2 (%2) in der Meldung im AMU LOG Control Center).

Mögliche Ursachen

Die Logikspannung für das Antriebsmodul der Achsen 1-12 wird nicht korrekt erzeugt.

Recovery Maßnahmen

- **Überprüfen Sie das Netzteil 160 und tauschen Sie es bei Bedarf aus.**

5.1.40 Meldung 0040

reserviert

5.1.41 Meldung 0041

Zwischenkreis-Spannung der Achse 7 bis 12 > 400 V

Host Fehlernummer im ABBA/1 Format

N016 Roboter Fehler (EXCP-AUS 5001)

Meldung im AMU LOG Control Center

%1 Controller %2 %3 CAN error (intermediate circuit voltage higher 400 V [0272 - 0283]). <00041>

- %1 Kategorie der Meldung
 (INFORMATION:, WARNING:, STATUS: oder ERROR:)
- %2 Name des Roboters oder der Steuerung
 (Beschreibung aus der grafischen Konfiguration)
- %3 betroffene Sequenz-Nummer

Erkannt von

Störung im Antriebsverstärker einer Roboter- bzw. Turmsteuerung (vgl. Parameter 2 (%2) in der Meldung im AMU LOG Control Center).

Mögliche Ursachen

Die Leistungstransistoren wurden aufgrund einer der folgenden Bedingungen ausgeschaltet:

- Temperatur > 110 °C
- Zwischenkreis-Spannung > 400 V
- Phasenverlust für 100 ms

Dies kann auch durch zu schnelles Ein- und Ausschalten hintereinander verursacht werden.

Recovery Maßnahmen

- Schalten Sie den Hauptschalter aus und nach ca. 2 min wieder ein.
- Überprüfen Sie die Sicherung F1 im Netzteil 160
- Überprüfen Sie den Ballastwiderstand
- Tauschen Sie das Netzteil 160

5.1.42 Meldung 0042

Transistor-Temperatur Achse 7 bis 12 zu hoch

Host Fehlernummer im ABBA/1 Format

N016 Roboter Fehler (EXCP-AUS 5001)

Meldung im AMU LOG Control Center

*%1 Controller %2 %3 CAN error (transistor temperature too high [0288 - 0299]).
<00042>*

- %1 Kategorie der Meldung
 (INFORMATION:, WARNING:, STATUS: oder ERROR:)
- %2 Name des Roboters oder der Steuerung
 (Beschreibung aus der grafischen Konfiguration)
- %3 betroffene Sequenz-Nummer

Erkannt von

Störung im Antriebsverstärker der Achse 7 bis 12 einer Anlagensteuerung (vgl. Parameter 2 (%2) in der Meldung im AMU LOG Control Center).

Mögliche Ursachen

Die Kühlkörper-Temperatur des Leistungstransistors wird nach jeder Sekunde überprüft. Überschreitet sie 85 °C, wird ein Brücken-Temperaturfehler gemeldet und der Antrieb deaktiviert.

Recovery Maßnahmen

- Ermitteln Sie die fehlerhafte Achse mit dem PHG
- Überprüfen Sie die mechanische Leichtgängigkeit der Achse
- Überprüfen Sie die Antriebsverstärker-Parameter der Achse 6
- Starten Sie die Anlage durch Hauptschalter AUS/EIN.

5.1.43 Meldung 0043

Motortemperatur Achse 7 bis 12 zu hoch

Host Fehlernummer im ABBA/1 Format

N016 Roboter Fehler (EXCP-AUS 5001)

Meldung im AMU LOG Control Center

*%1 Controller %2 %3 CAN error (motor temperature too high [0304 - 0315]).
<00043>*

- %1 Kategorie der Meldung
 (INFORMATION:, WARNING:, STATUS: oder ERROR:)
- %2 Name des Roboters oder der Steuerung
 (Beschreibung aus der grafischen Konfiguration)
- %3 betroffene Sequenz-Nummer

Erkannt von

Störung im Antriebsverstärker einer Roboter- bzw. Turmsteuerung (vgl. Parameter 2 (%2) in der Meldung im AMU LOG Control Center).

Mögliche Ursachen

Motor einer der Achsen 7 bis 12 überhitzt (Temperatur > 155 °C für mind. 0,75 Sek.) infolge von:

- mechanischer Überforderung aufgrund von Schwergängigkeit,
- falschen Antriebsverstärker-Parameter oder
- Motor defekt.

Recovery Maßnahmen

- Ermitteln Sie die fehlerhafte Achse mit dem PHG
- Überprüfen Sie die mechanische Leichtgängigkeit der Achse
- Überprüfen Sie die Antriebsverstärker-Parameter der Achse
- Starten Sie die Anlage durch Hauptschalter AUS/EIN.

5.1.44 Meldung 0044

reserviert

5.1.45 Meldung 0045

reserviert

5.1.46 Meldung 0046

reserviert

5.1.47 Meldung 0047

reserviert

5.1.48 Meldung 0048

reserviert

5.1.49 Meldung 0049

reserviert

5.1.50 Meldung 0050

reserviert

5.1.51 Meldung 0051

Resolverfehler Achse 1

Host Fehlernummer im ABBA/1 Format

keine Meldung an den Host

Meldung im AMU LOG Control Center

%1 Controller %2 %3 CAN error (resolvererror axis 1 [0320]). <00051>

- %1 Kategorie der Meldung
(INFORMATION:, WARNING:, STATUS: oder ERROR:)
- %2 Name des Roboters oder der Steuerung
(Beschreibung aus der grafischen Konfiguration)
- %3 betroffene Sequenz-Nummer

Erkannt von

Störung im Antriebsverstärker einer Roboter- bzw. Turmsteuerung (vgl. Parameter 2 (%2) in der Meldung im AMU LOG Control Center).

Mögliche Ursachen

Das Modul der Cosinus- und Sinus-Signale des Resolvers (Lagemeßsystem) wird in jedem Kommunikationszyklus überprüft. Beträgt es weniger als die Hälfte des richtigen Wertes, wird dieser Fehler gemeldet.

Die Differenz kann entstehen durch

- eine gestörte Verbindung zwischen dem Antriebsverstärker und dem Lagemeßsystem (Resolver) der Achse 1 oder
- ein defektes Resolvermeßsystem am Motor

Recovery Maßnahmen

- Kontrollieren Sie das Resolverkabel am Motor der Achse 1.
- Tauschen Sie den Antriebsverstärker
- Tauschen Sie den Motor

5.1.52 Meldung 0052

Resolverfehler Achse 2

Host Fehlernummer im ABBA/1 Format

keine Meldung an den Host

Meldung im AMU LOG Control Center

%1 Controller %2 %3 CAN error (resolvererror axis 2 [0321]). <00052>

- %1 Kategorie der Meldung
(INFORMATION:, WARNING:, STATUS: oder ERROR:)
- %2 Name des Roboters oder der Steuerung
(Beschreibung aus der grafischen Konfiguration)
- %3 betroffene Sequenz-Nummer

Erkannt von

Störung im Antriebsverstärker einer Roboter- bzw. Turmsteuerung (vgl. Parameter 2 (%2) in der Meldung im AMU LOG Control Center).

Mögliche Ursachen

Das Modul der Cosinus- und Sinus-Signale des Resolvers (Lagemeßsystem) wird in jedem Kommunikationszyklus überprüft. Beträgt es weniger als die Hälfte des richtigen Wertes, wird dieser Fehler gemeldet.

Die Differenz kann entstehen durch

- eine gestörte Verbindung zwischen dem Antriebsverstärker und dem Lagemeßsystem (Resolver) der Achse 2 oder
- ein defektes Resolvermeßsystem am Motor

Recovery Maßnahmen

- Kontrollieren Sie das Resolverkabel am Motor der Achse 2.
- Tauschen Sie den Antriebsverstärker
- Tauschen Sie den Motor

5.1.53 Meldung 0053

Resolverfehler Achse 3

Host Fehlernummer im ABBA/1 Format

keine Meldung an den Host

Meldung im AMU LOG Control Center

%1 Controller %2 %3 CAN error (resolvererror axis 3 [0322]). <00053>

- %1 Kategorie der Meldung
(INFORMATION:, WARNING:, STATUS: oder ERROR:)
- %2 Name des Roboters oder der Steuerung
(Beschreibung aus der grafischen Konfiguration)
- %3 betroffene Sequenz-Nummer

Erkannt von

Störung im Antriebsverstärker einer Roboter- bzw. Turmsteuerung (vgl. Parameter 2 (%2) in der Meldung im AMU LOG Control Center).

Mögliche Ursachen

Das Modul der Cosinus- und Sinus-Signale des Resolvers (Lagemeßsystem) wird in jedem Kommunikationszyklus überprüft. Beträgt es weniger als die Hälfte des richtigen Wertes, wird dieser Fehler gemeldet.

Die Differenz kann entstehen durch

- eine gestörte Verbindung zwischen dem Antriebsverstärker und dem Lagemeßsystem (Resolver) der Achse 3
- ein defektes Resolvermeßsystem am Motor

Recovery Maßnahmen

- Kontrollieren Sie das Resolverkabel am Motor der Achse 3.
- Tauschen Sie den Antriebsverstärker
- Tauschen Sie den Motor

5.1.54 Meldung 0054

Resolverfehler Achse 4

Host Fehlernummer im ABBA/1 Format

keine Meldung an den Host

Meldung im AMU LOG Control Center

%1 Controller %2 %3 CAN error (resolvererror axis 4 [0323]). <00054>

- %1 Kategorie der Meldung
(INFORMATION:, WARNING:, STATUS: oder ERROR:)
- %2 Name des Roboters oder der Steuerung
(Beschreibung aus der grafischen Konfiguration)
- %3 betroffene Sequenz-Nummer

Erkannt von

Störung im Antriebsverstärker einer Roboter- bzw. Turmsteuerung (vgl. Parameter 2 (%2) in der Meldung im AMU LOG Control Center).

Mögliche Ursachen

Das Modul der Cosinus- und Sinus-Signale des Resolvers (Lagemeßsystem) wird in jedem Kommunikationszyklus überprüft. Beträgt es weniger als die Hälfte des richtigen Wertes, wird dieser Fehler gemeldet.

Die Differenz kann entstehen durch

- eine gestörte Verbindung zwischen dem Antriebsverstärker und dem Lagemeßsystem (Resolver) der Achse 4
- ein defektes Resolvermeßsystem am Motor

Recovery Maßnahmen

- Kontrollieren Sie das Resolverkabel am Motor der Achse 4.
- Tauschen Sie den Antriebsverstärker
- Tauschen Sie den Motor.

5.1.55 Meldung 0055

Resolverfehler Achse 5

Host Fehlernummer im ABBA/1 Format

keine Meldung an den Host

Meldung im AMU LOG Control Center

%1 Controller %2 %3 CAN error (resolvererror axis 5 [0324]). <00055>

- %1 Kategorie der Meldung
(INFORMATION:, WARNING:, STATUS: oder ERROR:)
- %2 Name des Roboters oder der Steuerung
(Beschreibung aus der grafischen Konfiguration)
- %3 betroffene Sequenz-Nummer

Erkannt von

Störung im Antriebsverstärker einer Roboter- bzw. Turmsteuerung (vgl. Parameter 2 (%2) in der Meldung im AMU LOG Control Center).

Mögliche Ursachen

Das Modul der Cosinus- und Sinus-Signale des Resolvers (Lagemeßsystem) wird in jedem Kommunikationszyklus überprüft. Beträgt es weniger als die Hälfte des richtigen Wertes, wird dieser Fehler gemeldet.

Die Differenz kann entstehen durch

- eine gestörte Verbindung zwischen dem Antriebsverstärker und dem Lagemeßsystem (Resolver) der Achse 5
- ein defektes Resolvermeßsystem am Motor

Recovery Maßnahmen

- Kontrollieren Sie das Resolverkabel am Motor der Achse 5
- Tauschen Sie den Antriebsverstärker
- Tauschen Sie den Motor.

5.1.56 Meldung 0056

Resolverfehler Achse 6

Host Fehlernummer im ABBA/1 Format

keine Meldung an den Host

Meldung im AMU LOG Control Center

%1 Controller %2 %3 CAN error (resolvererror axis 6 [0325]). <00056>

- %1 Kategorie der Meldung
(INFORMATION:, WARNING:, STATUS: oder ERROR:)
- %2 Name des Roboters oder der Steuerung
(Beschreibung aus der grafischen Konfiguration)
- %3 betroffene Sequenz-Nummer

Erkannt von

Störung im Antriebsverstärker einer Roboter- bzw. Turmsteuerung (vgl. Parameter 2 (%2) in der Meldung im AMU LOG Control Center).

Mögliche Ursachen

Das Modul der Cosinus- und Sinus-Signale des Resolvers (Lagemeßsystem) wird in jedem Kommunikationszyklus überprüft. Beträgt es weniger als die Hälfte des richtigen Wertes, wird dieser Fehler gemeldet.

Die Differenz kann entstehen durch

- eine gestörte Verbindung zwischen dem Antriebsverstärker und dem Lagemeßsystem (Resolver) der Achse 6
- ein defektes Resolvermeßsystem am Motor

Recovery Maßnahmen

- Kontrollieren Sie das Resolverkabel am Motor der Achse 16
- Tauschen Sie den Antriebsverstärker
- Tauschen Sie den Motor

5.1.57 Meldung 0057

Resolverfehler Achse 7 bis 12

Host Fehlernummer im ABBA/1 Format

keine Meldung an den Host

Meldung im AMU LOG Control Center

%1 Controller %2 %3 CAN error (resolvererror [0320 - 0331]). <00057>

- %1 Kategorie der Meldung
(INFORMATION:, WARNING:, STATUS: oder ERROR:)
- %2 Name des Roboters oder der Steuerung
(Beschreibung aus der grafischen Konfiguration)
- %3 betroffene Sequenz-Nummer

Erkannt von

Störung im Antriebsverstärker einer Roboter- bzw. Turmsteuerung (vgl. Parameter 2 (%2) in der Meldung im AMU LOG Control Center).

Mögliche Ursachen

Das Modul der Cosinus- und Sinus-Signale des Resolvers (Lagemeßsystem) wird in jedem Kommunikationszyklus überprüft. Beträgt es weniger als die Hälfte des richtigen Wertes, wird dieser Fehler gemeldet.

Die Differenz kann entstehen durch

- eine gestörte Verbindung zwischen dem Antriebsverstärker und dem Lagemeßsystem (Resolver) der Achse 7 bis 12
- ein defektes Resolvermeßsystem am Motor

Recovery Maßnahmen

- Ermitteln Sie die fehlerhafte Achse mit dem PHG
- Kontrollieren Sie das Resolverkabel am Motor der Achse
- Tauschen Sie den Antriebsverstärker
- Tauschen Sie den Motor

5.1.58 Meldung 0058

CAN Parameterfehler Achse 1

Host Fehlernummer im ABBA/1 Format

keine Meldung an den Host

Meldung im AMU LOG Control Center

%1 Controller %2 %3 CAN error (CAN parametererror axis 1 [0336]). <00058>

- %1 Kategorie der Meldung
(INFORMATION:, WARNING:, STATUS: oder ERROR:)
- %2 Name des Roboters oder der Steuerung
(Beschreibung aus der grafischen Konfiguration)
- %3 betroffene Sequenz-Nummer

Erkannt von

Störung im Antriebsverstärker einer Roboter- bzw. Turmsteuerung (vgl. Parameter 2 (%2) in der Meldung im AMU LOG Control Center).

Mögliche Ursachen

Nach je 64 Kommunikationszyklen wird eine Prüfsumme über alle Parameter erfaßt. Falls ein Parameterfehler vorliegt, stehen dem Antrieb keine gültigen Parameter bzw. keine gültige Software zur Verfügung.

Ursache ist ein

- ein Initialisierungsfehler oder
- RAM-Defekt

im Antriebsverstärker der Achse 1.

Recovery Maßnahmen

- Starten Sie die Steuerung neu
- Tauschen Sie den Antriebsverstärker
- Tritt der Fehler wiederholt auf, dann verständigen Sie den Customer Help Desk von ADIC/GRAU Storage Systems.

5.1.59 Meldung 0059

CAN Parameterfehler Achse 2

Host Fehlernummer im ABBA/1 Format

keine Meldung an den Host

Meldung im AMU LOG Control Center

%1 Controller %2 %3 CAN error (CAN parametererror axis 2 [0337]). <00059>

- %1 Kategorie der Meldung
(INFORMATION:, WARNING:, STATUS: oder ERROR:)
- %2 Name des Roboters oder der Steuerung
(Beschreibung aus der grafischen Konfiguration)
- %3 betroffene Sequenz-Nummer

Erkannt von

Störung im Antriebsverstärker einer Roboter- bzw. Turmsteuerung (vgl. Parameter 2 (%2) in der Meldung im AMU LOG Control Center).

Mögliche Ursachen

Nach je 64 Kommunikationszyklen wird eine Prüfsumme über alle Parameter erfaßt. Falls ein Parameterfehler vorliegt, stehen dem Antrieb keine gültigen Parameter bzw. keine gültige Software zur Verfügung.

Ursache ist ein

- Initialisierungsfehler oder
- RAM-Defekt

im Antriebsverstärker der Achse 2.

Recovery Maßnahmen

- Starten Sie die Steuerung neu
- Tauschen Sie den Antriebsverstärker
- Tritt der Fehler wiederholt auf, dann verständigen Sie den Customer Help Desk von ADIC/GRAU Storage Systems..

5.1.60 Meldung 0060

CAN Parameterfehler Achse 3

Host Fehlernummer im ABBA/1 Format

keine Meldung an den Host

Meldung im AMU LOG Control Center

%1 Controller %2 %3 CAN error (CAN parametererror axis 3 [0338]). <00060>

- %1 Kategorie der Meldung
(INFORMATION:, WARNING:, STATUS: oder ERROR:)
- %2 Name des Roboters oder der Steuerung
(Beschreibung aus der grafischen Konfiguration)
- %3 betroffene Sequenz-Nummer

Erkannt von

Störung im Antriebsverstärker einer Roboter- bzw. Turmsteuerung (vgl. Parameter 2 (%2) in der Meldung im AMU LOG Control Center).

Mögliche Ursachen

Nach je 64 Kommunikationszyklen wird eine Prüfsumme über alle Parameter erfaßt. Falls ein Parameterfehler vorliegt, stehen dem Antrieb keine gültigen Parameter bzw. keine gültige Software zur Verfügung.

Ursache ist

- ein Initialisierungsfehler oder
- RAM-Defekt

im Antriebsverstärker der Achse 3.

Recovery Maßnahmen

- Starten Sie die Steuerung neu
- Tauschen Sie den Antriebsverstärker
- Tritt der Fehler wiederholt auf, dann verständigen Sie den Customer Help Desk von ADIC/GRAU Storage Systems..

5.1.61 Meldung 0061

CAN Parameterfehler Achse 4

Host Fehlernummer im ABBA/1 Format

keine Meldung an den Host

Meldung im AMU LOG Control Center

%1 Controller %2 %3 CAN error (CAN parametererror axis 4 [0339]). <00061>

- %1 Kategorie der Meldung
(INFORMATION:, WARNING:, STATUS: oder ERROR:)
- %2 Name des Roboters oder der Steuerung
(Beschreibung aus der grafischen Konfiguration)
- %3 betroffene Sequenz-Nummer

Erkannt von

Störung im Antriebsverstärker einer Roboter- bzw. Turmsteuerung (vgl. Parameter 2 (%2) in der Meldung im AMU LOG Control Center).

Mögliche Ursachen

Nach je 64 Kommunikationszyklen wird eine Prüfsumme über alle Parameter erfaßt. Falls ein Parameterfehler vorliegt, stehen dem Antrieb keine gültigen Parameter bzw. keine gültige Software zur Verfügung.

Ursache ist

- ein Initialisierungsfehler oder
- RAM-Defekt

im Antriebsverstärker der Achse 4.

Recovery Maßnahmen

- Starten Sie die Steuerung neu
- Tauschen Sie den Antriebsverstärker
- Tritt der Fehler wiederholt auf, dann verständigen Sie den Customer Help Desk von ADIC/GRAU Storage Systems.

5.1.62 Meldung 0062

CAN Parameterfehler Achse 5

Host Fehlernummer im ABBA/1 Format

keine Meldung an den Host

Meldung im AMU LOG Control Center

%1 Controller %2 %3 CAN error (CAN parametererror axis 5 [0340]). <00062>

- %1 Kategorie der Meldung
(INFORMATION:, WARNING:, STATUS: oder ERROR:)
- %2 Name des Roboters oder der Steuerung
(Beschreibung aus der grafischen Konfiguration)
- %3 betroffene Sequenz-Nummer

Erkannt von

Störung im Antriebsverstärker einer Roboter- bzw. Turmsteuerung (vgl. Parameter 2 (%2) in der Meldung im AMU LOG Control Center).

Mögliche Ursachen

Nach je 64 Kommunikationszyklen wird eine Prüfsumme über alle Parameter erfaßt. Falls ein Parameterfehler vorliegt, stehen dem Antrieb keine gültigen Parameter bzw. keine gültige Software zur Verfügung.

Ursache ist

- ein Initialisierungsfehler oder
- RAM-Defekt

im Antriebsverstärker der Achse 5.

Recovery Maßnahmen

- Starten Sie die Steuerung neu
- Tauschen Sie den Antriebsverstärker
- Tritt der Fehler wiederholt auf, dann verständigen Sie den Customer Help Desk von ADIC/GRAU Storage Systems.

5.1.63 Meldung 0063

CAN Parameterfehler Achse 6

Host Fehlernummer im ABBA/1 Format

keine Meldung an den Host

Meldung im AMU LOG Control Center

%1 Controller %2 %3 CAN error (CAN parametererror axis 6 [0341]) <00063>.

- %1 Kategorie der Meldung
(INFORMATION:, WARNING:, STATUS: oder ERROR:)
- %2 Name des Roboters oder der Steuerung
(Beschreibung aus der grafischen Konfiguration)
- %3 betroffene Sequenz-Nummer

Erkannt von

Störung im Antriebsverstärker einer Roboter- bzw. Turmsteuerung (vgl. Parameter 2 (%2) in der Meldung im AMU LOG Control Center).

Mögliche Ursachen

Nach je 64 Kommunikationszyklen wird eine Prüfsumme über alle Parameter erfaßt. Falls ein Parameterfehler vorliegt, stehen dem Antrieb keine gültigen Parameter bzw. keine gültige Software zur Verfügung.

Ursache ist

- ein Initialisierungsfehler oder
- RAM-Defekt

im Antriebsverstärker der Achse 6.

Recovery Maßnahmen

- Starten Sie die Steuerung neu
- Tauschen Sie den Antriebsverstärker
- Tritt der Fehler wiederholt auf, dann verständigen Sie den Customer Help Desk von ADIC/GRAU Storage Systems.

5.1.64 Meldung 0064

CAN Parameterfehler Achse 7 bis 12

Host Fehlernummer im ABBA/1 Format

keine Meldung an den Host

Meldung im AMU LOG Control Center

%1 Controller %2 %3 CAN error (CAN parametererror [0336 - 0347]). <00064>

- %1 Kategorie der Meldung
(INFORMATION:, WARNING:, STATUS: oder ERROR:)
- %2 Name des Roboters oder der Steuerung
(Beschreibung aus der grafischen Konfiguration)
- %3 betroffene Sequenz-Nummer

Erkannt von

Störung im Antriebsverstärker einer Roboter- bzw. Turmsteuerung (vgl. Parameter 2 (%2) in der Meldung im AMU LOG Control Center).

Mögliche Ursachen

Nach je 64 Kommunikationszyklen wird eine Prüfsumme über alle Parameter erfaßt. Falls ein Parameterfehler vorliegt, stehen dem Antrieb keine gültigen Parameter bzw. keine gültige Software zur Verfügung.

Ursache ist

- ein Initialisierungsfehler oder
- RAM-Defekt

im Antriebsverstärker der Achse 7 oder 8.

Recovery Maßnahmen

- Ermitteln Sie die fehlerhafte Achse mit dem PHG
- Starten Sie die Steuerung neu
- Tauschen Sie den Antriebsverstärker
- Tritt der Fehler wiederholt auf, dann verständigen Sie den Customer Help Desk von ADIC/GRAU Storage Systems.

5.1.65 Meldung 0065

Temperatur-Warnung Achse 1

Host Fehlernummer im ABBA/1 Format

keine Meldung an den Host

Meldung im AMU LOG Control Center

%1 Controller %2 %3 CAN error (temperature warning axis 1 [0352]) <00065>.

- %1 Kategorie der Meldung
(INFORMATION:, WARNING:, STATUS: oder ERROR:)
- %2 Name des Roboters oder der Steuerung
(Beschreibung aus der grafischen Konfiguration)
- %3 betroffene Sequenz-Nummer

Erkannt von

Störung im Antriebsverstärker einer Roboter- bzw. Turmsteuerung (vgl. Parameter 2 (%2) in der Meldung im AMU LOG Control Center).

Mögliche Ursachen

- Die Motortemperatur der Achse 1 hat 130 ° für mind. 0,75 Sek. überschritten
- Die Kühlkörper-Temperatur der Leistungstransistoren hat 70 ° überschritten

Recovery Maßnahmen

- Überprüfen Sie die Schaltschrank-Lüfter.
- Überprüfen Sie die Filtermatten
- Überprüfen Sie die Raumtemperatur
- Starten Sie die Steuerung neu

Hinweis

Diese Fehlernummer wird nur bis zur Version TO04 des Steuerungs-Betriebssystems verwendet.

5.1.66 Meldung 0066

Temperatur-Warnung Achse 2

Host Fehlernummer im ABBA/1 Format

keine Meldung an den Host

Meldung im AMU LOG Control Center

%1 Controller %2 %3 CAN error (temperature warning axis 2 [0353]). <00066>

- %1 Kategorie der Meldung
(INFORMATION:, WARNING:, STATUS: oder ERROR:)
- %2 Name des Roboters oder der Steuerung
(Beschreibung aus der grafischen Konfiguration)
- %3 betroffene Sequenz-Nummer

Erkannt von

Störung im Antriebsverstärker einer Roboter- bzw. Turmsteuerung (vgl. Parameter 2 (%2) in der Meldung im AMU LOG Control Center).

Mögliche Ursachen

- Die Motortemperatur der Achse 2 hat 130 ° für mind. 0,75 Sek. überschritten
- Die Kühlkörper-Temperatur der Leistungstransistoren hat 70 ° überschritten

Recovery Maßnahmen

- Überprüfen Sie die Schaltschrank-Lüfter.
- Überprüfen Sie die Filtermatten
- Überprüfen Sie die Raumtemperatur
- Starten Sie die Steuerung neu

Hinweis

Diese Fehlernummer wird nur bis zur Version TO04 des Steuerungs-Betriebssystems verwendet.

5.1.67 Meldung 0067

Temperatur-Warnung Achse 3

Host Fehlernummer im ABBA/1 Format

keine Meldung an den Host

Meldung im AMU LOG Control Center

%1 Controller %2 %3 CAN error (temperature warning axis 3 [0354]) <00067>.

- %1 Kategorie der Meldung
(INFORMATION:, WARNING:, STATUS: oder ERROR:)
- %2 Name des Roboters oder der Steuerung
(Beschreibung aus der grafischen Konfiguration)
- %3 betroffene Sequenz-Nummer

Erkannt von

Störung im Antriebsverstärker einer Roboter- bzw. Turmsteuerung (vgl. Parameter 2 (%2) in der Meldung im AMU LOG Control Center).

Mögliche Ursachen

- Die Motortemperatur der Achse3 hat 130 ° für mind. 0,75 Sek. überschritten
- Die Kühlkörper-Temperatur der Leistungstransistoren hat 70 ° überschritten

Recovery Maßnahmen

- Überprüfen Sie die Schaltschrank-Lüfter.
- Überprüfen Sie die Filtermatten
- Überprüfen Sie die Raumtemperatur
- Starten Sie die Steuerung neu

Hinweis

Diese Fehlernummer wird nur bis zur Version TO04 des Steuerungs-Betriebssystems verwendet.

5.1.68 Meldung 0068

Temperatur-Warnung Achse 4

Host Fehlernummer im ABBA/1 Format

keine Meldung an den Host

Meldung im AMU LOG Control Center

%1 Controller %2 %3 CAN error (temperature warning axis 4 [0355]). <00068>

- %1 Kategorie der Meldung
(INFORMATION:, WARNING:, STATUS: oder ERROR:)
- %2 Name des Roboters oder der Steuerung
(Beschreibung aus der grafischen Konfiguration)
- %3 betroffene Sequenz-Nummer

Erkannt von

Störung im Antriebsverstärker einer Roboter- bzw. Turmsteuerung (vgl. Parameter 2 (%2) in der Meldung im AMU LOG Control Center).

Mögliche Ursachen

- Die Motortemperatur der Achse 4 hat 130 ° für mind. 0,75 Sek. überschritten
- Die Kühlkörper-Temperatur der Leistungstransistoren hat 70 ° überschritten

Recovery Maßnahmen

- Überprüfen Sie die Schaltschrank-Lüfter.
- Überprüfen Sie die Filtermatten
- Überprüfen Sie die Raumtemperatur
- Starten Sie die Steuerung neu

Hinweis

Diese Fehlernummer wird nur bis zur Version TO04 des Steuerungs-Betriebssystems verwendet.

5.1.69 Meldung 0069

Temperatur-Warnung Achse 5

Host Fehlernummer im ABBA/1 Format

keine Meldung an den Host

Meldung im AMU LOG Control Center

%1 Controller %2 %3 CAN error (temperature warning axis 5 [0356]) <00069>.

- %1 Kategorie der Meldung
(INFORMATION:, WARNING:, STATUS: oder ERROR:)
- %2 Name des Roboters oder der Steuerung
(Beschreibung aus der grafischen Konfiguration)
- %3 betroffene Sequenz-Nummer

Erkannt von

Störung im Antriebsverstärker einer Roboter- bzw. Turmsteuerung (vgl. Parameter 2 (%2) in der Meldung im AMU LOG Control Center).

Mögliche Ursachen

- Die Motortemperatur der Achse 5 hat 130 ° für mind. 0,75 Sek. überschritten
- Die Kühlkörper-Temperatur der Leistungstransistoren hat 70 ° überschritten

Recovery Maßnahmen

- Überprüfen Sie die Schaltschrank-Lüfter.
- Überprüfen Sie die Filtermatten
- Überprüfen Sie die Raumtemperatur
- Starten Sie die Steuerung neu

Hinweis

Diese Fehlernummer wird nur bis zur Version TO04 des Steuerungs-Betriebssystems verwendet.

5.1.70 Meldung 0070

Temperatur-Warnung Achse 6

Host Fehlernummer im ABBA/1 Format

keine Meldung an den Host

Meldung im AMU LOG Control Center

%1 Controller %2 %3 CAN error (temperature warning axis 6 [0357]). <00070>

- %1 Kategorie der Meldung
(INFORMATION:, WARNING:, STATUS: oder ERROR:)
- %2 Name des Roboters oder der Steuerung
(Beschreibung aus der grafischen Konfiguration)
- %3 betroffene Sequenz-Nummer

Erkannt von

Störung im Antriebsverstärker einer Roboter- bzw. Turmsteuerung (vgl. Parameter 2 (%2) in der Meldung im AMU LOG Control Center).

Mögliche Ursachen

- Die Motortemperatur der Achse 6 hat 130 ° für mind. 0,75 Sek. überschritten
- Die Kühlkörper-Temperatur der Leistungstransistoren hat 70 ° überschritten

Recovery Maßnahmen

- Überprüfen Sie die Schaltschrank-Lüfter.
- Überprüfen Sie die Filtermatten
- Überprüfen Sie die Raumtemperatur
- Starten Sie die Steuerung neu

Hinweis

Diese Fehlernummer wird nur bis zur Version TO04 des Steuerungs-Betriebssystems verwendet.

5.1.71 Meldung 0071

Temperatur-Warnung Achse 7 bis 12

Host Fehlernummer im ABBA/1 Format

keine Meldung an den Host

Meldung im AMU LOG Control Center

%1 Controller %2 %3 CAN error (temperature warning [0352 - 0363]). <00071>

- %1 Kategorie der Meldung
(INFORMATION:, WARNING:, STATUS: oder ERROR:)
- %2 Name des Roboters oder der Steuerung
(Beschreibung aus der grafischen Konfiguration)
- %3 betroffene Sequenz-Nummer

Erkannt von

Störung im Antriebsverstärker einer Roboter- bzw. Turmsteuerung (vgl. Parameter 2 (%2) in der Meldung im AMU LOG Control Center).

Mögliche Ursachen

- Die Motortemperatur der Achse hat 130 ° für mind. 0,75 Sek. überschritten
- Die Kühlkörper-Temperatur der Leistungstransistoren hat 70 ° überschritten

Recovery Maßnahmen

- Ermitteln Sie die fehlerhafte Achse mit dem PHG
- Überprüfen Sie die Schaltschrank-Lüfter.
- Überprüfen Sie die Filtermatten
- Überprüfen Sie die Raumtemperatur
- Starten Sie die Steuerung neu

Hinweis

Diese Fehlernummer wird nur bis zur Version TO04 des Steuerungs-Betriebssystems verwendet.

5.1.72 Meldung 0072

CAN Kurzschlußfehler Achse 1 bis 12

Host Fehlernummer im ABBA/1 Format

keine Meldung an den Host

Meldung im AMU LOG Control Center

%1 Controller %2 %3 CAN error (CAN short circuit [0368 - 0379]). <00072>

- %1 Kategorie der Meldung
(INFORMATION:, WARNING:, STATUS: oder ERROR:)
- %2 Name des Roboters oder der Steuerung
(Beschreibung aus der grafischen Konfiguration)
- %3 betroffene Sequenz-Nummer

Erkannt von

Störung im Antriebsverstärker einer Roboter- bzw. Turmsteuerung (vgl. Parameter 2 (%2) in der Meldung im AMU LOG Control Center).

Mögliche Ursachen

Dauert ein Kurzschluß länger als 5 Mikrosekunden, werden die Leistungstransistoren ausgeschaltet und ein Fehler gemeldet. Der Kurzschluß kann verursacht werden durch

- defekten Motor
- defekte Verbindung zum Motor
- falsch gestecktem MCO Modul
- defekten Antriebsverstärker

Recovery Maßnahmen

- Ermitteln Sie die fehlerhafte Achse mit dem PHG
- Kontrollieren Sie die Verbindungskabel
- Überprüfen Sie das MCO-Modul
- Tauschen Sie den Antriebsverstärker
- Tauschen Sie das Netzteil 160
- Tauschen Sie den Motor

5.1.73 Meldung 0073

Kein Synchronisations-Byte Achse 1 bis 12

Host Fehlernummer im ABBA/1 Format

keine Meldung an den Host

Meldung im AMU LOG Control Center

%1 Controller %2 %3 CAN error (no sync. byte [0384 - 0395]). <00073>

- %1 Kategorie der Meldung
(INFORMATION:, WARNING:, STATUS: oder ERROR:)
- %2 Name des Roboters oder der Steuerung
(Beschreibung aus der grafischen Konfiguration)
- %3 betroffene Sequenz-Nummer

Erkannt von

Störung im Antriebsverstärker einer Roboter- bzw. Turmsteuerung (vgl. Parameter 2 (%2) in der Meldung im AMU LOG Control Center).

Mögliche Ursachen

Dauert ein Kurzschluß länger als 5 Mikrosekunden, werden die Leistungstransistoren ausgeschaltet und ein Fehler gemeldet. Der Kurzschluß kann verursacht werden durch

- defekten Motor
- defekte Verbindung zum Motor
- falsch gestecktem MCO Modul
- defekten Antriebsverstärker

Recovery Maßnahmen

- Ermitteln Sie die fehlerhafte Achse mit dem PHG
- Kontrollieren Sie die Verbindungskabel
- Überprüfen Sie das MCO-Modul
- Tauschen Sie den Antriebsverstärker
- Tauschen Sie das Netzteil 160
- Tauschen Sie den Motor

5.1.74 Meldung 0074

Interpolator-Stop Achse 1

Host Fehlernummer im ABBA/1 Format

keine Meldung an den Host

Meldung im AMU LOG Control Center

%1 Controller %2 %3 CAN error (Interpolator-Stop axis 1 [0400]). <00074>

- %1 Kategorie der Meldung
(INFORMATION:, WARNING:, STATUS: oder ERROR:)
- %2 Name des Roboters oder der Steuerung
(Beschreibung aus der grafischen Konfiguration)
- %3 betroffene Sequenz-Nummer

Erkannt von

Störung im Antriebsverstärker einer Roboter- bzw. Turmsteuerung (vgl. Parameter 2 (%2) in der Meldung im AMU LOG Control Center).

Mögliche Ursachen

Die Achse 1 der betroffenen Steuerung

- ist mechanisch schwergängig,
- hatte einen Crash,
- oder hat Probleme mit der Motoransteuerung.

Recovery Maßnahmen

- Überprüfen Sie die mechanische Leichtgängigkeit der Achse 1
- Überprüfen Sie die Antriebsverstärker-Parameter der Achse 1
- Kontrollieren Sie das Motorkabel der Achse 1.
- Tauschen Sie den Antriebsverstärker
- Tauschen Sie den Motor

Hinweis

Diese Fehlernummer wird nur bis zur Version TO04 des Steuerungs-Betriebssystems verwendet.

5.1.75 Meldung 0075

Interpolator-Stop Achse 2

Host Fehlernummer im ABBA/1 Format

keine Meldung an den Host

Meldung im AMU LOG Control Center

%1 Controller %2 %3 CAN error (Interpolator-Stop axis 2 [0401]). <00075>

- %1 Kategorie der Meldung
(INFORMATION:, WARNING:, STATUS: oder ERROR:)
- %2 Name des Roboters oder der Steuerung
(Beschreibung aus der grafischen Konfiguration)
- %3 betroffene Sequenz-Nummer

Erkannt von

Störung im Antriebsverstärker einer Roboter- bzw. Turmsteuerung (vgl. Parameter 2 (%2) in der Meldung im AMU LOG Control Center).

Mögliche Ursachen

Die Achse 2 der betroffenen Steuerung

- ist mechanisch schwergängig,
- hatte einen Crash,
- oder hat Probleme mit der Motoransteuerung.

Recovery Maßnahmen

- Überprüfen Sie die mechanische Leichtgängigkeit der Achse 2
- Überprüfen Sie die Antriebsverstärker-Parameter der Achse 2
- Kontrollieren Sie das Motorkabel der Achse 2
- Tauschen Sie den Antriebsverstärker
- Tauschen Sie den Motor

Hinweis

Diese Fehlernummer wird nur bis zur Version TO04 des Steuerungs-Betriebssystems verwendet.

5.1.76 Meldung 0076

Interpolator-Stop Achse 3

Host Fehlernummer im ABBA/1 Format

keine Meldung an den Host

Meldung im AMU LOG Control Center

%1 Controller %2 %3 CAN error (Interpolator-Stop axis 3 [0402]). <00076>

- %1 Kategorie der Meldung
(INFORMATION:, WARNING:, STATUS: oder ERROR:)
- %2 Name des Roboters oder der Steuerung
(Beschreibung aus der grafischen Konfiguration)
- %3 betroffene Sequenz-Nummer

Erkannt von

Störung im Antriebsverstärker einer Roboter- bzw. Turmsteuerung (vgl. Parameter 2 (%2) in der Meldung im AMU LOG Control Center).

Mögliche Ursachen

Die Achse 3 der betroffenen Steuerung

- ist mechanisch schwergängig,
- hatte einen Crash,
- oder hat Probleme mit der Motoransteuerung.

Recovery Maßnahmen

- Überprüfen Sie die mechanische Leichtgängigkeit der Achse 3
- Überprüfen Sie die Antriebsverstärker-Parameter der Achse 3
- Kontrollieren Sie das Motorkabel der Achse 3
- Tauschen Sie den Antriebsverstärker
- Tauschen Sie den Motor

Hinweis

Diese Fehlernummer wird nur bis zur Version TO04 des Steuerungs-Betriebssystems verwendet.

5.1.77 Meldung 0077

Interpolator-Stop Achse 4

Host Fehlernummer im ABBA/1 Format

keine Meldung an den Host

Meldung im AMU LOG Control Center

%1 Controller %2 %3 CAN error (Interpolator-Stop axis 4 [0403]). <00077>

- %1 Kategorie der Meldung
(INFORMATION:, WARNING:, STATUS: oder ERROR:)
- %2 Name des Roboters oder der Steuerung
(Beschreibung aus der grafischen Konfiguration)
- %3 betroffene Sequenz-Nummer

Erkannt von

Störung im Antriebsverstärker einer Roboter- bzw. Turmsteuerung (vgl. Parameter 2 (%2) in der Meldung im AMU LOG Control Center).

Mögliche Ursachen

Die Achse 4 der betroffenen Steuerung

- ist mechanisch schwergängig,
- hatte einen Crash,
- oder hat Probleme mit der Motoransteuerung.

Recovery Maßnahmen

- Überprüfen Sie die mechanische Leichtgängigkeit der Achse 4
- Überprüfen Sie die Antriebsverstärker-Parameter der Achse 4
- Kontrollieren Sie das Motorkabel der Achse 4
- Tauschen Sie den Antriebsverstärker
- Tauschen Sie den Motor

Hinweis

Diese Fehlernummer wird nur bis zur Version TO04 des Steuerungs-Betriebssystems verwendet.

5.1.78 Meldung 0078

Interpolator-Stop Achse 5

Host Fehlernummer im ABBA/1 Format

keine Meldung an den Host

Meldung im AMU LOG Control Center

%1 Controller %2 %3 CAN error (Interpolator-Stop axis 5 [0404]). <00078>

- %1 Kategorie der Meldung
(INFORMATION:, WARNING:, STATUS: oder ERROR:)
- %2 Name des Roboters oder der Steuerung
(Beschreibung aus der grafischen Konfiguration)
- %3 betroffene Sequenz-Nummer

Erkannt von

Störung im Antriebsverstärker einer Roboter- bzw. Turmsteuerung (vgl. Parameter 2 (%2) in der Meldung im AMU LOG Control Center).

Mögliche Ursachen

Die Achse 5 des betroffenen Roboters

- ist mechanisch schwergängig,
- hatte einen Crash,
- oder hat Probleme mit der Motoransteuerung.

Recovery Maßnahmen

- Überprüfen Sie die mechanische Leichtgängigkeit der Achse 5
- Überprüfen Sie die Antriebsverstärker-Parameter der Achse 5
- Kontrollieren Sie das Motorkabel der Achse 5
- Tauschen Sie den Antriebsverstärker
- Tauschen Sie den Motor

Hinweis

Diese Fehlernummer wird nur bis zur Version TO04 des Steuerungs-Betriebssystems verwendet.

5.1.79 Meldung 0079

Interpolator-Stop Achse 6

Host Fehlernummer im ABBA/1 Format

keine Meldung an den Host

Meldung im AMU LOG Control Center

%1 Controller %2 %3 CAN error (Interpolator-Stop axis 6 [0405]). <00079>

- %1 Kategorie der Meldung
(INFORMATION:, WARNING:, STATUS: oder ERROR:)
- %2 Name des Roboters oder der Steuerung
(Beschreibung aus der grafischen Konfiguration)
- %3 betroffene Sequenz-Nummer

Erkannt von

Störung im Antriebsverstärker einer Roboter- bzw. Turmsteuerung (vgl. Parameter 2 (%2) in der Meldung im AMU LOG Control Center).

Mögliche Ursachen

Die Achse 6 des betroffenen Roboters

- ist mechanisch schwergängig,
- hatte einen Crash,
- oder hat Probleme mit der Motoransteuerung.

Recovery Maßnahmen

- Überprüfen Sie die mechanische Leichtgängigkeit der Achse 6
- Überprüfen Sie die Antriebsverstärker-Parameter der Achse 6
- Kontrollieren Sie das Motorkabel der Achse 6
- Tauschen Sie den Antriebsverstärker
- Tauschen Sie den Motor

Hinweis

Diese Fehlernummer wird nur bis zur Version TO04 des Steuerungs-Betriebssystems verwendet.

5.1.80 Meldung 0080

Interpolator-Stop Achse 7 bis 12

Host Fehlernummer im ABBA/1 Format

keine Meldung an den Host

Meldung im AMU LOG Control Center

%1 Controller %2 %3 CAN error (Interpolator-Stop [0400 - 0411]). <00080>

- %1 Kategorie der Meldung
(INFORMATION:, WARNING:, STATUS: oder ERROR:)
- %2 Name des Roboters oder der Steuerung
(Beschreibung aus der grafischen Konfiguration)
- %3 betroffene Sequenz-Nummer

Erkannt von

Störung im Antriebsverstärker einer Roboter- bzw. Turmsteuerung (vgl. Parameter 2 (%2) in der Meldung im AMU LOG Control Center).

Mögliche Ursachen

Eine der Achsen 7 bis 12

- ist mechanisch schwergängig,
- hatte einen Crash,
- oder hat Probleme mit der Motoransteuerung.

Recovery Maßnahmen

- Ermitteln Sie die fehlerhafte Achse mit dem PHG
- Überprüfen Sie die mechanische Leichtgängigkeit der Achse
- Überprüfen Sie die Antriebsverstärker-Parameter der Achse
- Kontrollieren Sie das Motorkabel der Achse
- Tauschen Sie den Antriebsverstärker
- Tauschen Sie den Motor

5.1.81 Meldung 0081

Antriebsverstärker Achse 1 bis 12 hat keinen Sollwert

Host Fehlernummer im ABBA/1 Format

keine Meldung an den Host

Meldung im AMU LOG Control Center

%1 Controller %2 %3 CAN error (no must value [0416 - 0427]). <00081>

- %1 Kategorie der Meldung
(INFORMATION:, WARNING:, STATUS: oder ERROR:)
- %2 Name des Roboters oder der Steuerung
(Beschreibung aus der grafischen Konfiguration)
- %3 betroffene Sequenz-Nummer

Erkannt von

Störung im Antriebsverstärker einer Roboter- bzw. Turmsteuerung (vgl. Parameter 2 (%2) in der Meldung im AMU LOG Control Center).

Mögliche Ursachen

Innerhalb von 2 ms nach einem Synchronisierungs-Vorgang wird kein Sollwert-Telegramm empfangen.

- Es liegt ein Kommunikationsfehler zwischen der Steuerung und dem Antriebsverstärker vor.
- Zu hohe Laufzeiten in der rho3 (bei mehr als 6 Achsen muß eine CP-Karte mit 30 MHz Prozessor eingesetzt werden).

Recovery Maßnahmen

- Ermitteln Sie die fehlerhafte Achse mit dem PHG
- Überprüfen Sie das CAN-Bus-Kabel zwischen NC-SPS/IO-Karte und dem Antriebsverstärker-Rack
- Überprüfen Sie die Antriebsverstärker-Parameter der Achse
- Kontrollieren Sie die Maschinenparameter in der CP/MEM-Karte
- Tauschen Sie den Antriebsverstärker
- Tauschen Sie die CP/MEM-Karte
- Tauschen Sie das Netzteil 160

5.1.82 Meldung 0082

Antriebsverstärker Achse 1 bis 12 hat keinen Istwert

Host Fehlernummer im ABBA/1 Format

keine Meldung an den Host

Meldung im AMU LOG Control Center

%1 Controller %2 %3 CAN error (no is value [0432 - 0443]). <00082>

- %1 Kategorie der Meldung
(INFORMATION:, WARNING:, STATUS: oder ERROR:)
- %2 Name des Roboters oder der Steuerung
(Beschreibung aus der grafischen Konfiguration)
- %3 betroffene Sequenz-Nummer

Erkannt von

Störung im Antriebsverstärker einer Roboter- bzw. Turmsteuerung (vgl. Parameter 2 (%2) in der Meldung im AMU LOG Control Center).

Mögliche Ursachen

Das Istwert-Telegramm kann vom Antrieb nicht gesendet werden.

- Es liegt ein Kommunikationsfehler zwischen der Steuerung und dem Antriebsverstärker vor.
- Der Antriebsverstärker ist defekt.

Recovery Maßnahmen

- Ermitteln Sie die fehlerhafte Achse mit dem PHG
- Überprüfen Sie die Antriebsverstärker-Parameter der Achse
- Tauschen Sie den Antriebsverstärker
- Tauschen Sie das Netzteil 160

5.1.83 Meldung 0083

Verfahrensgrenze Achse 1

Host Fehlernummer im ABBA/1 Format

keine Meldung an den Host

Meldung im AMU LOG Control Center

%1 Controller %2 %3 CAN error (motion limit axis 1 [0448]). <00083>

- %1 Kategorie der Meldung
(INFORMATION:, WARNING:, STATUS: oder ERROR:)
- %2 Name des Roboters oder der Steuerung
(Beschreibung aus der grafischen Konfiguration)
- %3 betroffene Sequenz-Nummer

Erkannt von

Störung im Antriebsverstärker einer Roboter- bzw. Turmsteuerung (vgl. Parameter 2 (%2) in der Meldung im AMU LOG Control Center).

Mögliche Ursachen

Die Achse 1 ist auf den in den Antriebsverstärker-Parametern eingestellten Wert gefahren.

Recovery Maßnahmen

- Überprüfen Sie die Parameter des Antriebsverstärkers Achse 1
- Kontrollieren Sie die Software-Version (EPROM) in dem Antriebsverstärker

Hinweis

Diese Fehlernummer wird nur bis zur Version TO04 des Steuerungs-Betriebssystems verwendet.

5.1.84 Meldung 0084

Verfahrensgrenze Achse 2

Host Fehlernummer im ABBA/1 Format

keine Meldung an den Host

Meldung im AMU LOG Control Center

%1 Controller %2 %3 CAN error (motion limit axis 2 [0449]). <00084>

- %1 Kategorie der Meldung
(INFORMATION:, WARNING:, STATUS: oder ERROR:)
- %2 Name des Roboters oder der Steuerung
(Beschreibung aus der grafischen Konfiguration)
- %3 betroffene Sequenz-Nummer

Erkannt von

Störung im Antriebsverstärker einer Roboter- bzw. Turmsteuerung (vgl. Parameter 2 (%2) in der Meldung im AMU LOG Control Center).

Mögliche Ursachen

Die Achse 2 ist auf den in den Antriebsverstärker-Parametern eingestellten Wert gefahren.

Recovery Maßnahmen

- Überprüfen Sie die Parameter des Antriebsverstärkers Achse 2
- Kontrollieren Sie die Software-Version (EPROM) in dem Antriebsverstärker

Hinweis

Diese Fehlernummer wird nur bis zur Version TO04 des Steuerungs-Betriebssystems verwendet.

5.1.85 Meldung 0085

Verfahrensgrenze Achse 3

Host Fehlernummer im ABBA/1 Format

keine Meldung an den Host

Meldung im AMU LOG Control Center

%1 Controller %2 %3 CAN error (motion limit axis 3 [0450]). <00085>

- %1 Kategorie der Meldung
(INFORMATION:, WARNING:, STATUS: oder ERROR:)
- %2 Name des Roboters oder der Steuerung
(Beschreibung aus der grafischen Konfiguration)
- %3 betroffene Sequenz-Nummer

Erkannt von

Störung im Antriebsverstärker einer Roboter- bzw. Turmsteuerung (vgl. Parameter 2 (%2) in der Meldung im AMU LOG Control Center).

Mögliche Ursachen

Die Achse 3 ist auf den in den Antriebsverstärker-Parametern eingestellten Wert gefahren.

Recovery Maßnahmen

- Überprüfen Sie die Parameter des Antriebsverstärkers Achse 3
- Kontrollieren Sie die Software-Version (EPROM) in dem Antriebsverstärker

Hinweis

Diese Fehlernummer wird nur bis zur Version TO04 des Steuerungs-Betriebssystems verwendet.

5.1.86 Meldung 0086

Verfahrensgrenze Achse 4

Host Fehlernummer im ABBA/1 Format

keine Meldung an den Host

Meldung im AMU LOG Control Center

%1 Controller %2 %3 CAN error (motion limit axis 4 [0451]). <00086>

- %1 Kategorie der Meldung
(INFORMATION:, WARNING:, STATUS: oder ERROR:)
- %2 Name des Roboters oder der Steuerung
(Beschreibung aus der grafischen Konfiguration)
- %3 betroffene Sequenz-Nummer

Erkannt von

Störung im Antriebsverstärker einer Roboter- bzw. Turmsteuerung (vgl. Parameter 2 (%2) in der Meldung im AMU LOG Control Center).

Mögliche Ursachen

Die Achse 4 ist auf den in den Antriebsverstärker-Parametern eingestellten Wert gefahren.

Recovery Maßnahmen

- Überprüfen Sie die Parameter des Antriebsverstärkers Achse 4
- Kontrollieren Sie die Software-Version (EPROM) in dem Antriebsverstärker

Hinweis

Diese Fehlernummer wird nur bis zur Version TO04 des Steuerungs-Betriebssystems verwendet.

5.1.87 Meldung 0087

Verfahrensgrenze Achse 5

Host Fehlernummer im ABBA/1 Format

keine Meldung an den Host

Meldung im AMU LOG Control Center

%1 Controller %2 %3 CAN error (motion limit axis 5 [0452]). <00087>

- %1 Kategorie der Meldung
(INFORMATION:, WARNING:, STATUS: oder ERROR:)
- %2 Name des Roboters oder der Steuerung
(Beschreibung aus der grafischen Konfiguration)
- %3 betroffene Sequenz-Nummer

Erkannt von

Störung im Antriebsverstärker einer Roboter- bzw. Turmsteuerung (vgl. Parameter 2 (%2) in der Meldung im AMU LOG Control Center).

Mögliche Ursachen

Die Achse 5 ist auf den in den Antriebsverstärker-Parametern eingestellten Wert gefahren.

Recovery Maßnahmen

- Überprüfen Sie die Parameter des Antriebsverstärkers Achse 5
- Kontrollieren Sie die Software-Version (EPROM) in dem Antriebsverstärker

Hinweis

Diese Fehlernummer wird nur bis zur Version TO04 des Steuerungs-Betriebssystems verwendet.

5.1.88 Meldung 0088

Verfahrensgrenze Achse 6

Host Fehlernummer im ABBA/1 Format

keine Meldung an den Host

Meldung im AMU LOG Control Center

%1 Controller %2 %3 CAN error (motion limit axis 6 [0453]). <00088>

- %1 Kategorie der Meldung
(INFORMATION:, WARNING:, STATUS: oder ERROR:)
- %2 Name des Roboters oder der Steuerung
(Beschreibung aus der grafischen Konfiguration)
- %3 betroffene Sequenz-Nummer

Erkannt von

Störung im Antriebsverstärker einer Roboter- bzw. Turmsteuerung (vgl. Parameter 2 (%2) in der Meldung im AMU LOG Control Center).

Mögliche Ursachen

Die Achse 6 ist auf den in den Antriebsverstärker-Parametern eingestellten Wert gefahren.

Recovery Maßnahmen

- Überprüfen Sie die Parameter des Antriebsverstärkers Achse 6
- Kontrollieren Sie die Software-Version (EPROM) in dem Antriebsverstärker

Hinweis

Diese Fehlernummer wird nur bis zur Version TO04 des Steuerungs-Betriebssystems verwendet.

5.1.89 Meldung 0089

Verfahrensgrenze Achse 7 bis 12

Host Fehlernummer im ABBA/1 Format

keine Meldung an den Host

Meldung im AMU LOG Control Center

%1 Controller %2 %3 CAN error (motion limit [0448 - 0459]). <00089>

- %1 Kategorie der Meldung
(INFORMATION:, WARNING:, STATUS: oder ERROR:)
- %2 Name des Roboters oder der Steuerung
(Beschreibung aus der grafischen Konfiguration)
- %3 betroffene Sequenz-Nummer

Erkannt von

Störung im Antriebsverstärker einer Roboter- bzw. Turmsteuerung (vgl. Parameter 2 (%2) in der Meldung im AMU LOG Control Center).

Mögliche Ursachen

Eine der Achsen 7 bis 12 ist auf den in den Antriebsverstärker-Parametern eingestellten Wert gefahren.

Recovery Maßnahmen

- Ermitteln Sie die fehlerhafte Achse mit dem PHG
- Überprüfen Sie die Parameter des Antriebsverstärkers Achse
- Kontrollieren Sie die Software-Version (EPROM) in dem Antriebsverstärker

Hinweis

Diese Fehlernummer wird nur bis zur Version TO04 des Steuerungs-Betriebssystems verwendet.

5.1.90 Meldung 0090

CAN Nachlauffehler Achse 1

Host Fehlernummer im ABBA/1 Format

keine Meldung an den Host

Meldung im AMU LOG Control Center

%1 Controller %2 %3 CAN error (motion offset axis 1 [0464]). <00090>

- %1 Kategorie der Meldung
(INFORMATION:, WARNING:, STATUS: oder ERROR:)
- %2 Name des Roboters oder der Steuerung
(Beschreibung aus der grafischen Konfiguration)
- %3 betroffene Sequenz-Nummer

Erkannt von

Störung im Antriebsverstärker einer Roboter- bzw. Turmsteuerung (vgl. Parameter 2 (%2) in der Meldung im AMU LOG Control Center).

Mögliche Ursachen

Die dynamische Nachlauf-Überwachung des Antriebes hat angesprochen. Die Achse 1 erreicht nicht die Zielposition, wegen

- Schwergängigkeit der Achse 1 oder
- Crash bzw. Probleme mit der Motoransteuerung der Achse 1.

Recovery Maßnahmen

- Überprüfen Sie die mechanische Leichtgängigkeit der Achse
- Überprüfen Sie die Antriebsverstärker-Parameter der Achse
- Kontrollieren Sie die Maschinenparameter in der CP/MEM-Karte
- Tauschen Sie den Antriebsverstärker
- Tauschen Sie den Motor

5.1.91 Meldung 0091

CAN Nachlauffehler Achse 2

Host Fehlernummer im ABBA/1 Format

keine Meldung an den Host

Meldung im AMU LOG Control Center

%1 Controller %2 %3 CAN error (motion offset axis 2 [0465]). <00091>

- %1 Kategorie der Meldung
(INFORMATION:, WARNING:, STATUS: oder ERROR:)
- %2 Name des Roboters oder der Steuerung
(Beschreibung aus der grafischen Konfiguration)
- %3 betroffene Sequenz-Nummer

Erkannt von

Störung im Antriebsverstärker einer Roboter- bzw. Turmsteuerung (vgl. Parameter 2 (%2) in der Meldung im AMU LOG Control Center).

Mögliche Ursachen

Die dynamische Nachlauf-Überwachung des Antriebes hat angesprochen. Die Achse 2 erreicht nicht die Zielposition, wegen

- Schwergängigkeit der Achse 2 oder
- Crash bzw. Probleme mit der Motoransteuerung der Achse 2.

Recovery Maßnahmen

- Überprüfen Sie die mechanische Leichtgängigkeit der Achse
- Überprüfen Sie die Antriebsverstärker-Parameter der Achse
- Kontrollieren Sie die Maschinenparameter in der CP/MEM-Karte
- Tauschen Sie den Antriebsverstärker
- Tauschen Sie den Motor

5.1.92 Meldung 0092

CAN Nachlauffehler Achse 3

Host Fehlernummer im ABBA/1 Format

keine Meldung an den Host

Meldung im AMU LOG Control Center

%1 Controller %2 %3 CAN error (motion offset axis 3 [0466]). <00092>

- %1 Kategorie der Meldung
(INFORMATION:, WARNING:, STATUS: oder ERROR:)
- %2 Name des Roboters oder der Steuerung
(Beschreibung aus der grafischen Konfiguration)
- %3 betroffene Sequenz-Nummer

Erkannt von

Störung im Antriebsverstärker einer Roboter- bzw. Turmsteuerung (vgl. Parameter 2 (%2) in der Meldung im AMU LOG Control Center).

Mögliche Ursachen

Die dynamische Nachlauf-Überwachung des Antriebes hat angesprochen. Die Achse 3 erreicht nicht die Zielposition, wegen

- Schwergängigkeit der Achse 3 oder
- Crash bzw. Probleme mit der Motoransteuerung der Achse 3.

Recovery Maßnahmen

- Überprüfen Sie die mechanische Leichtgängigkeit der Achse
- Überprüfen Sie die Antriebsverstärker-Parameter der Achse
- Kontrollieren Sie die Maschinenparameter in der CP/MEM-Karte
- Tauschen Sie den Antriebsverstärker
- Tauschen Sie den Motor

5.1.93 Meldung 0093

CAN Nachlauffehler Achse 4

Host Fehlernummer im ABBA/1 Format

keine Meldung an den Host

Meldung im AMU LOG Control Center

%1 Controller %2 %3 CAN error (motion offset axis 4 [0467]). <00093>

- %1 Kategorie der Meldung
(INFORMATION:, WARNING:, STATUS: oder ERROR:)
- %2 Name des Roboters oder der Steuerung
(Beschreibung aus der grafischen Konfiguration)
- %3 betroffene Sequenz-Nummer

Erkannt von

Störung im Antriebsverstärker einer Roboter- bzw. Turmsteuerung (vgl. Parameter 2 (%2) in der Meldung im AMU LOG Control Center).

Mögliche Ursachen

Die dynamische Nachlauf-Überwachung des Antriebes hat angesprochen. Die Achse 4 erreicht nicht die Zielposition, wegen

- Schwergängigkeit der Achse 4 oder
- Crash bzw. Probleme mit der Motoransteuerung der Achse 4.

Recovery Maßnahmen

- Überprüfen Sie die mechanische Leichtgängigkeit der Achse
- Überprüfen Sie die Antriebsverstärker-Parameter der Achse
- Kontrollieren Sie die Maschinenparameter in der CP/MEM-Karte
- Tauschen Sie den Antriebsverstärker
- Tauschen Sie den Motor

5.1.94 Meldung 0094

CAN Nachlauffehler Achse 5

Host Fehlernummer im ABBA/1 Format

keine Meldung an den Host

Meldung im AMU LOG Control Center

%1 Controller %2 %3 CAN error (motion offset axis 5 [0468]). <00094>

- %1 Kategorie der Meldung
(INFORMATION:, WARNING:, STATUS: oder ERROR:)
- %2 Name des Roboters oder der Steuerung
(Beschreibung aus der grafischen Konfiguration)
- %3 betroffene Sequenz-Nummer

Erkannt von

Störung im Antriebsverstärker einer Roboter- bzw. Turmsteuerung (vgl. Parameter 2 (%2) in der Meldung im AMU LOG Control Center).

Mögliche Ursachen

Die dynamische Nachlauf-Überwachung des Antriebes hat angesprochen. Die Achse 5 erreicht nicht die Zielposition, wegen

- Schwergängigkeit der Achse 5 oder
- Crash bzw. Probleme mit der Motoransteuerung der Achse 5.

Recovery Maßnahmen

- Überprüfen Sie die mechanische Leichtgängigkeit der Achse
- Überprüfen Sie die Antriebsverstärker-Parameter der Achse
- Kontrollieren Sie die Maschinenparameter in der CP/MEM-Karte
- Tauschen Sie den Antriebsverstärker
- Tauschen Sie den Motor

5.1.95 Meldung 0095

CAN Nachlauffehler Achse 6

Host Fehlernummer im ABBA/1 Format

keine Meldung an den Host

Meldung im AMU LOG Control Center

%1 Controller %2 %3 CAN error (motion offset axis 6 [0469]). <00095>

- %1 Kategorie der Meldung
(INFORMATION:, WARNING:, STATUS: oder ERROR:)
- %2 Name des Roboters oder der Steuerung
(Beschreibung aus der grafischen Konfiguration)
- %3 betroffene Sequenz-Nummer

Erkannt von

Störung im Antriebsverstärker einer Roboter- bzw. Turmsteuerung (vgl. Parameter 2 (%2) in der Meldung im AMU LOG Control Center).

Mögliche Ursachen

Die dynamische Nachlauf-Überwachung des Antriebes hat angesprochen. Die Achse 6 erreicht nicht die Zielposition, wegen

- Schwergängigkeit der Achse 6 oder
- Crash bzw. Probleme mit der Motoransteuerung der Achse 6.

Recovery Maßnahmen

- Überprüfen Sie die mechanische Leichtgängigkeit der Achse
- Überprüfen Sie die Antriebsverstärker-Parameter der Achse
- Kontrollieren Sie die Maschinenparameter in der CP/MEM-Karte
- Tauschen Sie den Antriebsverstärker
- Tauschen Sie den Motor

5.1.96 Meldung 0096

CAN Nachlauffehler Achse 7 bis 12

Host Fehlernummer im ABBA/1 Format

keine Meldung an den Host

Meldung im AMU LOG Control Center

%1 Controller %2 %3 CAN error (motion offset [0464 - 0475]). <00096>

- %1 Kategorie der Meldung
(INFORMATION:, WARNING:, STATUS: oder ERROR:)
- %2 Name des Roboters oder der Steuerung
(Beschreibung aus der grafischen Konfiguration)
- %3 betroffene Sequenz-Nummer

Erkannt von

Störung im Antriebsverstärker einer Roboter- bzw. Turmsteuerung (vgl. Parameter 2 (%2) in der Meldung im AMU LOG Control Center).

Mögliche Ursachen

Die dynamische Nachlauf-Überwachung des Antriebes hat angesprochen. Eine der Achsen 7 bis 12 erreicht nicht die Zielposition, wegen

- Schwergängigkeit der Achse oder
- Crash bzw. Probleme mit der Motoransteuerung der Achse.

Recovery Maßnahmen

- Ermitteln Sie die fehlerhafte Achse mit dem PHG
- Überprüfen Sie die mechanische Leichtgängigkeit der Achse
- Überprüfen Sie die Antriebsverstärker-Parameter der Achse
- Kontrollieren Sie die Maschinenparameter in der CP/MEM-Karte
- Tauschen Sie den Antriebsverstärker
- Tauschen Sie den Motor

5.1.97 Meldung 0097

Globaler CAN-Fehler Achse 1 bis 12

Host Fehlernummer im ABBA/1 Format

keine Meldung an den Host

Meldung im AMU LOG Control Center

%1 Controller %2 %3 CAN error (global CAN error [0496 - 0507]). <00097>

- %1 Kategorie der Meldung
(INFORMATION:, WARNING:, STATUS: oder ERROR:)
- %2 Name des Roboters oder der Steuerung
(Beschreibung aus der grafischen Konfiguration)
- %3 betroffene Sequenz-Nummer

Erkannt von

Störung im Antriebsverstärker einer Roboter- bzw. Turmsteuerung (vgl. Parameter 2 (%2) in der Meldung im AMU LOG Control Center).

Mögliche Ursachen

Das Logikmodul des Antriebsverstärker hat einen Zustand erkannt, der die Freigabe des Antriebes verhindert. Dieser Zustand wird durch weitere Meldungen näher spezifiziert.

Recovery Maßnahmen

- Suchen Sie in der AMU-Logdatei nach weiteren CAN Fehlermeldungen.
- Ermitteln Sie die fehlerhafte Achse mit dem PHG

5.1.98 Meldung 0098

reserviert für AML/J

5.1.99 Meldung 0099

Allgemeine Sammel-Fehlernummer für Störungen in den Antriebsverstärkern.

Host Fehlernummer im ABBA/1 Format

keine Meldung an den Host

Meldung im AMU LOG Control Center

%1 Controller %2 %3 CAN error [0256 - 0511]. <00099>

- %1 Kategorie der Meldung
(INFORMATION:, WARNING:, STATUS: oder ERROR:)
- %2 Name des Roboters oder der Steuerung
(Beschreibung aus der grafischen Konfiguration)
- %3 betroffene Sequenz-Nummer

Erkannt von

Störung im Antriebsverstärker einer Roboter- bzw. Turmsteuerung (vgl. Parameter 2 (%2) in der Meldung im AMU LOG Control Center).

Mögliche Ursachen

Diese Fehlermeldung wird als Sammel-Fehlernummer für sehr selten auftretende Antriebsverstärker-Fehler verwendet. Die Ursachen können verschieden sein.

Recovery Maßnahmen

- Ermitteln Sie die Fehlerursache mit dem PHG
- Starten Sie die Steuerung neu
- Tritt der Fehler wiederholt auf, dann verständigen Sie den Customer Help Desk von ADIC/GRAU Storage Systems.
- Weitergehende Hilfe ( Dokumentation „rho3 Signalbeschreibung und Fehlermeldungen“)

5.1.100 Meldung 0100

Sammel-Fehlernummer für Meßsystem-Fehler

Host Fehlernummer im ABBA/1 Format

N016 Roboter Fehler (EXCP-AUS 5001)

Meldung im AMU LOG Control Center

%1 Controller %2 %3 measuring system error ([0512 - 0767]). <00100>

- %1 Kategorie der Meldung
 (INFORMATION:, WARNING:, STATUS: oder ERROR:)
- %2 Name des Roboters oder der Steuerung
 (Beschreibung aus der grafischen Konfiguration)
- %3 betroffene Sequenz-Nummer

Erkannt von

Roboter- bzw. Turmsteuerung (vgl. Parameter 2 (%2) in der Meldung im AMU LOG Control Center).

Mögliche Ursachen

Diese Fehlernummer wird als Sammel-Fehlernummer für sehr selten auftretende Meßsystem-Fehler verwendet. Die Ursachen können verschieden sein.

Recovery Maßnahmen

- Ermitteln Sie die Fehlerursache mit dem PHG
- Starten Sie die Steuerung neu
- Tritt der Fehler wiederholt auf, dann verständigen Sie den Customer Help Desk von ADIC/GRAU Storage Systems.
- Weitergehende Hilfe ( Dokumentation „rho3 Signalbeschreibung und Fehlermeldungen“)

5.1.101 Meldung 0101

reserviert

5.1.102 Meldung 0102

NOT-AUS Eingang nicht gesetzt

Host Fehlernummer im ABBA/1 Format

N016 Roboter Fehler (EXCP-AUS 5001)

Meldung im AMU LOG Control Center

%1 Controller %2 %3 emergency stop [0528]). <00102>

- %1 Kategorie der Meldung
 (INFORMATION:, WARNING:, STATUS: oder ERROR:)
- %2 Name des Roboters oder der Steuerung
 (Beschreibung aus der grafischen Konfiguration)
- %3 betroffene Sequenz-Nummer

Erkannt von

Roboter- bzw. Turmsteuerung (vgl. Parameter 2 (%2) in der Meldung im AMU LOG Control Center).

Mögliche Ursachen

Das Signal E0.5 ist in der rho Steuerung nicht gesetzt, weil

- der NOT-AUS Kreis unterbrochen wurde,
- das Netzteil 160 kein Freigabesignal setzt
- <Steuerung AUS> betätigt wurde oder
- die Eingangskarte defekt ist.

Recovery Maßnahmen

- Kontrollieren Sie den NOT-AUS Kreis,
- Schalten Sie die Steuerung ein
- Kontrollieren Sie das Freigabe-Signal des Netzteils 160
- Tauschen Sie die Eingangskarte

5.1.103 Meldung 0103

CAN Alarm Achse 1

Host Fehlernummer im ABBA/1 Format

keine Meldung an den Host

Meldung im AMU LOG Control Center

*%1 Controller %2 %3 measuring system error (CAN alarm axis 1 [0512]).
<00103>*

- %1 Kategorie der Meldung
(INFORMATION:, WARNING:, STATUS: oder ERROR:)
- %2 Name des Roboters oder der Steuerung
(Beschreibung aus der grafischen Konfiguration)
- %3 betroffene Sequenz-Nummer

Erkannt von

Störung im Antriebsverstärker einer Roboter- bzw. Turmsteuerung (vgl. Parameter 2 (%2) in der Meldung im AMU LOG Control Center).

Mögliche Ursachen

Kommunikationsfehler zwischen Steuerung und Antriebsverstärker, weil

- die CAN-Bus-Verbindung unterbrochen ist,
- die Abtastzeiten (clock time) von Steuerung und Antriebsverstärker nicht überein stimmen oder
- oder der Antriebsverstärker defekt ist.

Recovery Maßnahmen

- Überprüfen Sie die Antriebsverstärker-Parameter der Achse 1
- Kontrollieren Sie die Maschinenparameter in der CP/MEM-Karte
- Überprüfen Sie das CAN-Bus-Kabel zwischen NC-SPS/IO-Karte und dem Antriebsverstärker-Rack
- Tauschen Sie den Antriebsverstärker

5.1.104 Meldung 0104

CAN Alarm Achse 2

Host Fehlernummer im ABBA/1 Format

keine Meldung an den Host

Meldung im AMU LOG Control Center

*%1 Controller %2 %3 measuring system error (CAN alarm axis 2 [0513]).
<00104>*

- %1 Kategorie der Meldung
(INFORMATION:, WARNING:, STATUS: oder ERROR:)
- %2 Name des Roboters oder der Steuerung
(Beschreibung aus der grafischen Konfiguration)
- %3 betroffene Sequenz-Nummer

Erkannt von

Störung im Antriebsverstärker einer Roboter- bzw. Turmsteuerung (vgl. Parameter 2 (%2) in der Meldung im AMU LOG Control Center).

Mögliche Ursachen

Kommunikationsfehler zwischen Steuerung und Antriebsverstärker, weil

- die CAN-Bus-Verbindung unterbrochen ist,
- die Abtastzeiten (clock time) von Steuerung und Antriebsverstärker nicht überein stimmen oder
- oder der Antriebsverstärker defekt ist.

Recovery Maßnahmen

- Überprüfen Sie die Antriebsverstärker-Parameter der Achse 2
- Kontrollieren Sie die Maschinenparameter in der CP/MEM-Karte
- Überprüfen Sie das CAN-Bus-Kabel zwischen NC-SPS/IO-Karte und dem Antriebsverstärker-Rack
- Tauschen Sie den Antriebsverstärker

5.1.105 Meldung 0105

CAN Alarm Achse 3

Host Fehlernummer im ABBA/1 Format

keine Meldung an den Host

Meldung im AMU LOG Control Center

*%1 Controller %2 %3 measuring system error (CAN alarm axis 3 [0514]).
<00105>*

- %1 Kategorie der Meldung
(INFORMATION:, WARNING:, STATUS: oder ERROR:)
- %2 Name des Roboters oder der Steuerung
(Beschreibung aus der grafischen Konfiguration)
- %3 betroffene Sequenz-Nummer

Erkannt von

Störung im Antriebsverstärker einer Roboter- bzw. Turmsteuerung (vgl. Parameter 2 (%2) in der Meldung im AMU LOG Control Center).

Mögliche Ursachen

Kommunikationsfehler zwischen Steuerung und Antriebsverstärker, weil

- die CAN-Bus-Verbindung unterbrochen ist,
- die Abtastzeiten (clock time) von Steuerung und Antriebsverstärker nicht überein stimmen oder
- oder der Antriebsverstärker defekt ist.

Recovery Maßnahmen

- Überprüfen Sie die Antriebsverstärker-Parameter der Achse 3
- Kontrollieren Sie die Maschinenparameter in der CP/MEM-Karte
- Überprüfen Sie das CAN-Bus-Kabel zwischen NC-SPS/IO-Karte und dem Antriebsverstärker-Rack
- Tauschen Sie den Antriebsverstärker

5.1.106 Meldung 0106

CAN Alarm Achse 4

Host Fehlernummer im ABBA/1 Format

keine Meldung an den Host

Meldung im AMU LOG Control Center

*%1 Controller %2 %3 measuring system error (CAN alarm axis 4 [0515]).
<00106>*

- %1 Kategorie der Meldung
(INFORMATION:, WARNING:, STATUS: oder ERROR:)
- %2 Name des Roboters oder der Steuerung
(Beschreibung aus der grafischen Konfiguration)
- %3 betroffene Sequenz-Nummer

Erkannt von

Störung im Antriebsverstärker einer Roboter- bzw. Turmsteuerung (vgl. Parameter 2 (%2) in der Meldung im AMU LOG Control Center).

Mögliche Ursachen

Kommunikationsfehler zwischen Steuerung und Antriebsverstärker, weil

- die CAN-Bus-Verbindung unterbrochen ist,
- die Abtastzeiten (clock time) von Steuerung und Antriebsverstärker nicht überein stimmen oder
- oder der Antriebsverstärker defekt ist.

Recovery Maßnahmen

- Überprüfen Sie die Antriebsverstärker-Parameter der Achse 4
- Kontrollieren Sie die Maschinenparameter in der CP/MEM-Karte
- Überprüfen Sie das CAN-Bus-Kabel zwischen NC-SPS/IO-Karte und dem Antriebsverstärker-Rack
- Tauschen Sie den Antriebsverstärker

5.1.107 Meldung 0107

CAN Alarm Achse 5

Host Fehlernummer im ABBA/1 Format

keine Meldung an den Host

Meldung im AMU LOG Control Center

*%1 Controller %2 %3 measuring system error (CAN alarm axis 5 [0516]).
<00107>*

- %1 Kategorie der Meldung
(INFORMATION:, WARNING:, STATUS: oder ERROR:)
- %2 Name des Roboters oder der Steuerung
(Beschreibung aus der grafischen Konfiguration)
- %3 betroffene Sequenz-Nummer

Erkannt von

Störung im Antriebsverstärker einer Roboter- bzw. Turmsteuerung (vgl. Parameter 2 (%2) in der Meldung im AMU LOG Control Center).

Mögliche Ursachen

Kommunikationsfehler zwischen Steuerung und Antriebsverstärker, weil

- die CAN-Bus-Verbindung unterbrochen ist,
- die Abtastzeiten (clock time) von Steuerung und Antriebsverstärker nicht überein stimmen oder
- oder der Antriebsverstärker defekt ist.

Recovery Maßnahmen

- Überprüfen Sie die Antriebsverstärker-Parameter der Achse 5
- Kontrollieren Sie die Maschinenparameter in der CP/MEM-Karte
- Überprüfen Sie das CAN-Bus-Kabel zwischen NC-SPS/IO-Karte und dem Antriebsverstärker-Rack
- Tauschen Sie den Antriebsverstärker

5.1.108 Meldung 0108

CAN Alarm Achse 6

Host Fehlernummer im ABBA/1 Format

keine Meldung an den Host

Meldung im AMU LOG Control Center

*%1 Controller %2 %3 measuring system error (CAN alarm axis 6 [0517]).
<00108>*

- %1 Kategorie der Meldung
(INFORMATION:, WARNING:, STATUS: oder ERROR:)
- %2 Name des Roboters oder der Steuerung
(Beschreibung aus der grafischen Konfiguration)
- %3 betroffene Sequenz-Nummer

Erkannt von

Störung im Antriebsverstärker einer Roboter- bzw. Turmsteuerung (vgl. Parameter 2 (%2) in der Meldung im AMU LOG Control Center).

Mögliche Ursachen

Kommunikationsfehler zwischen Steuerung und Antriebsverstärker, weil

- die CAN-Bus-Verbindung unterbrochen ist,
- die Abtastzeiten (clock time) von Steuerung und Antriebsverstärker nicht überein stimmen oder
- oder der Antriebsverstärker defekt ist.

Recovery Maßnahmen

- Überprüfen Sie die Antriebsverstärker-Parameter der Achse 6
- Kontrollieren Sie die Maschinenparameter in der CP/MEM-Karte
- Überprüfen Sie das CAN-Bus-Kabel zwischen NC-SPS/IO-Karte und dem Antriebsverstärker-Rack
- Tauschen Sie den Antriebsverstärker

5.1.109 Meldung 0109

CAN Alarm Achse 7 bis 12

Host Fehlernummer im ABBA/1 Format

keine Meldung an den Host

Meldung im AMU LOG Control Center

*%1 Controller %2 %3 measuring system error (CAN alarm [0512 - 0523]).
<00109>*

- %1 Kategorie der Meldung
(INFORMATION:, WARNING:, STATUS: oder ERROR:)
- %2 Name des Roboters oder der Steuerung
(Beschreibung aus der grafischen Konfiguration)
- %3 betroffene Sequenz-Nummer

Erkannt von

Störung im Antriebsverstärker einer Roboter- bzw. Turmsteuerung (vgl. Parameter 2 (%2) in der Meldung im AMU LOG Control Center).

Mögliche Ursachen

Kommunikationsfehler zwischen Steuerung und Antriebsverstärker, weil

- die CAN-Bus-Verbindung unterbrochen ist,
- die Abtastzeiten (clock time) von Steuerung und Antriebsverstärker nicht überein stimmen oder
- oder der Antriebsverstärker defekt ist.

Recovery Maßnahmen

- Ermitteln Sie die fehlerhafte Achse mit dem PHG und dem Programm BOSCHTRM.EXE
- Überprüfen Sie die Antriebsverstärker-Parameter der Achse
- Kontrollieren Sie die Maschinenparameter in der CP/MEM-Karte
- Überprüfen Sie das CAN-Bus-Kabel zwischen NC-SPS/IO-Karte und dem Antriebsverstärker-Rack
- Tauschen Sie den Antriebsverstärker

5.1.110 Meldung 0110

reserviert

5.1.111 Meldung 0111

reserviert

5.1.112 Meldung 0112

reserviert

5.1.113 Meldung 0113

Sammel-Fehlernummer für Störungen des Prozessors oder des Meßsystems

Host Fehlernummer im ABBA/1 Format

keine Meldung an den Host

Meldung im AMU LOG Control Center

%1 Controller %2 %3 measuring system error ([0512 - 0767]). <00113>

- %1 Kategorie der Meldung
(INFORMATION:, WARNING:, STATUS: oder ERROR:)
- %2 Name des Roboters oder der Steuerung
(Beschreibung aus der grafischen Konfiguration)
- %3 betroffene Sequenz-Nummer

Erkannt von

Roboter- bzw. Turmsteuerung (vgl. Parameter 2 (%2) in der Meldung im AMU LOG Control Center).

Mögliche Ursachen

Diese Fehlernummer wird als Sammel-Fehlernummer für sehr selten auftretende Störungen des Prozessors oder des Meßsystems verwendet (Fehler rho-Steuerung 512 bis 599). Die Ursachen können sein:

- Defekte CP/MEM-Karte
- Defekte NC/SPS-IO-Karte
- Fehler im Betriebssystem
- Fehler im Anwendungsprogramm
- Falsche Maschinenparameter

Recovery Maßnahmen

- Ermitteln Sie die Fehlerursache mit dem PHG
- Weitergehende Hilfe ( Dokumentation „rho3 Signalbeschreibung und Fehlermeldungen“)
- Tritt der Fehler wiederholt auf, dann verständigen Sie den Customer Help Desk von ADIC/GRAU Storage Systems.

5.1.114 Meldung 0114

Maximale Achsgeschwindigkeit überschritten Achse 1

Host Fehlernummer im ABBA/1 Format

keine Meldung an den Host

Meldung im AMU LOG Control Center

%1 Controller %2 %3 measuring error (speed overrun axis 1 [0600]). <00114>

- %1 Kategorie der Meldung
(INFORMATION:, WARNING:, STATUS: oder ERROR:)
- %2 Name des Roboters oder der Steuerung
(Beschreibung aus der grafischen Konfiguration)
- %3 betroffene Sequenz-Nummer

Erkannt von

Roboter- bzw. Turmsteuerung (vgl. Parameter 2 (%2) in der Meldung im AMU LOG Control Center).

Mögliche Ursachen

Der Geschwindigkeits-Grenzwert für die Achse 1 (Maschinenparameter P103) wurde durch einen Fehler in der Steuerung überschritten.

Recovery Maßnahmen

- Überprüfen Sie den Maschinenparameter P103
- Tritt der Fehler wiederholt auf, dann verständigen Sie den Customer Help Desk von ADIC/GRAU Storage Systems.

5.1.115 Meldung 0115

Maximale Achsgeschwindigkeit überschritten Achse 2

Host Fehlernummer im ABBA/1 Format

keine Meldung an den Host

Meldung im AMU LOG Control Center

%1 Controller %2 %3 measuring error (speed overrun axis 2 [0601]). <00115>

- %1 Kategorie der Meldung
(INFORMATION:, WARNING:, STATUS: oder ERROR:)
- %2 Name des Roboters oder der Steuerung
(Beschreibung aus der grafischen Konfiguration)
- %3 betroffene Sequenz-Nummer

Erkannt von

Roboter- bzw. Turmsteuerung (vgl. Parameter 2 (%2) in der Meldung im AMU LOG Control Center).

Mögliche Ursachen

Der Geschwindigkeits-Grenzwert für die Achse 2 (Maschinenparameter P103) wurde durch einen Fehler in der Steuerung überschritten.

Recovery Maßnahmen

- Überprüfen Sie den Maschinenparameter P103
- Tritt der Fehler wiederholt auf, dann verständigen Sie den Customer Help Desk von ADIC/GRAU Storage Systems.

5.1.116 Meldung 0116

Maximale Achsgeschwindigkeit überschritten Achse 3

Host Fehlernummer im ABBA/1 Format

keine Meldung an den Host

Meldung im AMU LOG Control Center

%1 Controller %2 %3 measuring error (speed overrun axis 3 [0602]). <00116>

- %1 Kategorie der Meldung
(INFORMATION:, WARNING:, STATUS: oder ERROR:)
- %2 Name des Roboters oder der Steuerung
(Beschreibung aus der grafischen Konfiguration)
- %3 betroffene Sequenz-Nummer

Erkannt von

Roboter- bzw. Turmsteuerung (vgl. Parameter 2 (%2) in der Meldung im AMU LOG Control Center).

Mögliche Ursachen

Der Geschwindigkeits-Grenzwert für die Achse 3 (Maschinenparameter P103) wurde durch einen Fehler in der Steuerung überschritten.

Recovery Maßnahmen

- Überprüfen Sie den Maschinenparameter P103
- Tritt der Fehler wiederholt auf, dann verständigen Sie den Customer Help Desk von ADIC/GRAU Storage Systems.

5.1.117 Meldung 0117

Maximale Achsgeschwindigkeit überschritten Achse 4

Host Fehlernummer im ABBA/1 Format

keine Meldung an den Host

Meldung im AMU LOG Control Center

%1 Controller %2 %3 measuring error (speed overrun axis 4 [0603]). <00117>

- %1 Kategorie der Meldung
(INFORMATION:, WARNING:, STATUS: oder ERROR:)
- %2 Name des Roboters oder der Steuerung
(Beschreibung aus der grafischen Konfiguration)
- %3 betroffene Sequenz-Nummer

Erkannt von

Roboter- bzw. Turmsteuerung (vgl. Parameter 2 (%2) in der Meldung im AMU LOG Control Center).

Mögliche Ursachen

Der Geschwindigkeits-Grenzwert für die Achse 4 (Maschinenparameter P103) wurde durch einen Fehler in der Steuerung überschritten.

Recovery Maßnahmen

- Überprüfen Sie den Maschinenparameter P103
- Tritt der Fehler wiederholt auf, dann verständigen Sie den Customer Help Desk von ADIC/GRAU Storage Systems.

5.1.118 Meldung 0118

Maximale Achsgeschwindigkeit überschritten Achse 5

Host Fehlernummer im ABBA/1 Format

keine Meldung an den Host

Meldung im AMU LOG Control Center

%1 Controller %2 %3 measuring error (speed overrun axis 5 [0604]). <00118>

- %1 Kategorie der Meldung
(INFORMATION:, WARNING:, STATUS: oder ERROR:)
- %2 Name des Roboters oder der Steuerung
(Beschreibung aus der grafischen Konfiguration)
- %3 betroffene Sequenz-Nummer

Erkannt von

Roboter- bzw. Turmsteuerung (vgl. Parameter 2 (%2) in der Meldung im AMU LOG Control Center).

Mögliche Ursachen

Der Geschwindigkeits-Grenzwert für die Achse 5 (Maschinenparameter P103) wurde durch einen Fehler in der Steuerung überschritten.

Recovery Maßnahmen

- Überprüfen Sie den Maschinenparameter P103
- Tritt der Fehler wiederholt auf, dann verständigen Sie den Customer Help Desk von ADIC/GRAU Storage Systems.

5.1.119 Meldung 0119

Maximale Achsgeschwindigkeit überschritten Achse 6

Host Fehlernummer im ABBA/1 Format

keine Meldung an den Host

Meldung im AMU LOG Control Center

%1 Controller %2 %3 measuring error (speed overrun axis 6 [0605]). <00119>

- %1 Kategorie der Meldung
(INFORMATION:, WARNING:, STATUS: oder ERROR:)
- %2 Name des Roboters oder der Steuerung
(Beschreibung aus der grafischen Konfiguration)
- %3 betroffene Sequenz-Nummer

Erkannt von

Roboter- bzw. Turmsteuerung (vgl. Parameter 2 (%2) in der Meldung im AMU LOG Control Center).

Mögliche Ursachen

Der Geschwindigkeits-Grenzwert für die Achse 6 (Maschinenparameter P103) wurde durch einen Fehler in der Steuerung überschritten.

Recovery Maßnahmen

- Überprüfen Sie den Maschinenparameter P103
- Tritt der Fehler wiederholt auf, dann verständigen Sie den Customer Help Desk von ADIC/GRAU Storage Systems.

5.1.120 Meldung 0120

reserviert

5.1.121 Meldung 0121

reserviert

5.1.122 Meldung 0122

Maximale Achsgeschwindigkeit überschritten Achse 7 bis 12

Host Fehlernummer im ABBA/1 Format

keine Meldung an den Host

Meldung im AMU LOG Control Center

%1 Controller %2 %3 measuring error (speed overrun [0600 - 0619]). <00122>

- %1 Kategorie der Meldung
(INFORMATION:, WARNING:, STATUS: oder ERROR:)
- %2 Name des Roboters oder der Steuerung
(Beschreibung aus der grafischen Konfiguration)
- %3 betroffene Sequenz-Nummer

Erkannt von

Roboter- bzw. Turmsteuerung (vgl. Parameter 2 (%2) in der Meldung im AMU LOG Control Center).

Mögliche Ursachen

Der Geschwindigkeits-Grenzwert für eine der Achsen 7 bis 12 (Maschinenparameter P103) wurde durch einen Fehler in der Steuerung überschritten.

Recovery Maßnahmen

- Ermitteln Sie die fehlerhafte Achse mit dem PHG
- Überprüfen Sie den Maschinenparameter P103
- Tritt der Fehler wiederholt auf, dann verständigen Sie den Customer Help Desk von ADIC/GRAU Storage Systems.

5.1.123 Meldung 0123

Software-Endschalter der Achse 1 erreicht

Host Fehlernummer im ABBA/1 Format

keine Meldung an den Host

Meldung im AMU LOG Control Center

%1 Controller %2 %3 measuring system error (driving range overrun axis 1 [0624]). <00123>

- %1 Kategorie der Meldung
(INFORMATION:, WARNING:, STATUS: oder ERROR:)
- %2 Name des Roboters oder der Steuerung
(Beschreibung aus der grafischen Konfiguration)
- %3 betroffene Sequenz-Nummer

Erkannt von

Roboter- bzw. Turmsteuerung (vgl. Parameter 2 (%2) in der Meldung im AMU LOG Control Center).

Mögliche Ursachen

Die Achse 1 hat die in Maschinenparameter P204 und P205 definierten Software-Endschalter erreicht, wegen

- eines Fehlers in den Maschinenparametern oder
- eines Fehlers im Roboterprogramm.

Recovery Maßnahmen

- Überprüfen Sie die Maschinenparameter P204, P205 und P401
- Überprüfen Sie die Teachwerte in der Teachpunkt-Datei , der grafischen Konfiguration
- Kontrollieren Sie die Parameter in der KONFIG.DAT (Handling-Offsets und Grenzwerte)
- Tritt der Fehler wiederholt auf, dann verständigen Sie den Customer Help Desk von ADIC/GRAU Storage Systems.

5.1.124 Meldung 0124

Software-Endschalter der Achse 2 erreicht

Host Fehlernummer im ABBA/1 Format

keine Meldung an den Host

Meldung im AMU LOG Control Center

%1 Controller %2 %3 measuring system error (driving range overrun axis 2 [0625]). <00124>

- %1 Kategorie der Meldung
(INFORMATION:, WARNING:, STATUS: oder ERROR:)
- %2 Name des Roboters oder der Steuerung
(Beschreibung aus der grafischen Konfiguration)
- %3 betroffene Sequenz-Nummer

Erkannt von

Roboter- bzw. Turmsteuerung (vgl. Parameter 2 (%2) in der Meldung im AMU LOG Control Center).

Mögliche Ursachen

Die Achse 2 hat die in Maschinenparameter P204 und P205 definierten Software-Endschalter erreicht, wegen

- eines Fehlers in den Maschinenparametern oder
- eines Fehlers im Roboterprogramm.

Recovery Maßnahmen

- Überprüfen Sie die Maschinenparameter P204, P205 und P401
- Überprüfen Sie die Teachwerte in der Teachpunkt-Datei , der grafischen Konfiguration
- Kontrollieren Sie die Parameter in der KONFIG.DAT (Handling-Offsets und Grenzwerte)
- Tritt der Fehler wiederholt auf, dann verständigen Sie den Customer Help Desk von ADIC/GRAU Storage Systems.

5.1.125 Meldung 0125

Software-Endschalter der Achse 3 erreicht

Host Fehlernummer im ABBA/1 Format

keine Meldung an den Host

Meldung im AMU LOG Control Center

%1 Controller %2 %3 measuring system error (driving range overrun axis 3 [0626]). <00125>

- %1 Kategorie der Meldung
(INFORMATION:, WARNING:, STATUS: oder ERROR:)
- %2 Name des Roboters oder der Steuerung
(Beschreibung aus der grafischen Konfiguration)
- %3 betroffene Sequenz-Nummer

Erkannt von

Roboter- bzw. Turmsteuerung (vgl. Parameter 2 (%2) in der Meldung im AMU LOG Control Center).

Mögliche Ursachen

Die Achse 3 hat die in Maschinenparameter P204 und P205 definierten Software-Endschalter erreicht, wegen

- eines Fehlers in den Maschinenparametern oder
- eines Fehlers im Roboterprogramm.

Recovery Maßnahmen

- Überprüfen Sie die Maschinenparameter P204, P205 und P401
- Überprüfen Sie die Teachwerte in der Teachpunkt-Datei , der grafischen Konfiguration
- Kontrollieren Sie die Parameter in der KONFIG.DAT (Handling-Offsets und Grenzwerte)
- Tritt der Fehler wiederholt auf, dann verständigen Sie den Customer Help Desk von ADIC/GRAU Storage Systems.

5.1.126 Meldung 0126

Software-Endschalter der Achse 4 erreicht

Host Fehlernummer im ABBA/1 Format

keine Meldung an den Host

Meldung im AMU LOG Control Center

%1 Controller %2 %3 measuring system error (driving range overrun axis 4 [0627]). <00126>

- %1 Kategorie der Meldung
(INFORMATION:, WARNING:, STATUS: oder ERROR:)
- %2 Name des Roboters oder der Steuerung
(Beschreibung aus der grafischen Konfiguration)
- %3 betroffene Sequenz-Nummer

Erkannt von

Roboter- bzw. Turmsteuerung (vgl. Parameter 2 (%2) in der Meldung im AMU LOG Control Center).

Mögliche Ursachen

Die Achse 4 hat die in Maschinenparameter P204 und P205 definierten Software-Endschalter erreicht, wegen

- eines Fehlers in den Maschinenparametern oder
- eines Fehlers im Roboterprogramm.

Recovery Maßnahmen

- Überprüfen Sie die Maschinenparameter P204, P205 und P401
- Überprüfen Sie die Teachwerte in der Teachpunkt-Datei , der grafischen Konfiguration
- Kontrollieren Sie die Parameter in der KONFIG.DAT (Handling-Offsets und Grenzwerte)
- Tritt der Fehler wiederholt auf, dann verständigen Sie den Customer Help Desk von ADIC/GRAU Storage Systems.

5.1.127 Meldung 0127

Software-Endschalter der Achse 5 erreicht

Host Fehlernummer im ABBA/1 Format

keine Meldung an den Host

Meldung im AMU LOG Control Center

%1 Controller %2 %3 measuring system error (driving range overrun axis 5 [0628]). <00127>

- %1 Kategorie der Meldung
(INFORMATION:, WARNING:, STATUS: oder ERROR:)
- %2 Name des Roboters oder der Steuerung
(Beschreibung aus der grafischen Konfiguration)
- %3 betroffene Sequenz-Nummer

Erkannt von

Roboter- bzw. Turmsteuerung (vgl. Parameter 2 (%2) in der Meldung im AMU LOG Control Center).

Mögliche Ursachen

Die Achse 5 hat die in Maschinenparameter P204 und P205 definierten Software-Endschalter erreicht, wegen

- eines Fehlers in den Maschinenparametern oder
- eines Fehlers im Roboterprogramm.

Recovery Maßnahmen

- Überprüfen Sie die Maschinenparameter P204, P205 und P401
- Überprüfen Sie die Teachwerte in der Teachpunkt-Datei , der grafischen Konfiguration
- Kontrollieren Sie die Parameter in der KONFIG.DAT (Handling-Offsets und Grenzwerte)
- Tritt der Fehler wiederholt auf, dann verständigen Sie den Customer Help Desk von ADIC/GRAU Storage Systems.

5.1.128 Meldung 0128

Software-Endschalter der Achse 6 erreicht

Host Fehlernummer im ABBA/1 Format

keine Meldung an den Host

Meldung im AMU LOG Control Center

%1 Controller %2 %3 measuring system error (driving range overrun axis 6 [0629]). <00128>

- %1 Kategorie der Meldung
(INFORMATION:, WARNING:, STATUS: oder ERROR:)
- %2 Name des Roboters oder der Steuerung
(Beschreibung aus der grafischen Konfiguration)
- %3 betroffene Sequenz-Nummer

Erkannt von

Roboter- bzw. Turmsteuerung (vgl. Parameter 2 (%2) in der Meldung im AMU LOG Control Center).

Mögliche Ursachen

Die Achse 6 hat die in Maschinenparameter P204 und P205 definierten Software-Endschalter erreicht, wegen

- eines Fehlers in den Maschinenparametern oder
- eines Fehlers im Roboterprogramm.

Recovery Maßnahmen

- Überprüfen Sie die Maschinenparameter P204, P205 und P401
- Überprüfen Sie die Teachwerte in der Teachpunkt-Datei , der grafischen Konfiguration
- Kontrollieren Sie die Parameter in der KONFIG.DAT (Handling-Offsets und Grenzwerte)
- Tritt der Fehler wiederholt auf, dann verständigen Sie den Customer Help Desk von ADIC/GRAU Storage Systems.

5.1.129 Meldung 0129

Software-Endschalter der Achse 7 bis 12 erreicht

Host Fehlernummer im ABBA/1 Format

keine Meldung an den Host

Meldung im AMU LOG Control Center

%1 Controller %2 %3 measuring system error (driving range overrun [0624 - 0643]). <00129>

- %1 Kategorie der Meldung
(INFORMATION:, WARNING:, STATUS: oder ERROR:)
- %2 Name des Roboters oder der Steuerung
(Beschreibung aus der grafischen Konfiguration)
- %3 betroffene Sequenz-Nummer

Erkannt von

Roboter- bzw. Turmsteuerung (vgl. Parameter 2 (%2) in der Meldung im AMU LOG Control Center).

Mögliche Ursachen

Eine der Achsen 7 bis 12 hat die in Maschinenparameter P204 und P205 definierten Software-Endschalter erreicht, wegen

- eines Fehlers in den Maschinenparametern oder
- eines Fehlers im Roboterprogramm.

Recovery Maßnahmen

- Ermitteln Sie die fehlerhafte Achse mit dem PHG
- Überprüfen Sie die Maschinenparameter P204, P205 und P401
- Überprüfen Sie die Teachwerte in der Teachpunkt-Datei , der grafischen Konfiguration
- Kontrollieren Sie die Parameter in der KONFIG.DAT (Handling-Offsets und Grenzwerte)
- Tritt der Fehler wiederholt auf, dann verständigen Sie den Customer Help Desk von ADIC/GRAU Storage Systems.

5.1.130 Meldung 0130

reserviert

5.1.131 Meldung 0131

reserviert

5.1.132 Meldung 0132

Maschinenendschalter der Achse 1 erreicht

Host Fehlernummer im ABBA/1 Format

keine Meldung an den Host

Meldung im AMU LOG Control Center

%1 Controller %2 %3 measuring system error (endswitch axis 1 [0648]).

- %1 Kategorie der Meldung
(INFORMATION:, WARNING:, STATUS: oder ERROR:)
- %2 Name des Roboters oder der Steuerung
(Beschreibung aus der grafischen Konfiguration)
- %3 betroffene Sequenz-Nummer

Erkannt von

Roboter- bzw. Turmsteuerung (vgl. Parameter 2 (%2) in der Meldung im AMU LOG Control Center).

Mögliche Ursachen

Die Achse 1 hat die in Maschinenparameter P204 und P205 definierten Software-Endschalter um mehr als die Endschaltertoleranz (P206) überschritten, wegen

- eines Fehlers in den Maschinenparametern oder
- eines Fehlers im Roboterprogramm.

Recovery Maßnahmen

- Überprüfen Sie die Maschinenparameter P204, P205 und P401
- Überprüfen Sie die Teachwerte in der Teachpunkt-Datei , der grafischen Konfiguration
- Kontrollieren Sie die Parameter in der KONFIG.DAT (Handling-Offsets und Grenzwerte)
- Tritt der Fehler wiederholt auf, dann verständigen Sie den Customer Help Desk von ADIC/GRAU Storage Systems.

5.1.133 Meldung 0133

Maschinenendschalter der Achse 2 erreicht

Host Fehlernummer im ABBA/1 Format

keine Meldung an den Host

Meldung im AMU LOG Control Center

*%1 Controller %2 %3 measuring system error (endswitch axis 2 [0649]).
<00133>*

- %1 Kategorie der Meldung
(INFORMATION:, WARNING:, STATUS: oder ERROR:)
- %2 Name des Roboters oder der Steuerung
(Beschreibung aus der grafischen Konfiguration)
- %3 betroffene Sequenz-Nummer

Erkannt von

Roboter- bzw. Turmsteuerung (vgl. Parameter 2 (%2) in der Meldung im AMU LOG Control Center).

Mögliche Ursachen

Die Achse 2 hat die in Maschinenparameter P204 und P205 definierten Software-Endschalter um mehr als die Endschaltertoleranz (P206) überschritten, wegen

- eines Fehlers in den Maschinenparametern oder
- eines Fehlers im Roboterprogramm.

Recovery Maßnahmen

- Überprüfen Sie die Maschinenparameter P204, P205 und P401
- Überprüfen Sie die Teachwerte in der Teachpunkt-Datei , der grafischen Konfiguration
- Kontrollieren Sie die Parameter in der KONFIG.DAT (Handling-Offsets und Grenzwerte)
- Tritt der Fehler wiederholt auf, dann verständigen Sie den Customer Help Desk von ADIC/GRAU Storage Systems.

5.1.134 Meldung 0134

Maschinenendschalter der Achse 3 erreicht

Host Fehlernummer im ABBA/1 Format

keine Meldung an den Host

Meldung im AMU LOG Control Center

*%1 Controller %2 %3 measuring system error (endswitch axis 3 [0650]).
<00134>*

- %1 Kategorie der Meldung
(INFORMATION:, WARNING:, STATUS: oder ERROR:)
- %2 Name des Roboters oder der Steuerung
(Beschreibung aus der grafischen Konfiguration)
- %3 betroffene Sequenz-Nummer

Erkannt von

Roboter- bzw. Turmsteuerung (vgl. Parameter 2 (%2) in der Meldung im AMU LOG Control Center).

Mögliche Ursachen

Die Achse 3 hat die in Maschinenparameter P204 und P205 definierten Software-Endschalter um mehr als die Endschaltertoleranz (P206) überschritten, wegen

- eines Fehlers in den Maschinenparametern oder
- eines Fehlers im Roboterprogramm.

Recovery Maßnahmen

- Überprüfen Sie die Maschinenparameter P204, P205 und P401
- Überprüfen Sie die Teachwerte in der Teachpunkt-Datei, der grafischen Konfiguration
- Kontrollieren Sie die Parameter in der KONFIG.DAT (Handling-Offsets und Grenzwerte)
- Tritt der Fehler wiederholt auf, dann verständigen Sie den Customer Help Desk von ADIC/GRAU Storage Systems.

5.1.135 Meldung 0135

Maschinenendschalter der Achse 4 erreicht

Host Fehlernummer im ABBA/1 Format

keine Meldung an den Host

Meldung im AMU LOG Control Center

*%1 Controller %2 %3 measuring system error (endswitch axis 4 [0651]).
<00135>*

- %1 Kategorie der Meldung
(INFORMATION:, WARNING:, STATUS: oder ERROR:)
- %2 Name des Roboters oder der Steuerung
(Beschreibung aus der grafischen Konfiguration)
- %3 betroffene Sequenz-Nummer

Erkannt von

Roboter- bzw. Turmsteuerung (vgl. Parameter 2 (%2) in der Meldung im AMU LOG Control Center).

Mögliche Ursachen

Die Achse 4 hat die in Maschinenparameter P204 und P205 definierten Software-Endschalter um mehr als die Endschaltertoleranz (P206) überschritten, wegen:

- eines Fehlers in den Maschinenparametern oder
- eines Fehlers im Roboterprogramm.

Recovery Maßnahmen

- Überprüfen Sie die Maschinenparameter P204, P205 und P401
- Überprüfen Sie die Teachwerte in der Teachpunkt-Datei , der grafischen Konfiguration
- Kontrollieren Sie die Parameter in der KONFIG.DAT (Handling-Offsets und Grenzwerte)
- Tritt der Fehler wiederholt auf, dann verständigen Sie den Customer Help Desk von ADIC/GRAU Storage Systems.

5.1.136 Meldung 0136

Maschinenendschalter der Achse 5 erreicht

Host Fehlernummer im ABBA/1 Format

keine Meldung an den Host

Meldung im AMU LOG Control Center

*%1 Controller %2 %3 measuring system error (endswitch axis 5 [0652]).
<00136>*

- %1 Kategorie der Meldung
(INFORMATION:, WARNING:, STATUS: oder ERROR:)
- %2 Name des Roboters oder der Steuerung
(Beschreibung aus der grafischen Konfiguration)
- %3 betroffene Sequenz-Nummer

Erkannt von

Roboter- bzw. Turmsteuerung (vgl. Parameter 2 (%2) in der Meldung im AMU LOG Control Center).

Mögliche Ursachen

Die Achse 5 hat die in Maschinenparameter P204 und P205 definierten Software-Endschalter um mehr als die Endschaltertoleranz (P206) überschritten, wegen

- eines Fehlers in den Maschinenparametern oder
- eines Fehlers im Roboterprogramm.

Recovery Maßnahmen

- Überprüfen Sie die Maschinenparameter P204, P205 und P401
- Überprüfen Sie die Teachwerte in der Teachpunkt-Datei , der grafischen Konfiguration
- Kontrollieren Sie die Parameter in der KONFIG.DAT (Handling-Offsets und Grenzwerte)
- Tritt der Fehler wiederholt auf, dann verständigen Sie den Customer Help Desk von ADIC/GRAU Storage Systems.

5.1.137 Meldung 0137

Maschinenendschalter der Achse 6 erreicht

Host Fehlernummer im ABBA/1 Format

keine Meldung an den Host

Meldung im AMU LOG Control Center

*%1 Controller %2 %3 measuring system error (endswitch axis 6 [0653]).
<00137>*

- %1 Kategorie der Meldung
(INFORMATION:, WARNING:, STATUS: oder ERROR:)
- %2 Name des Roboters oder der Steuerung
(Beschreibung aus der grafischen Konfiguration)
- %3 betroffene Sequenz-Nummer

Erkannt von

Roboter- bzw. Turmsteuerung (vgl. Parameter 2 (%2) in der Meldung im AMU LOG Control Center).

Mögliche Ursachen

Die Achse 1 hat die in Maschinenparameter P204 und P205 definierten Software-Endschalter um mehr als die Endschaltertoleranz (P206) überschritten, wegen

- eines Fehlers in den Maschinenparametern oder
- eines Fehlers im Roboterprogramm.

Recovery Maßnahmen

- Überprüfen Sie die Maschinenparameter P204, P205 und P401
- Überprüfen Sie die Teachwerte in der Teachpunkt-Datei , der grafischen Konfiguration
- Kontrollieren Sie die Parameter in der KONFIG.DAT (Handling-Offsets und Grenzwerte)
- Tritt der Fehler wiederholt auf, dann verständigen Sie den Customer Help Desk von ADIC/GRAU Storage Systems.

5.1.138 Meldung 0138

Maschinenendschalter der Achse 7 bis 12 erreicht

Host Fehlernummer im ABBA/1 Format

keine Meldung an den Host

Meldung im AMU LOG Control Center

*%1 Controller %2 %3 measuring system error (endswitch [0648 - 0667]).
<00138>*

- %1 Kategorie der Meldung
(INFORMATION:, WARNING:, STATUS: oder ERROR:)
- %2 Name des Roboters oder der Steuerung
(Beschreibung aus der grafischen Konfiguration)
- %3 betroffene Sequenz-Nummer

Erkannt von

Roboter- bzw. Turmsteuerung (vgl. Parameter 2 (%2) in der Meldung im AMU LOG Control Center).

Mögliche Ursachen

Eine der Achsen 7 bis 12 hat die in Maschinenparameter P204 und P205 definierten Software-Endschalter um mehr als die Endschaltertoleranz (P206) überschritten, wegen

- eines Fehlers in den Maschinenparametern oder
- eines Fehlers im Roboterprogramm.

Recovery Maßnahmen

- Ermitteln Sie die fehlerhafte Achse mit dem PHG
- Überprüfen Sie die Maschinenparameter P204, P205 und P401
- Überprüfen Sie die Teachwerte in der Teachpunkt-Datei , der grafischen Konfiguration
- Kontrollieren Sie die Parameter in der KONFIG.DAT (Handling-Offsets und Grenzwerte)
- Tritt der Fehler wiederholt auf, dann verständigen Sie den Customer Help Desk von ADIC/GRAU Storage Systems

5.1.139 Meldung 0139

Sammel-Fehlernummer für Störungen des Prozessors oder des Meßsystems

Host Fehlernummer im ABBA/1 Format

keine Meldung an den Host

Meldung im AMU LOG Control Center

%1 Controller %2 %3 measuring system error ([0512 - 0767]). <00139>

- %1 Kategorie der Meldung
(INFORMATION:, WARNING:, STATUS: oder ERROR:)
- %2 Name des Roboters oder der Steuerung
(Beschreibung aus der grafischen Konfiguration)
- %3 betroffene Sequenz-Nummer

Erkannt von

Roboter- bzw. Turmsteuerung (vgl. Parameter 2 (%2) in der Meldung im AMU LOG Control Center).

Mögliche Ursachen

Diese Fehlernummer wird als Sammel-Fehlernummer für sehr selten auftretende Störungen des Prozessors oder des Meßsystems verwendet (Fehler rho-Steuerung 668 bis 719). Die Ursachen können sein:

- Defekte CP/MEM-Karte
- Defekte NC/SPS-IO-Karte
- Fehler im Betriebssystem
- Fehler im Anwendungsprogramm
- Falsche Maschinenparameter

Recovery Maßnahmen

- Ermitteln Sie die Fehlerursache mit dem PHG
- Weitergehende Hilfe ( Dokumentation „rho3 Signalbeschreibung und Fehlermeldungen“)
- Tritt der Fehler wiederholt auf, dann verständigen Sie den Customer Help Desk von ADIC/GRAU Storage Systems.

5.1.140 Meldung 0140

Meßsystem Alarm Achse 1

Host Fehlernummer im ABBA/1 Format

keine Meldung an den Host

Meldung im AMU LOG Control Center

%1 Controller %2 %3 measuring system error (measuring system alert axis 1 [0720]). <00140>

- %1 Kategorie der Meldung
(INFORMATION:, WARNING:, STATUS: oder ERROR:)
- %2 Name des Roboters oder der Steuerung
(Beschreibung aus der grafischen Konfiguration)
- %3 betroffene Sequenz-Nummer

Erkannt von

Roboter- bzw. Turmsteuerung (vgl. Parameter 2 (%2) in der Meldung im AMU LOG Control Center).

Mögliche Ursachen

keine (☞ Hinweis)

Hinweis

Zur Zeit wird dieses Meßsystem nicht in AML-Anlagen verwendet.

5.1.141 Meldung 0141

reserviert

5.1.142 Meldung 0142

reserviert

5.1.143 Meldung 0143

reserviert

5.1.144 Meldung 0144

reserviert

5.1.145 Meldung 0145

reserviert

5.1.146 Meldung 0146

reserviert

5.1.147 Meldung 0147

Sammel-Fehlernummer für Störungen des Prozessors oder des Meßsystems

Host Fehlernummer im ABBA/1 Format

keine Meldung an den Host

Meldung im AMU LOG Control Center

%1 Controller %2 %3 measuring system error ([0512 - 0767]). <00147>

- %1 Kategorie der Meldung
(INFORMATION:, WARNING:, STATUS: oder ERROR:)
- %2 Name des Roboters oder der Steuerung
(Beschreibung aus der grafischen Konfiguration)
- %3 betroffene Sequenz-Nummer

Erkannt von

Roboter- bzw. Turmsteuerung (vgl. Parameter 2 (%2) in der Meldung im AMU LOG Control Center).

Mögliche Ursachen

Diese Fehlernummer wird als Sammel-Fehlernummer für sehr selten auftretende Störungen des Prozessors oder des Meßsystems verwendet (Fehler rho-Steuerung 739 bis 767). Die Ursachen können sein:

- Defekte CP/MEM-Karte
- Defekte NC/SPS-IO-Karte
- Fehler im Betriebssystem
- Fehler im Anwendungsprogramm
- Falsche Maschinenparameter

Recovery Maßnahmen

- Ermitteln Sie die Fehlerursache mit dem PHG
- Weitergehende Hilfe ( Dokumentation „rho3 Signalbeschreibung und Fehlermeldungen“)
- Tritt der Fehler wiederholt auf, dann verständigen Sie den Customer Help Desk von ADIC/GRAU Storage Systems.

5.1.148 Meldung 0148

Achsprozessor steht (Servokarte 1)

Host Fehlernummer im ABBA/1 Format

keine Meldung an den Host

Meldung im AMU LOG Control Center

%1 Controller %2 %3 servo / inpos error (axisprocessor stopped servocard 1 [0768]). <00148>

- %1 Kategorie der Meldung
(INFORMATION:, WARNING:, STATUS: oder ERROR:)
- %2 Name des Roboters oder der Steuerung
(Beschreibung aus der grafischen Konfiguration)
- %3 betroffene Sequenz-Nummer

Erkannt von

Roboter- bzw. Turmsteuerung (vgl. Parameter 2 (%2) in der Meldung im AMU LOG Control Center).

Mögliche Ursachen

keine (☞ Hinweis)

Hinweis

Dieser Achskarten-Typ wird zur Zeit bei AML-Anlagen nicht verwendet.

5.1.149 Meldung 0149

Achsprozessor steht (Servokarte 2)

Host Fehlernummer im ABBA/1 Format

keine Meldung an den Host

Meldung im AMU LOG Control Center

%1 Controller %2 %3 servo / inpos error (axisprocessor stopped servocard 2 [0769]). <00149>

- %1 Kategorie der Meldung
(INFORMATION:, WARNING:, STATUS: oder ERROR:)
- %2 Name des Roboters oder der Steuerung
(Beschreibung aus der grafischen Konfiguration)
- %3 betroffene Sequenz-Nummer

Erkannt von

Roboter- bzw. Turmsteuerung (vgl. Parameter 2 (%2) in der Meldung im AMU LOG Control Center).

Mögliche Ursachen

keine (☞ Hinweis)

Hinweis

Dieser Achskarten-Typ wird zur Zeit bei AML-Anlagen nicht verwendet.

5.1.150 Meldung 0150

reserviert

5.1.151 Meldung 0151

reserviert

5.1.152 Meldung 0152

Servo-Fehler Achse 1

Host Fehlernummer im ABBA/1 Format

keine Meldung an den Host

Meldung im AMU LOG Control Center

%1 Controller %2 %3 servo / inpos error (servo error axis 1 [0776]). <00152>

- %1 Kategorie der Meldung
(INFORMATION:, WARNING:, STATUS: oder ERROR:)
- %2 Name des Roboters oder der Steuerung
(Beschreibung aus der grafischen Konfiguration)
- %3 betroffene Sequenz-Nummer

Erkannt von

Roboter- bzw. Turmsteuerung (vgl. Parameter 2 (%2) in der Meldung im AMU LOG Control Center).

Mögliche Ursachen

Die Achse 1 kann der Lagesollwert-Vorgabe der Steuerung nicht folgen, der Nennnachlauf ist um 30% überschritten, weil die Achse 1

- mechanisch schwergängig ist,
- einen Crash hatte oder
- Probleme mit der Motoransteuerung hat

Recovery Maßnahmen

- Überprüfen Sie die mechanische Leichtgängigkeit der Achse
- Kontrollieren Sie das Motorkabel am Motor der Achse 1
- Tauschen Sie den Antriebsverstärker
- Tauschen Sie den Motor
- Tritt der Fehler wiederholt auf, dann verständigen Sie den Customer Help Desk von ADIC/GRAU Storage Systems.

5.1.153 Meldung 0153

Servo-Fehler Achse 2

Host Fehlernummer im ABBA/1 Format

keine Meldung an den Host

Meldung im AMU LOG Control Center

%1 Controller %2 %3 servo / inpos error (servo error axis 2 [0777]). <00153>

- %1 Kategorie der Meldung
(INFORMATION:, WARNING:, STATUS: oder ERROR:)
- %2 Name des Roboters oder der Steuerung
(Beschreibung aus der grafischen Konfiguration)
- %3 betroffene Sequenz-Nummer

Erkannt von

Roboter- bzw. Turmsteuerung (vgl. Parameter 2 (%2) in der Meldung im AMU LOG Control Center).

Mögliche Ursachen

Die Achse 2 kann der Lagesollwert-Vorgabe der Steuerung nicht folgen, der Nennnachlauf ist um 30% überschritten, weil die Achse 2

- mechanisch schwergängig ist,
- einen Crash hatte oder
- Probleme mit der Motoransteuerung hat

Recovery Maßnahmen

- Überprüfen Sie die mechanische Leichtgängigkeit der Achse
- Kontrollieren Sie das Motorkabel am Motor der Achse 2
- Tauschen Sie den Antriebsverstärker
- Tauschen Sie den Motor
- Tritt der Fehler wiederholt auf, dann verständigen Sie den Customer Help Desk von ADIC/GRAU Storage Systems.

5.1.154 Meldung 0154

Servo-Fehler Achse 3

Host Fehlernummer im ABBA/1 Format

keine Meldung an den Host

Meldung im AMU LOG Control Center

%1 Controller %2 %3 servo / inpos error (servo error axis 3 [0778]). <00154>

- %1 Kategorie der Meldung
(INFORMATION:, WARNING:, STATUS: oder ERROR:)
- %2 Name des Roboters oder der Steuerung
(Beschreibung aus der grafischen Konfiguration)
- %3 betroffene Sequenz-Nummer

Erkannt von

Roboter- bzw. Turmsteuerung (vgl. Parameter 2 (%2) in der Meldung im AMU LOG Control Center).

Mögliche Ursachen

Die Achse 3 kann der Lagesollwert-Vorgabe der Steuerung nicht folgen, der Nennnachlauf ist um 30% überschritten, weil die Achse 3

- mechanisch schwergängig ist,
- einen Crash hatte oder
- Probleme mit der Motoransteuerung hat

Recovery Maßnahmen

- Überprüfen Sie die mechanische Leichtgängigkeit der Achse
- Kontrollieren Sie das Motorkabel am Motor der Achse 3
- Tauschen Sie den Antriebsverstärker
- Tauschen Sie den Motor
- Tritt der Fehler wiederholt auf, dann verständigen Sie den Customer Help Desk von ADIC/GRAU Storage Systems.

5.1.155 Meldung 0155

Servo-Fehler Achse 4

Host Fehlernummer im ABBA/1 Format

keine Meldung an den Host

Meldung im AMU LOG Control Center

%1 Controller %2 %3 servo / inpos error (servo error axis 4 [0779]). <00155>

- %1 Kategorie der Meldung
(INFORMATION:, WARNING:, STATUS: oder ERROR:)
- %2 Name des Roboters oder der Steuerung
(Beschreibung aus der grafischen Konfiguration)
- %3 betroffene Sequenz-Nummer

Erkannt von

Roboter- bzw. Turmsteuerung (vgl. Parameter 2 (%2) in der Meldung im AMU LOG Control Center).

Mögliche Ursachen

Die Achse 4 kann der Lagesollwert-Vorgabe der Steuerung nicht folgen, der Nennnachlauf ist um 30% überschritten, weil die Achse 4

- mechanisch schwergängig ist,
- einen Crash hatte oder
- Probleme mit der Motoransteuerung hat

Recovery Maßnahmen

- Überprüfen Sie die mechanische Leichtgängigkeit der Achse
- Kontrollieren Sie das Motorkabel am Motor der Achse 4
- Tauschen Sie den Antriebsverstärker
- Tauschen Sie den Motor
- Tritt der Fehler wiederholt auf, dann verständigen Sie den Customer Help Desk von ADIC/GRAU Storage Systems.

5.1.156 Meldung 0156

Servo-Fehler Achse 5

Host Fehlernummer im ABBA/1 Format

keine Meldung an den Host

Meldung im AMU LOG Control Center

%1 Controller %2 %3 servo / inpos error (servo error axis 5 [0780]). <00156>

- %1 Kategorie der Meldung
(INFORMATION:, WARNING:, STATUS: oder ERROR:)
- %2 Name des Roboters oder der Steuerung
(Beschreibung aus der grafischen Konfiguration)
- %3 betroffene Sequenz-Nummer

Erkannt von

Roboter- bzw. Turmsteuerung (vgl. Parameter 2 (%2) in der Meldung im AMU LOG Control Center).

Mögliche Ursachen

Die Achse 5 kann der Lagesollwert-Vorgabe der Steuerung nicht folgen, der Nennnachlauf ist um 30% überschritten, weil die Achse 5

- mechanisch schwergängig ist,
- einen Crash hatte oder
- Probleme mit der Motoransteuerung hat

Recovery Maßnahmen

- Überprüfen Sie die mechanische Leichtgängigkeit der Achse
- Kontrollieren Sie das Motorkabel am Motor der Achse 5
- Tauschen Sie den Antriebsverstärker
- Tauschen Sie den Motor
- Tritt der Fehler wiederholt auf, dann verständigen Sie den Customer Help Desk von ADIC/GRAU Storage Systems.

5.1.157 Meldung 0157

Servo-Fehler Achse 6

Host Fehlernummer im ABBA/1 Format

keine Meldung an den Host

Meldung im AMU LOG Control Center

%1 Controller %2 %3 servo / inpos error (servo error axis 6 [0781]). <00157>

- %1 Kategorie der Meldung
(INFORMATION:, WARNING:, STATUS: oder ERROR:)
- %2 Name des Roboters oder der Steuerung
(Beschreibung aus der grafischen Konfiguration)
- %3 betroffene Sequenz-Nummer

Erkannt von

Roboter- bzw. Turmsteuerung (vgl. Parameter 2 (%2) in der Meldung im AMU LOG Control Center).

Mögliche Ursachen

Die Achse 6 kann der Lagesollwert-Vorgabe der Steuerung nicht folgen, der Nennnachlauf ist um 30% überschritten, weil die Achse 6

- mechanisch schwergängig ist,
- einen Crash hatte oder
- Probleme mit der Motoransteuerung hat

Recovery Maßnahmen

- Überprüfen Sie die mechanische Leichtgängigkeit der Achse
- Kontrollieren Sie das Motorkabel am Motor der Achse 6
- Tauschen Sie den Antriebsverstärker
- Tauschen Sie den Motor

Tritt der Fehler wiederholt auf, dann verständigen Sie den Customer Help Desk von ADIC/GRAU Storage Systems.

5.1.158 Meldung 0158

Servo-Fehler Achse 7 bis 12

Host Fehlernummer im ABBA/1 Format

keine Meldung an den Host

Meldung im AMU LOG Control Center

%1 Controller %2 %3 servo / inpos error (servo error [0776 - 0795]). <00158>

- %1 Kategorie der Meldung
(INFORMATION:, WARNING:, STATUS: oder ERROR:)
- %2 Name des Roboters oder der Steuerung
(Beschreibung aus der grafischen Konfiguration)
- %3 betroffene Sequenz-Nummer

Erkannt von

Roboter- bzw. Turmsteuerung (vgl. Parameter 2 (%2) in der Meldung im AMU LOG Control Center).

Mögliche Ursachen

Eine der Achsen 7 bis 12 kann der Lagesollwert-Vorgabe der Steuerung nicht folgen, der Nennnachlauf ist um 30% überschritten, weil sie

- mechanisch schwergängig ist,
- einen Crash hatte oder
- Probleme mit der Motoransteuerung hat

Recovery Maßnahmen

- Ermitteln Sie die fehlerhafte Achse mit dem PHG
- Überprüfen Sie die mechanische Leichtgängigkeit der Achse
- Kontrollieren Sie das Motorkabel am Motor der Achse
- Tauschen Sie den Antriebsverstärker
- Tauschen Sie den Motor
- Tritt der Fehler wiederholt auf, dann verständigen Sie den Customer Help Desk von ADIC/GRAU Storage Systems.

5.1.159 Meldung 0159

Zeitüberwachung für Interpolator-Stop Achse 1 hat angesprochen

Host Fehlernummer im ABBA/1 Format

keine Meldung an den Host

Meldung im AMU LOG Control Center

%1 Controller %2 %3 servo / inpos error (Interpolator-Stop error axis 1 [0800]) <00159>.

- %1 Kategorie der Meldung
(INFORMATION:, WARNING:, STATUS: oder ERROR:)
- %2 Name des Roboters oder der Steuerung
(Beschreibung aus der grafischen Konfiguration)
- %3 betroffene Sequenz-Nummer

Erkannt von

Roboter- bzw. Turmsteuerung (vgl. Parameter 2 (%2) in der Meldung im AMU LOG Control Center).

Mögliche Ursachen

Die Achse 1 kann der Lagesollwert-Vorgabe der Steuerung nicht folgen, der Nennnachlauf ist um 13% überschritten, weil die Achse 1

- mechanisch schwergängig ist,
- einen Crash hatte oder
- Probleme mit der Motoransteuerung hat

Recovery Maßnahmen

- Überprüfen Sie die mechanische Leichtgängigkeit der Achse 1
- Kontrollieren Sie das Motorkabel am Motor der Achse
- Tauschen Sie den Antriebsverstärker
- Tauschen Sie den Motor
- Tritt der Fehler wiederholt auf, dann verständigen Sie den Customer Help Desk von ADIC/GRAU Storage Systems.

5.1.160 Meldung 0160

Zeitüberwachung für Interpolator-Stop Achse 2 hat angesprochen

Host Fehlernummer im ABBA/1 Format

keine Meldung an den Host

Meldung im AMU LOG Control Center

*%1 Controller %2 %3 servo / inpos error (Interpolator-Stop error axis 2 [0801]).
<0016>*

- %1 Kategorie der Meldung
(INFORMATION:, WARNING:, STATUS: oder ERROR:)
- %2 Name des Roboters oder der Steuerung
(Beschreibung aus der grafischen Konfiguration)
- %3 betroffene Sequenz-Nummer

Erkannt von

Roboter- bzw. Turmsteuerung (vgl. Parameter 2 (%2) in der Meldung im AMU LOG Control Center).

Mögliche Ursachen

Die Achse 2 kann der Lagesollwert-Vorgabe der Steuerung nicht folgen, der Nennnachlauf ist um 13% überschritten, weil die Achse 2

- mechanisch schwergängig ist,
- einen Crash hatte oder
- Probleme mit der Motoransteuerung hat

Recovery Maßnahmen

- Überprüfen Sie die mechanische Leichtgängigkeit der Achse 2
- Kontrollieren Sie das Motorkabel am Motor der Achse
- Tauschen Sie den Antriebsverstärker
- Tauschen Sie den Motor
- Tritt der Fehler wiederholt auf, dann verständigen Sie den Customer Help Desk von ADIC/GRAU Storage Systems.

5.1.161 Meldung 0161

Zeitüberwachung für Interpolator-Stop Achse 3 hat angesprochen

Host Fehlernummer im ABBA/1 Format

keine Meldung an den Host

Meldung im AMU LOG Control Center

*%1 Controller %2 %3 servo / inpos error (Interpolator-Stop error axis 3 [0802]).
<00161>*

- %1 Kategorie der Meldung
(INFORMATION:, WARNING:, STATUS: oder ERROR:)
- %2 Name des Roboters oder der Steuerung
(Beschreibung aus der grafischen Konfiguration)
- %3 betroffene Sequenz-Nummer

Erkannt von

Roboter- bzw. Turmsteuerung (vgl. Parameter 2 (%2) in der Meldung im AMU LOG Control Center).

Mögliche Ursachen

Die Achse 3 kann der Lagesollwert-Vorgabe der Steuerung nicht folgen, der Nennnachlauf ist um 13% überschritten, weil die Achse 3

- mechanisch schwergängig ist,
- einen Crash hatte oder
- Probleme mit der Motoransteuerung hat

Recovery Maßnahmen

- Überprüfen Sie die mechanische Leichtgängigkeit der Achse 3
- Kontrollieren Sie das Motorkabel am Motor der Achse
- Tauschen Sie den Antriebsverstärker
- Tauschen Sie den Motor
- Tritt der Fehler wiederholt auf, dann verständigen Sie den Customer Help Desk von ADIC/GRAU Storage Systems.

5.1.162 Meldung 0162

Zeitüberwachung für Interpolator-Stop Achse 4 hat angesprochen

Host Fehlernummer im ABBA/1 Format

keine Meldung an den Host

Meldung im AMU LOG Control Center

*%1 Controller %2 %3 servo / inpos error (Interpolator-Stop error axis 4 [0803]).
<00162>*

- %1 Kategorie der Meldung
(INFORMATION:, WARNING:, STATUS: oder ERROR:)
- %2 Name des Roboters oder der Steuerung
(Beschreibung aus der grafischen Konfiguration)
- %3 betroffene Sequenz-Nummer

Erkannt von

Roboter- bzw. Turmsteuerung (vgl. Parameter 2 (%2) in der Meldung im AMU LOG Control Center).

Mögliche Ursachen

Die Achse 4 kann der Lagesollwert-Vorgabe der Steuerung nicht folgen, der Nennnachlauf ist um 13% überschritten, weil die Achse 4

- mechanisch schwergängig ist,
- einen Crash hatte oder
- Probleme mit der Motoransteuerung hat

Recovery Maßnahmen

- Überprüfen Sie die mechanische Leichtgängigkeit der Achse 4
- Kontrollieren Sie das Motorkabel am Motor der Achse
- Tauschen Sie den Antriebsverstärker
- Tauschen Sie den Motor
- Tritt der Fehler wiederholt auf, dann verständigen Sie den Customer Help Desk von ADIC/GRAU Storage Systems.

5.1.163 Meldung 0163

Zeitüberwachung für Interpolator-StopAchse 5 hat angesprochen

Host Fehlernummer im ABBA/1 Format

keine Meldung an den Host

Meldung im AMU LOG Control Center

*%1 Controller %2 %3 servo / inpos error (Interpolator-Stop error axis 5 [0804]).
<00163>*

- %1 Kategorie der Meldung
(INFORMATION:, WARNING:, STATUS: oder ERROR:)
- %2 Name des Roboters oder der Steuerung
(Beschreibung aus der grafischen Konfiguration)
- %3 betroffene Sequenz-Nummer

Erkannt von

Roboter- bzw. Turmsteuerung (vgl. Parameter 2 (%2) in der Meldung im AMU LOG Control Center).

Mögliche Ursachen

Die Achse 5 kann der Lagesollwert-Vorgabe der Steuerung nicht folgen, der Nennnachlauf ist um 13% überschritten, weil die Achse51

- mechanisch schwergängig ist,
- einen Crash hatte oder
- Probleme mit der Motoransteuerung hat

Recovery Maßnahmen

- Überprüfen Sie die mechanische Leichtgängigkeit der Achse 5
- Kontrollieren Sie das Motorkabel am Motor der Achse
- Tauschen Sie den Antriebsverstärker
- Tauschen Sie den Motor
- Tritt der Fehler wiederholt auf, dann verständigen Sie den Customer Help Desk von ADIC/GRAU Storage Systems.

5.1.164 Meldung 0164

Zeitüberwachung für Interpolator-Stop Achse 6 hat angesprochen

Host Fehlernummer im ABBA/1 Format

keine Meldung an den Host

Meldung im AMU LOG Control Center

*%1 Controller %2 %3 servo / inpos error (Interpolator-Stop error axis 6 [0805]).
<00164>*

- %1 Kategorie der Meldung
(INFORMATION:, WARNING:, STATUS: oder ERROR:)
- %2 Name des Roboters oder der Steuerung
(Beschreibung aus der grafischen Konfiguration)
- %3 betroffene Sequenz-Nummer

Erkannt von

Roboter- bzw. Turmsteuerung (vgl. Parameter 2 (%2) in der Meldung im AMU LOG Control Center).

Mögliche Ursachen

Die Achse 6 kann der Lagesollwert-Vorgabe der Steuerung nicht folgen, der Nennnachlauf ist um 13% überschritten, weil die Achse 6

- mechanisch schwergängig ist,
- einen Crash hatte oder
- Probleme mit der Motoransteuerung hat

Recovery Maßnahmen

- Überprüfen Sie die mechanische Leichtgängigkeit der Achse 6
- Kontrollieren Sie das Motorkabel am Motor der Achse
- Tauschen Sie den Antriebsverstärker
- Tauschen Sie den Motor
- Tritt der Fehler wiederholt auf, dann verständigen Sie den Customer Help Desk von ADIC/GRAU Storage Systems.

5.1.165 Meldung 0165

Zeitüberwachung für Interpolator-Stop Achse 7 bis 12 hat angesprochen

Host Fehlernummer im ABBA/1 Format

keine Meldung an den Host

Meldung im AMU LOG Control Center

%1 Controller %2 %3 servo / inpos error (Interpolator-Stop error [0800 - 0819]) <00165>.

- %1 Kategorie der Meldung
(INFORMATION:, WARNING:, STATUS: oder ERROR:)
- %2 Name des Roboters oder der Steuerung
(Beschreibung aus der grafischen Konfiguration)
- %3 betroffene Sequenz-Nummer

Erkannt von

Roboter- bzw. Turmsteuerung (vgl. Parameter 2 (%2) in der Meldung im AMU LOG Control Center).

Mögliche Ursachen

Eine der Achsen 7 bis 121 kann der Lagesollwert-Vorgabe der Steuerung nicht folgen, der Nennnachlauf ist um 13% überschritten, weil die Achse

- mechanisch schwergängig ist,
- einen Crash hatte oder
- Probleme mit der Motoransteuerung hat

Recovery Maßnahmen

- Ermitteln Sie die fehlerhafte Achse mit dem PHG
- Überprüfen Sie die mechanische Leichtgängigkeit der Achse
- Kontrollieren Sie das Motorkabel am Motor der Achse
- Tauschen Sie den Antriebsverstärker
- Tauschen Sie den Motor
- Tritt der Fehler wiederholt auf, dann verständigen Sie den Customer Help Desk von ADIC/GRAU Storage Systems.

5.1.166 Meldung 0166

Fehler bei der Stillstandsüberwachung Achse 1

Host Fehlernummer im ABBA/1 Format

keine Meldung an den Host

Meldung im AMU LOG Control Center

*%1 Controller %2 %3 servo / inpos error (not inpos error axis 1 [0824]).
<00166>*

- %1 Kategorie der Meldung
(INFORMATION:, WARNING:, STATUS: oder ERROR:)
- %2 Name des Roboters oder der Steuerung
(Beschreibung aus der grafischen Konfiguration)
- %3 betroffene Sequenz-Nummer

Erkannt von

Roboter- bzw. Turmsteuerung (vgl. Parameter 2 (%2) in der Meldung im AMU LOG Control Center).

Mögliche Ursachen

Die Achse 1 erreicht nach Abschluß eines Verfahrssatzes den Inpositions-Bereich nicht innerhalb der vorgegebenen Zeit, weil

- die Achse mechanisch schwergängig ist,
- die Achse einen Crash hatte oder
- die Maschinenparameter P126 bzw. P127 verstellt wurden

Recovery Maßnahmen

- Überprüfen Sie die mechanische Leichtgängigkeit der Achse
- Überprüfen Sie den Maschinenparameter P126 bzw. 127
- Starten Sie die Steuerung neu
- Tauschen Sie die CP/MEM-Karte
- Tritt der Fehler wiederholt auf, dann verständigen Sie den Customer Help Desk von ADIC/GRAU Storage Systems.

5.1.167 Meldung 0167

Fehler bei der Stillstandsüberwachung Achse 2

Host Fehlernummer im ABBA/1 Format

keine Meldung an den Host

Meldung im AMU LOG Control Center

*%1 Controller %2 %3 servo / inpos error (not inpos error axis 2 [0825]).
<00167>*

- %1 Kategorie der Meldung
(INFORMATION:, WARNING:, STATUS: oder ERROR:)
- %2 Name des Roboters oder der Steuerung
(Beschreibung aus der grafischen Konfiguration)
- %3 betroffene Sequenz-Nummer

Erkannt von

Roboter- bzw. Turmsteuerung (vgl. Parameter 2 (%2) in der Meldung im AMU LOG Control Center).

Mögliche Ursachen

Die Achse 2 erreicht nach Abschluß eines Verfahrssatzes den Inpositions-Bereich nicht innerhalb der vorgegebenen Zeit, weil

- die Achse mechanisch schwergängig ist,
- die Achse einen Crash hatte oder
- die Maschinenparameter P126 bzw. P127 verstellt wurden

Recovery Maßnahmen

- Überprüfen Sie die mechanische Leichtgängigkeit der Achse
- Überprüfen Sie den Maschinenparameter P126 bzw. 127
- Starten Sie die Steuerung neu
- Tauschen Sie die CP/MEM-Karte
- Tritt der Fehler wiederholt auf, dann verständigen Sie den Customer Help Desk von ADIC/GRAU Storage Systems.

5.1.168 Meldung 0168

Fehler bei der Stillstandsüberwachung Achse 3

Host Fehlernummer im ABBA/1 Format

keine Meldung an den Host

Meldung im AMU LOG Control Center

*%1 Controller %2 %3 servo / inpos error (not inpos error axis 3 [0826]).
<00168>*

- %1 Kategorie der Meldung
(INFORMATION:, WARNING:, STATUS: oder ERROR:)
- %2 Name des Roboters oder der Steuerung
(Beschreibung aus der grafischen Konfiguration)
- %3 betroffene Sequenz-Nummer

Erkannt von

Roboter- bzw. Turmsteuerung (vgl. Parameter 2 (%2) in der Meldung im AMU LOG Control Center).

Mögliche Ursachen

Die Achse 3 erreicht nach Abschluß eines Verfahrssatzes den Inpositions-Bereich nicht innerhalb der vorgegebenen Zeit, weil

- die Achse mechanisch schwergängig ist,
- die Achse einen Crash hatte oder
- die Maschinenparameter P126 bzw. P127 verstellt wurden

Recovery Maßnahmen

- Überprüfen Sie die mechanische Leichtgängigkeit der Achse
- Überprüfen Sie den Maschinenparameter P126 bzw. 127
- Starten Sie die Steuerung neu
- Tauschen Sie die CP/MEM-Karte
- Tritt der Fehler wiederholt auf, dann verständigen Sie den Customer Help Desk von ADIC/GRAU Storage Systems

5.1.169 Meldung 0169

Fehler bei der Stillstandsüberwachung Achse 4

Host Fehlernummer im ABBA/1 Format

keine Meldung an den Host

Meldung im AMU LOG Control Center

*%1 Controller %2 %3 servo / inpos error (not inpos error axis 4 [0827]).
<00169>*

- %1 Kategorie der Meldung
(INFORMATION:, WARNING:, STATUS: oder ERROR:)
- %2 Name des Roboters oder der Steuerung
(Beschreibung aus der grafischen Konfiguration)
- %3 betroffene Sequenz-Nummer

Erkannt von

Roboter- bzw. Turmsteuerung (vgl. Parameter 2 (%2) in der Meldung im AMU LOG Control Center).

Mögliche Ursachen

Die Achse 4 erreicht nach Abschluß eines Verfahrssatzes den Inpositions-Bereich nicht innerhalb der vorgegebenen Zeit, weil

- die Achse mechanisch schwergängig ist,
- die Achse einen Crash hatte oder
- die Maschinenparameter P126 bzw. P127 verstellt wurden

Recovery Maßnahmen

- Überprüfen Sie die mechanische Leichtgängigkeit der Achse
- Überprüfen Sie den Maschinenparameter P126 bzw. 127
- Starten Sie die Steuerung neu
- Tauschen Sie die CP/MEM-Karte
- Tritt der Fehler wiederholt auf, dann verständigen Sie den Customer Help Desk von ADIC/GRAU Storage Systems

5.1.170 Meldung 0170

Fehler bei der Stillstandsüberwachung Achse 5

Host Fehlernummer im ABBA/1 Format

keine Meldung an den Host

Meldung im AMU LOG Control Center

*%1 Controller %2 %3 servo / inpos error (not inpos error axis 5 [0828]).
<00170>*

- %1 Kategorie der Meldung
(INFORMATION:, WARNING:, STATUS: oder ERROR:)
- %2 Name des Roboters oder der Steuerung
(Beschreibung aus der grafischen Konfiguration)
- %3 betroffene Sequenz-Nummer

Erkannt von

Roboter- bzw. Turmsteuerung (vgl. Parameter 2 (%2) in der Meldung im AMU LOG Control Center).

Mögliche Ursachen

Die Achse 5 erreicht nach Abschluß eines Verfahrssatzes den Inpositions-Bereich nicht innerhalb der vorgegebenen Zeit, weil

- die Achse mechanisch schwergängig ist,
- die Achse einen Crash hatte oder
- die Maschinenparameter P126 bzw. P127 verstellt wurden

Recovery Maßnahmen

- Überprüfen Sie die mechanische Leichtgängigkeit der Achse
- Überprüfen Sie den Maschinenparameter P126 bzw. 127
- Starten Sie die Steuerung neu
- Tauschen Sie die CP/MEM-Karte
- Tritt der Fehler wiederholt auf, dann verständigen Sie den Customer Help Desk von ADIC/GRAU Storage Systems

5.1.171 Meldung 0171

Fehler bei der Stillstandsüberwachung Achse 6

Host Fehlernummer im ABBA/1 Format

keine Meldung an den Host

Meldung im AMU LOG Control Center

*%1 Controller %2 %3 servo / inpos error (not inpos error axis 6 [0829]).
<00171>*

- %1 Kategorie der Meldung
(INFORMATION:, WARNING:, STATUS: oder ERROR:)
- %2 Name des Roboters oder der Steuerung
(Beschreibung aus der grafischen Konfiguration)
- %3 betroffene Sequenz-Nummer

Erkannt von

Roboter- bzw. Turmsteuerung (vgl. Parameter 2 (%2) in der Meldung im AMU LOG Control Center).

Mögliche Ursachen

Die Achse 6 erreicht nach Abschluß eines Verfahrssatzes den Inpositions-Bereich nicht innerhalb der vorgegebenen Zeit, weil

- die Achse mechanisch schwergängig ist,
- die Achse einen Crash hatte oder
- die Maschinenparameter P126 bzw. P127 verstellt wurden

Recovery Maßnahmen

- Überprüfen Sie die mechanische Leichtgängigkeit der Achse
- Überprüfen Sie den Maschinenparameter P126 bzw. 127
- Starten Sie die Steuerung neu
- Tauschen Sie die CP/MEM-Karte
- Tritt der Fehler wiederholt auf, dann verständigen Sie den Customer Help Desk von ADIC/GRAU Storage Systems

5.1.172 Meldung 0172

Fehler bei der Stillstandsüberwachung Achse 7 bis 12

Host Fehlernummer im ABBA/1 Format

keine Meldung an den Host

Meldung im AMU LOG Control Center

*%1 Controller %2 %3 servo / inpos error (not inpos error [0824 - 0843]).
<00172>*

- %1 Kategorie der Meldung
(INFORMATION:, WARNING:, STATUS: oder ERROR:)
- %2 Name des Roboters oder der Steuerung
(Beschreibung aus der grafischen Konfiguration)
- %3 betroffene Sequenz-Nummer

Erkannt von

Roboter- bzw. Turmsteuerung (vgl. Parameter 2 (%2) in der Meldung im AMU LOG Control Center).

Mögliche Ursachen

Eine der Achsen 7 bis 12 erreicht nach Abschluß eines Verfahrssatzes den Inpositions-Bereich nicht innerhalb der vorgegebenen Zeit, weil

- die Achse mechanisch schwergängig ist,
- die Achse einen Crash hatte oder
- die Maschinenparameter P126 bzw. P127 verstellt wurden

Recovery Maßnahmen

- Überprüfen Sie die mechanische Leichtgängigkeit der Achse
- Überprüfen Sie den Maschinenparameter P126 bzw. 127
- Starten Sie die Steuerung neu
- Tauschen Sie die CP/MEM-Karte
- Tritt der Fehler wiederholt auf, dann verständigen Sie den Customer Help Desk von ADIC/GRAU Storage Systems

5.1.173 Meldung 0173

Antrieb EIN Freigabe fehlt

Host Fehlernummer im ABBA/1 Format

keine Meldung an den Host

Meldung im AMU LOG Control Center

%1 Controller %2 %3 servo / inpos error (power on release is missing [0848 - 0867]). <00173>

- %1 Kategorie der Meldung
(INFORMATION:, WARNING:, STATUS: oder ERROR:)
- %2 Name des Roboters oder der Steuerung
(Beschreibung aus der grafischen Konfiguration)
- %3 betroffene Sequenz-Nummer

Erkannt von

Roboter- bzw. Turmsteuerung (vgl. Parameter 2 (%2) in der Meldung im AMU LOG Control Center).

Mögliche Ursachen

Softwarefehler in der Roboter-Steuerung. Das „Antrieb EIN“ Signal für eine der Achsen 1 bis 20 oder „Antrieb EIN“ für alle Achsen fehlt. Es sollte eine Achse verfahren werden, für die „Antrieb EIN“ abgeschaltet war und die aktuelle Position der Achse noch nicht zum Sollwert gesetzt wurde.

Recovery Maßnahmen

- Starten Sie die Steuerung neu
- Weitergehende Hilfe ( Dokumentation „rho3 Signalbeschreibung und Fehlermeldungen, Absatz Abschaltbare Achsen“)
- Tritt der Fehler wiederholt auf, dann verständigen Sie den Customer Help Desk von ADIC/GRAU Storage Systems.

5.1.174 Meldung 0174

Vorschub EIN Freigabe fehlt Achse 1 bis 20

Host Fehlernummer im ABBA/1 Format

keine Meldung an den Host

Meldung im AMU LOG Control Center

%1 Controller %2 %3 servo / inpos error (movement release is missing [0872 - 0891]). <00174>

- %1 Kategorie der Meldung
(INFORMATION:, WARNING:, STATUS: oder ERROR:)
- %2 Name des Roboters oder der Steuerung
(Beschreibung aus der grafischen Konfiguration)
- %3 betroffene Sequenz-Nummer

Erkannt von

Roboter- bzw. Turmsteuerung (vgl. Parameter 2 (%2) in der Meldung im AMU LOG Control Center).

Mögliche Ursachen

Softwarefehler in der Roboter-Steuerung.

Recovery Maßnahmen

- Starten Sie die Steuerung neu
- Weitergehende Hilfe ( Dokumentation „rho3 Signalbeschreibung und Fehlermeldungen,)
- Tritt der Fehler wiederholt auf, dann verständigen Sie den Customer Help Desk von ADIC/GRAU Storage Systems.

Hinweis

Diese Fehlernummer wird nur bis zur Version TO04 des Steuerungs-Betriebssystems verwendet.

5.1.175 Meldung 0175

Antrieb EIN unzulässig Achse 1 bis 20

Host Fehlernummer im ABBA/1 Format

keine Meldung an den Host

Meldung im AMU LOG Control Center

*%1 Controller %2 %3 servo / inpos error (power on not allowed [0896 - 0919]).
<00175>*

- %1 Kategorie der Meldung
(INFORMATION:, WARNING:, STATUS: oder ERROR:)
- %2 Name des Roboters oder der Steuerung
(Beschreibung aus der grafischen Konfiguration)
- %3 betroffene Sequenz-Nummer

Erkannt von

Roboter- bzw. Turmsteuerung (vgl. Parameter 2 (%2) in der Meldung im AMU LOG Control Center).

Mögliche Ursachen

Softwarefehler in der Roboter-Steuerung. Es wurde versucht, ein „Antrieb EIN“ Signal für eine sich bewegende Kinematik zuzuschalten.

Recovery Maßnahmen

- Starten Sie die Steuerung neu
- Weitergehende Hilfe ( Dokumentation „rho3 Signalbeschreibung und Fehlermeldungen, Absatz Abschaltbare Achsen“)
- Tritt der Fehler wiederholt auf, dann verständigen Sie den Customer Help Desk von ADIC/GRAU Storage Systems.

5.1.176 Meldung 0176

Spannung Servokarte fehlt

Host Fehlernummer im ABBA/1 Format

keine Meldung an den Host

Meldung im AMU LOG Control Center

*%1 Controller %2 %3 servo / inpos error (power sevocard failure [0920]).
<00176>*

- %1 Kategorie der Meldung
(INFORMATION:, WARNING:, STATUS: oder ERROR:)
- %2 Name des Roboters oder der Steuerung
(Beschreibung aus der grafischen Konfiguration)
- %3 betroffene Sequenz-Nummer

Erkannt von

Roboter- bzw. Turmsteuerung (vgl. Parameter 2 (%2) in der Meldung im AMU LOG Control Center).

Mögliche Ursachen

keine (☞ Hinweis)

Hinweis

Dieser Achskarten-Typ wird zur Zeit bei AML-Anlagen nicht verwendet.

5.1.177 Meldung 0177

Sammel-Fehlermeldung für Probleme

- Servokarte
- Antriebskontrolle

Host Fehlernummer im ABBA/1 Format

keine Meldung an den Host

Meldung im AMU LOG Control Center

%1 Controller %2 %3 servo / inpos error ([0768 - 1023]) <00177>

- %1 Kategorie der Meldung
(INFORMATION:, WARNING:, STATUS: oder ERROR:)
- %2 Name des Roboters oder der Steuerung
(Beschreibung aus der grafischen Konfiguration)
- %3 betroffene Sequenz-Nummer

Erkannt von

Roboter- bzw. Turmsteuerung (vgl. Parameter 2 (%2) in der Meldung im AMU LOG Control Center).

Mögliche Ursachen

Diese Fehlernummer wird als Sammel-Fehlernummer für sehr selten auftretende Störungen des Prozessors oder des Meßsystems verwendet (Fehler rho-Steuerung 739 bis 767). Die Ursachen können sein:

- Defekte CP/MEM-Karte
- Defekte NC/SPS-IO-Karte
- Fehler im Betriebssystem
- Fehler im Anwendungsprogramm
- Falsche Maschinenparameter

Recovery Maßnahmen

- Ermitteln Sie die Fehlerursache mit dem PHG
- Weitergehende Hilfe ( Dokumentation „rho3 Signalbeschreibung und Fehlermeldungen“)
- Tritt der Fehler wiederholt auf, dann verständigen Sie den Customer Help Desk von ADIC/GRAU Storage Systems.

5.1.178 Meldung 0178

Externe Spannungsversorgung an Karte NC-SPS-I/O fehlt

Host Fehlernummer im ABBA/1 Format

keine Meldung an den Host

Meldung im AMU LOG Control Center

%1 Controller %2 %3 general error (missing power for input/output cards [1024]). <00178>

- %1 Kategorie der Meldung
(INFORMATION:, WARNING:, STATUS: oder ERROR:)
- %2 Name des Roboters oder der Steuerung
(Beschreibung aus der grafischen Konfiguration)
- %3 betroffene Sequenz-Nummer

Erkannt von

Roboter- bzw. Turmsteuerung (vgl. Parameter 2 (%2) in der Meldung im AMU LOG Control Center).

Mögliche Ursachen

Die Spannungsversorgung für die E/A-Karte(n) ist unterbrochen.

Recovery Maßnahmen

Überprüfen Sie den 24 V-Sammel-Fehlermeldung-Anschluß an der Karte NC-SPS-I/O.

5.1.179 Meldung 0179

reserviert

5.1.180 Meldung 0180

reserviert

5.1.181 Meldung 0181

reserviert

5.1.182 Meldung 0182

reserviert

5.1.183 Meldung 0183

reserviert

5.1.184 Meldung 0184

Sammel-Fehlermeldung für sonstige Fehler in der Roboter-Steuerung

Host Fehlernummer im ABBA/1 Format

keine Meldung an den Host

Meldung im AMU LOG Control Center

%1 Controller %2 %3 general error ([1024 - 1279]).

- %1 Kategorie der Meldung
(INFORMATION:, WARNING:, STATUS: oder ERROR:)
- %2 Name des Roboters oder der Steuerung
(Beschreibung aus der grafischen Konfiguration)
- %3 betroffene Sequenz-Nummer

Erkannt von

Roboter- bzw. Turmsteuerung (vgl. Parameter 2 (%2) in der Meldung im AMU LOG Control Center).

Mögliche Ursachen

Diese Fehlernummer wird als Sammel-Fehlernummer für sehr selten auftretende Störungen des Prozessors oder des Meßsystems verwendet (Fehler rho-Steuerung 739 bis 767). Die Ursachen können sein:

- Defekte CP/MEM-Karte
- Defekte NC/SPS-IO-Karte
- Fehler im Betriebssystem
- Fehler im Anwendungsprogramm
- Falsche Maschinenparameter

Recovery Maßnahmen

- Ermitteln Sie die Fehlerursache mit dem PHG
- Weitergehende Hilfe ( Dokumentation „rho3 Signalbeschreibung und Fehlermeldungen“)
- Tritt der Fehler wiederholt auf, dann verständigen Sie den Customer Help Desk von ADIC/GRAU Storage Systems.

5.1.185 Meldung 0185

Interpolator-Stop Warnung Achse 1

Host Fehlernummer im ABBA/1 Format

keine Meldung an den Host

Meldung im AMU LOG Control Center

*%1 Controller %2 %3 general warning (interpolator stop warning axis 1 [1280]).
<00185>*

- %1 Kategorie der Meldung
(INFORMATION:, WARNING:, STATUS: oder ERROR:)
- %2 Name des Roboters oder der Steuerung
(Beschreibung aus der grafischen Konfiguration)
- %3 betroffene Sequenz-Nummer

Erkannt von

Roboter- bzw. Turmsteuerung (vgl. Parameter 2 (%2) in der Meldung im AMU LOG Control Center).

Mögliche Ursachen

Der Nachlauf der Achse 1 ist größer als der Interpolator-Stop-Bereich (113% des Nennnachlaufs), weil die Achse

- mechanisch schwergängig ist,
- einen Crash hatte oder
- Probleme mit der Motoransteuerung hat

Recovery Maßnahmen

- Überprüfen Sie die mechanische Leichtgängigkeit der Achse
- Kontrollieren Sie das Motorkabel am Motor der Achse 1
- Tauschen Sie den Antriebsverstärker
- Tauschen Sie den Motor
- Tritt der Fehler wiederholt auf, dann verständigen Sie den Customer Help Desk von ADIC/GRAU Storage Systems.

5.1.186 Meldung 0186

Interpolator-Stop Warnung Achse 2

Host Fehlernummer im ABBA/1 Format

keine Meldung an den Host

Meldung im AMU LOG Control Center

*%1 Controller %2 %3 general warning (interpolator stop warning axis 2 [1281]).
<00186>*

- %1 Kategorie der Meldung
(INFORMATION:, WARNING:, STATUS: oder ERROR:)
- %2 Name des Roboters oder der Steuerung
(Beschreibung aus der grafischen Konfiguration)
- %3 betroffene Sequenz-Nummer

Erkannt von

Roboter- bzw. Turmsteuerung (vgl. Parameter 2 (%2) in der Meldung im AMU LOG Control Center).

Mögliche Ursachen

Der Nachlauf der Achse 2 ist größer als der Interpolator-Stop-Bereich (113% des Nennnachlaufs), weil die Achse

- mechanisch schwergängig ist,
- einen Crash hatte oder
- Probleme mit der Motoransteuerung hat

Recovery Maßnahmen

- Überprüfen Sie die mechanische Leichtgängigkeit der Achse
- Kontrollieren Sie das Motorkabel am Motor der Achse 2
- Tauschen Sie den Antriebsverstärker
- Tauschen Sie den Motor
- Tritt der Fehler wiederholt auf, dann verständigen Sie den Customer Help Desk von ADIC/GRAU Storage Systems.

5.1.187 Meldung 0187

Interpolator-Stop Warnung Achse 3

Host Fehlernummer im ABBA/1 Format

keine Meldung an den Host

Meldung im AMU LOG Control Center

*%1 Controller %2 %3 general warning (interpolator stop warning axis 3 [1282]).
<00187>*

- %1 Kategorie der Meldung
(INFORMATION:, WARNING:, STATUS: oder ERROR:)
- %2 Name des Roboters oder der Steuerung
(Beschreibung aus der grafischen Konfiguration)
- %3 betroffene Sequenz-Nummer

Erkannt von

Roboter- bzw. Turmsteuerung (vgl. Parameter 2 (%2) in der Meldung im AMU LOG Control Center).

Mögliche Ursachen

Der Nachlauf der Achse 3 ist größer als der Interpolator-Stop-Bereich (113% des Nennnachlaufs), weil die Achse

- mechanisch schwergängig ist,
- einen Crash hatte oder
- Probleme mit der Motoransteuerung hat

Recovery Maßnahmen

- Überprüfen Sie die mechanische Leichtgängigkeit der Achse
- Kontrollieren Sie das Motorkabel am Motor der Achse 3
- Tauschen Sie den Antriebsverstärker
- Tauschen Sie den Motor
- Tritt der Fehler wiederholt auf, dann verständigen Sie den Customer Help Desk von ADIC/GRAU Storage Systems.

5.1.188 Meldung 0188

Interpolator-Stop Warnung Achse 4

Host Fehlernummer im ABBA/1 Format

keine Meldung an den Host

Meldung im AMU LOG Control Center

*%1 Controller %2 %3 general warning (interpolator stop warning axis 4 [1283]).
<00188>*

- %1 Kategorie der Meldung
(INFORMATION:, WARNING:, STATUS: oder ERROR:)
- %2 Name des Roboters oder der Steuerung
(Beschreibung aus der grafischen Konfiguration)
- %3 betroffene Sequenz-Nummer

Erkannt von

Roboter- bzw. Turmsteuerung (vgl. Parameter 2 (%2) in der Meldung im AMU LOG Control Center).

Mögliche Ursachen

Der Nachlauf der Achse 4 ist größer als der Interpolator-Stop-Bereich (113% des Nennnachlaufs), weil die Achse

- mechanisch schwergängig ist,
- einen Crash hatte oder
- Probleme mit der Motoransteuerung hat

Recovery Maßnahmen

- Überprüfen Sie die mechanische Leichtgängigkeit der Achse
- Kontrollieren Sie das Motorkabel am Motor der Achse 4
- Tauschen Sie den Antriebsverstärker
- Tauschen Sie den Motor
- Tritt der Fehler wiederholt auf, dann verständigen Sie den Customer Help Desk von ADIC/GRAU Storage Systems.

5.1.189 Meldung 0189

Interpolator-Stop Warnung Achse 5

Host Fehlernummer im ABBA/1 Format

keine Meldung an den Host

Meldung im AMU LOG Control Center

*%1 Controller %2 %3 general warning (interpolator stop warning axis 5 [1284]).
<00189>*

- %1 Kategorie der Meldung
(INFORMATION:, WARNING:, STATUS: oder ERROR:)
- %2 Name des Roboters oder der Steuerung
(Beschreibung aus der grafischen Konfiguration)
- %3 betroffene Sequenz-Nummer

Erkannt von

Roboter- bzw. Turmsteuerung (vgl. Parameter 2 (%2) in der Meldung im AMU LOG Control Center).

Mögliche Ursachen

Der Nachlauf der Achse 5 ist größer als der Interpolator-Stop-Bereich (113% des Nennnachlaufs), weil die Achse

- mechanisch schwergängig ist,
- einen Crash hatte oder
- Probleme mit der Motoransteuerung hat

Recovery Maßnahmen

- Überprüfen Sie die mechanische Leichtgängigkeit der Achse
- Kontrollieren Sie das Motorkabel am Motor der Achse 5
- Tauschen Sie den Antriebsverstärker
- Tauschen Sie den Motor
- Tritt der Fehler wiederholt auf, dann verständigen Sie den Customer Help Desk von ADIC/GRAU Storage Systems.

5.1.190 Meldung 0190

Interpolator-Stop Warnung Achse 6

Host Fehlernummer im ABBA/1 Format

keine Meldung an den Host

Meldung im AMU LOG Control Center

*%1 Controller %2 %3 general warning (interpolator stop warning axis 6 [1285]).
<00190>*

- %1 Kategorie der Meldung
(INFORMATION:, WARNING:, STATUS: oder ERROR:)
- %2 Name des Roboters oder der Steuerung
(Beschreibung aus der grafischen Konfiguration)
- %3 betroffene Sequenz-Nummer

Erkannt von

Roboter- bzw. Turmsteuerung (vgl. Parameter 2 (%2) in der Meldung im AMU LOG Control Center).

Mögliche Ursachen

Der Nachlauf der Achse 6 ist größer als der Interpolator-Stop-Bereich (113% des Nennnachlaufs), weil die Achse

- mechanisch schwergängig ist,
- einen Crash hatte oder
- Probleme mit der Motoransteuerung hat

Recovery Maßnahmen

- Überprüfen Sie die mechanische Leichtgängigkeit der Achse
- Kontrollieren Sie das Motorkabel am Motor der Achse 6
- Tauschen Sie den Antriebsverstärker
- Tauschen Sie den Motor
- Tritt der Fehler wiederholt auf, dann verständigen Sie den Customer Help Desk von ADIC/GRAU Storage Systems.

5.1.191 Meldung 0191

Interpolator-Stop Warnung Achse 7 bis 12

Host Fehlernummer im ABBA/1 Format

keine Meldung an den Host

Meldung im AMU LOG Control Center

*%1 Controller %2 %3 general warning (interpolator stop warning [1280 - 1299]).
<00191>*

- %1 Kategorie der Meldung
(INFORMATION:, WARNING:, STATUS: oder ERROR:)
- %2 Name des Roboters oder der Steuerung
(Beschreibung aus der grafischen Konfiguration)
- %3 betroffene Sequenz-Nummer

Erkannt von

Roboter- bzw. Turmsteuerung (vgl. Parameter 2 (%2) in der Meldung im AMU LOG Control Center).

Mögliche Ursachen

Der Nachlauf eine der Achsen 7 bis 12 ist größer als der Interpolator-Stop-Bereich (113% des Nennnachlaufs), weil die Achse

- mechanisch schwergängig ist,
- einen Crash hatte oder
- Probleme mit der Motoransteuerung hat

Recovery Maßnahmen

- Ermitteln Sie die fehlerhafte Achse mit dem PHG
- Überprüfen Sie die mechanische Leichtgängigkeit der Achse
- Kontrollieren Sie das Motorkabel am Motor der Achse
- Tauschen Sie den Antriebsverstärker
- Tauschen Sie den Motor
- Tritt der Fehler wiederholt auf, dann verständigen Sie den Customer Help Desk von ADIC/GRAU Storage Systems.

5.1.192 Meldung 0192

reserviert

5.1.193 Meldung 0193

reserviert

5.1.194 Meldung 0194

reserviert

5.1.195 Meldung 0195

Sammel-Meldung für Warnungen der Steuerung

Host Fehlernummer im ABBA/1 Format

keine Meldung an den Host

Meldung im AMU LOG Control Center

%1 Controller %2 %3 general warning ([1280 - 1535]).

- %1 Kategorie der Meldung
(INFORMATION:, WARNING:, STATUS: oder ERROR:)
- %2 Name des Roboters oder der Steuerung
(Beschreibung aus der grafischen Konfiguration)
- %3 betroffene Sequenz-Nummer

Erkannt von

Roboter- bzw. Turmsteuerung (vgl. Parameter 2 (%2) in der Meldung im AMU LOG Control Center).

Mögliche Ursachen

Diese Fehlernummer wird als Sammel-Meldung für sehr selten auftretende Störungen der Steuerung verwendet (Warnung rho-Steuerung 1280 bis 1535). Die Ursachen können sein:

- Defekte CP/MEM-Karte
- Defekte NC/SPS-IO-Karte
- Fehler im Betriebssystem
- Fehler im Anwendungsprogramm
- Falsche Maschinenparameter

Recovery Maßnahmen

- Ermitteln Sie die Fehlerursache mit dem PHG
- Weitergehende Hilfe ( Dokumentation „rho3 Signalbeschreibung und Fehlermeldungen“)
- Tritt der Fehler wiederholt auf, dann verständigen Sie den Customer Help Desk von ADIC/GRAU Storage Systems.

5.1.196 Meldung 0196

reserviert

5.1.197 Meldung 0197

reserviert

5.1.198 Meldung 0198

reserviert

5.1.199 Meldung 0991

reserviert

5.1.200 Meldung 0200

reserviert

5.1.201 Meldung 0201

reserviert

5.1.202 Meldung 0202

Sammel-Fehlermeldung für Antriebsparameter-Fehler

Host Fehlernummer im ABBA/1 Format

keine Meldung an den Host

Meldung im AMU LOG Control Center

%1 Controller %2 %3 error group 6 - 12 ([1536 - 3327]). <00202>

- %1 Kategorie der Meldung
(INFORMATION:, WARNING:, STATUS: oder ERROR:)
- %2 Name des Roboters oder der Steuerung
(Beschreibung aus der grafischen Konfiguration)
- %3 betroffene Sequenz-Nummer

Erkannt von

Roboter- bzw. Turmsteuerung (vgl. Parameter 2 (%2) in der Meldung im AMU LOG Control Center).

Mögliche Ursachen

Diese Fehlernummer wird als Sammel-Fehlernummer für sehr selten auftretende Störungen der Antriebsparameter verwendet (Fehler rho-Steuerung 1536 bis 3327). Die Ursachen können sein:

- Defekte CP/MEM-Karte
- Defekte NC/SPS-IO-Karte
- Fehler im Betriebssystem
- Fehler im Anwendungsprogramm
- Falsche Maschinenparameter
- Defekte Antriebsverstärker

Recovery Maßnahmen

- Ermitteln Sie die Fehlerursache mit dem PHG
- Weitergehende Hilfe (→ Dokumentation „rho3 Signalbeschreibung und Fehlermeldungen“)
- Tritt der Fehler wiederholt auf, dann verständigen Sie den Customer Help Desk von ADIC/GRAU Storage Systems.

5.1.203 Meldung 0203

reserviert

5.1.204 Meldung 0204

reserviert

5.1.205 Meldung 0205

reserviert

5.1.206 Meldung 0206

reserviert

5.1.207 Meldung 0207

reserviert

5.1.208 Meldung 0208

reserviert

5.1.209 Meldung 0209

reserviert

5.1.210 Meldung 0210

reserviert

5.1.211 Meldung 0211

reserviert

5.1.212 Meldung 0212

Sammel-Fehlermeldung für Systemfehler der rho3.2 Steuerung

Host Fehlernummer im ABBA/1 Format

keine Meldung an den Host

Meldung im AMU LOG Control Center

%1 Controller %2 %3 runtime error ([3328 - 3583]). <00212>

- %1 Kategorie der Meldung
(INFORMATION:, WARNING:, STATUS: oder ERROR:)
- %2 Name des Roboters oder der Steuerung
(Beschreibung aus der grafischen Konfiguration)
- %3 betroffene Sequenz-Nummer

Erkannt von

Roboter- bzw. Turmsteuerung (vgl. Parameter 2 (%2) in der Meldung im AMU LOG Control Center).

Mögliche Ursachen

Diese Fehlernummer wird als Sammel-Fehlernummer für Systemfehler speziell bei der rho-Steuerung 3.2 verwendet (Fehler rho-Steuerung 3328 bis 3583). Die Ursachen können sein:

- Defekte CP/MEM-Karte
- Defekte NC/SPS-IO-Karte
- Fehler im Betriebssystem

Recovery Maßnahmen

- Ermitteln Sie die Fehlerursache mit dem PHG
- Weitergehende Hilfe ( Dokumentation „rho3 Signalbeschreibung und Fehlermeldungen“)
- Tritt der Fehler wiederholt auf, dann verständigen Sie den Customer Help Desk von ADIC/GRAU Storage Systems.

5.1.213 Meldung 0213 - Meldung 0289

reserviert

5.1.214 Meldung 0290

Sammel-Fehlermeldung für Systemfehler der rho-Steuerung

Host Fehlernummer im ABBA/1 Format

keine Meldung an den Host

Meldung im AMU LOG Control Center

%1 Controller %2 %3 system error ([3584 - 3839]). <00290>

- %1 Kategorie der Meldung
(INFORMATION:, WARNING:, STATUS: oder ERROR:)
- %2 Name des Roboters oder der Steuerung
(Beschreibung aus der grafischen Konfiguration)
- %3 betroffene Sequenz-Nummer

Erkannt von

Roboter- bzw. Turmsteuerung (vgl. Parameter 2 (%2) in der Meldung im AMU LOG Control Center).

Diese Fehlernummer wird als Sammel-Fehlernummer für Systemfehler der rho Steuerung verwendet (Fehler rho-Steuerung 3584 bis 3839). Die Ursachen können sein:

- Defekte CP/MEM-Karte
- Defekte NC/SPS-IO-Karte
- Fehler im Betriebssystem

Recovery Maßnahmen

- Ermitteln Sie die Fehlerursache mit dem PHG
- Weitergehende Hilfe ( Dokumentation „rho3 Signalbeschreibung und Fehlermeldungen“)
- Tritt der Fehler wiederholt auf, dann verständigen Sie den Customer Help Desk von ADIC/GRAU Storage Systems.

5.1.215 Meldung 0291 - Meldung 0297

reserviert

5.1.216 Meldung 0298

Sammel-Fehlermeldung für Systemfehler der rho-Steuerung

Host Fehlernummer im ABBA/1 Format

keine Meldung an den Host

Meldung im AMU LOG Control Center

%1 Controller %2 %3 another system error ([3840 - 4095]). <00298>

- %1 Kategorie der Meldung
(INFORMATION:, WARNING:, STATUS: oder ERROR:)
- %2 Name des Roboters oder der Steuerung
(Beschreibung aus der grafischen Konfiguration)
- %3 betroffene Sequenz-Nummer

Erkannt von

Roboter- bzw. Turmsteuerung (vgl. Parameter 2 (%2) in der Meldung im AMU LOG Control Center).

Mögliche Ursachen

Diese Fehlernummer wird als Sammel-Fehlernummer für Systemfehler der rho Steuerung verwendet (Fehler rho-Steuerung 3840 bis 4095). Die Ursachen können sein:

- Defekte CP/MEM-Karte
- Defekte NC/SPS-IO-Karte
- Fehler im Betriebssystem

Recovery Maßnahmen

- Ermitteln Sie die Fehlerursache mit dem PHG
- Weitergehende Hilfe ( Dokumentation „rho3 Signalbeschreibung und Fehlermeldungen“)
- Tritt der Fehler wiederholt auf, dann verständigen Sie den Customer Help Desk von ADIC/GRAU Storage Systems.

Hinweis

Diese Fehlernummern werden bei den Betriebssystemen TO 03 und TO 05L nicht verwendet.

5.1.217 Meldung 0299

Unbekannte Fehlernummer der rho 3 Steuerung

Host Fehlernummer im ABBA/1 Format

keine Meldung an den Host

Meldung im AMU LOG Control Center

%1 Controller %2 %3 undefined RHO error ([0001 - 4095]). <00299>

- %1 Kategorie der Meldung
(INFORMATION:, WARNING:, STATUS: oder ERROR:)
- %2 Name des Roboters oder der Steuerung
(Beschreibung aus der grafischen Konfiguration)
- %3 betroffene Sequenz-Nummer

Erkannt von

Roboter- bzw. Turmsteuerung (vgl. Parameter 2 (%2) in der Meldung im AMU LOG Control Center).

Mögliche Ursachen

unbekannt

Recovery Maßnahmen

- Ermitteln Sie die Fehlerursache mit dem PHG
- Weitergehende Hilfe ( Dokumentation „rho3 Signalbeschreibung und Fehlermeldungen“)
- Tritt der Fehler wiederholt auf, dann verständigen Sie den Customer Help Desk von ADIC/GRAU Storage Systems.

5.1.218 Meldung 0300

reserviert

5.2 Steuerungs-Meldungen AML/J

5.2.1 Meldung 0098 (AML/J)

Netzschalter AML/J ausgeschaltet

Host Fehlernummer im ABBA/1 Format

keine Meldung an den Host

Meldung im AMU LOG Control Center

%1 Controller %2 %3). <00098>

- %1 Kategorie der Meldung
(INFORMATION:, WARNING:, STATUS: oder ERROR:)
- %2 Name des Roboters oder der Steuerung
(Beschreibung aus der grafischen Konfiguration)
- %3 betroffene Sequenz-Nummer

Erkannt von

PMAC (GLOBAL.PMC)

Mögliche Ursachen

- Netzschalter für AML/J ausgeschaltet
- Spannung ausgefallen

Recovery Maßnahmen

- Schalten Sie den Netzschalter wieder ein
- Überprüfen Sie die Spannungsversorgung

5.2.2 Meldung 0102

NOT-AUS Eingang für PMAC nicht gesetzt

Host Fehlernummer im ABBA/1 Format

N016 Roboter Fehler (EXCP-AUS 5001)

Meldung im AMU LOG Control Center

%1 Controller %2 %3 emergency stop [0528]). <00102>

- %1 Kategorie der Meldung
(INFORMATION:, WARNING:, STATUS: oder ERROR:)
- %2 Name des Roboters oder der Steuerung
(Beschreibung aus der grafischen Konfiguration)
- %3 betroffene Sequenz-Nummer

Erkannt von

PMAC (GLOBAL.PMC)

Mögliche Ursachen

Das NOT-AUS-Signal ist nicht gesetzt, weil

- die Tür eines Moduls geöffnet wurde
- der NOT-AUS-Kreis unterbrochen ist oder
- eine Störung im PMAC Steuerprogramm vorliegt.

Recovery Maßnahmen

- Kontrollieren Sie den NOT-AUS Kreis
- Schließen Sie alle Türen
- Schalten Sie den Schalter S3 aus und wieder ein.

6 Meldungen AML/2

6.1 Logische Fehler im Anwendungsprogramm

6.1.1 Meldung 0301

Syntax-Fehler im AMU-Befehl an die Steuerung

Host Fehlernummer im ABBA/1 Format

N001 Syntax Fehler

Meldung im AMU LOG Control Center

%1 Syntax-Error %2 in command string from AMU.<00301>

- %1 Kategorie der Meldung
(INFORMATION:, WARNING:, STATUS: oder ERROR:)
%2 Name des Roboters oder der Steuerung)
(Beschreibung aus der grafischen Konfiguration)

Erkannt von

AML/2 mit Kamera-Greifer	AML/2 mit Scanner-Greifer
INIT.IRD	INIT.IRD

Mögliche Ursachen

- Unterschiedliche Adressen für Steuerung (T_ADR_RHO) oder AMU (T_ADR_AMU) in KONFIG.DAT und grafischer Konfiguration
- Laufwerkstypen konfiguriert, die noch nicht in der Steuerungs-Software bekannt sind
- Fehler im Befehls-Telegramm der AMU (Modul KRN/P) an die Steuerung
- Unterschiedliche Software-Versionen auf AMU und Steuerung
- Fehler in der Kommunikation
- Fehlfunktion in der Steuerungs-Software

Recovery Maßnahmen

- Wiederholen Sie das Befehl

Logische Fehler im Anwendungsprogramm

- Überprüfen Sie
 - die KONFIG.DAT und die grafische Konfiguration
 - die konfigurierten Laufwerkstypen
 - den Befehlsstring im Trace KRN9
 - die Software-Versionen
- Starten Sie die Steuerung neu
- Starten Sie die AMU neu

6.1.2 Meldung 0303

Zeitüberschreitung bei der Befehlsausführung

Host Fehlernummer im ABBA/1 Format

N102 Timeout Roboter

Meldung im AMU LOG Control Center

%1 Timeout-Error %2. Tower- or E/I/F access is denied.<00303>

- %1 Kategorie der Meldung
(INFORMATION:, WARNING:, STATUS: oder ERROR:)
- %2 Name des Roboters oder der Steuerung)
(Beschreibung aus der grafischen Konfiguration)

Erkannt von

AML/2 mit Kamera-Greifer	AML/2 mit Scanner-Greifer
INIT.IRD	INIT.IRD

Mögliche Ursachen

- E/A-Einheit nach Bedienung nicht oder zu spät wieder geschlossen (Zeit > D_Time2 in KONFIG.DAT)
- Relais in der E/A-Einheit defekt
- Kabelunterbrechung im Signalkabel zwischen E/A-Einheit und Robotersteuerung
- Quadroturn ist nicht bereit aufgrund eines vorausgegangenen Fehlers (Wartezeit > D_Time1 in KONFIG.DAT)

Recovery Maßnahmen

- Überprüfen Sie
 - ob die E/A-Einheit geschlossen ist
 - die Eingangssignale der E/A-Einheit
 - die Kabelverbindungen zur E/A-Einheit
- Starten Sie die Steuerung neu
- Bei Inbetriebnahme: Überprüfen Sie, ob Programmmodule für die E/A-Einheit-

ten installiert sind

6.1.3 Meldung 0304

Physische Koordinaten im Befehl liegen außerhalb der Software-Endschalter

Host Fehlernummer im ABBA/1 Format

N011 Ungültige Zuordnung (z.B. Roboter - Volser)

Meldung im AMU LOG Control Center

%1 Coordinate sent by AMU is out of range %2. <00304>

- %1 Kategorie der Meldung
(INFORMATION:, WARNING:, STATUS: oder ERROR:)
- %2 Name des Roboters oder der Steuerung)
(Beschreibung aus der grafischen Konfiguration)

Erkannt von

AML/2 mit Kamera-Greifer	AML/2 mit Scanner-Greifer
INIT.IRD	INIT.IRD

Mögliche Ursachen

- Falsche Teachpunkte in der Datei KRNREFPT.R01 bzw. KRNREFPT.R02 (je nachdem, welcher Roboter betroffen ist)
- Falsche Parameter für Software-Endschalter (G_Z_MAXLIMIT, G_Z_MINLIMIT) in KONFIG.DAT
- Falsche Koordinaten in der grafischen Konfiguration (AMUCONF.INI)
- Fehler in der Konstanten Datei AMUCONST.INI
- Falsche Version der Konstanten Datei AMUCONST.INI
- Fehler im Roboter-Steuerungsprogramm oder im AMU-Modul KRN/P

Recovery Maßnahmen

- Teachen Sie die betroffenen Komponenten neu
- Kontrollieren Sie die Software-Endschalter in der Datei KONFIG.DAT

6.1.4 Meldung 0305

Zeitüberschreitung bei der Befehlsausführung

Host Fehlernummer im ABBA/1 Format

N006 Roboter Fehler (siehe vorausgehende Warnung)

Meldung im AMU LOG Control Center

%1 Command from AMU has been canceled from %2. <00305>

- %1 Kategorie der Meldung
(INFORMATION:, WARNING:, STATUS: oder ERROR:)
- %2 Name des Roboters oder der Steuerung)
(Beschreibung aus der grafischen Konfiguration)

Erkannt von

AML/2 mit Kamera-Greifer	AML/2 mit Scanner-Greifer
INIT.IRD	INIT.IRD

Mögliche Ursachen

- Befehl wurde nicht komplett abgeschlossen aufgrund eines Fehlers in der Ansteuerung der E/A-Einheit oder der Speichertürme
- Relais in der E/A-Einheit defekt
- Unterbrechung im Signalkabel zwischen E/A-Einheit und Steuerung

Recovery Maßnahmen

- Überprüfen Sie
 - ob vorausgehende Fehlermeldungen für die Komponente im Log sind
 - die Eingangssignale der E/A-Einheit (evtl. fehlt das Rolladensignal)
- Starten Sie die Steuerung neu
- Bei Inbetriebnahme: Überprüfen Sie, ob das Programmmodul für die E/A-Einheit installiert ist

6.2 Handlingfehler

6.2.1 Meldung 0401

Am Greifer wurde unerwartet ein mechanischer Widerstand festgestellt

Host Fehlernummer im ABBA/1 Format

N101 Roboter Crash beim Medium entnehmen/einlegen

Meldung im AMU LOG Control Center

%1 Crash sensor %2. Unexpected crash.<00401>

%1 Kategorie der Meldung
(INFORMATION:, WARNING:, STATUS: oder ERROR:)

%2 Name des Roboters oder der Steuerung)
(Beschreibung aus der grafischen Konfiguration)

Erkannt von

AML/2 mit Kamera-Greifer	AML/2 mit Scanner-Greifer
NEWGRIP.IRD	SNEWGRIP.IRD

Mögliche Ursachen

- Medium wurde beim **GET** nicht richtig gegriffen:
 - Laufwerksdefekt (Medium wird nicht mehr genügend weit ausgeworfen)
 - defekter Greifersensor oder anderer mechanischer Schaden am Greifer
 - Handling für **GET** nicht korrekt eingerichtet
 - falsche Teachpunkte-Datei oder falsche Referenzpunkt-Istwerte (P207 in der rho Steuerung)
- Ausrichtpunkt nicht vorhanden oder nicht konfiguriert

Recovery Maßnahmen

- Überprüfen Sie
 - Handling für **PUT** und **GET** (evtl. Offsetwerte in KONFIG.DAT korrigieren)
 - Greifer mit dem Greifer-Testprogramm (evtl. Greifertausch)
 - die Referenzpunkte (Markierungen am Roboter)
 - die Teachpunkte (Nachteachen mit Trace KRN 8)
- Konfigurieren Sie die Ausrichtstation

6.2.2 Meldung 0402

Medium wurde nicht mit dem Greifer gefaßt

Host Fehlernummer im ABBA/1 Format

N104 Medium verloren

Meldung im AMU LOG Control Center

%1 Tape not in gripper %2. <00402>

- %1 Kategorie der Meldung
(INFORMATION:, WARNING:, STATUS: oder ERROR:)
- %2 Name des Roboters oder der Steuerung)
(Beschreibung aus der grafischen Konfiguration)

Erkannt von

AML/2 mit Kamera-Greifer	AML/2 mit Scanner-Greifer
NEWGRIP.IRD	SNEWGRIP.IRD
LW3490.IRD	SLW3480a.IRD
	SLW3490.IRD

Mögliche Ursachen

- Unterprogramm wegen Differenzen zwischen erwarteten und realen Sensorsignalen gestartet.
- Sensor „Bügel vorn“ ist beim Laufwerk-Handling oder Nachgreifen aktiviert:
 - Sensor defekt
 - Medium kann wegen Laufwerksdefekt oder falsch eingestelltem Laufwerk-Handling nicht gegriffen werden
- Medium wurde verloren:
 - Medium defekt
 - Greifer defekt (Motor oder Mechanik)

Recovery Maßnahmen

- Überprüfen Sie
 - Greifer mit Greifer-Testprogramm (evtl. Greifertausch)
 - ein heruntergefallenes Medium auf Defekt und lagern Sie es über die E/A-Einheit wieder ins Archiv ein
 - das Laufwerk
 - das Laufwerk-Handling

6.2.3 Meldung 0403 (Warnung)

Unregelmäßigkeiten beim Greiferhandling

Host Fehlernummer im ABBA/1 Format

N206 Medium kann nicht aus Einheit entnommen werden

Meldung im AMU LOG Control Center

%1Tape control activated, please check the medium handling for %2. <00403>

- %1 Kategorie der Meldung
(INFORMATION:, WARNING:, STATUS: oder ERROR:)
- %2 Name des Roboters oder der Steuerung)
(Beschreibung aus der grafischen Konfiguration)

Erkannt von

AML/2 mit Kamera-Greifer	AML/2 mit Scanner-Greifer
INIT.IRD	INIT.IRD

Mögliche Ursachen

- Unterprogramm wegen Differenzen zwischen erwarteten und realen Sensorsignalen gestartet
- Sensor „Bügel vorne“ defekt
- Handling nicht korrekt eingestellt

Recovery Maßnahmen

- Überprüfen Sie
 - den Befehl
 - Greifer mit Greifer-Testprogramm (evtl. Greifertausch)
 - die Teachpunkte (Nachteachen mit Trace KRN 8)
 - Handling für **PUT** und **GET** (evtl. Offsetwerte in KONFIG.DAT korrigieren)

6.2.4 Meldung 0404

Befehl für nicht definiertes Laufwerk

Host Fehlernummer im ABBA/1 Format

N011 Ungültige Zuordnung (z.B. Roboter - Volser)

Meldung im AMU LOG Control Center

%1 Handling not configured. %2. <00404>

%1 Kategorie der Meldung
(INFORMATION:, WARNING:, STATUS: oder ERROR:)

%2 Name des Roboters oder der Steuerung)
(Beschreibung aus der grafischen Konfiguration)

Erkannt von

AML/2 mit Kamera-Greifer	AML/2 mit Scanner-Greifer
INIT.IRD	INIT.IRD
RACK.IRD	SRACK.IRD
LW3480.IRD	SLW3480.IRD
LW3490.IRD	SLW3480a.IRD
LW5180.IRD	SLW3490.IRD
LW5190.IRD	SLW5180.IRD
LW7480.IRD	SLW5190.IRD
LW7490.IRD	SLW7480.IRD
LWPHIL.IRD	SLW7490.IRD
LWSTK80.IRD	SLWD2.IRD

Handlingfehler

AML/2 mit Kamera-Greifer	AML/2 mit Scanner-Greifer
	SLWD2.IRD
	SLWDLT.IRD
	SLWNTP.IRD
	SLWOD11.IRD
	SLWODHP.IRD
	SLWODJU.IRD
	SLWODR.IRD
	SLWPHIL.IRD
	SLWSTK80.IRD
	SLWSTK90.IRD
	SLWVHS.IRD

Mögliche Ursachen

- Laufwerkstyp in der Datei KONFIG.DAT in der Steuerung nicht konfiguriert
- Falsche Laufwerkstypen in der grafischen Konfiguration definiert
- Falschen Befehl (mit nicht definierem Befehlscode) von der AMU an die Steuerung gesendet

Recovery Maßnahmen

- Überprüfen Sie
 - die Laufwerke in der grafischen Konfiguration (Starten Sie nach Veränderung die AMU neu)
 - die konfigurierten Laufwerkstypen in der Datei KONFIG.DAT
 - den Befehlsstring im Trace KRN9

6.2.5 Meldung 0405

Fehler beim Greifen der Kassette bei einem Laufwerk mit Klappe

Host Fehlernummer im ABBA/1 Format

N206 Medium kann nicht aus Einheit entnommen werden

Meldung im AMU LOG Control Center

%1 Flap of requested mediumdevice for %2 is closed.<00405>

- %1 Kategorie der Meldung
(INFORMATION:, WARNING:, STATUS: oder ERROR:)
- %2 Name des Roboters oder der Steuerung)
(Beschreibung aus der grafischen Konfiguration)

Erkannt von

AML/2 mit Kamera-Greifer	AML/2 mit Scanner-Greifer
LW3480.IRD	SLW3480.IRD

Mögliche Ursachen

- Laufwerk hat keinen Unload-Befehl bekommen
- Laufwerk ist defekt
- Greifersensor „Bügel vorn“ ist defekt

Recovery Maßnahmen

- Senden Sie vom Host ein Unload-Befehl an das Laufwerk
- Überprüfen Sie
 - das Laufwerk
 - Greifer mit Greifer-Testprogramm (evtl. Greifertausch)

6.2.6 Meldung 0406

Fehler beim Legen der Kassette in ein Laufwerk mit Klappe

Host Fehlernummer im ABBA/1 Format

N207 Klappe an Bandstation kann nicht geschlossen werden

Meldung im AMU LOG Control Center

%1Flap of requested device for %2 is open.<00406>

- %1 Kategorie der Meldung
(INFORMATION:, WARNING:, STATUS: oder ERROR:)
- %2 Name des Roboters oder der Steuerung)
(Beschreibung aus der grafischen Konfiguration)

Erkannt von

AML/2 mit Kamera-Greifer	AML/2 mit Scanner-Greifer
LW3480.IRD	SLWSTK90.IRD
	SLW3480.IRD

Mögliche Ursachen

- Beim Legen der Kassette konnte die Laufwerk-Klappe nicht geschlossen werden
 - Handling nicht korrekt eingestellt
 - Mixed-Media-Greifer installiert (nicht für Laufwerke mit Klappe vorgesehen)
 - Laufwerk defekt
 - Greifermechanik defekt
 - Unload-Befehl oder -Knopf während des Mount-Vorgangs betätigt

Recovery Maßnahmen

- Überprüfen Sie
 - das Laufwerk-Handling (evtl. Versatzwerte in KONFIG.DAT oder für Klappe schließen in LW3480.DAT bzw. LWSTK90.DAT korrigieren)
 - Greifer mit Greifer-Testprogramm (evtl. Greifertausch)
 - das Laufwerk (Mechanik, korrekte Befehle)

6.2.7 Meldung 0407

Ein Medium befindet sich noch im Greifer

Host Fehlernummer im ABBA/1 Format

N105 Medium im Greifer verklemmt

Meldung im AMU LOG Control Center

%1Tape in gripper %2. <00407>

- %1 Kategorie der Meldung
(INFORMATION:, WARNING:, STATUS: oder ERROR:)
- %2 Name des Roboters oder der Steuerung)
(Beschreibung aus der grafischen Konfiguration)

Erkannt von

AML/2 mit Kamera-Greifer	AML/2 mit Scanner-Greifer
INIT.IRD	INIT.IRD
RACK.IRD	SRACK.IRD
LW3480.IRD	SLW3480.IRD
	SLWSTK90.IRD

Mögliche Ursachen

- Anlage abgeschaltet (Stromausfall) mit Medium im Greifer
- Handling nicht korrekt eingestellt
- Falscher Befehl für aktuellen Zustand (z.B. Klappen schließen mit Medium im Greifer)

Recovery Maßnahmen

- Bringen Sie das Medium in die Problembox
- Lagern Sie das Medium über E/A-Einheit ein
- Überprüfen Sie
 - den Befehl
 - Greifer mit Greifer-Testprogramm (evtl. Greifertausch))
 - Handling für **PUT** und **GET**
(evtl. Offsetwerte in KONFIG.DAT korrigieren)

6.2.8 Meldung 0408

Greifer hat Fehler trotz Ausrichten des Mediums

Host Fehlernummer im ABBA/1 Format

keine Meldung an den Host

Meldung im AMU LOG Control Center

%1 from gripper during handling %2. <00408>

- %1 Kategorie der Meldung
(INFORMATION:, WARNING:, STATUS: oder ERROR:)
- %2 Name des Roboters oder der Steuerung)
(Beschreibung aus der grafischen Konfiguration)

Erkannt von

AML/2 mit Kamera-Greifer	AML/2 mit Scanner-Greifer
RACK.IRD	SRACK.IRD

Mögliche Ursachen

- Handling nicht korrekt eingestellt
- Medium defekt
- Greifer (Sensor oder Mechanik) defekt

Recovery Maßnahmen

- Überprüfen Sie
 - das Medium
 - Handling für **PUT** und **GET**
(evtl. Offsetwerte in KONFIG.DAT korrigieren)
 - Greifer mit Greifer-Testprogramm (evtl. Greifertausch)

6.2.9 Meldung 0409 (Warnung)

Probleme beim Handling des Entladeknopfes

Host Fehlernummer im ABBA/1 Format

keine Meldung an den Host

Meldung im AMU LOG Control Center

%1 Common warning %2.<00409>

%1 Kategorie der Meldung
(INFORMATION:, WARNING:, STATUS: oder ERROR:)

%2 Name des Roboters oder der Steuerung)
(Beschreibung aus der grafischen Konfiguration)

Handlingfehler

Erkannt von

AML/2 mit Kamera-Greifer	AML/2 mit Scanner-Greifer
LW3480.IRD	SLW3480.IRD
LW3490.IRD	SLW3480a.IRD
LW5180.IRD	SLW3490.IRD
LW5190.IRD	SLW5180.IRD
LW7480.IRD	SLW5190.IRD
LW7490.IRD	SLW7480.IRD
LWPHIL.IRD	SLW7490.IRD
LWSTK80.IRD	SLW8mm.IRD
	SLWD2.IRD
	SLWOD11.IRD
	SLWODHP.IRD
	SLWODHP.IRD
	SLWODR.IRD
	SLWPHIL.IRD
	SLWSTK80.IRD
	SLWSTK90.IRD
	SLWVHS.IRD

Mögliche Ursachen

- Handling für Bedienung Entladeknopf nicht oder nicht richtig eingestellt
- Greifer Sensor „Bügel vorn“ defekt
- Entladeknopf defekt

Recovery Maßnahmen

- Überprüfen Sie
 - das Greiferhandling für **Unload** (evtl. korrigieren in der LW*.DAT bzw. SLW*.DAT)
 - Greifer mit Greifer-Testprogramm (evtl. Greifertausch)
 - den Entladeknopf am Laufwerk

6.2.10 Meldung 0410 (nur AML/2 mit Kamera-Greifer)

Signal „Greifer horizontal“ nicht vorhanden

Host Fehlernummer im ABBA/1 Format

keine Meldung an den Host

Meldung im AMU LOG Control Center

%1 Gripper not in horizontal position %2. <00410>

%1 Kategorie der Meldung
(INFORMATION:, WARNING:, STATUS: oder ERROR:)

%2 Name des Roboters
(Beschreibung aus der grafischen Konfiguration)

Erkannt von

AML/2 mit Kamera-Greifer
INIT.IRD
LW3480.IRD
LW3490.IRD
LW5180.IRD
LW5190.IRD
LW7480.IRD
LW7490.IRD
LWPHIL.IRD
LWSTK80.IRD

Mögliche Ursachen

- Greifer erreicht die horizontale Position nicht (Druckluftversorgung unterbrochen)
- Greifer erreicht die horizontale Position zu spät (Druck im Druckluftsystem zu niedrig)
- Sensor für „Greifer horizontal“ defekt

Recovery Maßnahmen

- Überprüfen Sie
 - Greifer mit Greifer-Testprogramm (evtl. Greifertausch)
 - das Druckluftsystem
 - ist der Druck ausreichend hoch eingestellt?
 - gibt es irgendwo hohe Leckverluste?
 - sind Druckluftschläuche geknickt?
- Tauschen Sie defekte Komponenten aus

6.2.11 Meldung 0411

Signal „Greifer vertikal“ nicht vorhanden

Host Fehlernummer im ABBA/1 Format

keine Meldung an den Host

Meldung im AMU LOG Control Center

%1 Gripper not in vertical position %2. <00411>

- %1 Kategorie der Meldung
(INFORMATION:, WARNING:, STATUS: oder ERROR:)
- %2 Name des Roboters
(Beschreibung aus der grafischen Konfiguration)

Erkannt von

AML/2 mit Kamera-Greifer
INIT.IRD
RACK.IRD

Mögliche Ursachen

- Greifer erreicht die vertikale Position nicht (Druckluftversorgung unterbrochen)
- Greifer erreicht die vertikale Position zu spät
(Druck im Druckluftsystem zu niedrig)
- Sensor „Greifer vertikal“ defekt

Recovery Maßnahmen

- Überprüfen Sie
 - Greifer mit Greifer-Testprogramm (evtl. Greifertausch)
 - das Druckluftsystem
 - ist der Druck ausreichend hoch eingestellt?
 - gibt es irgendwo hohe Leckverluste?
 - sind Druckluftschläuche geknickt?
- Tauschen Sie defekte Komponenten aus

6.2.12 Meldung 0412

Greifer kann nicht geöffnet werden

Host Fehlernummer im ABBA/1 Format

keine Meldung an den Host

Meldung im AMU LOG Control Center

%1Gripper not open %2. <000412>

- %1 Kategorie der Meldung
(INFORMATION:, WARNING:, STATUS: oder ERROR:)
%2 Name des Roboters
(Beschreibung aus der grafischen Konfiguration)

Erkannt von

AML/2 mit Kamera-Greifer	AML/2 mit Scanner-Greifer
INIT.IRD	INIT.IRD
RACK.IRD	SRACK.IRD
NEWGRIP.IRD	SNEWGRIP.IRD
LW3480.IRD	SLW3480.IRD
LW3490.IRD	SLW3480a.IRD
LW5180.IRD	SLW3490.IRD
LW5190.IRD	SLW5180.IRD
LW7480.IRD	SLW5190.IRD
LW7490.IRD	SLW7480.IRD
LWPHIL.IRD	SLW7490.IRD
LWSTK80.IRD	SLW8mm.IRD

AML/2 mit Kamera-Greifer	AML/2 mit Scanner-Greifer
	SLWD2.IRD
	SLWDLT.IRD
	SLWNTP.IRD
	SLWOD11.IRD
	SLWODHP.IRD
	SLWODJU.IRD
	SLWODR.IRD
	SLWPHIL.IRD
	SLWSTK80.IRD
	SLWSTK90.IRD
	SLWVHS.IRD

Mögliche Ursachen

- Greifermechanik für Greiferöffnen verklemmt
- Sensor „Greifer offen“ defekt
- Druckluftversorgung defekt (z.B. Schlauch eingeklemmt)

Recovery Maßnahmen

- Überprüfen Sie
 - die Greifersensoren (Greifer-Testprogramm)
 - die Greifermechanik
(bewegen Sie die Greiferbacken von Hand)
 - den Luftdruck am Greifer
- Tauschen Sie den Greifer

6.2.13 Meldung 0413

Greifer kann nicht geschlossen werden.

Host Fehlernummer im ABBA/1 Format

keine Meldung an den Host

Meldung im AMU LOG Control Center

%1 Gripper not closed %2. <000413>

%1 Kategorie der Meldung
(INFORMATION:, WARNING:, STATUS: oder ERROR:)

%2 Name des Roboters
(Beschreibung aus der grafischen Konfiguration)

Erkannt von

AML/2 mit Kamera-Greifer	AML/2 mit Scanner-Greifer
INIT.IRD	INIT.IRD
RACK.IRD	SRACK.IRD
NEWGRIP.IRD	SNEWGRIP.IRD
LW3480.IRD	SLW3480.IRD
LW3490.IRD	SLW3480a.IRD
LW5180.IRD	SLW3490.IRD
LW5190.IRD	SLW5180.IRD
LW7480.IRD	SLW5190.IRD
LW7490.IRD	SLW7480.IRD
LWPHIL.IRD	SLW7490.IRD
LWSTK80.IRD	SLW8mm.IRD

AML/2 mit Kamera-Greifer	AML/2 mit Scanner-Greifer
	SLWD2.IRD
	SLWDLT.IRD
	SLWNTP.IRD
	SLWOD11.IRD
	SLWODHP.IRD
	SLWODJU.IRD
	SLWODR.IRD
	SLWPHIL.IRD
	SLWSTK80.IRD
	SLWSTK90.IRD
	SLWVHS.IRD

Mögliche Ursachen

- Greifermechanik für „Greifer-Öffnen“ verklemmt
- Sensor „Greifer zu“ defekt
- Druckluftversorgung defekt

Recovery Maßnahmen

- Überprüfen Sie
 - die Greifersensoren (Greifer-Testprogramm)
 - die Greifermechanik
(bewegen Sie die Greiferbacken von Hand)
 - den Luftdruck am Greifer
- Tauschen Sie den Greifer

6.2.14 Meldung 0414 (nur AML/2 mit Kamera-Greifer)

Signal „Greifer 0 °“ nicht vorhanden

Host Fehlernummer im ABBA/1 Format

keine Meldung an den Host

Meldung im AMU LOG Control Center

%1 Gripper not tilt to 0° %2. <00414>

%1 Kategorie der Meldung
(INFORMATION:, WARNING:, STATUS: oder ERROR:)

%2 Name des Roboters
(Beschreibung aus der grafischen Konfiguration)

Erkannt von

AML/2 mit Kamera-Greifer
INIT.IRD
RACK.IRD
LW3480.IRD
LW5180.IRD
LW5190.IRD
LW7480.IRD
LW7490.IRD
LWPHIL.IRD
LWSTK80.IRD

Mögliche Ursachen

- Greifer erreicht die 0 ° Position nicht (Druckluftversorgung unterbrochen)
- Greifer erreicht die 0 ° Position zu spät (Druck im Druckluftsystem zu niedrig)
- Sensor „Greifer 0 °“ defekt

Recovery Maßnahmen

- Überprüfen Sie
 - Greifer mit Greifer-Testprogramm (evtl. Greifertausch)
 - das Druckluftsystem
 - ist der Druck ausreichend hoch eingestellt?
 - gibt es irgendwo hohe Leckverluste?
 - sind Druckluftschläuche geknickt?
 - Tauschen Sie defekte Komponenten aus

6.2.15 Meldung 0415 (nur AML/2 mit Kamera-Greifer)

Signal „Greifer 7 °“ nicht vorhanden

Host Fehlernummer im ABBA/1 Format

keine Meldung an den Host

Meldung im AMU LOG Control Center

%1 Gripper not tilt to 7 ° %2. <00415>

- %1 Kategorie der Meldung
(INFORMATION:, WARNING:, STATUS: oder ERROR:)
- %2 Name des Roboters
(Beschreibung aus der grafischen Konfiguration)

Erkannt von

AML/2 mit Kamera-Greifer
INIT.IRD
LW3480.IRD
LW3490.IRD
LWSTK80.IRD

Mögliche Ursachen

- Greifer erreicht die 7 ° Position nicht (Druckluftversorgung unterbrochen)
- Greifer erreicht die 7 ° Position zu spät (Druck im Druckluftsystem zu niedrig)
- Sensor „Greifer 7 °“ defekt

Recovery Maßnahmen

- Überprüfen Sie
 - Greifer mit Greifer-Testprogramm (evtl. Greifertausch)
 - das Druckluftsystem
 - ist der Druck ausreichend hoch eingestellt?
 - gibt es irgendwo hohe Leckverluste?
 - sind Druckluftschläuche geknickt?

Handlingfehler

- Tauschen Sie defekte Komponenten aus

6.2.16 Meldung 0416

Der Sensor „Bügel hinten“ am Greifer ist nicht aktiv

Host Fehlernummer im ABBA/1 Format

keine Meldung an den Host

Meldung im AMU LOG Control Center

%1 Bow not in back position %2. <000416>

- %1 Kategorie der Meldung
(INFORMATION:, WARNING:, STATUS: oder ERROR:)
- %2 Name des Roboters oder der Steuerung)
(Beschreibung aus der grafischen Konfiguration)

Erkannt von

AML/2 mit Kamera-Greifer	AML/2 mit Scanner-Greifer
INIT.IRD	INIT.IRD
RACK.IRD	SRACK.IRD
NEWGRIP.IRD	SNEWGRIP.IRD
LW3490.IRD	SLW3480a.IRD
	SLW3490.IRD

Mögliche Ursachen

- Medium nicht richtig gegriffen:
 - Laufwerk defekt
 - Handling nicht richtig eingestellt
- Greifermechanik defekt
- Sensor „Bügel hinten“ defekt

Recovery Maßnahmen

- Überprüfen Sie
 - Greifer mit Greifer-Testprogramm (evtl. Greifertausch)
 - die Teachpunkte (Nachteachen mit Trace KRN 8)
 - Handling für **PUT** und **GET**

Handlingfehler

- (evtl. Offsetwerte in KONFIG.DAT korrigieren)
- das Laufwerk

6.2.17 Meldung 0417

Der Sensor „Bügel vorn“ am Greifer ist nicht aktiv

Host Fehlernummer im ABBA/1 Format

keine Meldung an den Host

Meldung im AMU LOG Control Center

%1 Bow not in front position %2. <000417>

- %1 Kategorie der Meldung
(INFORMATION:, WARNING:, STATUS: oder ERROR:)
- %2 Name des Roboters oder der Steuerung)
(Beschreibung aus der grafischen Konfiguration)

Erkannt von

AML/2 mit Kamera-Greifer	AML/2 mit Scanner-Greifer
INIT.IRD	INIT.IRD
BARCODE.IRD	SBARCODE.IRD
TEACH.IRD	STEACH.IRD
LW7480.IRD	SLW5190.IRD
LWSTK80.IRD	SLW7480.IRD
	SLWD2.IRD
	SLWDLT.IRD
	SLWOD11.IRD
	SLWODJU.IRD
	SLWODR.IRD
	SLWPHIL.IRD
	SLWSTK80.IRD
	SLWSTK90.IRD
	SLWVHS.IRD

Mögliche Ursachen

- Bei der Überprüfung des „Bügel vorn“ Sensors für die nachfolgende Aktion kommt das Sensorsignal nicht
- Greifermechanik defekt
- Sensor „Bügel vorn“ defekt

Recovery Maßnahmen

- Überprüfen Sie den Greifer mit dem Greifer-Testprogramm (evtl. Greifertausch)

6.2.18 Meldung 0418

Medium ist aus dem Greifer gefallen

Host Fehlernummer im ABBA/1 Format

N104 Medium verloren

Meldung im AMU LOG Control Center

%1 Tape lost. <00418>

%1 Kategorie der Meldung
(INFORMATION:, WARNING:, STATUS: oder ERROR:)

Erkannt von

AML/2 mit Kamera-Greifer	AML/2 mit Scanner-Greifer
INIT.IRD	INIT.IRD
RACK.IRD	HEAD.IRD
LW3480.IRD	SRACK.IRD
LW3490.IRD	SLW3480.IRD
LW5180.IRD	SLW3480A.IRD
LW5190.IRD	SLW3490.IRD
LW7480.IRD	SLW5180.IRD
LW7490.IRD	SLW5190.IRD
LWPHIL.IRD	SLW7480.IRD
LWSTK80.IRD	SLW7490.IRD

AML/2 mit Kamera-Greifer	AML/2 mit Scanner-Greifer
	SLW8MM.IRD
	SLWD2.IRD
	SLWDLT.IRD
	SLWNTP.IRD
	SLWOD11.IRD
	SLWODHP.IRD
	SLWODJU.IRD
	SLWODR.IRD
	SLWPHIL.IRD
	SLWSTK80.IRD
	SLWSTK90.IRD
	SLWVHS.IRD

Mögliche Ursachen

- Sensor „Bügel vorn“ ist beim Laufwerk-Handling oder Nachgreifen aktiviert
 - Sensor defekt
 - Medium kann wegen Laufwerksdefekt oder falsch eingestelltem Laufwerk-Handling nicht gegriffen werden
- Medium wurde verloren
 - Medium defekt
 - Greifer defekt (Pneumatik oder Mechanik)

Recovery Maßnahmen

- Überprüfen Sie ein evtl. heruntergefallenes Medium auf Defekt
- Lagern Sie das Medium über die E/A-Einheit ein
- Überprüfen Sie
 - das Laufwerk
 - Handling für **PUT** und **GET**
(evtl. Offsetwerte in KONFIG.DAT korrigieren)
 - Greifer mit Greifer-Testprogramm (evtl. Greifertausch)

6.2.19 Meldung 0420

kein Medium im Laufwerk gefunden

Host Fehlernummer im ABBA/1 Format

N206 Medium kann nicht aus Einheit entnommen werden

Meldung im AMU LOG Control Center

%1 Tape not ejected from mediumdevice for %2. <00420>

%1 Kategorie der Meldung
(INFORMATION:, WARNING:, STATUS: oder ERROR:)

%2 Name des Roboters oder der Steuerung)
(Beschreibung aus der grafischen Konfiguration)

Erkannt von

AML/2 mit Kamera-Greifer	AML/2 mit Scanner-Greifer
BARCODE.IRD	SBARCODE.IRD
RACK.IRD	SRACK.IRD
LW3480.IRD	SLW3480.IRD
LW3490.IRD	SLW3480a.IRD
LW5180.IRD	SLW3490.IRD
LW7480.IRD	SLW5180.IRD
LW7490.IRD	SLW5190.IRD
LWPHIL.IRD	SLW7480.IRD
LWSTK80.IRD	SLW7490.IRD

AML/2 mit Kamera-Greifer	AML/2 mit Scanner-Greifer
	SLW8mm.IRD
	SLWD2.IRD
	SLWDLT.IRD
	SLWNTP.IRD
	SLWOD11.IRD
	SLWODHP.IRD
	SLWODJU.IRD
	SLWODR.IRD
	SLWPHIL.IRD
	SLWSTK80.IRD
	SLWSTK90.IRD
	SLWVHS.IRD

Mögliche Ursachen

- Medium benötigt mehr Zeit zum Entladen
- **Unload** Befehl fehlt
- Unload-Funktion im Laufwerk defekt
- Laufwerk leer, ist aber in der AMU-Datenbank belegt (Laufwerk wurde zuvor manuell entladen)
- Greifersensoren defekt
- Laufwerk-Handling nicht korrekt eingestellt

Recovery Maßnahmen

- Erhöhen Sie die **Keep** Verzögerungszeit in der Hostsoftware oder Parameter D_WARTE_KEEP in KONFIG.DAT
- Führen Sie den **Unload** Befehl aus, evtl. müssen Sie den automatischen **Unload** in der Datei KONFIG.DAT konfigurieren
- Überprüfen Sie
 - beim Laufwerk die Unload-Funktion
 - den Laufwerk-Status (evtl. Datenbank korrigieren)
 - die Greifersensoren (Greifer-Testprogramm)
 - das Laufwerk-Handling
- Teachen Sie das Laufwerk
- Ändern Sie Offsetwerte in der Datei KONFIG.DAT

6.2.20 Meldung 0422

Hoher mechanischer Widerstand beim Greifen des Mediums am Laufwerk

Host Fehlernummer im ABBA/1 Format

N112 Crash bei Entnahme eines Mediums aus einer Einheit

Meldung im AMU LOG Control Center

%1 Crashsensor %2 during GET from mediumdevice. <00422>

%1 Kategorie der Meldung
(INFORMATION:, WARNING:, STATUS: oder ERROR:)

%2 Name des Roboters oder der Steuerung)
(Beschreibung aus der grafischen Konfiguration)

Erkannt von

AML/2 mit Kamera-Greifer	AML/2 mit Scanner-Greifer
LW3480.IRD	SLW3480.IRD
LW3490.IRD	SLW3480a.IRD
LW5180.IRD	SLW3490.IRD
LW5190.IRD	SLW5180.IRD
LW7480.IRD	SLW5190.IRD
LW7490.IRD	SLW7480.IRD
LWPHIL.IRD	SLW7490.IRD
LWSTK80.IRD	SLW8mm.IRD

AML/2 mit Kamera-Greifer	AML/2 mit Scanner-Greifer
	SLWD2.IRD
	SLWDLT.IRD
	SLWNTP.IRD
	SLWOD11.IRD
	SLWODHP.IRD
	SLWODJU.IRD
	SLWODR.IRD
	SLWPHIL.IRD
	SLWSTK80.IRD
	SLWSTK90.IRD
	SLWVHS.IRD

Mögliche Ursachen

- Laufwerksdefekt (Medium liegt nicht in richtiger Position für **Keep**)
- Defekter Greifersensor oder anderer mechanischer Schaden am Greifer
- Handling für **Get** nicht korrekt eingerichtet
- Falsche Teachpunkt-Datei oder falsche Referenzpunkt-Istwerte (P207 in der rho Steuerung)
- Mehrere Medien im Laufwerk auf Grund eines vorausgegangenen Datenbank/Bedienfehlers

Recovery Maßnahmen

- Überprüfen Sie
 - das Laufwerk
 - Handling für **PUT** und **GET**
(evtl. Offsetwerte in KONFIG.DAT korrigieren)
 - Greifer mit Greifer-Testprogramm (evtl. Greifertausch)
 - die Referenzpunkte (Markierungen am Roboter)
 - die Teachpunkte (Nachteachen mit Trace KRN 8)

6.2.21 Meldung 0423

Hoher mechanischer Widerstand beim Ablegen des Mediums in das Laufwerk

Host Fehlernummer im ABBA/1 Format

N113 Crash beim Einlegen eines Mediums in eine Einheit

Meldung im AMU LOG Control Center

%1 Crashsensor %2 during PUT to mediumdevice. <00423>

%1 Kategorie der Meldung
(INFORMATION:, WARNING:, STATUS: oder ERROR:)

%2 Name des Roboters oder der Steuerung)
(Beschreibung aus der grafischen Konfiguration)

Erkannt von

AML/2 mit Kamera-Greifer	AML/2 mit Scanner-Greifer
LW3480.IRD	SLW3480.IRD
LW3490.IRD	SLW3480a.IRD
LW5180.IRD	SLW3490.IRD
LW5190.IRD	SLW5180.IRD
LW7480.IRD	SLW5190.IRD
LW7490.IRD	SLW7480.IRD
LWPHIL.IRD	SLW7490.IRD
LWSTK80.IRD	SLW8mm.IRD

AML/2 mit Kamera-Greifer	AML/2 mit Scanner-Greifer
	SLWD2.IRD
	SLWDLT.IRD
	SLWNTP.IRD
	SLWOD11.IRD
	SLWODHP.IRD
	SLWODJU.IRD
	SLWODR.IRD
	SLWPHIL.IRD
	SLWSTK80.IRD
	SLWSTK90.IRD
	SLWVHS.IRD

Mögliche Ursachen

- Medium wurde beim **Put** nicht richtig im Laufwerk abgelegt:
 - Laufwerksdefekt (Medium blockiert beim Einschieben)
 - Greiferdefekt (defekter Greifersensor oder anderer mechanischer Schaden am Greifer)
 - Handling für **Put** nicht korrekt eingerichtet
 - Mehrere Medien liegen im Laufwerk

Recovery Maßnahmen

- Überprüfen Sie
 - Handling für **PUT** und **GET**
(evtl. Offsetwerte in KONFIG.DAT korrigieren)
 - Greifer mit Greifer-Testprogramm (evtl. Greifertausch)
 - die Teachpunkte (Nachteachen mit Trace KRN 8)
- Entfernen Sie überzählige (falsche) Medien aus dem Laufwerk

6.2.22 Meldung 0430 (nur AML/2 mit Scanner-Greifer)

Sensor am Abfragestift „Medium im Greifer“ am Greifer wird nicht aktiv

Host Fehlernummer im ABBA/1 Format

N208 Medium nicht aus Schacht zu entnehmen (3490)

Meldung im AMU LOG Control Center

%1 Tape present sensor is defect for %2. <00430>

- %1 Kategorie der Meldung
(INFORMATION:, WARNING:, STATUS: oder ERROR:)
- %2 Name des Roboters oder der Steuerung)
(Beschreibung aus der grafischen Konfiguration)

Erkannt von

AML/2 mit Scanner-Greifer
SLW3480a.IRD
SLW3490.IRD
SLW5180.IRD
SLW5190.IRD
SLW7480.IRD
SLW7490.IRD
SLW8mm.IRD
SLWD2.IRD
SLWDLT.IRD
SLWNTP.IRD
SLWOD11.IRD
SLWODHP.IRD
SLWODJU.IRD
SLWODR.IRD
SLWPHIL.IRD
SLWSTK90.IRD

Mögliche Ursachen

- Sensor defekt
- Abfragestift verbogen

Recovery Maßnahmen

- Überprüfen Sie den Greifer mit Greifer-Testprogramm (evtl. Greifertausch)

6.2.23 Meldung 0440

Kein Medium auf dem Stellplatz

Host Fehlernummer im ABBA/1 Format

N402 Kein Medium auf angegebener Koordinate

Meldung im AMU LOG Control Center

%1 Rackposition is empty for %2. <00440>

%1 Kategorie der Meldung
(INFORMATION:, WARNING:, STATUS: oder ERROR:)

%2 Name des Roboters oder der Steuerung)
(Beschreibung aus der grafischen Konfiguration)

Erkannt von

AML/2 mit Kamera-Greifer	AML/2 mit Scanner-Greifer
BARCODE.IRD	SBARCODE.IRD
RACK.IRD	SRACK.IRD

Mögliche Ursachen

- Befehl auf leeren Stellplatz abgesetzt
- Medium in Datenbank falsch eingetragen
- Medium durch Bediener herausgenommen
- Greifer defekt
- Handling nicht richtig konfiguriert

Recovery Maßnahmen

- Überprüfen Sie den Befehl (richtige Koordinate eingegeben?)
- Vergleichen Sie das Archiv mit der Datenbank (bei Differenzen bringen Sie die Medien wieder auf ihre Homeposition oder gleichen die Datenbank ab)



ACHTUNG!

Es kann zu Differenzen mit dem Archivkatalog des Host-Rechners kommen. Führen Sie nach Änderungen des Archivkatalogs oder eines AMU-Befehls einen Upload zum Host-Archivkatalog aus (☞ Dokumentation der Host-Software).

- Lagern Sie herausgenommene Medien wieder ein
- Überprüfen Sie
 - die Teachpunkte (Nachteachen mit Trace KRN 8)
 - Handling für **PUT** und **GET**
(evtl. Offsetwerte in KONFIG.DAT korrigieren)

6.2.24 Meldung 0442

Hoher mechanischer Widerstand beim Greifen des Mediums

Host Fehlernummer im ABBA/1 Format

N110 Crash bei Entnahme eines Mediums aus einer Box

Meldung im AMU LOG Control Center

%1 Crashsensor %2 during GET from rack. <00442>

- %1 Kategorie der Meldung
(INFORMATION:, WARNING:, STATUS: oder ERROR:)
- %2 Name des Roboters oder der Steuerung)
(Beschreibung aus der grafischen Konfiguration)

Erkannt von

AML/2 mit Kamera-Greifer	AML/2 mit Scanner-Greifer
RACK.IRD	SRACK.IRD
	SBARCODE.IRD

Mögliche Ursachen

- Medium wurde beim **Get** nicht richtig gegriffen:
 - Laufwerksdefekt (Medium wird nicht mehr genügend weit ausgeworfen)
 - Handling für **Get** nicht korrekt eingerichtet
 - mehrere Medien liegen im Laufwerk
- falsche Teachpunkt-Datei oder falscher Referenzpunkt-Istwert (P207)
- Handling für **Put** nicht richtig eingestellt
- Greiferdefekt

Recovery Maßnahmen

- Überprüfen Sie
 - Handling für **PUT** und **GET**
(evtl. Offsetwerte in KONFIG.DAT korrigieren)
 - die Teachpunkte (Nachteachen mit Trace KRN 8)
 - Greifer mit Greifer-Testprogramm (evtl. Greifertausch)

6.2.25 Meldung 0443

Hoher mechanischer Widerstand beim Legen des Mediums

Host Fehlernummer im ABBA/1 Format

N111 Crash beim Abstellen eines Mediums in eine Box

Meldung im AMU LOG Control Center

%1 Crashsensor %2 during PUT to rack. <00443>

- %1 Kategorie der Meldung
 (INFORMATION:, WARNING:, STATUS: oder ERROR:)
%2 Name des Roboters oder der Steuerung)
 (Beschreibung aus der grafischen Konfiguration)

Erkannt von

AML/2 mit Kamera-Greifer	AML/2 mit Scanner-Greifer
RACK.IRD	SRACK.IRD

Mögliche Ursachen

- Medium wurde beim **Get** nicht richtig gegriffen:
 - Laufwerksdefekt (Medium wird nicht mehr genügend weit ausgeworfen)
 - Greiferdefekt
 - Handling für **Get** nicht korrekt eingerichtet
 - falsche Teachpunkt-Datei oder falsche Referenzpunkt-Istwerte (P207)
- Anders Medium steht bereits auf dem Stellplatz
- Handling nicht richtig eingestellt
- Greifer defekt

Recovery Maßnahmen

- Überprüfen Sie
 - Handling für **PUT** und **GET**
(evtl. Offsetwerte in KONFIG.DAT korrigieren)
 - die Teachpunkte (Nachteachen mit Trace KRN 8)
- Greifer mit Greifer-Testprogramm (evtl. Greifertausch)

6.3 Barcode- und Teachfehler

6.3.1 Meldung 0501

Roboter findet kein Teachlabel

Host Fehlernummer im ABBA/1 Format

N016 Roboter Fehler (EXCP-AUS 5001)

Meldung im AMU LOG Control Center

%1 Teachlabel not recognized %2. <00501>

%1 Kategorie der Meldung
(INFORMATION:, WARNING:, STATUS:, ERROR:)

%2 Name des Roboters oder der Steuerung)
(Beschreibung aus der grafischen Konfiguration)

Erkannt von

AML/2 mit Kamera-Greifer	AML/2 mit Scanner-Greifer
TEACH.IRD	STEACH.IRD

Mögliche Ursachen

- Teachsensor defekt
- Teachlabel nicht vorhanden oder verschmutzt
- Basiskoordinaten für Teachpunkt sind falsch

Recovery Maßnahmen

- Reinigen Sie das Teachlabel
- Ermitteln Sie die Teachkoordinate mit PHG neu
- Überprüfen Sie den Teachsensor überprüfen (evtl. Greifertausch)

6.3.2 Meldung 0502

Vision-System bzw. Scanner kann keinen Barcode auf dem Medium ermitteln

Host Fehlernummer im ABBA/1 Format

N304 Barcode Label nicht lesbar

Meldung im AMU LOG Control Center

%1 Barcode not recognized %2. <00502>

- %1 Kategorie der Meldung
(INFORMATION:, WARNING:, STATUS:, ERROR:)
- %2 Name des Roboters
(Beschreibung aus der grafischen Konfiguration)

Erkannt von

AML/2 mit Kamera-Greifer	AML/2 mit Scanner-Greifer
BARCODE.IRD	SBARCODE.IRD

Mögliche Ursachen

- Kein oder defektes Barcode-Label auf Medium
- Medium steht umgekehrt auf dem Stellplatz
- Barcodelesen nicht richtig eingestellt
- Barcodetyp oder Codelänge nicht konfiguriert
- Vision-System bzw. Scanner defekt

Recovery Maßnahmen

- Überprüfen Sie
 - das Medium (Barcode-Label, Position)
 - die Barcode-Lese-Einstellung (Offsets in KONFIG.DAT)
- Stellen Sie Barcodetyp und Codelänge ein (Roboter-Testprogramm)
- Überprüfen Sie das Vision-System bzw. den Scanner (evtl. Komponente tauschen)

6.3.3 Meldung 0503 (nur AML/2 mit Kamera-Greifer)

Unzulässiger Wert für einen Parameter an das Vision-System gesendet

Host Fehlernummer im ABBA/1 Format

N304 Barcode Label nicht lesbar

Meldung im AMU LOG Control Center

%1 Illegal parameter to vision system %2. <00503>

- %1 Kategorie der Meldung
(INFORMATION:, WARNING:, STATUS: oder ERROR:)
- %2 Name des Roboters
(Beschreibung aus der grafischen Konfiguration)

Erkannt von

AML/2 mit Kamera-Greifer
BARCODE.IRD
TEACH.IRD

Mögliche Ursachen

- Kommunikationsfehler zwischen Vision-System und Roboter-Steuerung
- Nicht zusammengehörende Softwarestände auf dem Vision-System und der Roboter-Steuerung

Recovery Maßnahmen

- Überprüfen Sie
 - die Verbindung zwischen Roboter-Steuerung und Vision-System
 - die Parameter für das Vision-System (KONFIG.DAT)
- Wiederholen Sie den Befehl
- Setzen Sie neue Vision Software ein
- Tauschen Sie das defekte Vision-System aus

6.3.4 Meldung 0504 (nur AML/2 mit Kamera-Greifer)

Unzulässiges Datenformat an das Vision-System gesendet

Host Fehlernummer im ABBA/1 Format

N304 Barcode Label nicht lesbar

Meldung im AMU LOG Control Center

%1 Wrong record selected %2. <00504>

- %1 Kategorie der Meldung
(INFORMATION:, WARNING:, STATUS: oder ERROR:)
- %2 Name des Roboters
(Beschreibung aus der grafischen Konfiguration)

Erkannt von

AML/2 mit Kamera-Greifer
BARCODE.IRD
TEACH.IRD

Mögliche Ursachen

- Kommunikationsfehler zwischen Vision-System und Roboter-Steuerung
- Nicht zusammengehörende Softwarestände auf dem Vision-System und der Roboter-Steuerung

Recovery Maßnahmen

- Überprüfen Sie
 - die Verbindung zwischen Roboter-Steuerung und Vision-System
 - die Parameter für das Vision-System (KONFIG.DAT)
- Wiederholen Sie den Befehl
- Setzen Sie neue Vision Software ein
- Tauschen Sie das defekte Vision-System aus

6.3.5 Meldung 0505

Vision-System bzw. Scanner ermittelt anderen Barcode als vorgegeben

Host Fehlernummer im ABBA/1 Format

N306 Falsches Medium auf angegebener Koordinate

Meldung im AMU LOG Control Center

%1 Illegal barcode %2. <00505>

- %1 Kategorie der Meldung
(INFORMATION:, WARNING:, STATUS:, ERROR:)
- %2 Name des Roboters
(Beschreibung aus der grafischen Konfiguration)

Erkannt von

AML/2 mit Kamera-Greifer	AML/2 mit Scanner-Greifer
INIT.IRD	INIT.IRD
BARCODE.IRD	SBARCODE.IRD

Mögliche Ursachen

- Auf dem Stellplatz steht ein anderes Medium (Volser) als in der Datenbank angegeben:
 - Medien manuell umgestellt/eingeräumt
 - Vorausgegangener Fehler bei Datenbank-Handling
 - Defekt im Vision-System bzw. Scanner
- Leseposition falsch eingestellt (Nachbarbarcode wird gelesen)

Recovery Maßnahmen

- Überprüfen Sie
 - den Stellplatz (Volser)
 - den Eintrag in der Datenbank
(bringen Sie bei Differenzen die Medien auf die richtigen Stellplätze)
 - das Barcodelesen
 - das Vision-System bzw. den Scanner (evtl. Komponente tauschen)

6.3.6 Meldung 0506

Physische Koordinaten für **Teach**-Befehl liegen außerhalb der Software-Endschalter

Host Fehlernummer im ABBA/1 Format

N016 Roboter Fehler (EXCP-AUS 5001)

Meldung im AMU LOG Control Center

%1 Illegal range %2 during teaching. <00506>

- %1 Kategorie der Meldung
(INFORMATION:, WARNING:, STATUS:, ERROR:)
%2 Name des Roboters oder der Steuerung)
(Beschreibung aus der grafischen Konfiguration)

Erkannt von

AML/2 mit Kamera-Greifer	AML/2 mit Scanner-Greifer
TEACH.IRD	STEACH.IRD

Mögliche Ursachen

- Abstand zum Teachlabel ist zu groß, „Bügel vorn“ Sensor wird nicht ausgelöst
- Crashesensor im Greifer ist aktiv
- Basis-Teachkoordinate ist falsch
- Teachlehre ist nicht in das Laufwerk eingelegt

Recovery Maßnahmen

- Überprüfen Sie den Teachvorgang
- Legen Sie die Teachlehre in das Laufwerk ein
- Ermitteln Sie den Basisteachpunkt neu
- Überprüfen Sie den „Bügel vorn“ Sensor (evtl. Greifer tauschen)
- Überprüfen Sie das Vision-System (wenn vorhanden)

6.3.7 Meldung 0507 (nur AML/2 mit Kamera-Greifer)

Unzulässige Variablen an das Vision-System gesendet

Host Fehlernummer im ABBA/1 Format

N304 Barcode Label nicht lesbar

Meldung im AMU LOG Control Center

%1 Illegal input variables %2. <00507>

- %1 Kategorie der Meldung
(INFORMATION:, WARNING:, STATUS: oder ERROR:)
- %2 Name des Roboters
(Beschreibung aus der grafischen Konfiguration)

Erkannt von

AML/2 mit Kamera-Greifer
BARCODE.IRD
TEACH.IRD

Mögliche Ursachen

- Kommunikationsfehler zwischen Vision-System und Roboter-Steuerung
- Nicht zusammengehörende Softwarestände auf dem Vision-System und der Roboter-Steuerung

Recovery Maßnahmen

- Überprüfen Sie
 - die Verbindung zwischen Roboter-Steuerung und Vision-System
 - die Parameter für das Vision-System (KONFIG.DAT)
- Wiederholen Sie den Befehl
- Setzen Sie neue Vision Software ein
- Tauschen Sie das defekte Vision-System aus

6.3.8 Meldung 0508 (Warnung, nur AML/2 mit Kamera-Greifer)

Vision-System ermittelt Barcode erst nach mehreren Leseversuchen

Host Fehlernummer im ABBA/1 Format

keine Meldung an den Host

Meldung im AMU LOG Control Center

%1 retry reading barcode for %2. <00508>

- %1 Kategorie der Meldung
(INFORMATION:, WARNING:, STATUS:, ERROR:)
- %2 Name des Roboters
(Beschreibung aus der grafischen Konfiguration)

Erkannt von

AML/2 mit Kamera-Greifer
BARCODE.IRD

Mögliche Ursachen

- Barcode beschädigt
- Leseposition nicht richtig konfiguriert
- Vision-System defekt

Recovery Maßnahmen

- Überprüfen Sie
 - das Medium (Barcode-Label)
 - die Barcode-Lese-Einstellung (Offsets in KONFIG.DAT)
 - das Vision-System (evtl. Vision-System tauschen)

6.3.9 Meldung 0509 (Warnung)

Vision-System bzw. Scanner ermittelt unterschiedlichen Barcode

Host Fehlernummer im ABBA/1 Format

keine Meldung an den Host

Meldung im AMU LOG Control Center

%1 Different volser read during action for %2. <00509>

- %1 Kategorie der Meldung
(INFORMATION:, WARNING:, STATUS:, ERROR:)
- %2 Name des Roboters
(Beschreibung aus der grafischen Konfiguration)

Erkannt von

AML/2 mit Kamera-Greifer	AML/2 mit Scanner-Greifer
BARCODE.IRD	SBARCODE.IRD

Mögliche Ursachen

- Barcode-Label stark beschädigt
- Leseposition falsch eingestellt (Nachbarstellplatz gelesen)
- Kommunikationsfehler
- Vision-System bzw. Scanner defekt

Recovery Maßnahmen

- Überprüfen Sie
 - das Medium (Barcodelabel, Position)
 - die Barcode-Lese-Einstellung (Offsets in KONFIG.DAT)
 - das Vision-System bzw. den Scanner (evtl. Komponente tauschen)

6.3.10 Meldung 0510

Keine Kommunikation zwischen Steuerung und Vision-System
(nach 3 Versuchen abgebrochen)

Host Fehlernummer im ABBA/1 Format

N304 Barcode Label nicht lesbar

Meldung im AMU LOG Control Center

%1 No Communication between RHO %2 and barcodereadingsystem. <00510>

- %1 Kategorie der Meldung
(INFORMATION:, WARNING:, STATUS:, ERROR:)
- %2 Name des Roboters
(Beschreibung aus der grafischen Konfiguration)

Erkannt von

AML/2 mit Kamera-Greifer
BARCODE.IRD
TEACH.IRD

Mögliche Ursachen

- Schnittstellen-Parameter in der Steuerung falsch
- Spannungsversorgung für Vision-System fehlt
- Vision-System defekt
- Kabelunterbrechung zwischen Steuerung und Vision-System
- Schnittstelle in der Steuerung defekt

Recovery Maßnahmen

- Überprüfen Sie
 - die Schnittstellen-Parameter der Steuerung mit dem PHG
 - die Spannungsversorgung am Vision-System
 - die Verbindungskabel und die Schnittstelle der Steuerung
- Tauschen Sie das Vision-System bei einem Defekt



Information

Falls notwendig, können Sie vorübergehend mit dem Host-Befehl BOFF (Handling ohne Barcodelesen) arbeiten.

6.3.11 Meldung 0511 (Warnung)

Vision-System bzw. Scanner ermittelt beim zweiten Leseversuch keine oder falsche Volser

Host Fehlernummer im ABBA/1 Format

keine Meldung an den Host

Meldung im AMU LOG Control Center

%1 Different volser read during insert for %2. <00511>

- %1 Kategorie der Meldung
(INFORMATION:, WARNING:, STATUS:, ERROR:)
%2 Name des Roboters
(Beschreibung aus der grafischen Konfiguration)

Erkannt von

AML/2 mit Kamera-Greifer	AML/2 mit Scanner-Greifer
BARCODE.IRD	SBARCODE.IRD

Mögliche Ursachen

- Barcode-Label stark beschädigt
- Leseposition falsch eingestellt (Nachbarstellplatz gelesen)
- Kommunikationsfehler
- Vision-System bzw. Scanner defekt

Recovery Maßnahmen

- Überprüfen Sie
 - das Medium (Barcodelabel, Position)
 - die Barcode-Lese-Einstellung (Offsets in KONFIG.DAT)
- das Vision-System bzw. den Scanner (evtl. Komponente tauschen)

6.3.12 Meldung 0512 (Warnung, nur AML/2 mit Kamera-Greifer)

Vision-System wurde zurückgesetzt und initialisiert neu

Host Fehlernummer im ABBA/1 Format

keine Meldung an den Host

Meldung im AMU LOG Control Center

%1 Vision interface initialized for %2. <00512>

- %1 Kategorie der Meldung
(INFORMATION:, WARNING:, STATUS: oder ERROR:)
- %2 Name des Roboters
(Beschreibung aus der grafischen Konfiguration)

Erkannt von

AML/2 mit Kamera-Greifer
BARCODE.IRD
TEACH.IRD

Mögliche Ursachen

- Die Anlage wurde neu gestartet
- Die Spannungsversorgung des Vision-Systems wurde kurzzeitig unterbrochen

Recovery Maßnahmen

- Warten Sie, bis das Vision-System gestartet ist
- Sollte der Reset unerwartet aufgetreten sein (also nicht beim Anlagen-Neustart), überprüfen Sie die Spannungsversorgung des Vision-Systems.

6.3.13 Meldung 0513 (nur AML/2 mit Scanner-Greifer)

Kommunikationsstörungen zwischen Steuerung und Scanner

Host Fehlernummer im ABBA/1 Format

keine Meldung an den Host

Meldung im AMU LOG Control Center

%1 Communication retry between Rho and barcode scanner for %2. <00513>

- %1 Kategorie der Meldung
(INFORMATION:, WARNING:, STATUS:, ERROR:)
- %2 Name des Roboters
(Beschreibung aus der grafischen Konfiguration)

Erkannt von

AML/2 mit Scanner-Greifer
SBARCODE.IRD

Mögliche Ursachen

- Schnittstellen-Parameter in der Steuerung falsch
- Schnittstellen-Wandler nicht richtig konfiguriert (Jumper)
- Spannungsversorgung für Scanner oder Schnittstellen-Wandler nicht stabil
- Scanner defekt
- Kabelunterbrechung zwischen Steuerung und Scanner
- Schnittstelle Steuerung defekt
- Erdung Scanner nicht vorhanden

Recovery Maßnahmen

- Überprüfen Sie
 - die Schnittstellenparameter der Steuerung mit dem PHG
 - den Schnittstellen-Wandler (Jumper, Spannung, Kabel)
 - die Spannungsversorgung am Scanner
 - die Kabel und die Schnittstelle der Steuerung
- Tauschen Sie den Scanner oder den Schnittstellen-Wandler bei einem Defekt
- Kontrollieren Sie die Scanner Erdung

6.4 Hardwarefehler Steuerung und Barcode-Lesesystem

6.4.1 Meldung 0602 (nur AML/2 mit Kamera-Greifer)

Keine Verbindung zur Kamera des Vision-System während der Initialisierung

Host Fehlernummer im ABBA/1 Format

N016 Roboter Fehler (EXCP-AUS 5001)

Meldung im AMU LOG Control Center

*%1 Barcodereadingsystem malfunction%2, recognized during initialization.
<00602>*

- %1 Kategorie der Meldung
 (INFORMATION:, WARNING:, STATUS: oder ERROR:)
%2 Name des Roboters
 (Beschreibung aus der grafischen Konfiguration)

Erkannt von

AML/2 mit Kamera-Greifer
INIT.IRD

Mögliche Ursachen

- Während der Initialisierung der Steuerung liegt kein Signal am Eingang E3.0 der Steuerung an:
 - Verbindung zwischen Vision-System und Eingang E3.0 ist unterbrochen
 - Kamera des Vision-Systems liefert kein Videosignal
 - Kamera des Vision-Systems ist defekt
 - Spannungsversorgung für das Vision-System oder die Kamera fehlt
 - Vision-System ist nicht eingeschaltet
 - Vision-System defekt

Recovery Maßnahmen

- Überprüfen Sie
 - das Kabel zwischen Vision-System und dem Eingang E3.0 der Steuerung
 - die Spannungsversorgung für das Vision-System
- Stellen Sie sicher, daß die Kamera im Greifer nicht durch ein helles Licht angestrahlt wird
- Tauschen Sie den Greifer bei einem Defekt an der Kamera
- Tauschen Sie das Vision-System bei einem Defekt



Information

Falls notwendig, können Sie vorübergehend mit dem Host-Befehl BOFF (Handling ohne Barcodelesen) arbeiten. Dazu müssen Sie während der Initialisierung der Steuerung ein 24 V Signal auf den Eingang E3.0 legen.

6.4.2 Meldung 0603 (nur AML/2 mit Kamera-Greifer)

Kommunikation zwischen Steuerung und Vision-System nicht möglich

Host Fehlernummer im ABBA/1 Format

N016 Roboter Fehler (EXCP-AUS 5001)

Meldung im AMU LOG Control Center

%1 Vision-system malfunction %2, recognized during initialization. <00603>

- %1 Kategorie der Meldung
(INFORMATION:, WARNING:, STATUS: oder ERROR:)
- %2 Name des Roboters
(Beschreibung aus der grafischen Konfiguration)

Erkannt von

AML/2 mit Kamera-Greifer
INIT.IRD

Mögliche Ursachen

- Während der Initialisierung der Steuerung liegt kein Signal am Eingang E3.1 der Steuerung an:
 - Verbindung zwischen Vision-System und Eingang E3.1 ist unterbrochen
 - Spannungsversorgung für das Vision-System fehlt
 - Vision-System ist nicht eingeschaltet
 - Vision-System defekt

Recovery Maßnahmen

- Überprüfen Sie
 - das Kabel zwischen Vision-System und dem Eingang E3.1 der Steuerung
 - die Spannungsversorgung für das Vision-System
- Tauschen Sie das Vision-System bei einem Defekt



Information

Falls notwendig, können Sie vorübergehend mit dem Host-Befehl BOFF (Handling ohne Barcodelesen) arbeiten.

Dazu müssen Sie während der Initialisierung der Steuerung ein 24 V Signal auf den Eingang E3.0 legen.

6.4.3 Meldung 0604

Pufferbatterie für RAM in der Steuerung leer

Host Fehlernummer im ABBA/1 Format

N016 Roboter Fehler (EXCP-AUS 5001)

Meldung im AMU LOG Control Center

%1 Battery of controller is empty %2, recognized during initialisation. <00604>

- %1 Kategorie der Meldung
(INFORMATION:, WARNING:, STATUS: oder ERROR:)
%2 Name des Roboters oder der Steuerung)
(Beschreibung aus der grafischen Konfiguration)

Erkannt von

AML/2 mit Kamera-Greifer	AML/2 mit Scanner-Greifer
INIT.IRD	INIT.IRD

Mögliche Ursachen

Pufferbatterie in CP/MEM Karte leer oder nicht angeschlossen

Recovery Maßnahmen

- Tauschen Sie die Pufferbatterie aus

6.4.4 Meldung 0605

Fehler in der Spannungsversorgung der Steuerung

Host Fehlernummer im ABBA/1 Format

N016 Roboter Fehler (EXCP-AUS 5001)

Meldung im AMU LOG Control Center

%1 I/O powersupply malfunction %2, recognized during initialization. <00605>

- %1 Kategorie der Meldung
 (INFORMATION:, WARNING:, STATUS: oder ERROR:)
- %2 Name des Roboters oder der Steuerung)
 (Beschreibung aus der grafischen Konfiguration)

Erkannt von

AML/2 mit Kamera-Greifer	AML/2 mit Scanner-Greifer
INIT.IRD	INIT.IRD

Mögliche Ursachen

- Spannungsversorgung der E/A-Karten oder der NC-SPS-I/O-Karte fehlt
- NC-SPS-I/O-Karte oder E/A-Karte defekt

Recovery Maßnahmen

- Überprüfen Sie
 - die Spannungsversorgung der E/A-Karten
 - die Spannungsversorgung der NC-SPS-I/O-Karte
- Tauschen Sie defekte Karten aus

6.5 Statusmeldungen Roboter-Steuerung

6.5.1 Meldung 701

Roboterarm nicht in gestreckter Armlage

Host Fehlernummer im ABBA/1 Format

N005 Roboter nicht bereit

Meldung im AMU LOG Control Center

%1 Arm not in straight position %2. <00701>

%1 Kategorie der Meldung
(INFORMATION:, WARNING:, STATUS: oder ERROR:)

%2 Name des Roboters
(Beschreibung aus der grafischen Konfiguration)

Erkannt von

AML/2 mit Kamera-Greifer	AML/2 mit Scanner-Greifer
INIT.IRD	INIT.IRD

Mögliche Ursachen

Reflexlichtschranke für gestreckte Armlage gibt während der Initialisierung kein Signal an die rho Steuerung (Eingang E1.6):

- Roboterarm ist nicht gestreckt
- Sensor für gestreckte Armlage ist defekt
- Verbindung zum Sensor ist unterbrochen

Recovery Maßnahmen

- Bringen Sie den Roboterarm in die gestreckte Armlage.
- Überprüfen Sie die Verbindung zwischen dem Sensor und den Eingang E1.6
- Überprüfen Sie den Sensor und tauschen Sie ihn bei einem Defekt aus

6.5.2 Meldung 0702

Prüfsummenfehler in der Datei KONFIG.DAT in der Steuerung

Host Fehlernummer im ABBA/1 Format

N003 Gravierender Fehler im Setup File im Archiv-PC

Meldung im AMU LOG Control Center

*%1 Wrong checksum, error in KONFIG.DAT %2, recognized during initialization.
<00702>*

- %1 Kategorie der Meldung
 (INFORMATION:, WARNING:, STATUS:, ERROR:)
%2 Name des Roboters
 (Beschreibung aus der grafischer Konfiguration)

Erkannt von

AML/2 mit Kamera-Greifer	AML/2 mit Scanner-Greifer
INIT.IRD	INIT.IRD

Mögliche Ursachen

- Falsche Prüfsumme in KONFIG.DAT
- Falsche Version KONFIG.DAT
- Zeilenfehler in der Datei KONFIG.DAT

Recovery Maßnahmen

- Überprüfen Sie die Datei KONFIG.DAT in der Roboter-Steuerung
- Starten Sie die Steuerung neu

6.5.3 Meldung 0703

Software-Module mit falscher Versionsnummer in der Steuerung

Host Fehlernummer im ABBA/1 Format

keine Meldung an den Host

Meldung im AMU LOG Control Center

%1 Different software versions in one or more modules for %2 <00703>

- %1 Kategorie der Meldung
(INFORMATION:, WARNING:, STATUS:, ERROR:)
- %2 Name des Roboters
(Beschreibung aus der grafischer Konfiguration)

Erkannt von

AML/2 mit Kamera-Greifer	AML/2 mit Scanner-Greifer
INIT.IRD	INIT.IRD

Mögliche Ursachen

- Datei VERSION.DAT enthält falsche Einträge
- Falsche Software-Module aus anderen Versionen sind in der Steuerung aktiv

Recovery Maßnahmen

- Setzen Sie das PHG-Echo auf 1, damit dort die falschen Module angezeigt werden
- Kopieren Sie nur Module einer Version in die Roboter-Steuerung
- Kopieren Sie die korrekte VERSION.DAT in die Steuerung

6.5.4 Meldung 0799

Roboter beginnt mit Initialisierung

Host Fehlernummer im ABBA/1 Format

keine Meldung an den Host

Meldung im AMU LOG Control Center

%1%2 is being initialized.<0799>

- %1 Kategorie der Meldung
(INFORMATION: , WARNING: , STATUS: oder ERROR:)
%2 Name des Roboters
(Beschreibung aus der grafischer Konfiguration)

Erkannt von

AML/2 mit Kamera-Greifer	AML/2 mit Scanner-Greifer
INIT.IRD	INIT.IRD

Mögliche Ursachen

Statusmeldung während der Roboter-Referenzfahrt

Recovery Maßnahmen

- Warten Sie auf die AMU-Meldung <00700> (Roboter ist bereit)

6.6 Fehlermeldungen Speicherturm-Steuerung

6.6.1 Meldung 0801

Befehls-Warteschlange in Speicherturm-Steuerung voll

Host Fehlernummer im ABBA/1 Format

N015 Turm hat sich nicht in Position gedreht

Meldung im AMU LOG Control Center

%1Command-queue overflow %2.<0801>

- %1 Kategorie der Meldung
(INFORMATION:, WARNING:, STATUS:, ERROR:)
- %2 Name des Speicherturms oder der Steuerung (Beschreibung aus der grafischen Konfiguration)

Erkannt von

- INIT.IRD

Mögliche Ursachen

- Speicherturm führt die gesendeten Befehls nicht aus:
 - Speicherturm-Türen nicht offen
 - Speicherturm-Türen geschlossen
 - Speicherturm hat nicht fertig referiert
 - Spannung am Speicherturm liegt nicht an
 - Freigabe-Signale vom Roboter fehlen

Recovery Maßnahmen

- Überprüfen Sie das AMU-Log auf vorausgehende Meldungen zum Speicherturm:
 - Andere Fehlermeldungen zum Speicherturm?
 - Hat Speicherturm „ready“ Meldung gebracht?
- Setzen Sie die Speicherturm-Steuerung zurück
- Warten Sie vor Eingabe neuer Befehls die „ready“ Meldung des Speicherturms

ab

6.6.2 Meldung 0802

Ein nicht erlaubter Befehl wurde von der Speicherturm-Steuerung empfangen

Host Fehlernummer im ABBA/1 Format

N011 Koordinaten Angabe für falschen Roboter

Meldung im AMU LOG Control Center

%Illegal toweraddress %2.<0802>

- %1 Kategorie der Meldung
(INFORMATION:, WARNING:, STATUS:, ERROR:)
- %2 Name des Speicherturms oder der Steuerung (Beschreibung aus der grafischen Konfiguration)

Erkannt von

- INIT.IRD

Mögliche Ursachen

- Speicherturm nicht korrekt konfiguriert in der Datei KONFIG.DAT in der Speicherturm-Steuerung
- Speicherturm nicht richtig konfiguriert in der grafischen Konfiguration der AMU
- Syntaxfehler im Befehl für Speicherturm

Recovery Maßnahmen

- Überprüfen Sie:
 - die Datei KONFIG.DAT in der Speicherturm-Steuerung
 - die Namen der Speichertürme in der grafischen Konfiguration
 - den Befehl mit Hilfe des Trace 9

6.6.3 Meldung 0803

Im Befehl wurde von der Speicherturm-Steuerung eine unbekannte AMU Adresse empfangen

Host Fehlernummer im ABBA/1 Format

N011 Koordinaten Angabe für falschen Roboter

Meldung im AMU LOG Control Center

%Illegal sendaddress %2.<0803>

- %1 Kategorie der Meldung
(INFORMATION:, WARNING:, STATUS:, ERROR:)
- %2 Name des Speicherturms oder der Steuerung (Beschreibung aus der grafischen Konfiguration)

Erkannt von

- INIT.IRD

Mögliche Ursachen

- Speicherturm nicht korrekt konfiguriert in der Datei KONFIG.DAT (Speicherturm-Steuerung)
- Speicherturm nicht richtig konfiguriert in der grafischen Konfiguration der AMU
- Syntaxfehler im Befehl für Speicherturm

Recovery Maßnahmen

- Überprüfen Sie die Datei KONFIG.DAT in der Speicherturm-Steuerung
- Überprüfen Sie die Namen der Speichertürme in der grafischen Konfiguration
- Befehl im Trace überprüfen

6.6.4 Meldung 0804

Ein unbekannter Befehl wurde von der Speicherturm-Steuerung empfangen

Host Fehlernummer im ABBA/1 Format

N010 Unbekanntes Roboter Kommando

Meldung im AMU LOG Control Center

%Illegal command %2.<0804>

- %1 Kategorie der Meldung
(INFORMATION:, WARNING:, STATUS:, ERROR:)
- %2 Name des Speicherturms oder der Steuerung (Beschreibung aus der grafischen Konfiguration)

Erkannt von

- INIT.IRD
- QTURM*.IRD

Mögliche Ursachen

- Speicherturm nicht korrekt konfiguriert in der Datei KONFIG.DAT in der Speicherturm-Steuerung
- Speicherturm nicht richtig konfiguriert in der grafischen Konfiguration der AMU
- Syntaxfehler im Befehl für Speicherturm
- Kommunikationsfehler zwischen AMU und Speicherturm-Steuerung

Recovery Maßnahmen

- Überprüfen Sie die Datei KONFIG.DAT in der Speicherturm-Steuerung
- Überprüfen Sie die Namen der Speichertürme in der grafischen Konfiguration
- Befehl im Trace überprüfen

6.6.5 Meldung 0805

Ein Befehl mit nicht erlaubter Segmentnummer wurde von der Speicherturm-Steuerung empfangen

Host Fehlernummer im ABBA/1 Format

N011 Koordinaten Angabe für falschen Roboter

Meldung im AMU LOG Control Center

%Illegal segmentnumber %2.<0805>

- %1 Kategorie der Meldung
(INFORMATION:, WARNING:, STATUS:, ERROR:)
- %2 Name des Speicherturms oder der Steuerung (Beschreibung aus der grafischen Konfiguration)

Erkannt von

- INIT.IRD

Mögliche Ursachen

- Speicherturm mit falscher Segmentanzahl in der AMU definiert
- Kommunikationsfehler
- Fehler im Steuerprogramm

Recovery Maßnahmen

- Wiederholen Sie den Befehl
- Überprüfen Sie die Datei AMUCONST.INI in der AMU auf richtige Segmentanzahl beim Speicherturm
- Befehl im Trace überprüfen

6.6.6 Meldung 0807

Ein Befehl mit nicht erlaubtem Telegrammtyp wurde von der Speicherturm-Steuerung empfangen

Host Fehlernummer im ABBA/1 Format

keine Meldung an den Host

Meldung im AMU LOG Control Center

%1Wrong telegramtype %2<0807>

- %1 Kategorie der Meldung
(INFORMATION:, WARNING:, STATUS:, ERROR:)
- %2 Name des Speicherturms oder der Steuerung (Beschreibung aus der grafischen Konfiguration)

Erkannt von

- INIT.IRD

Mögliche Ursachen

- Kommunikationsfehler
- Fehler im Steuerprogramm

Recovery Maßnahmen

- Wiederholen Sie den Befehl
- Befehl im Trace überprüfen
- Verständigen Sie den Customer Help Desk von ADIC/GRAU Storage Systems

6.6.7 Meldung 0810

Die Leistungsspannung 220V für die Motoren ist abgeschaltet

Host Fehlernummer im ABBA/1 Format

N005 Roboter nicht bereit

Meldung im AMU LOG Control Center

%1No power for turning %2.<0810>

- %1 Kategorie der Meldung
(INFORMATION:, WARNING:, STATUS:, ERROR:)
- %2 Name des Speicherturms oder der Steuerung (Beschreibung aus der grafischen Konfiguration)

Erkannt von

- QTURM*.IRD

Mögliche Ursachen

- Speicherturm im manuellen Betrieb
- Speicherturm-Türen geöffnet
- NOT-AUS Signal nicht vorhanden
- Fehler im Steuerprogramm

Recovery Maßnahmen

- Überprüfen Sie
 - die Stellung des Betriebsarten-Wahlschalters
 - Signale der Schalter an den Turmtüren
 - NOT-AUS-Kreis

6.6.8 Meldung 0811

Timeout des Turmsteuerprogramms ist abgelaufen

Host Fehlernummer im ABBA/1 Format

N102 Timeout (Roboter Fehler)

Meldung im AMU LOG Control Center

%1%2 allocated from robot 1.<0811>

- %1 Kategorie der Meldung
(INFORMATION:, WARNING:, STATUS:, ERROR:)
- %2 Name des Speicherturms oder der Steuerung (Beschreibung aus der grafischen Konfiguration)

Erkannt von

- QTURM*.IRD

Mögliche Ursachen

- Speicherturm wurde von Roboter angefordert, aber nicht wieder freigegeben:
 - Geschwindigkeit mit PHG zu stark reduziert
 - Roboterprogramm hat Fehler
 - Defekt in E/A-Karte oder Verbindung Roboter- und Speicherturm-Steuerung

Recovery Maßnahmen

- Setzen Sie die Steuerung zurück
- Wählen Sie eine größere Geschwindigkeit
- Überprüfen Sie die Handshake-Signale

6.6.9 Meldung 0812

Timeout des Speicherturm-Steuerprogramms ist abgelaufen

Host Fehlernummer im ABBA/1 Format

N102 Timeout (Roboter Fehler)

Meldung im AMU LOG Control Center

%1%2 allocated from robot 1.<0811>

- %1 Kategorie der Meldung
(INFORMATION:, WARNING:, STATUS:, ERROR:)
- %2 Name des Speicherturms oder der Steuerung (Beschreibung aus der grafischen Konfiguration)

Erkannt von

- QTURM*.IRD

Mögliche Ursachen

- Speicherturm wurde von Roboter angefordert, aber nicht wieder freigegeben:
 - Geschwindigkeit mit PHG zu stark reduziert
 - Roboterprogramm hat Fehler
 - Defekt in E/A-Karte oder Verbindung Roboter- und Speicherturm-Steuerung

Recovery Maßnahmen

- Setzen Sie die Steuerung zurück
- Wählen Sie eine größere Geschwindigkeit
- Überprüfen Sie die Handshake-Signale

6.6.10 Meldung 0813

Timeout des Speicherturm-Steuerprogramms ist abgelaufen

Host Fehlernummer im ABBA/1 Format

N102 Timeout (Roboter Fehler)

Meldung im AMU LOG Control Center

%1%2 not accessed from robot 1.<0813>

- %1 Kategorie der Meldung
(INFORMATION:, WARNING:, STATUS:, ERROR:)
- %2 Name des Speicherturms oder der Steuerung (Beschreibung aus der grafischen Konfiguration)

Erkannt von

- QTURM*.IRD

Mögliche Ursachen

- Speicherturm wurde von Roboter angefordert, aber kein Handshake-Signal von Speicherturm-Steuerprogramm empfangen:
 - Software-Fehler in der Roboter-Steuerung
 - Roboterprogramm abgebrochen

Recovery Maßnahmen

- Überprüfen Sie die LOG-Datei auf vorausgegangene Fehler
- Überprüfen Sie ob die Roboter-Steuerung bereit ist
- Setzen Sie die Roboter-Steuerung von Roboter 1 zurück

6.6.11 Meldung 0814

Timeout des Speicherturm-Steuerprogramms ist abgelaufen

Host Fehlernummer im ABBA/1 Format

N102 Timeout (Roboter Fehler)

Meldung im AMU LOG Control Center

%1%2 not accessed from robot 2.<0814>

- %1 Kategorie der Meldung
(INFORMATION:, WARNING:, STATUS:, ERROR:)
- %2 Name des Speicherturms oder der Steuerung (Beschreibung aus der grafischen Konfiguration)

Erkannt von

- QTURM*.IRD

Mögliche Ursachen

- Speicherturm wurde von Roboter angefordert, aber kein Handshake-Signal von Speicherturm-Steuerprogramm empfangen
 - Software-Fehler in der Roboter-Steuerung
 - Roboterprogramm abgebrochen

Recovery Maßnahmen

- Überprüfen Sie die LOG-Datei nach vorausgegangenen Fehlermeldungen
- Setzen Sie die Roboter-Steuerung von Roboter 2 zurück

6.6.12 Meldung 0815

Timeout des Turmsteuerprogramms ist abgelaufen

Host Fehlernummer im ABBA/1 Format

N102 Timeout (Roboter Fehler)

Meldung im AMU LOG Control Center

%1%2 not released from robot 1.<0815>

- %1 Kategorie der Meldung
(INFORMATION:, WARNING:, STATUS:, ERROR:)
- %2 Name des Speicherturms oder der Steuerung (Beschreibung aus der grafischen Konfiguration)

Erkannt von

- QTURM*.IRD

Mögliche Ursachen

- Speicherturm wurde von Roboter 2 angefordert, aber nach dem Befehl nicht das Freigabe-Handshake-Signal gesetzt:
 - Geschwindigkeit mit PHG zu stark reduziert
 - Roboterprogramm hat Fehler
 - Defekt in E/A-Karte oder Verbindung Roboter- und Speicherturm-Steuerung

Recovery Maßnahmen

- Setzen Sie die Steuerung zurück
- Wählen Sie eine größere Geschwindigkeit
- Überprüfen Sie die Handshake-Signale

6.6.13 Meldung 0816

Timeout des Speicherturm-Steuerprogramms ist abgelaufen

Host Fehlernummer im ABBA/1 Format

N102 Timeout (Roboter Fehler)

Meldung im AMU LOG Control Center

%1%2 not released from robot 2.<0816>

- %1 Kategorie der Meldung
(INFORMATION:, WARNING:, STATUS:, ERROR:)
- %2 Name des Speicherturms oder der Steuerung (Beschreibung aus der grafischen Konfiguration)

Erkannt von

- QTURM*.IRD

Mögliche Ursachen

- Speicherturm wurde von Roboter 2 angefordert, aber nach dem Befehl nicht das Freigabe-Handshake-Signal gesetzt
 - Geschwindigkeit mit PHG zu stark reduziert
 - Roboterprogramm hat Fehler
 - Defekt in E/A-Karte oder Verbindung Roboter- und Speicherturm-Steuerung

Recovery Maßnahmen

- Setzen Sie die Steuerung zurück
- Wählen Sie eine größere Geschwindigkeit
- Überprüfen Sie die Handshake-Signale

6.6.14 Meldung 0817

Türen für Roboterzugriff nicht offen

Host Fehlernummer im ABBA/1 Format

N015 Turm hat sich nicht in Position gedreht

Meldung im AMU LOG Control Center

%1%2 door closed at robot 1.<0817>

- %1 Kategorie der Meldung
(INFORMATION:, WARNING:, STATUS:, ERROR:)
- %2 Name des Speicherturms oder der Steuerung (Beschreibung aus der grafischen Konfiguration)

Erkannt von

- QTURM*.IRD

Mögliche Ursachen

- Signal „Turmtür offen an der Seite des Roboters 1“ wird nicht erkannt:
 - Turmtür nicht vollständig geöffnet
 - Signalleitung, Schalter oder E/A-Karte defekt
 - Verdrahtungsfehler

Recovery Maßnahmen

- Überprüfen Sie, ob die Tür wirklich ganz offen ist
- Überprüfen Sie die Signale an der E/A-Karte
- Überprüfen Sie den Rollenschalter an der Tür
- Tauschen Sie den defekten Türschalter oder die defekte E/A-Karte aus

6.6.15 Meldung 0818

Türen für Roboterzugriff nicht offen

Host Fehlernummer im ABBA/1 Format

N015 Turm hat sich nicht in Position gedreht

Meldung im AMU LOG Control Center

%1%2 door closed at robot 2.<0818>

- %1 Kategorie der Meldung
(INFORMATION:, WARNING:, STATUS:, ERROR:)
- %2 Name des Speicherturms oder der Steuerung (Beschreibung aus der grafischen Konfiguration)

Erkannt von

- QTURM*.IRD

Mögliche Ursachen

- Signal „Turmtür offen an der Seite des Roboters 2“ wird nicht erkannt:
 - Turmtür nicht vollständig geöffnet
 - Signalleitung, Schalter oder E/A-Karte defekt
 - Verdrahtungsfehler

Recovery Maßnahmen

- Überprüfen Sie, ob die Tür wirklich ganz offen ist
- Überprüfen Sie die Signale an der E/A-Karte
- Überprüfen Sie den Rollenschalter an der Tür
- Tauschen Sie den defekten Türschalter oder die defekte E/A-Karte aus

6.6.16 Meldung 0820

Quadroturm hat nicht korrekt referiert

Host Fehlernummer im ABBA/1 Format

keine Meldung an den Host

Meldung im AMU LOG Control Center

%1 %2 has no reference done.<0820>

- %1 Kategorie der Meldung
(INFORMATION:, WARNING:, STATUS:, ERROR:)
- %2 Name des Speicherturms oder der Steuerung (Beschreibung aus der grafischen Konfiguration)

Erkannt von

- QTURM*.IRD

Mögliche Ursachen

- Probleme mit Antriebsverstärker
- Referenzpunkt-Sensoren defekt
- Speicherturm-Steuerprogramm gestört

Recovery Maßnahmen

- Überprüfen Sie die Signale der Referenzpunkt-Sensoren zum Quadroturm
- Starten Sie die Steuerung neu
- Überprüfen Sie die Parameter in den Antriebsverstärkern

6.6.17 Meldung 0821

Software-Module mit falscher Versionsnummer in der Steuerung

Host Fehlernummer im ABBA/1 Format

keine Meldung an den Host

Meldung im AMU LOG Control Center

%1 Different software versions in one or more modules for %2. <00821>

- %1 Kategorie der Meldung
(INFORMATION:, WARNING:, STATUS:, ERROR:)
- %2 Name des Roboters
(Beschreibung aus der grafischer Konfiguration)

Erkannt von

- INIT.IRD

Mögliche Ursachen

- Datei VERSION.DAT enthält falsche Einträge
- Falsche Software-Module aus anderen Versionen in der Steuerung aktiv

Recovery Maßnahmen

- Kopieren Sie nur Module einer Version in die Speicherturm-Steuerung
- Kopieren Sie die korrekte VERSION.DAT in die Steuerung

6.6.18 Meldung 0897

Störung während der Referenz-Fahrt

Host Fehlernummer im ABBA/1 Format

keine Meldung an den Host

Meldung im AMU LOG Control Center

%1Initialization %2 failed.<0845>

- %1 Kategorie der Meldung
(INFORMATION:, WARNING:, STATUS:, ERROR:)
- %2 Name des Speicherturms oder der Steuerung (Beschreibung aus der grafischen Konfiguration)

Erkannt von

- QTURM*.IRD

Mögliche Ursachen

- Probleme mit Antriebsverstärker
- Referenzpunkt-Sensoren defekt
- Speicherturm-Programm gestört
- Geschwindigkeit zu langsam am PHG eingestellt

Recovery Maßnahmen

- Überprüfen Sie die Signale der Referenzpunkt-Sensoren zum Quadroturn
- Setzen sie die Steuerung zurück
- Überprüfen Sie die Parameter in den Antriebsverstärkern

6.7 Fehlermeldungen E/A-Einheit

6.7.1 Meldung 0902

Fehler beim Öffnen/Schließen der Tür der E/A-Einheit/A

Host Fehlernummer im ABBA/1 Format

N501 Tür des E/A-Schachtes ist nicht geschlossen

Meldung im AMU LOG Control Center

%1Error opening or closing EIF-door.<0902>

- %1 Kategorie der Meldung
(INFORMATION:, WARNING:, STATUS:, ERROR:)
- %2 Name des E/A-Einheit oder der Steuerung (Beschreibung aus der grafischer Konfiguration)

Erkannt von

- MLT

Mögliche Ursachen

- Tür E/A-Einheit/A arbeitet nicht korrekt:
 - Sensor für „Tür offen“ oder „Tür geschlossen“ defekt
 - Türverriegelung defekt
- Signalunterbrechung für Eingang Roboter-Steuerung
„E/A-Einheit Tür geschlossen“

Recovery Maßnahmen

- Schließen Sie die Tür der E/A-Einheit
- Kontrollieren Sie die Verriegelung
- Ersetzen Sie evtl. den defekten Schalter
- Überprüfen Sie das Signal für „Tür geschlossen“

6.7.2 Meldung 0903

Tür der E/A-Einheit ist nicht korrekt geschlossen

Host Fehlernummer im ABBA/1 Format

N501 Tür des E/A-Schachtes ist nicht geschlossen

Meldung im AMU LOG Control Center

%1Door not closed at initialization %2.<0903>

- %1 Kategorie der Meldung
(INFORMATION:, WARNING:, STATUS:, ERROR:)
- %2 Name des E/A-Einheit oder der Steuerung (Beschreibung aus der grafischer Konfiguration)

Erkannt von

- EA*.IRD
- MLT

Mögliche Ursachen

- Tür E/A-Einheit vom Bediener bei letzter Aktion nicht korrekt geschlossen
- Tür E/A-Einheit wieder geöffnet:
 - Tür mechanisch deformiert
 - mechanische Verriegelung nicht korrekt justiert
 - Türverriegelung defekt
- Signalunterbrechung für Eingang Roboter-Steuerung
„E/A-Einheit Tür geschlossen“

Recovery Maßnahmen

- Schließen Sie die Tür der E/A-Einheit
- Kontrollieren Sie die Verriegelung
- Ersetzen Sie evtl. den defekten Schalter
- Überprüfen Sie das Signal für “Tür geschlossen“

6.7.3 Meldung 0904

Fehler beim Drehen (Position nicht erreicht)

Host Fehlernummer im ABBA/1 Format

N015 Turm hat sich nicht in Position gedreht

Meldung im AMU LOG Control Center

%1Position not reached %2.<0904>

- %1 Kategorie der Meldung
(INFORMATION:, WARNING:, STATUS:, ERROR:)
- %2 Name des E/A-Einheit oder der Steuerung (Beschreibung aus der grafischer Konfiguration)

Erkannt von

- MLT

Mögliche Ursachen

- Dreheinheit E/A-Einheit/A arbeitet nicht korrekt:
 - Sensor für Positionen defekt
 - Motor oder Frequenzumrichter defekt
- Kommunikationsstörung AMU - E/A-Einheit/A
- Problem mit Stromversorgung E/A-Einheit/A

Recovery Maßnahmen

- Überprüfen Sie die Signale und die Drehfunktion (MLT-Testprogramm)
- Kontrollieren Sie die Stromversorgung
- Ersetzen Sie evtl. die defekten Sensoren
- Setzen Sie das MLT zurück

6.7.4 Meldung 0905

Problembox nicht in Position

Host Fehlernummer im ABBA/1 Format

N015 Turm hat sich nicht in Position gedreht

Meldung im AMU LOG Control Center

%1Problembox not in correct position %2.<0905>

- %1 Kategorie der Meldung
(INFORMATION:, WARNING:, STATUS:, ERROR:)
- %2 Name des E/A-Einheit oder der Steuerung (Beschreibung aus der grafischer Konfiguration)

Erkannt von

- MLT

Mögliche Ursachen

- Positionserkennung der Problembox arbeitet nicht korrekt:
 - Sensor für Problembox defekt
 - Verriegelung Problembox defekt
- Problembox durch Operator nicht in Position gedreht

Recovery Maßnahmen

- Kontrollieren Sie die Position der Problembox
- Kontrollieren Sie die Verriegelung der Problembox
- Ersetzen Sie evtl. den defekten Sensor
- Überprüfen Sie das Signal für die Problembox (MLT-Testprogramm)

6.7.5 Meldung 0906

Problembox nicht in Position bei Programmstart

Host Fehlernummer im ABBA/1 Format

N015 Turm hat sich nicht in Position gedreht

Meldung im AMU LOG Control Center

%1Problembox not in correct position at initialization %2.<0906>

- %1 Kategorie der Meldung
(INFORMATION:, WARNING:, STATUS:, ERROR:)
- %2 Name des E/A-Einheit oder der Steuerung (Beschreibung aus der grafischer Konfiguration)

Erkannt von

- MLT

Mögliche Ursachen

- Positionserkennung der Problembox arbeitet nicht korrekt:
 - Sensor für Problembox defekt
 - Verriegelung Problembox defekt
- Problembox durch Operator nicht in Position gedreht

Recovery Maßnahmen

- Kontrollieren Sie die Position der Problembox
- Kontrollieren Sie die Verriegelung der Problembox
- Ersetzen Sie evtl. den defekten Sensor
- Überprüfen Sie das Signal für die Problembox (MLT-Testprogramm)

6.7.6 Meldung 0907

Fehler beim Drehen E/A-Einheit/A beim Programmstart

Host Fehlernummer im ABBA/1 Format

N015 Turm hat sich nicht in Position gedreht

Meldung im AMU LOG Control Center

%1Position not reached at initialization %2.<0907>

- %1 Kategorie der Meldung
(INFORMATION:, WARNING:, STATUS:, ERROR:)
- %2 Name der E/A-Einheit oder der Steuerung (Beschreibung aus der grafischer Konfiguration)

Erkannt von

- MLT

Mögliche Ursachen

- Dreheit E/A-Einheit/A arbeitet nicht korrekt:
 - Sensor für Positionen defekt
 - Motor oder Frequenzumrichter defekt
- Kommunikationsstörung AMU - E/A-Einheit/A
- Problem mit Stromversorgung E/A-Einheit/A

Recovery Maßnahmen

- Überprüfen Sie die Signale und die Drehfunktion (MLT-Testprogramm)
- Kontrollieren Sie die Stromversorgung
- Ersetzen Sie evtl. die defekten Sensoren
- Setzen Sie das MLT zurück

6.7.7 Meldung 0908

Fehler beim Warten auf Freigabe vom Quadroturn

Host Fehlernummer im ABBA/1 Format

N102 Timeout (Roboter Fehler)

Meldung im AMU LOG Control Center

%1Timeout-error while waiting for tower release %2.<0908>

- %1 Kategorie der Meldung
(INFORMATION:, WARNING:, STATUS:, ERROR:)
- %2 Name des E/A-Einheit oder der Steuerung (Beschreibung aus der grafischer Konfiguration)

Erkannt von

- MLT

Mögliche Ursachen

Programmfehler MLT

Recovery Maßnahmen

- Setzen Sie das MLT zurück
- Tritt der Fehler wiederholt auf, dann verständigen Sie den Customer Help Desk von ADIC/GRAU Storage Systems.

6.7.8 Meldung 0909

Datenverlust E/A-Einheit/A

Host Fehlernummer im ABBA/1 Format

N015 Turm hat sich nicht in Position gedreht

Meldung im AMU LOG Control Center

%1Data lost %2.<0909>

- %1 Kategorie der Meldung
(INFORMATION:, WARNING:, STATUS:, ERROR:)
- %2 Name des E/A-Einheit oder der Steuerung (Beschreibung aus der grafischer
Konfiguration)

Erkannt von

- MLT

Mögliche Ursachen

- Kommunikation E/A-Einheit/A - AMU arbeitet nicht korrekt:
 - Kommunikationskabel beschädigt
 - Parameter für RS232C mit 3964R-Protokoll auf AMU nicht richtig eingestellt
 - Defekt in der Bedieneinheit E/A-Einheit/A

Recovery Maßnahmen

- Kontrollieren Sie die Kommunikationsparameter in der AMU
- Kontrollieren Sie die Verbindungskabel
- Setzen Sie die Bedieneinheit E/A-Einheit/A zurück
- Tauschen Sie die defekte Bedieneinheit E/A-Einheit/A aus

6.7.9 Meldung 0910

Protokollfehler E/A-Einheit/A

Host Fehlernummer im ABBA/1 Format

N015 Turm hat sich nicht in Position gedreht

Meldung im AMU LOG Control Center

%1Error in 3964 communication %2.<0910>

- %1 Kategorie der Meldung
(INFORMATION:, WARNING:, STATUS:, ERROR:)
- %2 Name des E/A-Einheit oder der Steuerung (Beschreibung aus der grafischer Konfiguration)

Erkannt von

- MLT

Mögliche Ursachen

- Kommunikation E/A-Einheit/A - AMU arbeitet nicht korrekt:
 - Kommunikationskabel beschädigt
 - Parameter für RS232C mit 3964R-Protokoll auf AMU nicht richtig eingestellt
 - Defekt im Bedieneinheit E/A-Einheit/A

Recovery Maßnahmen

- Kontrollieren Sie die Kommunikationsparameter in der AMU
- Kontrollieren Sie die Verbindungskabel
- Setzen Sie das Bedieneinheit E/A-Einheit/A zurück
- Tauschen Sie das defekte Bedieneinheit E/A-Einheit/A aus

6.7.10 Meldung 0911

Fehler im Datensatz bei Kommunikation mit E/A-Einheit/A

Host Fehlernummer im ABBA/1 Format

N015 Turm hat sich nicht in Position gedreht

Meldung im AMU LOG Control Center

%1Error in AMU datastring %2.<0911>

- %1 Kategorie der Meldung
(INFORMATION:, WARNING:, STATUS:, ERROR:)
- %2 Name des E/A-Einheit oder der Steuerung (Beschreibung aus der grafischer Konfiguration)

Erkannt von

- MLT

Mögliche Ursachen

- Kommunikation E/A-Einheit/A - AMU arbeitet nicht korrekt
 - Kommunikationskabel beschädigt
 - Parameter für RS 232C mit 3964R Protokoll auf AMU nicht richtig eingestellt
 - Defekt im Bedieneinheit E/A-Einheit/A

Recovery Maßnahmen

- Kontrollieren Sie die Kommunikationsparameter in der AMU
- Kontrollieren Sie die Verbindungskabel
- Setzen Sie das Bedieneinheit E/A-Einheit/A zurück
- Tauschen Sie das defekte Bedieneinheit E/A-Einheit/A aus

6.7.11 Meldung 0912

Timeout beim Zugriff des Roboters auf die E/A-Einheit/A

Host Fehlernummer im ABBA/1 Format

N102 Timeout (Roboter Fehler)

Meldung im AMU LOG Control Center

%1Timeout-error during robot access %2.<0912>

- %1 Kategorie der Meldung
(INFORMATION:, WARNING:, STATUS:, ERROR:)
- %2 Name des E/A-Einheit oder der Steuerung (Beschreibung aus der grafischer Konfiguration)

Erkannt von

- MLT

Mögliche Ursachen

- Operator hat Bedienung der E/A-Einheit nicht beendet
- Handshake-Signal von Roboter-Steuerung wird nicht erkannt:
 - Signalleitung defekt oder Verdrahtungsfehler
 - E/A-Karte Roboter-Steuerung defekt
 - Störung im Roboter-Steuerungsprogramm
 - Geschwindigkeit mit PHG auf Roboter-Steuerung zu stark reduziert
 - Störung in Bedieneinheit E/A-Einheit/A

Recovery Maßnahmen

- Kontrollieren Sie, ob die Handlingkoffer eingestellt und die Tür der E/A-Einheit geschlossen ist
- Kontrollieren Sie die Handshake-Signale (MLT- Testprogramm)
- Setzen Sie die Roboter-Steuerung und das MLT zurück
- Tauschen Sie die defekten Baugruppen (E/A-Karte der Roboter-Steuerung, Bedieneinheit E/A-Einheit/A)

6.7.12 Meldung 0913

Timeout bei Freigabe nach Zugriff des Roboters

Host Fehlernummer im ABBA/1 Format

N102 Timeout (Roboter Fehler)

Meldung im AMU LOG Control Center

%1Timeout-error while waiting for release after robot access %2.<0913>

- %1 Kategorie der Meldung
(INFORMATION:, WARNING:, STATUS:, ERROR:)
- %2 Name des E/A-Einheit oder der Steuerung (Beschreibung aus der grafischer
Konfiguration)

Erkannt von

- MLT

Mögliche Ursachen

- Handshake-Signal von Roboter-Steuerung wird nicht erkannt:
 - Signalleitung defekt oder Verdrahtungsfehler
 - E/A-Karte Roboter-Steuerung defekt
 - Störung im Roboter-Steuerungsprogramm
 - Geschwindigkeit mit PHG auf Roboter-Steuerung zu stark reduziert
 - Störung in Bedieneinheit E/A-Einheit/A

Recovery Maßnahmen

- Kontrollieren Sie die Handshake-Signale (MLT- Testprogramm)
- Setzen Sie die Roboter-Steuerung und das MLT zurück
- Tauschen Sie die defekten Baugruppen (E/A-Karte der Roboter-Steuerung, Bedieneinheit E/A-Einheit/A)

6.7.13 Meldung 0914

Timeout beim Warten auf Freigabe der Problembox

Host Fehlernummer im ABBA/1 Format

N102 Timeout (Roboter Fehler)

Meldung im AMU LOG Control Center

%1Timeout-error while waiting for problembox release %2.<0914>

- %1 Kategorie der Meldung
(INFORMATION:, WARNING:, STATUS:, ERROR:)
- %2 Name des E/A-Einheit oder der Steuerung (Beschreibung aus der grafischer Konfiguration)

Erkannt von

- MLT

Mögliche Ursachen

- Tür E/A-Einheit/A arbeitet nicht korrekt
 - Sensor für „Tür offen“ oder „Tür geschlossen“ defekt
 - Türverriegelung defekt
- Signalunterbrechung für Eingang Roboter-Steuerung „E/A-Einheit Tür geschlossen“

Recovery Maßnahmen

- Schließen Sie die Tür der E/A-Einheit
- Kontrollieren Sie die Verriegelung
- Ersetzen Sie evtl. den defekten Schalter
- Überprüfen Sie das Signal für „Tür geschlossen“

6.7.14 Meldung 0916 (Warnung)

Problembox wurde angefordert, aber nicht gedreht

Host Fehlernummer im ABBA/1 Format

keine Meldung

Meldung im AMU LOG Control Center

%1%2 not turned by operator.<0916>

- %1 Kategorie der Meldung
(INFORMATION:, WARNING:, STATUS:, ERROR:)
- %2 Name der E/A-Einheit oder der Steuerung (Beschreibung aus der grafischer Konfiguration)

Erkannt von

- MLT

Mögliche Ursachen

- Taste <F1> auf Bedieneinheit E/A-Einheit/A wurde betätigt, aber die Problembox nicht um 180 ° gedreht
- Sensor für Problembox arbeitet nicht korrekt

Recovery Maßnahmen

- Kompletieren Sie die Bedieneraktion durch das Drehen der Problembox
- Kontrollieren Sie die Sensorsignale für die Problembox
- Setzen Sie das MLT zurück

6.7.15 Meldung 0917

Tür der E/A-Einheit wurde bei Bedienung durch Operator nicht geöffnet

Host Fehlernummer im ABBA/1 Format

keine Meldung

Meldung im AMU LOG Control Center

%1%2 was turned by operator, action was not completed.<0917>

- %1 Kategorie der Meldung
(INFORMATION:, WARNING:, STATUS:, ERROR:)
- %2 Name der E/A-Einheit oder der Steuerung (Beschreibung aus der grafischer Konfiguration)

Erkannt von

- MLT

Mögliche Ursachen

- Taste<F1> auf Bedieneinheit E/A-Einheit/A wurde betätigt, aber die Problembox nicht um 180 ° gedreht
- Sensor für Problembox arbeitet nicht korrekt

Recovery Maßnahmen

- Komplettieren Sie die Bedieneraktion durch das Drehen der Problembox
- Kontrollieren Sie die Sensorsignale für die Problembox
- Setzen Sie das MLT zurück

6.7.16 Meldung 0923 (Warnung)

Problembox ist bei Bedienung der E/A-Einheit nicht entleert worden.

Host Fehlernummer im ABBA/1 Format

keine Meldung an den Host

Meldung im AMU LOG Control Center

%1%2 not empty.<0823>

- %1 Kategorie der Meldung
(INFORMATION:, WARNING:, STATUS:, ERROR:)
- %2 Name des Speicherturms oder der Steuerung (Beschreibung aus der grafischen Konfiguration)

Erkannt von

- EA.*.IRD

Mögliche Ursachen

- Operator hat bei der Bedienung vergessen, die E/A-Einheit zu leeren
- Lichtschranke für Problembox ist defekt

Recovery Maßnahmen

- Entleeren Sie die Problembox
- Kontrollieren Sie die Lichtschranke und die Signalleitung

6.7.17 Meldung 0924 (Warnung)

E/A-Einheit wurde durch Bediener angefordert aber nicht bedient

Host Fehlernummer im ABBA/1 Format

keine Meldung an den Host

Meldung im AMU LOG Control Center

%1%2 requested by operator, nothing changed.<0924>

- %1 Kategorie der Meldung
(INFORMATION:, WARNING:, STATUS:, ERROR:)
- %2 Name des Speicherturms oder der Steuerung (Beschreibung aus der grafischen Konfiguration)

Erkannt von

- EA*.IRD

Mögliche Ursachen

- Kein Handlingkoffer aus E/A-Einheit zum Bestücken/Entleeren entnommen
- Rollenschalter oder Signalleitungen für Signal „Handlingkoffer in E/A-Einheit eingestellt“ defekt

Recovery Maßnahmen

- Entnehmen Sie die Handlingkoffer zum Bedienen aus der E/A-Einheit
- Kontrollieren Sie die Schalter und Signalleitungen

6.7.18 Meldung 0926

Probleme mit dem Rolladen der E/A-Einheit

Host Fehlernummer im ABBA/1 Format

keine Meldung an den Host

Meldung im AMU LOG Control Center

%1Shutter %2 needs too much time for closing.<0926>

- %1 Kategorie der Meldung
(INFORMATION:, WARNING:, STATUS:, ERROR:)
- %2 Name des Speicherturms oder der Steuerung (Beschreibung aus der grafischen Konfiguration)

Erkannt von

- EA*.IRD

Mögliche Ursachen

- Rolladen verklemmt
- Sicherungsautomat F1 in der E/A-Einheit abgefallen
- Rolladenmotor überhitzt
- Rolladenmotor defekt
- Interne Endlagenschalter vom Rolladen verstellt
- Endlagenschalter „Rolladen unten“ oder dessen Signalleitung defekt

Recovery Maßnahmen

- Überprüfen Sie das Signal und den Endlagenschalter „Rolladen unten“
- Überprüfen Sie die Sicherung in der E/A-Einheit
- Überprüfen Sie den Rolladen (Motor, Mechanik, interne Endlagenschalter)
- Tauschen Sie den kompletten Rolladen bei einem Defekt

6.7.19 Meldung 0927

Handlingkoffer in der E/A E/A-Einheit fehlt.

Host Fehlernummer im ABBA/1 Format

keine Meldung an den Host

Meldung im AMU LOG Control Center

AML message:<0927>

Erkannt von

- INIT.IRD

Mögliche Ursachen

- Operator vergaß, einen oder mehrere Handlingkoffer wieder in die E/A-Einheit einzustellen
- Rollenschalter oder Signalleitungen für Signal „Handlingkoffer in E/A-Einheit eingestellt“ defekt

Recovery Maßnahmen

- Stellen Sie alle Handlingkoffer in die E/A-Einheit ein
- Kontrollieren Sie die Schalter und Signalleitungen

6.8 Meldungen ADS

6.8.1 Meldung 0980

ADS hat die Verbindung zur Steuerung im Automatik-Mode des Schalters

Host Fehlernummer im ABBA/1 Format

keine Meldung an den Host

Meldung im AMU LOG Control Center

ADS is switched to this AMU.(Automatic Mode)<0980>

Erkannt von

- ADS

Mögliche Ursachen

- ADS erhielt Befehl zum Umschalten:
 - **Status**-Befehl mit Option **R1** auf der AMU
 - ROSA-Befehl der Host-Software

Recovery Maßnahmen

- Überprüfen Sie, ob die Hosts mit der richtigen AMU Verbindung haben

6.8.2 Meldung 0981

ADS hat keine Verbindung zur Steuerung im Automatik-Mode des Schalters

Host Fehlernummer im ABBA/1 Format

keine Meldung an den Host

Meldung im AMU LOG Control Center

ADS is switched to other AMU.(Automatic Mode)<0981>

Erkannt von

- ADS

Mögliche Ursachen

- ADS erhielt Befehl zum Umschalten von anderer AMU:
 - **Status**-Befehl mit Option **R1** auf der AMU
 - ROSA-Befehl der Host-Software

Recovery Maßnahmen

- Überprüfen Sie, ob die Hosts mit der richtigen AMU Verbindung haben

6.8.3 Meldung 0982

ADS wurde manuell umgeschaltet zu und hat Verbindung zu der Steuerung

Host Fehlernummer im ABBA/1 Format

keine Meldung an den Host

Meldung im AMU LOG Control Center

ADS is switched to this AMU.(Manual Mode)<0982>

Erkannt von

- ADS

Mögliche Ursachen

- Operator betätigte ADS Schalter

Recovery Maßnahmen

- Schalten Sie für den Betrieb der Dual-AMU den ADS auf AUTO
- Überprüfen Sie, ob die Hosts mit der richtigen AMU Verbindung haben

6.8.4 Meldung 0983

ADS wurde manuell umgeschaltet zu und keine Verbindung zu der Steuerung

Host Fehlernummer im ABBA/1 Format

keine Meldung an den Host

Meldung im AMU LOG Control Center

ADS is switched to other AMU.(Manual Mode)<0983>

Erkannt von

- ADS

Mögliche Ursachen

- Operator betätigte ADS Schalter

Recovery Maßnahmen

- Schalten Sie für den Betrieb der Dual-AMU den ADS auf AUTO
- Überprüfen Sie, ob die Hosts mit der richtigen AMU Verbindung haben

6.8.5 Meldung 0984

Fehler in der Befehls-Syntax zum ADS

Host Fehlernummer im ABBA/1 Format

keine Meldung an den Host

Meldung im AMU LOG Control Center

Syntax-Error in command string from AMU to ADS.<0984>

Erkannt von

- ADS

Mögliche Ursachen

- Kommunikations-Fehler
- Konfigurations-Fehler in der AMU
- Software-Fehler in der AMU-Software
- Software-Fehler in der ADS-Software

Recovery Maßnahmen

- Wiederholen Sie den Befehl
- Überprüfen Sie die Kommunikationsparameter zum ADS in der Grafischen Konfiguration
 - **Type:** I1 -RS232(3964R)
 - **Databits** 8
 - **Stopbits** 1
 - **Parity** Even
 - **Baudrate:** 9600

6.8.6 Meldung 0985

Kommunikations-Protokoll-Fehler zum ADS

Host Fehlernummer im ABBA/1 Format

keine Meldung an den Host

Meldung im AMU LOG Control Center

3964R communication error (ADS). <0984>

Erkannt von

- ADS

Mögliche Ursachen

- Kommunikations-Fehler
- Konfigurations-Fehler in der AMU
- Software-Fehler in der AMU-Software
- Software-Fehler in der ADS-Software

Recovery Maßnahmen

- Wiederholen Sie den Befehl
- Überprüfen Sie die Kommunikationsparameter zum ADS in der Grafischen Konfiguration
 - **Type:** I1 -RS232(3964R)
 - **Databits** 8
 - **Stopbits** 1
 - **Parity** Even
 - **Baudrate:** 9600
- Setzen Sie den ADS zurück (Spannung aus/ein)

6.8.7 Meldung 0986

Speicher-Fehler im ADS

Host Fehlernummer im ABBA/1 Format

keine Meldung an den Host

Meldung im AMU LOG Control Center

ADS hardware error:<0986>

Erkannt von

- ADS

Mögliche Ursachen

- 3V Lithium-Batterie im ADS leer
- ADS defekt
- Kommunikations-Fehler

Recovery Maßnahmen

- Wiederholen Sie den Befehl
- Überprüfen Sie die Kommunikationsparameter zum ADS in der Grafischen Konfiguration
 - **Type:** I1 -RS232(3964R)
 - **Databits** 8
 - **Stopbits** 1
 - **Parity** Even
 - **Baudrate:** 9600
- Setzen Sie den ADS zurück (Spannung aus/ein)
- Tauschen Sie die Batterie im ADS
- Tauschen Sie den ADS

7 Meldungen AML/E

7.1 Logische Fehler im Anwendungsprogramm

7.1.1 Meldung 0301

Syntax-Fehler im AMU-Befehl an die Steuerung

Host Fehlernummer im ABBA/1 Format

N001 Syntax Fehler

Meldung im AMU LOG Control Center

%1Syntax-Error %2 in command string from AMU.<301>

- %1 Kategorie der Meldung
(INFORMATION:, WARNING:, STATUS:, ERROR:)
- %2 Name des Roboters oder der Steuerung (Beschreibung aus der grafischen Konfiguration) (Beschreibung aus der grafischen Konfiguration)

Erkannt von

- INIT.IRD

Mögliche Ursachen

- Unterschiedliche Adressen für Steuerung (T_ADR_RHO) oder AMU (T_ADR_AMU) in KONFIG.DAT und grafischer Konfiguration
- Laufwerkstypen konfiguriert, die noch nicht in der Steuerungs-Software bekannt sind
- Fehler im Befehls-Telegramm der AMU (Modul KRN/P) an die Steuerung
- Unterschiedliche Software-Versionen auf AMU und Steuerung
- Fehler in der Kommunikation
- Fehlfunktion in der Steuerungs-Software

Recovery Maßnahmen

- Wiederholen Sie das Befehl
- Überprüfen Sie
 - die KONFIG.DAT und die grafische Konfiguration
 - die konfigurierten Laufwerkstypen
 - den Befehlsstring im Trace KRN9
 - die Software-Versionen
- Starten Sie die Steuerung neu

Logische Fehler im Anwendungsprogramm

- Starten Sie die AMU neu

7.1.2 Meldung 0302

Überlauf des Befehls-Speicher in der Roboter-Steuerung

Host Fehlernummer im ABBA/1 Format

N005 Roboter nicht bereit

Meldung im AMU LOG Control Center

%1Buffer overflow %2. Too many messages from AMU to controller.

- %1 Kategorie der Meldung
(INFORMATION:, WARNING:, STATUS:, ERROR:)
- %2 Name des Roboters oder der Steuerung (Beschreibung aus der grafischen Konfiguration)

Erkannt von

- INIT.IRD

Mögliche Ursachen

- Befehle an nicht bereite Steuerung gesendet
- Zu viele Befehle hintereinander an die Steuerung gesendet
- Fehler in der Kommunikation
- Fehlfunktion in der Steuerungs-Software

Recovery Maßnahmen

- Starten Sie die Steuerung neu
- Warten Sie beim Neustart immer die Referenzfahrt und Meldung STATUS:%2 ready<700> ab
- Befehle wiederholen Wiederholen Sie die Befehle einzeln

7.1.3 Meldung 0303

Zeitüberschreitung bei der Befehlsausführung

Host Fehlernummer im ABBA/1 Format

N102 Timeout (Roboterfehler)

Meldung im AMU LOG Control Center

%1Timeout-Error %2. Tower- or E/I/F access is denied.<303>

- %1 Kategorie der Meldung
(INFORMATION:, WARNING:, STATUS:, ERROR:)
- %2 Name des Roboters oder der Steuerung (Beschreibung aus der grafischen Konfiguration)

Erkannt von

- INIT.IRD

Mögliche Ursachen

- E/A-Einheit nach Bedienung nicht oder zu spät wieder geschlossen (Zeit > D_Time2 in KONFIG.DAT)
- Relais in der E/A-Einheit defekt
- Kabelunterbrechung im Signalkabel zwischen E/A-Einheit und Roboter-Steuerung
- Quadroturm oder Hexatum ist nicht bereit aufgrund eines vorausgegangenen Fehlers (Wartezeit > DTime1)

Recovery Maßnahmen

- Überprüfen Sie
 - ob die E/A-Einheit geschlossen ist
 - die Eingangssignale der E/A-Einheit
 - die Kabelverbindungen zur E/A-Einheit
- Starten Sie die Steuerung neu
- Bei Inbetriebnahme: Überprüfen Sie, ob Programmmodule für die E/A-Einheiten installiert sind

7.1.4 Meldung 0304

Physische Koordinaten im Befehl liegen außerhalb der Software-Endschalter

Host Fehlernummer im ABBA/1 Format

N011 Koordinatenangabe für falschen Roboter

Meldung im AMU LOG Control Center

%1Coordinate sent by AMU is out of range %2.<0304>

- %1 Kategorie der Meldung
(INFORMATION:, WARNING:, STATUS:, ERROR:)
- %2 Name des Roboters oder der Steuerung (Beschreibung aus der grafischen Konfiguration)

Erkannt von

- INIT.IRD

Mögliche Ursachen

- Falsche Teachpunkte in der Datei KRNREFPT.R01
- Falsche Parameter für Software-Endschalter
(G_Z_MAXLIMIT, G_Z_MINLIMIT) in KONFIG.DAT
- Falsche Koordinaten in der grafischen Konfiguration (AMUCONF.INI)
- Fehler in der Konstanten Datei AMUCONST.INI
- Falsche Version der Konstanten Datei AMUCONST.INI
- Fehler im Roboter-Steuerungsprogramm oder im AMU-Modul KRN/P

Recovery Maßnahmen

- Teachen Sie die betroffenen Komponenten neu
- Kontrollieren Sie die Software-Endschalter in der Datei KONFIG.DAT

7.1.5 Meldung 0305

Zeitüberschreitung bei der Befehlsausführung

Host Fehlernummer im ABBA/1 Format

N006 Roboterfehler (siehe vorausgehende Warnung)

Meldung im AMU LOG Control Center

%1Command from AMU has been canceled from %2.<305>

- %1 Kategorie der Meldung
 (INFORMATION:, WARNING:, STATUS:, ERROR:)
- %2 Name des Roboters oder der Steuerung
 (Beschreibung aus der grafischen Konfiguration)

Erkannt von

- INIT.IRD

Mögliche Ursachen

- Befehl wurde nicht komplett abgeschlossen aufgrund eines Fehlers in der Ansteuerung der E/A-Einheit oder der Speichertürme
- Relais in der E/A-Einheit defekt
- Unterbrechung im Signalkabel zwischen E/A-Einheit und Steuerung

Recovery Maßnahmen

- Überprüfen Sie
 - ob vorausgehende Fehlermeldungen für die Komponente im Log sind
 - die Eingangssignale der E/A-Einheit (evtl. fehlt das Rolladensignal)
- Starten Sie die Steuerung neu
- Bei Inbetriebnahme: Überprüfen Sie, ob das Programmmodul für die E/A-Einheit installiert ist

7.2 Handlingfehler

7.2.1 Meldung 0401

Am Greifer wurde unerwartet ein mechanischer Widerstand festgestellt

Host Fehlernummer im ABBA/1 Format

N101 Roboter Crash beim Medium entnehmen/einlegen

Meldung im AMU LOG Control Center

%1Crash sensor %2. Unexpected crash.<0401>

- %1 Kategorie der Meldung
(INFORMATION:, WARNING:, STATUS:, ERROR:)
- %2 Name des Roboters oder der Steuerung (Beschreibung aus der grafischen Konfiguration)

Erkannt von

- ELWSTK90.IRD
- ENEWGRIP.IRD
- PERMAN.IRD

Mögliche Ursachen

- Medium wurde beim **GET** nicht richtig gegriffen:
 - Laufwerksdefekt (Medium wird nicht mehr genügend weit ausgeworfen)
 - defekter Greifersensor oder anderer mechanischer Schaden am Greifer
 - Handling für **GET** nicht korrekt eingerichtet
 - falsche Teachpunkte-Datei oder falsche Referenzpunkt-Istwerte (P207 in der rho Steuerung)
- Ausrichtpunkt nicht vorhanden oder nicht konfiguriert

Recovery Maßnahmen

- Überprüfen Sie
 - Handling für **PUT** und **GET** (evtl. Offsetwerte in KONFIG.DAT korrigieren)
 - Greifer mit dem Greifer-Testprogramm (evtl. Greifertausch)
 - die Referenzpunkte (Markierungen am Roboter)
 - die Teachpunkte (Nachteachen mit Trace KRN 8)
- Konfigurieren Sie die Ausrichtstation

7.2.2 Meldung 0402

Medium wurde nicht mit dem Greifer gefaßt

Host Fehlernummer im ABBA/1 Format

N104 Medium verloren

Meldung im AMU LOG Control Center

%1Tape not in gripper %2<0402>

- %1 Kategorie der Meldung
(INFORMATION:, WARNING:, STATUS:, ERROR:)
- %2 Name des Roboters oder der Steuerung
(Beschreibung aus der grafischen Konfiguration)

Erkannt von

- INIT.IRD
- ELW3480A.IRD
- ELW3490.IRD
- ENEWGRIP.IRD

Mögliche Ursachen

- Unterprogramm wegen Differenzen zwischen erwarteten und realen Sensorsignalen gestartet.
- Sensor „Bügel vorn“ ist beim Laufwerk-Handling oder Nachgreifen aktiviert:
 - Sensor defekt
 - Medium kann wegen Laufwerksdefekt oder falsch eingestelltem Laufwerk-Handling nicht gegriffen werden
- Medium wurde verloren:
 - Medium defekt
 - Greifer defekt (Motor oder Mechanik)

Recovery Maßnahmen

- Überprüfen Sie
 - Greifer mit Greifer-Testprogramm (evtl. Greifertausch)
 - ein heruntergefallenes Medium auf Defekt und lagern Sie es über die E/A-

Handlingfehler

- Einheit wieder ins Archiv ein
- das Laufwerk
- das Laufwerk-Handling

7.2.3 Meldung 0403 (Warnung)

Unregelmäßigkeiten beim Greiferhandling.

Host Fehlernummer im ABBA/1 Format

N206 Medium kann nicht aus Einheit entnommen werden

Meldung im AMU LOG Control Center

%1Tape control activated, please check the medium handling for %2<0403>

- %1 Kategorie der Meldung
(INFORMATION:, WARNING:, STATUS:, ERROR:)
- %2 Name des Roboters oder der Steuerung (Beschreibung aus der grafischen Konfiguration)

Erkannt von

- INIT.IRD

Mögliche Ursachen

- Unterprogramm wegen Differenzen zwischen erwarteten und realen Sensorsignalen gestartet
- Sensor „Bügel vorne“ defekt
- Handling nicht korrekt eingestellt

Recovery Maßnahmen

- Überprüfen Sie
 - den Befehl
 - Greifer mit Greifer-Testprogramm (evtl. Greifertausch)
 - die Teachpunkte (Nachteachen mit Trace KRN 8)
 - Handling für **PUT** und **GET** (evtl. Offsetwerte in KONFIG.DAT korrigieren)

7.2.4 Meldung 0404

Befehl für nicht definiertes Laufwerk.

Host Fehlernummer im ABBA/1 Format

N011 Koordinaten Angabe für falschen Roboter

Meldung im AMU LOG Control Center

%1Handling not configured.%2.<0404>

- %1 Kategorie der Meldung
(INFORMATION:, WARNING:, STATUS:, ERROR:)
- %2 Name des Roboters oder der Steuerung (Beschreibung aus der grafischen Konfiguration)

Erkannt von

ELW3480.IRD	ELW3480A.IRD	ELW_PHIL.IRD
ELW3490.IRD	ELW4MM.IRD	ELWSTK90.IRD
ELW5180.IRD	ELW5190.IRD	ERACK.IRD
ELW7480.IRD	ELW7490.IRD	ELWOD_RE.IRD
ELW8MM.IRD	ELWD2.IRD	ELWSTK80.IRD
ELWDLT.IRD	ELWNTP.IRD	ELW_VHS.IRD
ELWOD512.IRD	ELWOD_JU.IRD	INIT.IRD

Mögliche Ursachen

- Laufwerkstyp in der Datei KONFIG.DAT in der Steuerung nicht konfiguriert
- Falsche Laufwerstypen in der grafischen Konfiguration definiert
- Falschen Befehl (mit nicht definierem Befehlscode) von der AMU an die Steuerung gesendet

Recovery Maßnahmen

- Überprüfen Sie
 - die Laufwerke in der grafischen Konfiguration

Handlingfehler

(Starten Sie nach Veränderung die AMU neu)

- die konfigurierten Laufwerkstypen in der Datei KONFIG.DAT
- den Befehlsstring im Trace KRN9

7.2.5 Meldung 0405

Fehler beim Greifen der Kassette bei einem Laufwerk mit Klappe

Host Fehlernummer im ABBA/1 Format

N206 Medium kann nicht aus Einheit entnommen werden

Meldung im AMU LOG Control Center

%1Flap of requested mediumdevice for %2 is closed.<405>

- %1 Kategorie der Meldung
(INFORMATION:, WARNING:, STATUS:, ERROR:)
- %2 Name des Roboters oder der Steuerung (Beschreibung aus der grafischen Konfiguration)

Erkannt von

- ELW3480.IRD

Mögliche Ursachen

- Laufwerk hat keinen Unload-Befehl bekommen
- Laufwerk ist defekt
- Greifersensor „Bügel vorn“ ist defekt

Recovery Maßnahmen

- Senden Sie vom Host ein Unload-Befehl an das Laufwerk
- Überprüfen Sie
 - das Laufwerk
- Greifer mit Greifer-Testprogramm (evtl. Greifertausch)

7.2.6 Meldung 0406

Fehler beim Legen der Kassette in ein Laufwerk mit Klappe

Host Fehlernummer im ABBA/1 Format

N207 Klappe an Bandstation kann nicht geschlossen werden

Meldung im AMU LOG Control Center

%1Flap of requested device for %2 is open.<0406>

- %1 Kategorie der Meldung
(INFORMATION:, WARNING:, STATUS:, ERROR:)
- %2 Name des Roboters oder der Steuerung
(Beschreibung aus der grafischen Konfiguration)

Erkannt von

- ELW3480.IRD
- ELWSTK90.IRD

Mögliche Ursachen

- Beim Legen der Kassette konnte die Laufwerk-Klappe nicht geschlossen werden
 - Handling nicht korrekt eingestellt
 - Mixed-Media-Greifer installiert (nicht für Laufwerke mit Klappe vorgesehen)
 - Laufwerk defekt
 - Greifermechanik defekt
 - Unload-Befehl oder -Knopf während des Mount-Vorgangs betätigt

Recovery Maßnahmen

- Überprüfen Sie
 - das Laufwerk-Handling (evtl. Versatzwerte in KONFIG.DAT oder für Klappe schließen in ELW3480.DAT bzw. ELWSTK90.DAT korrigieren)
 - Greifer mit Greifer-Testprogramm (evtl. Greifertausch)
- das Laufwerk (Mechanik, korrekte Befehle)

7.2.7 Meldung 0407

Ein Medium befindet sich noch im Greifer.

Host Fehlernummer im ABBA/1 Format

N105 Medium im Greifer verklemmt

Meldung im AMU LOG Control Center

%1Tape in gripper %2.<0407>

- %1 Kategorie der Meldung
(INFORMATION:, WARNING:, STATUS:, ERROR:)
- %2 Name der Steuerung
(Beschreibung aus grafischer Konfiguration)

Erkannt von

- ELWSTK90.IRD
- ELW3480.IRD
- ERACK.IRD
- INIT.IRD

Mögliche Ursachen

- Anlage abgeschaltet (Stromausfall) mit Medium im Greifer
- Handling nicht korrekt eingestellt
- Falscher Befehl für aktuellen Zustand (z.B. Klappen schließen mit Medium im Greifer)

Recovery Maßnahmen

- Bringen Sie das Medium in die Problembox
- Lagern Sie das Medium über E/A-Einheit ein
- Überprüfen Sie
 - den Befehl
 - Greifer mit Greifer-Testprogramm (evtl. Greifertausch))
 - Handling für **PUT** und **GET**
(evtl. Offsetwerte in KONFIG.DAT korrigieren)

7.2.8 Meldung 0408

Greifer hat Fehler trotz Ausrichten des Mediums

Host Fehlernummer im ABBA/1 Format

keine Meldung an den Host

Meldung im AMU LOG Control Center

%1 from gripper during handling %2.<408>

- %1 Kategorie der Meldung
(INFORMATION:, WARNING:, STATUS:, ERROR:)
- %2 Name des Roboters oder der Steuerung
- %3 (Beschreibung aus der grafischen Konfiguration)

Erkannt von

- RACK.IRD

Mögliche Ursachen

- Handling nicht korrekt eingestellt
- Medium defekt
- Greifer (Sensor oder Mechanik) defekt

Recovery Maßnahmen

- Überprüfen Sie
 - das Medium
 - Handling für **PUT** und **GET**
(evtl. Offsetwerte in KONFIG.DAT korrigieren)
 - Greifer mit Greifer-Testprogramm (evtl. Greifertausch)

7.2.9 Meldung 0409 (Warnung)

Probleme beim Handling des Entladeknopfes

Host Fehlernummer im ABBA/1 Format

keine Meldung an den Host

Meldung im AMU LOG Control Center

%1Common warning %2.<409>

- %1 Kategorie der Meldung
(INFORMATION:, WARNING:, STATUS:, ERROR:)
- %2 Name des Roboters oder der Steuerung (Beschreibung aus der grafischen Konfiguration)

Erkannt von

ELW3480A	ELW5190	ELWDLT
ELW3490	ELW7480	ELWOD512
ELW5180	ELW7490	ELWODJU
ELWSTK80	ELW_PHIL	ELWOD_RE
ELWSTK90		

Mögliche Ursachen

- Handling für Bedienung Entladeknopf nicht oder nicht richtig eingestellt
- Greifer Sensor „Bügel vorn“ defekt
- Entladeknopf defekt

Recovery Maßnahmen

- Überprüfen Sie
 - das Greiferhandling für **Unload** (evtl. korrigieren in der ELW*.DAT)
 - Greifer mit Greifer-Testprogramm (evtl. Greifertausch)
- den Entladeknopf am Laufwerk

7.2.10 Meldung 0412

Greifer kann nicht geöffnet werden

Host Fehlernummer im ABBA/1 Format

keine Meldung an den Host

Meldung im AMU LOG Control Center

%1Gripper not open %2.<0412>

- %1 Kategorie der Meldung
(INFORMATION:, WARNING:, STATUS:, ERROR:)
- %2 Name des Roboters
(Beschreibung aus grafischer Konfiguration)

Erkannt von

ELW3480.IRD	ELW3480A.IRD	ELW_PHIL.IRD
ELW3490.IRD	ELW4MM.IRD	ELWSTK90.IRD
ELW5180.IRD	ELW5190.IRD	ERACK.IRD
ELW7480.IRD	ELW7490.IRD	ELWOD_RE.IRD
ELW8MM.IRD	ELWD2.IRD	ELWSTK80.IRD
ELWDLT.IRD	ELWNTP.IRD	ELW_VHS.IRD
ELWOD512.IRD	ELWOD_JU.IRD	INIT.IRD
ENEWGRIP.IRD		

Mögliche Ursachen

- Greifermechanik für Greiferöffnen verklemmt
- Sensor „Greifer offen“ defekt
- Druckluftversorgung defekt (z.B. Schlauch eingeklemmt)

Recovery Maßnahmen

Handlingfehler

- Überprüfen Sie
 - die Greifersensoren (Greifer-Testprogramm)
 - die Greifermechanik
(bewegen Sie die Greiferbacken von Hand)
 - den Luftdruck am Greifer
- Tauschen Sie den Greifer

7.2.11 Meldung 0413

Greifer kann nicht geschlossen werden.

Host Fehlernummer im ABBA/1 Format

keine Meldung an den Host

Meldung im AMU LOG Control Center

%1%IGripper not closed %2.<0413>

- %1 Kategorie der Meldung
(INFORMATION:, WARNING:, STATUS:, ERROR:)
- %2 Name des Roboters (Beschreibung aus grafischer Konfiguration)

Erkannt von

ELW3480.IRD	ELW3480A.IRD	ELW_PHIL.IRD
ELW3490.IRD	ELW4MM.IRD	ELWSTK90.IRD
ELW5180.IRD	ELW5190.IRD	ERACK.IRD
ELW7480.IRD	ELW7490.IRD	ELWOD_RE.IRD
ELW8MM.IRD	ELWD2.IRD	ELWSTK80.IRD
ELWDLT.IRD	ELWNTP.IRD	ELW_VHS.IRD
ELWOD512.IRD	ELWOD_JU.IRD	INIT.IRD

Mögliche Ursachen

- Greifermechanik für „Greifer-Öffnen“ verklemmt
- Sensor „Greifer zu“ defekt
- Druckluftversorgung defekt

Recovery Maßnahmen

- Überprüfen Sie
 - die Greifersensoren (Greifer-Testprogramm)
 - die Greifermechanik
(bewegen Sie die Greiferbacken von Hand)
 - den Luftdruck am Greifer

Handlingfehler

- Tauschen Sie den Greifer

7.2.12 Meldung 0416

Der Sensor „Bügel hinten“ am Greifer ist nicht aktiv

Host Fehlernummer im ABBA/1 Format

keine Meldung an den Host

Meldung im AMU LOG Control Center

%1Bow not in back position %2.<0416>

- %1 Kategorie der Meldung
(INFORMATION:, WARNING:, STATUS:, ERROR:)
- %2 Name des Roboters oder der Steuerung
(Beschreibung aus der grafischen Konfiguration)

Erkannt von

- ELW3480A.IRD
- ELW3490.IRD
- ELWSTK80.IRD
- ELWSTK90.IRD
- ERACK.IRD
- INIT.IRD

Mögliche Ursachen

- Medium nicht richtig gegriffen:
 - Laufwerk defekt
 - Handling nicht richtig eingestellt
- Greifermechanik defekt
- Sensor „Bügel hinten“ defekt

Recovery Maßnahmen

- Überprüfen Sie
 - Greifer mit Greifer-Testprogramm (evtl. Greifertausch)
 - die Teachpunkte (Nachteachen mit Trace KRN 8)
 - Handling für **PUT** und **GET**
(evtl. Offsetwerte in KONFIG.DAT korrigieren)
 - das Laufwerk

7.2.13 Meldung 0417

Der Sensor „Bügel vorn“ am Greifer ist nicht aktiv

Host Fehlernummer im ABBA/1 Format

keine Meldung an den Host

Meldung im AMU LOG Control Center

%1Bow not in front position %2<0417>

- %1 Kategorie der Meldung
(INFORMATION:, WARNING:, STATUS:, ERROR:)
- %2 Name des Roboters oder der Steuerung (Beschreibung aus der grafischen Konfiguration)

Erkannt von

- EBARCODE.IRD
- ELW4MM.IRD
- ELW8MM.IRD
- ELWDLT.IRD
- ELWOD512.IRD
- ELWOD_JU.IRD
- ELWOD_RE.IRD
- ELW_VHS.IRD
- ETEACH.IRD
- INIT.IRD

Mögliche Ursachen

- Bei der Überprüfung des „Bügel vorn“ Sensors für die nachfolgende Aktion kommt das Sensorsignal nicht
- Greifermechanik defekt
- Sensor „Bügel vorn“ defekt

Recovery Maßnahmen

- Überprüfen Sie den Greifer mit dem Greifer-Testprogramm (evtl. Greifertausch)

7.2.14 Meldung 0418

Medium ist aus dem Greifer gefallen.

Host Fehlernummer im ABBA/1 Format

N104 Medium verloren

Meldung im AMU LOG Control Center

%1Tape lost.<0418>

%1 Kategorie der Meldung
(INFORMATION:, WARNING:, STATUS:, ERROR:)

Erkannt von

ELW3480.IRD	ELW3480A.IRD	ELW_PHIL.IRD
ELW3490.IRD	ELW4MM.IRD	ELWSTK90.IRD
ELW5180.IRD	ELW5190.IRD	ERACK.IRD
ELW7480.IRD	ELW7490.IRD	ELWOD_RE.IRD
ELW8MM.IRD	ELWD2.IRD	ELWSTK80.IRD
ELWDLT.IRD	ELWNTP.IRD	ELW_VHS.IRD
ELWOD512.IRD	ELWOD_JU.IRD	INIT.IRD

Mögliche Ursachen

- Sensor „Bügel vorn“ ist beim Laufwerk-Handling oder Nachgreifen aktiviert
 - Sensor defekt
 - Medium kann wegen Laufwerksdefekt oder falsch eingestelltem Laufwerk-Handling nicht gegriffen werden
- Medium wurde verloren
 - Medium defekt
 - Greifer defekt (Pneumatik oder Mechanik)

Recovery Maßnahmen

- Überprüfen Sie ein evtl. heruntergefallenes Medium auf Defekt
- Lagern Sie das Medium über die E/A-Einheit ein
- Überprüfen Sie
 - das Laufwerk
 - Handling für **PUT** und **GET**
(evtl. Offsetwerte in KONFIG.DAT korrigieren)
 - Greifer mit Greifer-Testprogramm (evtl. Greifertausch)
-

7.2.15 Meldung 0419

Betriebsdruck für den Geifer ist am Kompressor zu gering

Host Fehlernummer im ABBA/1 Format

N016 Roboterfehler (EXCP_AUS 5001)

Meldung im AMU LOG Control Center

%1Pressure too low%2.<0420>

- %1 Kategorie der Meldung
(INFORMATION:, WARNING:, STATUS:, ERROR:)
- %2 Name des Roboters (Beschreibung aus grafischer Konfiguration)

Erkannt von

- INIT.QLL

Mögliche Ursachen

- Sicherungsautomat F1 in der E/A-Einheit hat angesprochen
- Kompressor ausgeschaltet
- Kompressor defekt
- Drucksensor (bei alter Kompressorausführung) nicht richtig eingestellt

Recovery Maßnahmen

- Überprüfen Sie den Kompressor:
 - Stromversorgung
 - Drucksensor
 - Dichtheit
- Tauschen Sie bei einem Kompressordefekt den Kompressor komplett

7.2.16 Meldung 0420

kein Medium im Laufwerk gefunden

Host Fehlernummer im ABBA/1 Format

N206 Medium kann nicht aus Einheit entnommen werden

Meldung im AMU LOG Control Center

%1Tape not ejected from mediumdevice for %2.<0420>

- %1 Kategorie der Meldung
(INFORMATION:, WARNING:, STATUS:, ERROR:)
- %2 Name des Roboters (Beschreibung aus grafischer Konfiguration)

Erkannt von

ELW3480.IRD	ELW3480A.IRD	ELW_PHIL.IRD
ELW3490.IRD	ELW4MM.IRD	ELWSTK90.IRD
ELW5180.IRD	ELW5190.IRD	INIT.IRD
ELW7480.IRD	ELW7490.IRD	ELWOD_RE.IRD
ELW8MM.IRD	ELWD2.IRD	ELWSTK80.IRD
ELWDLT.IRD	ELWNTP.IRD	ELW_VHS.IRD
ELWOD512.IRD	ELWOD_JU.IRD	

Mögliche Ursachen

- Medium benötigt mehr Zeit zum Entladen
- **Unload** Befehl fehlt
- Unload-Funktion im Laufwerk defekt
- Laufwerk leer, ist aber in der AMU-Datenbank belegt (Laufwerk wurde zuvor manuell entladen)
- Greifersensoren defekt
- Laufwerk-Handling nicht korrekt eingestellt

Recovery Maßnahmen

- Erhöhen Sie die **Keep** Verzögerungszeit in der Hostsoftware oder Parameter **D_WARTE_KEEP** in KONFIG.DAT
- Führen Sie den **Unload** Befehl aus, evtl. müssen Sie den automatischen **Unload** in der Datei KONFIG.DAT konfigurieren
- Überprüfen Sie
 - beim Laufwerk die Unload-Funktion
 - den Laufwerk-Status (evtl. Datenbank korrigieren)
 - die Greifersensoren (Greifer-Testprogramm)
 - das Laufwerk-Handling
- Teachen Sie das Laufwerk
- Ändern Sie Offsetwerte in der Datei KONFIG.DAT

7.2.17 Meldung 0422

Hoher mechanischer Widerstand beim Greifen des Mediums am Laufwerk

Host Fehlernummer im ABBA/1 Format

N112 Crash bei Entnahme eines Mediums aus einer Einheit

Meldung im AMU LOG Control Center

%1Crashsensor %2 during GET from mediumdevice.<0422>

- %1 Kategorie der Meldung
(INFORMATION:, WARNING:, STATUS:, ERROR:)
- %2 Name des Roboters (Beschreibung aus grafischer Konfiguration)

Erkannt von

ELW3480.IRD	ELW3480A.IRD	ELW_PHIL.IRD
ELW3490.IRD	ELW4MM.IRD	ELWSTK90.IRD
ELW5180.IRD	ELW5190.IRD	INIT.IRD
ELW7480.IRD	ELW7490.IRD	ELWOD_RE.IRD
ELW8MM.IRD	ELWD2.IRD	ELWSTK80.IRD
ELWDLT.IRD	ELWNTP.IRD	ELW_VHS.IRD
ELWOD512.IRD	ELWOD_JU.IRD	

Mögliche Ursachen

- Laufwerksdefekt (Medium liegt nicht in „Keepposition“)
- defekter Greifersensor, oder anderer mechanischer Schaden am Greifer
- Handling für Get nicht korrekt eingerichtet
- falsche Teachpunkt-Datei oder falsche Referenzpunkt-Istwerte (P207 in der rho Steuerung)
- mehrere Medien im Laufwerk auf Grund eines Datenbank/Bedienfehlers

Recovery Maßnahmen

- Überprüfen Sie das Laufwerk
- Überprüfen Sie das Handling für PUT und GET (eventuell Offsetwerte in KON-

Handlingfehler

FIG.DAT korrigieren)

- Überprüfen Sie den Greifer mit Greifertestprogramm (eventuell Greifertausch)
- Überprüfen Sie die Referenzpunkte (Markierungen am Roboter)
- Überprüfen Sie die Teachpunkte (Nachteachen mit Trace KRN 8)

7.2.18 Meldung 0423

Hoher mechanischer Widerstand beim Ablegen des Mediums in das Laufwerk.

Host Fehlernummer im ABBA/1 Format

N113 Crash beim Einlegen eines Mediums in eine Einheit

Meldung im AMU LOG Control Center

%1Crashsensor %2 during PUT to mediumdevice.<0423>

- %1 Kategorie der Meldung
(INFORMATION:, WARNING:, STATUS:, ERROR:)
- %2 Name des Roboters oder der Steuerung (Beschreibung aus der grafischen Konfiguration)

Erkannt von

ELW3480.IRD	ELW3480A.IRD	ELW_PHIL.IRD
ELW3490.IRD	ELW4MM.IRD	ELWSTK90.IRD
ELW5180.IRD	ELW5190.IRD	INIT.IRD
ELW7480.IRD	ELW7490.IRD	ELWOD_RE.IRD
ELW8MM.IRD	ELWD2.IRD	ELWSTK80.IRD
ELWDLT.IRD	ELWNTP.IRD	ELW_VHS.IRD
ELWOD512.IRD	ELWOD_JU.IRD	

Mögliche Ursachen

- Medium wurde beim **PUT** nicht richtig im Laufwerk abgelegt:
 - Laufwerksdefekt (Medium blockiert beim Einschieben)
 - Greiferdefekt (defekter Greifersensor oder anderer mechanischer Schaden am Greifer)
 - Handling für **Put** nicht korrekt eingerichtet
 - Mehrere Medien liegen im Laufwerk

Recovery Maßnahmen

Handlingfehler

- Überprüfen Sie
 - Handling für **PUT** und **GET** (evtl. Offsetwerte in KONFIG.DAT korrigieren)
 - Greifer mit Greifer-Testprogramm (evtl. Greifertausch)
 - Die Teachpunkte (Nachteachen mit Trace KRN 8)
- Entfernen Sie überzählige (falsche) Medien aus dem Laufwerk

7.2.19 Meldung 0424

Betriebsdruck hat den Normalwert nach einem Druckabfall wieder erreicht

Host Fehlernummer im ABBA/1 Format

keine Meldung an den Host

Meldung im AMU LOG Control Center

.%1Pressure ok for %2.<0423>

- %1 Kategorie der Meldung
(INFORMATION:, WARNING:, STATUS:, ERROR:)
- %2 Name des Roboters oder der Steuerung (Beschreibung aus der grafischen Konfiguration)

Erkannt von

- INIT.IRD

Mögliche Ursachen

- Kompressor hat Betriebsdruck wieder aufgebaut

Recovery Maßnahmen

- keine

7.2.20 Meldung 0430

Sensor am Abfragestift „Medium im Greifer“ am Greifer wird nicht aktiv

Host Fehlernummer im ABBA/1 Format

N208 Medium nicht aus Schacht zu entnehmen (3490)

Meldung im AMU LOG Control Center

%1Tape present sensor is defect for %2.<0430>

- %1 Kategorie der Meldung
(INFORMATION:, WARNING:, STATUS:, ERROR:)
- %2 Name des Roboters oder der Steuerung (Beschreibung aus der grafischen Konfiguration)

Erkannt von

ELW3480A.IRD	ELW3490.IRD	ELW4MM.IRD
ELW5180.IRD	ELW5190.IRD	ELW7480.IRD
ELW7490.IRD	ELW8MM.IRD	ELWD2.IRD
ELWDLT.IRD	ELWNTP.IRD	ELWOD512.IRD
ELWOD_JU.IRD	ELWOD_RE.IRD	ELW_PHIL.IRD
ELWSTK80.IRD	ELWSTK90.IRD	

Mögliche Ursachen

- Sensor defekt
- Abfragestift verbogen

Recovery Maßnahmen

- Überprüfen Sie den Greifer mit Greifer-Testprogramm (evtl. Greifertausch)

7.2.21 Meldung 0440

Kein Medium auf dem Stellplatz

Host Fehlernummer im ABBA/1 Format

N402 Kein Medium auf spezifizierter Koordinate

Meldung im AMU LOG Control Center

%1The position is empty.<0440>

%1 Kategorie der Meldung
(INFORMATION:, WARNING:, STATUS:, ERROR:)

Erkannt von

- EBARCODE.IRD

Mögliche Ursachen

- Befehl auf leeren Stellplatz abgesetzt
- Medium in Datenbank falsch eingetragen
- Medium durch Bediener herausgenommen
- Greifer defekt
- Handling nicht richtig konfiguriert

Recovery Maßnahmen

- Überprüfen Sie den Befehl (richtige Koordinate eingegeben?)
- Vergleichen Sie das Archiv mit der Datenbank (bei Differenzen bringen Sie die Medien wieder auf ihre Homeposition oder gleichen die Datenbank ab)



ACHTUNG!

Es kann zu Differenzen mit dem Archivkatalog des Host-Rechners kommen. Führen Sie nach Änderungen des Archivkatalogs oder eines AMU-Befehls einen Upload zum Host-Archivkatalog aus (☞ Dokumentation der Host-Software).

- Lagern Sie herausgenommene Medien wieder ein
- Überprüfen Sie
 - die Teachpunkte (Nachteachen mit Trace KRN 8)
 - Handling für **PUT** und **GET**
(evtl. Offsetwerte in KONFIG.DAT korrigieren)

7.2.22 Meldung 0442

Hoher mechanischer Widerstand beim Greifen des Mediums

Host Fehlernummer im ABBA/1 Format

N110 Crash bei Entnahme eines Mediums aus einer Box

Meldung im AMU LOG Control Center

%1Crashsensor %2 during GET from rack.<0442>

- %1 Kategorie der Meldung
 (INFORMATION:, WARNING:, STATUS:, ERROR:)
- %2 Name des Roboters oder der Steuerung (Beschreibung aus der grafischen
 Konfiguration)

Erkannt von

- ERACK.IRD

Mögliche Ursachen

Mögliche Ursachen

- Medium wurde beim **Get** nicht richtig gegriffen:
 - Laufwerksdefekt (Medium wird nicht mehr genügend weit ausgeworfen)
 - Handling für **Get** nicht korrekt eingerichtet
 - mehrere Medien liegen im Laufwerk
- falsche Teachpunkt-Datei oder falscher Referenzpunkt-Istwert (P207)
- Handling für **Put** nicht richtig eingestellt
- Greiferdefekt

Recovery Maßnahmen

- Überprüfen Sie
 - Handling für **PUT** und **GET**
 (evtl. Offsetwerte in KONFIG.DAT korrigieren)
 - die Teachpunkte (Nachteachen mit Trace KRN 8)
 - Greifer mit Greifer-Testprogramm (evt. Greifertausch)

7.2.23 Meldung 0443

Hoher mechanischer Widerstand beim Abstellen des Mediums

Host Fehlernummer im ABBA/1 Format

N111 Crash bei Abstellen eines Mediums in eine Box

Meldung im AMU LOG Control Center

%1Crashsensor %2 during PUT to rack.<0443>

- %1 Kategorie der Meldung
(INFORMATION:, WARNING:, STATUS:, ERROR:)
- %2 Name des Roboters oder der Steuerung (Beschreibung aus der grafischen
Konfiguration)

Erkannt von

- ERACK.IRD

Mögliche Ursachen

- Medium wurde beim **Get** nicht richtig gegriffen:
 - Laufwerksdefekt (Medium wird nicht mehr genügend weit ausgeworfen)
 - Greiferdefekt
 - Handling für **Get** nicht korrekt eingerichtet
 - falsche Teachpunkt-Datei oder falsche Referenzpunkt-Istwerte (P207)
- Anders Medium steht bereits auf dem Stellplatz
- Handling nicht richtig eingestellt
- Greifer defekt

Recovery Maßnahmen

- Überprüfen Sie
 - Handling für **PUT** und **GET**
(evtl. Offsetwerte in KONFIG.DAT korrigieren)
 - die Teachpunkte (Nachteachen mit Trace KRN 8)
- Greifer mit Greifer-Testprogramm (evtl. Greifertausch)

7.3 Barcode- und Teachfehler

7.3.1 Meldung 0501

Roboter findet kein Teachlabel

Host Fehlernummer im ABBA/1 Format

N016 Roboter Fehler (EXCP-AUS 5001)

Meldung im AMU LOG Control Center

%1Teachlabel not recognized %2.<0501>

- %1 Kategorie der Meldung
 (INFORMATION:, WARNING:, STATUS:, ERROR:)
%2 Name des Roboters (Beschreibung aus grafischer Konfiguration)

Erkannt von

- ETEACH.IRD

Mögliche Ursachen

- Teachsensor defekt
- Teachlabel nicht vorhanden oder verschmutzt
- Basiskoordinaten nicht für Teachpunkt falsch

Recovery Maßnahmen

- Reinigen Sie das Teachlabel
- Ermitteln Sie die Teachkoordinate mit PHG neu
- Überprüfen Sie den Teachsensor überprüfen (evtl. Greifertausch)

7.3.2 Meldung 0502

Scanner kann keinen Barcode auf dem Medium ermitteln

Host Fehlernummer im ABBA/1 Format

N304 Barcode Label nicht lesbar

Meldung im AMU LOG Control Center

%1Barcode not recognized %2.<0502>

- %1 Kategorie der Meldung
(INFORMATION:, WARNING:, STATUS:, ERROR:)
- %2 Name des Roboters (Beschreibung aus grafischer Konfiguration)

Erkannt von

- EBARCODE.IRD

Mögliche Ursachen

- Kein oder defektes Barcode-Label auf Medium
- Medium steht umgekehrt auf dem Stellplatz
- Barcodelesen nicht richtig eingestellt
- Barcodetyp oder Codelänge nicht konfiguriert
- Scanner defekt

Recovery Maßnahmen

- Überprüfen Sie
 - das Medium (Barcode-Label, Position)
 - die Barcode-Lese-Einstellung (Offsets in KONFIG.DAT)
- Stellen Sie Barcodetyp und Codelänge ein (Roboter-Testprogramm)
- Überprüfen Sie den Scanner (evtl. Komponente tauschen)

7.3.3 Meldung 0505

Scanner ermittelt unterschiedlichen Barcode

Host Fehlernummer im ABBA/1 Format

N306 Falsches Medium auf angegebener Koordinate

Meldung im AMU LOG Control Center

%Illegal barcode %2.<0505>

- %1 Kategorie der Meldung
(INFORMATION:, WARNING:, STATUS:, ERROR:)
- %2 Name des Roboters (Beschreibung aus grafischer Konfiguration)

Erkannt von

- EBARCODE.IRD
- INIT.IRD

Mögliche Ursachen

- Auf dem Stellplatz steht ein anderes Medium (Volser) als in der Datenbank angegeben:
 - Medien manuell umgestellt/ingeräumt
 - Vorausgegangener Fehler bei Datenbank-Handling
 - Defekt im Scanner
- Leseposition falsch eingestellt (Nachbarbarcode wird gelesen)

Recovery Maßnahmen

- Überprüfen Sie
 - den Stellplatz (Volser)
 - den Eintrag in der Datenbank
(bringen Sie bei Differenzen die Medien auf die richtigen Stellplätze)
 - das Barcodelesen
 - Scanner (evtl. Komponente tauschen)

7.3.4 Meldung 0506

Physische Koordinaten für Teach-Befehl liegen außerhalb der Software-Endschalter.

Host Fehlernummer im ABBA/1 Format

N016 Roboter Fehler (EXCP-AUS 5001)

Meldung im AMU LOG Control Center

%Illegal range %2 during teaching.<0506>

- %1 Kategorie der Meldung
 (INFORMATION:, WARNING:, STATUS:, ERROR:)
- %2 Name des Roboters oder der Steuerung (Beschreibung aus der grafischen Konfiguration)

Erkannt von

- ETEACH.IRD
- ETEST.IRD

Mögliche Ursachen

- Abstand zum Teachlabel ist zu groß, „Bügel vorn“ Sensor wird nicht ausgelöst
- Crashsensor im Greifer ist aktiv
- Basis-Teachkoordinate ist falsch
- Teachlehre ist nicht in das Laufwerk eingelegt

Recovery Maßnahmen

- Überprüfen Sie den Teachvorgang
- Legen Sie die Teachlehre in das Laufwerk ein
- Ermitteln Sie den Basisteachpunkt neu
- Überprüfen Sie den „Bügel vorn“ Sensor (evtl. Greifer tauschen)

7.3.5 Meldung 0508 (Warnung)

Scanner ermittelt Barcode erst nach mehreren Leseversuchen

Host Fehlernummer im ABBA/1 Format

keine Meldung an den Host

Meldung im AMU LOG Control Center

%1retry reading barcode for %2.<0508>

- %1 Kategorie der Meldung
(INFORMATION:, WARNING:, STATUS:, ERROR:)
- %2 Name des Roboters (Beschreibung aus grafischer Konfiguration)

Erkannt von

- EBARCODE.IRD

Mögliche Ursachen

- Barcode beschädigt
- Leseposition nicht richtig konfiguriert
- Scanner defekt

Recovery Maßnahmen

- Überprüfen Sie
 - das Medium (Barcode-Label)
 - die Barcode-Lese-Einstellung (Offsets in KONFIG.DAT)
 - den Scanner (evtl. Scanner tauschen)

7.3.6 Meldung 0509 (Warnung)

Scanner ermittelt unterschiedlichen Barcode

Host Fehlernummer im ABBA/1 Format

keine Meldung an den Host

Meldung im AMU LOG Control Center

%1Different volser read during action for %2.<0509>

- %1 Kategorie der Meldung
(INFORMATION:, WARNING:, STATUS:, ERROR:)
- %2 Name des Roboters (Beschreibung aus grafischer Konfiguration)

Erkannt von

- EBARCODE.IRD

Mögliche Ursachen

- Barcode-Label stark beschädigt
- Leseposition falsch eingestellt (Nachbarstellplatz gelesen)
- Kommunikationsfehler
- Scanner defekt

Recovery Maßnahmen

- Überprüfen Sie
 - das Medium (Barcodelabel, Position)
 - die Barcode-Lese-Einstellung (Offsets in KONFIG.DAT)
 - den Scanner (evtl. Komponente tauschen)

7.3.7 Meldung 0510

Keine Kommunikation zwischen Steuerung und Scanner (nach 3 Versuchen abgebrochen)

Host Fehlernummer im ABBA/1 Format

N304 Barcode Label nicht lesbar

Meldung im AMU LOG Control Center

%1No Communication between RHO %2 and barcodereadingsystem.<0510>

- %1 Kategorie der Meldung
 (INFORMATION:, WARNING:, STATUS:, ERROR:)
%2 Name des Roboters (Beschreibung aus grafischer Konfiguration)

Erkannt von

- EBARCODE.IRD
- INIT.IRD

Mögliche Ursachen

- Schnittstellen-Parameter in der Steuerung falsch
- Schnittstellen-Wandler nicht richtig konfiguriert (Jumper)
- Spannungsversorgung für Scanner oder Schnittstellen-Wandler fehlt
- Scanner defekt
- Kabelunterbrechung zwischen Steuerung und Scanner
- Schnittstelle Steuerung defekt

Recovery Maßnahmen

- Überprüfen Sie die Schnittstellen-Parameter der Steuerung mit dem PHG
- Überprüfen Sie den Schnittstellen-Wandler (Jumper, Spannung, Kabel)
- Überprüfen Sie die Spannungsversorgung am Scanner
- Überprüfen Sie die Kabel und die Schnittstelle der Steuerung
- Tauschen Sie den Scanner oder den Schnittstellen-Wandler bei einem Defekt



Information

Falls notwendig, können Sie vorübergehend mit dem Host-Befehl BOFF (Handling ohne Barcodelesen) arbeiten.

7.3.8 Meldung 0511

Scanner ermittelt beim zweiten Leseversuch keine oder falsche Volser

Host Fehlernummer im ABBA/1 Format

keine Meldung an den Host

Meldung im AMU LOG Control Center

%1Different volser read during insert for %2.<0511>

- %1 Kategorie der Meldung
(INFORMATION:, WARNING:, STATUS:, ERROR:)
- %2 Name des Roboters (Beschreibung aus grafischer Konfiguration)

Erkannt von

- EBARCODE.IRD

Mögliche Ursachen

- Barcode-Label stark beschädigt
- Leseposition falsch eingestellt (Nachbarstellplatz gelesen)
- Kommunikationsfehler
- Scanner defekt

Recovery Maßnahmen

- Überprüfen Sie die Barcode-Label
- Überprüfen Sie die Leseposition (eventuell Offsets in KONFIG.DAT ändern)
- Tauschen Sie den Scanner bei einem Defekt

7.3.9 Meldung 0513

Kommunikations-Störungen zwischen Steuerung und Scanner

Host Fehlernummer im ABBA/1 Format

keine Meldung an den Host

Meldung im AMU LOG Control Center

%1Communication retry between Rho and barcode scanner for %2.<0513>

- %1 Kategorie der Meldung
(INFORMATION:, WARNING:, STATUS:, ERROR:)
- %2 Name des Roboters (Beschreibung aus grafischer Konfiguration)

Erkannt von

- EBARCODE.IRD

Mögliche Ursachen

- Schnittstellen-Parameter in der Steuerung falsch
- Schnittstellen-Wandler nicht richtig konfiguriert (Jumper)
- Spannungsversorgung für Scanner oder Schnittstellen-Wandler nicht stabil
- Scanner defekt
- Kabelunterbrechung zwischen Steuerung und Scanner
- Schnittstelle Steuerung defekt
- Erdung Scanner nicht vorhanden

Recovery Maßnahmen

- Überprüfen Sie
 - die Schnittstellenparameter der Steuerung mit dem PHG
 - den Schnittstellen-Wandler (Jumper, Spannung, Kabel)
 - die Spannungsversorgung am Scanner
 - die Kabel und die Schnittstelle der Steuerung
- Tauschen Sie den Scanner oder den Schnittstellen-Wandler bei einem Defekt
- Kontrollieren Sie die Scanner Erdung
-

7.4 Hardwarefehler Steuerung und Barcode-Lesesystem

7.4.1 Meldung 0603

Kommunikation zwischen Steuerung und Scanner nicht möglich

Host Fehlernummer im ABBA/1 Format

N016 Roboter Fehler (EXCP-AUS 5001)

Meldung im AMU LOG Control Center

%1Vision-system malfunction %2, recognized during initialization.<0603>

- %1 Kategorie der Meldung
 (INFORMATION:, WARNING:, STATUS:, ERROR:)
- %2 Name des Roboters (Beschreibung aus grafischer Konfiguration)

Erkannt von

- EBARCODE.IRD

Mögliche Ursachen

- Schnittstellen-Parameter in der Steuerung falsch
- Schnittstellen-Wandler nicht richtig konfiguriert (Jumper)
- Spannungsversorgung für Scanner oder Schnittstellen-Wandler fehlt
- Scanner defekt
- Kabelunterbrechung zwischen Steuerung und Scanner
- Schnittstelle Steuerung defekt

Recovery Maßnahmen

- Überprüfen Sie die Schnittstellen-Parameter der Steuerung mit dem PHG
- Überprüfen Sie den Schnittstellen-Wandler (Jumper, Spannung, Kabel)
- Überprüfen Sie die Spannungsversorgung am Scanner
- Überprüfen Sie die Kabel und die Schnittstelle der Steuerung
- Tauschen Sie den Scanner oder den Schnittstellen-Wandler bei einem Defekt



Information

Falls notwendig, können Sie vorübergehend mit dem Host-Befehl **BOFF** (Handling ohne Barcodelesen) arbeiten.
Legen Sie ein **24 V** Signal auf den Eingang **E3.0** der Steuerung, wenn die Initialisierung nicht komplett ist.

7.4.2 Meldung 0604

Pufferbatterie für RAM in der Steuerung leer

Host Fehlernummer im ABBA/1 Format

N016 Roboter Fehler (EXCP-AUS 5001)

Meldung im AMU LOG Control Center

%1Battery of controller is empty %2, recognized during initialization.<0604>

%1 Kategorie der Meldung

(INFORMATION:, WARNING:, STATUS:, ERROR:)

%2 Name des Roboters (Beschreibung aus grafischer Konfiguration)

Erkannt von

- INIT.IRD

Mögliche Ursachen

- Pufferbatterie in CP/MEM Karte leer oder nicht angeschlossen

Recovery Maßnahmen

- Tauschen Sie die Pufferbatterie aus

7.4.3 Meldung 0605

Fehler in der Spannungsversorgung der Steuerung

Host Fehlernummer im ABBA/1 Format

N016 Roboter Fehler (EXCP-AUS 5001)

Meldung im AMU LOG Control Center

%I/O powersupply malfunction %2, recognized during initialization.<0605>

- %1 Kategorie der Meldung
 (INFORMATION:, WARNING:, STATUS:, ERROR:)
%2 Name des Roboters (Beschreibung aus grafischer Konfiguration)

Erkannt von

- INIT.IRD

Mögliche Ursachen

- Spannungsversorgungskabel zu den E/A-Karten oder NC-SPS-I/O-Karte defekt
- NC-SPS-I/O-Karte und E/A-Karte defekt

Recovery Maßnahmen

- Spannungsversorgung zu den E/A-Karten und NC/SP-IO Karten überprüfen
- Defekte Karten austauschen

7.5 Statusmeldungen Roboter-Steuerung

7.5.1 Meldung 0702

Prüfsummenfehler in der Datei KONFIG.DAT in der Steuerung

Host Fehlernummer im ABBA/1 Format

N003 Gravierender Fehler im Setup File im Archiv-PC

Meldung im AMU LOG Control Center

%1Wrong checksum, error in KONFIG.DAT %2, recognized during initialization.<0702>

%1 Kategorie der Meldung

(INFORMATION:, WARNING:, STATUS:, ERROR:)

%2 Name des Roboters (Beschreibung aus grafischer Konfiguration)

Erkannt von

- INIT.IRD

Mögliche Ursachen

- Falsche Prüfsumme in KONFIG.DAT
- Falsche Version KONFIG.DAT
- Zeilenfehler in der Datei KONFIG.DAT

Recovery Maßnahmen

- Überprüfen Sie die Datei KONFIG.DAT in der Roboter-Steuerung
- Starten Sie die Steuerung neu

7.5.2 Meldung 0703

Softwaremodule mit falscher Versionsnummer in der Steuerung

Host Fehlernummer im ABBA/1 Format

keine Meldung an den Host

Meldung im AMU LOG Control Center

%1Different software versions in one or more modules for %2.<0605>

- %1 Kategorie der Meldung
(INFORMATION:, WARNING:, STATUS:, ERROR:)
%2 Name des Roboters (Beschreibung aus grafischer Konfiguration)

Erkannt von

- INIT.IRD

Mögliche Ursachen

- Datei VERSION.DAT enthält falsche Einträge
- Falsche Softwaremodule aus anderen Versionen in der Steuerung aktiv

Recovery Maßnahmen

- Setzen Sie das PHG-Echo auf 1, damit dort die falschen Module angezeigt werden
- Kopieren Sie nur Module einer Version in die Roboter-Steuerung
- Kopieren Sie die korrekte VERSION.DAT in die Steuerung

7.5.3 Meldung 0710

Tesprogramm ist mit PHG gestartet worden

Host Fehlernummer im ABBA/1 Format

keine Meldung an den Host

Meldung im AMU LOG Control Center

%1Setup- / Testprogram for %2 entered by operator.<710>

%1 Kategorie der Meldung

(INFORMATION:, WARNING:, STATUS:, ERROR:)

%2 Name des Roboters (Beschreibung aus grafischer Konfiguration)

Erkannt von

- INIT.IRD

Mögliche Ursachen

- Tastenkombination <Shift><Alt><Totmann> auf dem PHG gedrückt

Recovery Maßnahmen

- Verlassen Sie das Roboter-Testprogramm

7.5.4 Meldung 0798

Fehler in einer der Konfigurations-Dateien in der Steuerung

Host Fehlernummer im ABBA/1 Format

keine Meldung an den Host

Meldung im AMU LOG Control Center

%1Error while reading 'Konfig.dat' at position %4 for %2.<0798>

- %1 Kategorie der Meldung
(INFORMATION:, WARNING:, STATUS:, ERROR:)
- %2 Name des Roboters (Beschreibung aus grafischer Konfiguration)
- %3 nicht verwendet
- %4 Zeile des Fehlers in der Datei KONFIG.DAT

Erkannt von

- EPERMAN.IRD

Mögliche Ursachen

- Falsche Version KONFIG.DAT
- Falsche Anzahl der Zeilen in der Datei KONFIG.DAT
- falscher Parameter ohne falsches Parameterformat in einer Zeile der KONFIG.DAT

Recovery Maßnahmen

- Überprüfen Sie die Datei KONFIG.DAT in der Roboter-Steuerung
- Starten Sie die Steuerung neu

7.5.5 Meldung 0799

Roboter beginnt mit Initialisierung

Host Fehlernummer im ABBA/1 Format

keine Meldung an den Host

Meldung im AMU LOG Control Center

%1%2 is being initialized.<0799>

- %1 Kategorie der Meldung
(INFORMATION:, WARNING:, STATUS:, ERROR:)
- %2 Name des Roboters (Beschreibung aus grafischer Konfiguration)

Erkannt von

- INIT.IRD

Mögliche Ursachen

Statusmeldung während der Roboter-Referenzfahrt

Recovery Maßnahmen

- Warten Sie auf die AMU-Meldung <00700> (Roboter ist bereit)

7.5.6 Meldung 0802

Ein nicht erlaubter Befehl wurde von der Roboter-Steuerung empfangen

Host Fehlernummer im ABBA/1 Format

N011 Koordinaten Angabe für falschen Roboter

Meldung im AMU LOG Control Center

%Illegal toweraddress %2.<0802>

- %1 Kategorie der Meldung
(INFORMATION:, WARNING:, STATUS:, ERROR:)
- %2 Name des Speicherturms oder der Steuerung (Beschreibung aus grafischer
Konfiguration)

Erkannt von

- INIT.IRD

Mögliche Ursachen

- Speicherturm nicht korrekt konfiguriert in der Datei TKONFIG8.DAT der Roboter-Steuerung
- Speicherturm nicht richtig konfiguriert in der grafischen Konfiguration der AMU
- Syntaxfehler im Befehl für Speicherturm

Recovery Maßnahmen

- Überprüfen Sie:
 - die Datei KONFIG.DAT in der Speicherturm-Steuerung
 - die Namen der Speichertürme in der grafischen Konfiguration
 - den Befehl mit Hilfe des Trace 9

7.5.7 Meldung 0805

Ein Befehl mit nicht erlaubter Segmentnummer wurde von der Roboter-Steuerung empfangen

Host Fehlernummer im ABBA/1 Format

N011 Koordinaten Angabe für falschen Roboter

Meldung im AMU LOG Control Center

%Illegal segmentnumber %2.<0805>

- %1 Kategorie der Meldung
(INFORMATION:, WARNING:, STATUS:, ERROR:)
- %2 Name des Speicherturms oder der Steuerung (Beschreibung aus grafischer Konfiguration)

Erkannt von

- INIT.IRD

Mögliche Ursachen

- Speicherturm mit falscher Segmentanzahl in der AMU definiert
- Kommunikationsfehler
- Fehler im Steuerprogramm

Recovery Maßnahmen

- Wiederholen Sie den Befehl
- Überprüfen Sie die Datei AMUCONST.INI in der AMU auf richtige Segmentanzahl beim Speicherturm
- Befehl im Trace überprüfen

7.5.8 Meldung 0811

Timeout des Turmsteuerprogramms ist abgelaufen

Host Fehlernummer im ABBA/1 Format

N102 Timeout (Roboter Fehler)

Meldung im AMU LOG Control Center

%1%2 allocated from robot 1.<0811>

- %1 Kategorie der Meldung
(INFORMATION:, WARNING:, STATUS:, ERROR:)
- %2 Name des Speicherturms oder der Steuerung (Beschreibung aus grafischer
Konfiguration)

Erkannt von

- HTURM.IRD
- QTURM1.IRD
- QTURM2.IRD

Mögliche Ursachen

- Speicherturm wurde von Roboter angefordert, aber nicht wieder freigegeben:
 - Geschwindigkeit mit PHG zu stark reduziert
 - Roboterprogramm hat Fehler

Recovery Maßnahmen

- Setzen Sie die Steuerung zurück
- Wählen Sie eine größere Geschwindigkeit

7.5.9 Meldung 0813

Timeout des Turmsteuerprogramms ist abgelaufen

Host Fehlernummer im ABBA/1 Format

N102 Timeout (Roboter Fehler)

Meldung im AMU LOG Control Center

%1%2 not accessed from robot 1.<0813>

- %1 Kategorie der Meldung
(INFORMATION:, WARNING:, STATUS:, ERROR:)
- %2 Name des Speicherturms oder der Steuerung (Beschreibung aus grafischer Konfiguration)

Erkannt von

- HTURM.IRD
- QTURM1.IRD
- QTURM2.IRD

Mögliche Ursachen

- Speicherturm wurde von Roboter angefordert, aber kein Handshake-Signal von Speicherturm-Steuerprogramm empfangen:
 - Software-Fehler in der Roboter-Steuerung
 - Roboterprogramm abgebrochen

Recovery Maßnahmen

- Setzen Sie die Steuerung zurück

7.5.10 Meldung 0820

Quadroturm hat nicht korrekt referiert

Host Fehlernummer im ABBA/1 Format

keine Meldung an den Host

Meldung im AMU LOG Control Center

%1 %2 has no reference done.<0820>

- %1 Kategorie der Meldung
(INFORMATION:, WARNING:, STATUS:, ERROR:)
- %2 Name des Speicherturms oder der Steuerung (Beschreibung aus grafischer Konfiguration)

Erkannt von

- QTURM1.IRD
- QTURM2.IRD

Mögliche Ursachen

- Probleme mit Antriebsverstärker
- Referenzpunkt-Sensoren defekt
- Speicherturm-Steuerprogramm gestört

Recovery Maßnahmen

- Überprüfen Sie die Signale der Referenzpunkt-Sensoren zum Quadroturm
- Starten Sie die Steuerung neu
- Überprüfen Sie die Parameter in den Antriebsverstärkern

7.5.11 Meldung 0841

Hexaturm hat nicht korrekt referiert

Host Fehlernummer im ABBA/1 Format

keine Meldung an den Host

Meldung im AMU LOG Control Center

%1 %2 did no reference.<0841>

- %1 Kategorie der Meldung
(INFORMATION:, WARNING:, STATUS:, ERROR:)
- %2 Name des Speicherturms oder der Steuerung (Beschreibung aus grafischer
Konfiguration)

Erkannt von

- HTURM.IRD

Mögliche Ursachen

- Probleme mit Parametern im Frequenzumrichter
- Referenzpunkt-Sensoren defekt
- Speicherturm-Programm gestört

Recovery Maßnahmen

- Überprüfen Sie die Referenzpunkt-Sensoren
- Setzen sie die Steuerung zurück
- Überprüfen Sie die Parameter im Frequenzumrichter

7.5.12 Meldung 0841

Hexaturmhat nicht korrekt referiert

Host Fehlernummer im ABBA/1 Format

keine Meldung an den Host

Meldung im AMU LOG Control Center

%1 %2 did no reference.<0841>

- %1 Kategorie der Meldung
(INFORMATION:, WARNING:, STATUS:, ERROR:)
- %2 Name des Speicherturms oder der Steuerung (Beschreibung aus grafischer Konfiguration)

Erkannt von

- HTURM.IRD

Mögliche Ursachen

- Probleme mit Parametern im Frequenzumrichter
- Referenzpunktsensoren defekt
- Speicherturmprogramm gestört

Recovery Maßnahmen

- Überprüfen Sie die Referenzpunktsensoren
- Setzen sie die Steuerung zurück
- Überprüfen Sie die Parameter in dm Frequenzumrichter

7.5.13 Meldung 0842

Hexaturm erkennt den INPOS Sensor nicht

Host Fehlernummer im ABBA/1 Format

keine Meldung an den Host

Meldung im AMU LOG Control Center

%1inpos-sensor not detected at %2<0842>

- %1 Kategorie der Meldung
(INFORMATION:, WARNING:, STATUS:, ERROR:)
- %2 Name des Speicherturms oder der Steuerung (Beschreibung aus grafischer Konfiguration)

Erkannt von

- HTURM.IRD

Mögliche Ursachen

- Probleme mit Parametern im Frequenzumrichter
- INPOS-Sensor defekt
- Speicherturm-Programm gestört
- Motorschutz defekt
- Bbei älteren Anlagen: Relais K4, K5 defekt

Recovery Maßnahmen

- Überprüfen Sie die INPOS-Sensoren
- Setzen Sie die Steuerung zurück
- Überprüfen Sie die Parameter im Frequenzumrichter
- Überprüfen Sie Motorschutz und Relais (wenn vorhanden)

7.5.14 Meldung 0843

Hexaturm erkennt den CHECK Sensor nicht

Host Fehlernummer im ABBA/1 Format

keine Meldung an den Host

Meldung im AMU LOG Control Center

%1Problem with check-sensor or frequency converter at %2.<0843>

- %1 Kategorie der Meldung
(INFORMATION:, WARNING:, STATUS:, ERROR:)
- %2 Name des Speicherturms oder der Steuerung (Beschreibung aus grafischer Konfiguration)

Erkannt von

- HTURM.IRD

Mögliche Ursachen

- Probleme mit Parametern im Frequenzumrichter
- CHECK-Sensor defekt
- Speicherturm-Pprogramm gestört
- Motorschutz defekt
- Bbei älteren Anlagen: Relais K4, K5 defekt

Recovery Maßnahmen

- Überprüfen Sie die CHECK-Sensoren
- Setzen sie die Steuerung zurück
- Überprüfen Sie die Parameter im Frequenzumrichter
- Überprüfen Sie Motorschutz und Relais (wenn vorhanden)

7.5.15 Meldung 0844

Hexaturm erkennt nicht die Segment-Positionierung

Host Fehlernummer im ABBA/1 Format

keine Meldung an den Host

Meldung im AMU LOG Control Center

%1%2 did not reach it's position.<0844>

- %1 Kategorie der Meldung
(INFORMATION:, WARNING:, STATUS:, ERROR:)
- %2 Name des Speicherturms oder der Steuerung (Beschreibung aus grafischer Konfiguration)

Erkannt von

- HTURM.IRD

Mögliche Ursachen

- Probleme mit Parametern im Frequenzumrichter
- Positions-Sensoren defekt
- Speicherturm-Programm gestört
- Motorschutz defekt
- Bbei älteren Anlagen: Relais K4, K5 defekt

Recovery Maßnahmen

- Überprüfen Sie die Positions-sensoren
- Setzen Sie die Steuerung zurück
- Überprüfen Sie die Parameter im Frequenzumrichter
- Überprüfen Sie Motorschutz und Relais (wenn vorhanden)

7.5.16 Meldung 0845

Frequenzumrichter reagiert nicht auf Eingangssignale

Host Fehlernummer im ABBA/1 Format

keine Meldung an den Host

Meldung im AMU LOG Control Center

%1Problem with the frequency converter at %2.<0845>

- %1 Kategorie der Meldung
(INFORMATION:, WARNING:, STATUS:, ERROR:)
- %2 Name des Speicherturms oder der Steuerung (Beschreibung aus grafischer Konfiguration)

Erkannt von

- HTURM.IRD

Mögliche Ursachen

- Probleme mit Parametern im Frequenzumrichter
- Frequenzumrichter defekt
- Hexaturm-Motoren defekt

Recovery Maßnahmen

- Überprüfen Sie den Frequenzumrichter (Fehlerregister P930)
- Setzen Sie die Steuerung zurück
- Überprüfen Sie die Parameter im Frequenzumrichter

7.5.17 Meldung 0846

Timeout Roboter, weil Turmzugriff nicht möglich ist

Host Fehlernummer im ABBA/1 Format

keine Meldung an den Host

Meldung im AMU LOG Control Center

%1Robot did not finish the action at %2.<0846>

- %1 Kategorie der Meldung
(INFORMATION:, WARNING:, STATUS:, ERROR:)
- %2 Name des Speicherturms oder der Steuerung (Beschreibung aus grafischer Konfiguration)

Erkannt von

- HTURM.IRD

Mögliche Ursachen

- Probleme mit Parametern im Frequenzumrichter
- Positions-Sensoren defekt
- Speicherturm-Programm gestört
- Motorschutz defekt
- Bei älteren Anlagen: Relais K4, K5 defekt

Recovery Maßnahmen

- Überprüfen Sie die Positions-Sensoren
- Setzen sie die Steuerung zurück
- Überprüfen Sie die Parameter im Frequenzumrichter
- Überprüfen Sie Motorschutz und Relais (wenn vorhanden)

7.6 Fehlermeldungen E/A-Einheit

7.6.1 Meldung 0903

Tür der E/A-Einheit ist nicht korrekt geschlossen

Host Fehlernummer im ABBA/1 Format

N501 Tür des E/A-Schachtes ist nicht geschlossen

Meldung im AMU LOG Control Center

%1Door not closed at initialization %2.<0903>

- %1 Kategorie der Meldung
(INFORMATION:, WARNING:, STATUS:, ERROR:)
- %2 Name des E/A-Einheit oder der Steuerung (Beschreibung aus grafischer Konfiguration)

Erkannt von

- INIT.IRD

Mögliche Ursachen

- Tür E/A-Einheit vom Bediener bei letzter Aktion nicht korrekt geschlossen
- Tür E/A-Einheit wieder geöffnet:
 - Tür mechanisch deformiert
 - mechanische Verriegelung nicht korrekt justiert
 - Türverriegelung defekt
- Signalunterbrechung für Eingang Roboter-Steuerung
„E/A-Einheit Tür geschlossen“

Recovery Maßnahmen

- Schließen Sie die Tür der E/A-Einheit
- Kontrollieren Sie die Verriegelung
- Ersetzen Sie evtl. den defekten Schalter
- Überprüfen Sie das Signal für “Tür geschlossen“

7.6.2 Meldung 0923 (Warnung)

Problembox ist bei Bedienung der E/A-Einheit nicht entleert worden.

Host Fehlernummer im ABBA/1 Format

keine Meldung an den Host

Meldung im AMU LOG Control Center

%1%2 not empty.<0823>

- %1 Kategorie der Meldung
(INFORMATION:, WARNING:, STATUS:, ERROR:)
- %2 Name des Speicherturms oder der Steuerung (Beschreibung aus grafischer
Konfiguration)

Erkannt von

- INIT.IRD

Mögliche Ursachen

- Operator hat bei der Bedienung vergessen, die E/A-Einheit zu leeren
- Lichtschranke für Problembox ist defekt

Recovery Maßnahmen

- Entleeren Sie die Problembox
- Kontrollieren Sie die Lichtschranke und die Signalleitung

7.6.3 Meldung 0924 (Warnung)

E/A-Einheit wurde durch Bediener angefordert, aber nicht bedient

Host Fehlernummer im ABBA/1 Format

keine Meldung an den Host

Meldung im AMU LOG Control Center

%1%2 requested by operator, nothing changed.<0924>

- %1 Kategorie der Meldung
(INFORMATION:, WARNING:, STATUS:, ERROR:)
- %2 Name des Speicherturms oder der Steuerung (Beschreibung aus grafischer Konfiguration)

Erkannt von

- INIT.IRD

Mögliche Ursachen

- Kein Handlingkoffer aus E/A-Einheit zum Bestücken/Entleeren entnommen
- Rollenschalter oder Signalleitungen für Signal „Handlingkoffer in E/A-Einheit eingestellt“ defekt

Recovery Maßnahmen

- Entnehmen Sie die Handlingkoffer zum Bedienen aus der E/A-Einheit
- Kontrollieren Sie die Schalter und Signalleitungen

7.6.4 Meldung 0926

Probleme mit dem Rolladen der E/A-Einheit

Host Fehlernummer im ABBA/1 Format

keine Meldung an den Host

Meldung im AMU LOG Control Center

%1Shutter %2 needs too much time for closing.<0926>

- %1 Kategorie der Meldung
(INFORMATION:, WARNING:, STATUS:, ERROR:)
- %2 Name des Speicherturms oder der Steuerung (Beschreibung aus grafischer Konfiguration)

Erkannt von

- INIT.IRD

Mögliche Ursachen

- Rolladen verklemmt
- Sicherungsautomat F1 in der E/A-Einheit abgefallen
- Rolladenmotor überhitzt
- Rolladenmotor defekt
- Interne Endlagenschalter vom Rolladen verstellt
- Endlagenschalter „Rolladen unten“ oder dessen Signalleitung defekt

Recovery Maßnahmen

- Überprüfen Sie das Signal und den Endlagenschalter „Rolladen unten“
- Überprüfen Sie die Sicherung in der E/A-Einheit
- Überprüfen Sie den Rolladen (Motor, Mechanik, interne Endlagenschalter)
- Tauschen Sie den kompletten Rolladen bei einem Defekt

7.6.5 Meldung 0927

Handlingkoffer in der E/A-Einheit fehlt.

Host Fehlernummer im ABBA/1 Format

keine Meldung an den Host

Meldung im AMU LOG Control Center

AML message: <0927>

Erkannt von

- INIT.IRD

Mögliche Ursachen

- Operator vergaß, einen oder mehrere Handlingkoffer wieder in die E/A-Einheit einzustellen
- Rollenschalter oder Signalleitungen für Signal „Handlingkoffer in E/A-Einheit eingestellt“ defekt

Recovery Maßnahmen

- Stellen Sie alle Handlingkoffer in die E/A-Einheit ein
- Kontrollieren Sie die Schalter und Signalleitungen

7.7 Meldungen ADS

7.7.1 Meldung 0980

ADS hat die Verbindung zur Steuerung im Automatik-Mode des Schalters

Host Fehlernummer im ABBA/1 Format

keine Meldung an den Host

Meldung im AMU LOG Control Center

ADS is switched to this AMU.(Automatic Mode)<0980>

Erkannt von

- ADS

Mögliche Ursachen

- ADS erhielt Befehl zum Umschalten:
 - **Status**-Befehl mit Option **R1** auf der AMU
 - ROSA-Befehl der Host-Software

Recovery Maßnahmen

- Überprüfen Sie, ob die Hosts mit der richtigen AMU Verbindung haben

7.7.2 Meldung 0981

ADS hat keine Verbindung zur Steuerung im Automatik-Mode des Schalters

Host Fehlernummer im ABBA/1 Format

keine Meldung an den Host

Meldung im AMU LOG Control Center

ADS is switched to other AMU.(Automatic Mode)<0981>

Erkannt von

- ADS

Mögliche Ursachen

- ADS erhielt Befehl zum Umschalten von anderer AMU:
 - **Status**-Befehl mit Option **R1** auf der AMU
 - ROSA-Befehl der Host-Software

Recovery Maßnahmen

- Überprüfen Sie, ob die Hosts mit der richtigen AMU Verbindung haben

7.7.3 Meldung 0982

ADS wurde manuell umgeschaltet zu und hat Verbindung zu der Steuerung

Host Fehlernummer im ABBA/1 Format

keine Meldung an den Host

Meldung im AMU LOG Control Center

ADS is switched to this AMU.(Manual Mode)<0982>

Erkannt von

- ADS

Mögliche Ursachen

- Operator betätigte ADS Schalter

Recovery Maßnahmen

- Schalten Sie für den Betrieb der Dual-AMU den ADS auf AUTO
- Überprüfen Sie, ob die Hosts mit der richtigen AMU Verbindung haben

7.7.4 Meldung 0983

ADS wurde manuell umgeschaltet zu und keine Verbindung zu der Steuerung

Host Fehlernummer im ABBA/1 Format

keine Meldung an den Host

Meldung im AMU LOG Control Center

ADS is switched to other AMU.(Manual Mode)<0983>

Erkannt von

- ADS

Mögliche Ursachen

- Operator betätigte ADS Schalter

Recovery Maßnahmen

- Schalten Sie für den Betrieb der Dual-AMU den ADS auf AUTO
- Überprüfen Sie, ob die Hosts mit der richtigen AMU Verbindung haben

7.7.5 Meldung 0984

Fehler in der Befehls-Syntax zum ADS

Host Fehlernummer im ABBA/1 Format

keine Meldung an den Host

Meldung im AMU LOG Control Center

Syntax-Error in command string from AMU to ADS.<0984>

Erkannt von

- ADS

Mögliche Ursachen

- Kommunikations-Fehler
- Konfigurations-Fehler in der AMU
- Software-Fehler in der AMU-Software
- Software-Fehler in der ADS-Software

Recovery Maßnahmen

- Wiederholen Sie den Befehl
- Überprüfen Sie die Kommunikationsparameter zum ADS in der Grafischen Konfiguration
 - **Type:** I1 -RS232(3964R)
 - **Databits** 8
 - **Stopbits** 1
 - **Parity** Even
 - **Baudrate:** 9600

7.7.6 Meldung 0985

Kommunikations-Protokoll-Fehler zum ADS

Host Fehlernummer im ABBA/1 Format

keine Meldung an den Host

Meldung im AMU LOG Control Center

3964R communication error (ADS). <0984>

Erkannt von

- ADS

Mögliche Ursachen

- Kommunikations-Fehler
- Konfigurations-Fehler in der AMU
- Software-Fehler in der AMU-Software
- Software-Fehler in der ADS-Software

Recovery Maßnahmen

- Wiederholen Sie den Befehl
- Überprüfen Sie die Kommunikationsparameter zum ADS in der Grafischen Konfiguration
 - **Type:** I1 -RS232(3964R)
 - **Databits** 8
 - **Stopbits** 1
 - **Parity** Even
 - **Baudrate:** 9600
- Setzen Sie den ADS zurück (Spannung aus/ein)

7.7.7 Meldung 0986

Speicher-Fehler im ADS

Host Fehlernummer im ABBA/1 Format

keine Meldung an den Host

Meldung im AMU LOG Control Center

ADS hardware error:<0986>

Erkannt von

- ADS

Mögliche Ursachen

- 3V Lithium-Batterie im ADS leer
- ADS defekt
- Kommunikations-Fehler

Recovery Maßnahmen

- Wiederholen Sie den Befehl
- Überprüfen Sie die Kommunikationsparameter zum ADS in der Grafischen Konfiguration
 - **Type:** I1 -RS232(3964R)
 - **Databits** 8
 - **Stopbits** 1
 - **Parity** Even
 - **Baudrate:** 9600
- Setzen Sie den ADS zurück (Spannung aus/ein)
- Tauschen Sie die Batterie im ADS
- Tauschen Sie den ADS

8 Meldungen Steuerung AML/J

8.1 Logische Fehler im Anwendungsprogramm

8.1.1 Meldung 0301

Syntax-Fehler im AMU-Befehl an die Steuerung

Host Fehlernummer im ABBA/1 Format

N001 Syntax Fehler

Meldung im AMU LOG Control Center

%1Syntax-Error %2 in command string from AMU.<301>

- %1 Kategorie der Meldung
(INFORMATION:, WARNING:, STATUS:, ERROR:)
- %2 Name der Steuerung (Beschreibung aus grafischer Konfiguration)

Erkannt von

- ROBO.PMC

Mögliche Ursachen

- Fehler im Befehl Telegramm der AMU (Modul KRN/P) an die Steuerung
(Variable P2 < 0 oder > 6 oder P4 ≠ 1)
- Unterschiedliche Software-Versionen auf AMU und der Steuerung
- Fehler in der Kommunikation
- Fehlfunktion in der Steuerungssoftware

Recovery Maßnahmen

- Befehl wiederholen
- Zurücksetzen der Steuerung, Neustart AMU
- Befehls-String in Trace überprüfen
- Software-Versionen überprüfen

8.1.2 Meldung 0303

Zeitüberschreitung bei der Befehlausführung

Host Fehlernummer im ABBA/1 Format

N102 Timeout (Roboterfehler)

Meldung im AMU LOG Control Center

%1Timeout-Error %2. Tower- or E/I/F access is denied.<303>

- %1 Kategorie der Meldung
(INFORMATION:, WARNING:, STATUS:, ERROR:)
- %2 Name der Steuerung (Beschreibung aus grafischer Konfiguration)

Erkannt von

- ROBO.PMC (F_SYNTAX)

Mögliche Ursachen

- E/A-Einheit nach Bedienung nicht oder zu spät wieder geschlossen
- Relais in der E/A-Einheit defekt
- Kabelunterbrechung im Signalkabel zwischen E/A-Einheit und PMAC Karte

Recovery Maßnahmen

- Überprüfen Sie, ob die E/A-Einheit geschlossen ist
- Kontrollieren Sie die Eingangssignale der E/A-Einheit
- Bei Inbetriebnahme: Überprüfen Sie, ob Programm-Module für die richtige Anzahl E/A-Einheiten installiert sind
- Kontrollieren Sie die Modulplatine und die Kabelverbindungen

8.1.3 Meldung 0304

Physische Koordinaten im Befehl liegen außerhalb der Software-Endschalter

Host Fehlernummer im ABBA/1 Format

N011 Koordinatenangabe für falschen Roboter

Meldung im AMU LOG Control Center

%1Coordinate sent by AMU is out of range %2.<0304>

- %1 Kategorie der Meldung
(INFORMATION:, WARNING:, STATUS:, ERROR:)
- %2 Name der Steuerung (Beschreibung aus grafischer Konfiguration)

Erkannt von

- ROBO.PMC (F_COORDINATE)

Mögliche Ursachen

- Falsche Teachpunkte in der Datei KRNREFPT.R00
- Falsche Parameter für Software-Endschalter oder Getriebefaktor
- Falsche Koordinaten in der grafischen Konfiguration (AMUCONF.INI)
- Fehler oder falsche Version der Konstante- Datei AMUCONST.INI
- Fehler im Roboter-Steuerungsprogramm oder AMU KRN/P

Recovery Maßnahmen

- Teachen Sie die Komponente neu
- Ermitteln Sie erneut die **Motor Limits** (PMMaint)
- Überprüfen Sie die Parameter für die Getriebefaktoren

8.2 Handlingfehler

8.2.1 Meldung 0401

Am Greifer wurde unerwartet ein mechanischer Widerstand festgestellt

Host Fehlernummer im ABBA/1 Format

N101 Roboter Crash beim Medium entnehmen/einlegen

Meldung im AMU LOG Control Center

%1Coordinate sent by AMU is out of range %2.<0304>

- %1 Kategorie der Meldung
(INFORMATION:, WARNING:, STATUS:, ERROR:)
- %2 Name der Steuerung (Beschreibung aus grafischer Konfiguration)

Erkannt von

- NEWGRIP.PMC (F_CRASH)

Mögliche Ursachen

- Medium wurde beim **GET** nicht richtig gegriffen:
 - Laufwerksdefekt (Medium wird nicht mehr genügend weit ausgeworfen)
 - Greiferdefekt (defekter Greifersensor, loser Zahnriemen oder anderer mechanischer Schaden am Greifer)
 - Handling für **GET** nicht korrekt eingerichtet
 - Falsche Teachpunkt-Datei oder falsche Home Offset Werte
- Ausrichtpunkt nicht vorhanden oder nicht konfiguriert

Recovery Maßnahmen

- Überprüfen Sie
 - Das Handling mit PMMaint (evtl. Korrekturwerte mit **Patch** nachjustieren)
 - Greifer mit Greifertest (evtl. Greifertausch)
 - Homeoffset mit **Motor Limits**
 - Teachpunkte (Nachteachen mit Trace KRN 8)
- Konfigurieren Sie Ausrichtstation

8.2.2 Meldung 0402

Medium wurde nicht mit dem Greifer gefaßt

Host Fehlernummer im ABBA/1 Format

N104 Medium verloren

Meldung im AMU LOG Control Center

%1Tape not in gripper %2<0402>

- %1 Kategorie der Meldung
(INFORMATION:, WARNING:, STATUS:, ERROR:)
- %2 Name der Steuerung (Beschreibung aus grafischer Konfiguration)

Erkannt von

- ROBO.PMC (F_NOTAPE)
- NEWGRIP.PMC
- GRIPPER.PMC

Mögliche Ursachen

- Sensor Abfragestift „Medium vorhanden“ (Bügel) vordere Position ist beim Laufwerkshandling oder Nachgreifen aktiviert
 - Sensor defekt
 - Medium kann wegen Laufwerksdefekt oder falsch eingestelltem Laufwerkshandling nicht gegriffen werden
- Medium wurde verloren:
 - Medium defekt
 - Greifer defekt (Motor oder Mechanik)

Recovery Maßnahmen

- Überprüfen Sie:
 - den Greifer mit PMMaint
 - Eventuell heruntergefallenes Medium auf Defekt (Einlagerung über E/A-Einheit)
 - Laufwerk
 - Das Handling mit PMMaint (evtl. Korrekturwerte mit **Patch** nachjustieren)
- Initialisieren Sie die Schrittmotoren neu (**Gripper Init**)

8.2.3 Meldung 0403 (Warnung)

Unregelmäßigkeiten beim Greiferhandling

Host Fehlernummer im ABBA/1 Format

N206 Medium kann nicht aus Einheit entnommen werden

Meldung im AMU LOG Control Center

%1Tape control activated, please check the medium handling for %2<0402>

- %1 Kategorie der Meldung
(INFORMATION:, WARNING:, STATUS:, ERROR:)
- %2 Name der Steuerung (Beschreibung aus grafischer Konfiguration)

Erkannt von

- ROBO.PMC (F_CASSCHECK)

Mögliche Ursachen

- Falsches Befehl für die Situation (**PUT** ohne Medium, **GET** mit Medium)
- Sensor Abfragestift „Medium vorhanden“ vorne defekt
- Handling nicht korrekt eingestellt

Recovery Maßnahmen

- Überprüfen Sie
 - Den Befehl
 - Den Greifer mit Greifertest (evt.l Greifertausch)
 - Teachpunkte (Nachteachen mit Trace KRN 8)
 - Das Handling mit PMMaint (evtl. Korrekturwerte mit **Patch** nachjustieren)

8.2.4 Meldung 0404

Befehl für nicht definiertes Laufwerk.

Host Fehlernummer im ABBA/1 Format

N011 Koordinaten Angabe für falschen Roboter

Meldung im AMU LOG Control Center

%1Handling not configured.%2.<0402>

- %1 Kategorie der Meldung
(INFORMATION:, WARNING:, STATUS:, ERROR:)
- %2 Name der Steuerung (Beschreibung aus grafischer Konfiguration)

Erkannt von

ROBO.PMC (F_ARGUMENT)

Mögliche Ursachen

- Variable P6 (DEVTYP) im AMU Befehl zur PMAC für die Laufwerksbedienung ist nicht in den Variablen P500 - P699 definiert

Recovery Maßnahmen

- Überprüfen Sie:
 - Die definierten Laufwerke in der **Graphical Configuration** (nach Veränderung AMU Neustart durchführen)
 - Laufwerks- Definitionen in den Parametern P500 - P699)
- Vergleichen Sie die konfigurierten Werte mit dem Wert PMACVALUE in der AMUCONST.INI
- Überprüfen Sie den Befehl mit Trace KRN 9 (Variable P6)

8.2.5 Meldung 0407

Ein Medium befindet sich noch im Greifer

Host Fehlernummer im ABBA/1 Format

N105 Medium im Greifer verklemt

Meldung im AMU LOG Control Center

%1Tape in gripper %2.<0407>

- %1 Kategorie der Meldung
(INFORMATION:, WARNING:, STATUS:, ERROR:)
- %2 Name der Steuerung (Beschreibung aus grafischer Konfiguration)

Erkannt von

- ROBO.PMC (F_TAPE)
- BOX.PMC
- GRIPPER.PMC

Mögliche Ursachen

- Anlage abgeschaltet (Stromausfall) mit Medium im Greifer
- Fehler in der Handlings-Einstellung am Linearregal

Recovery Maßnahmen

- Bringen Sie das Medium mit einem **PUT** in die Problembox (über E/A-Einheit wieder einlagern)
- Überprüfen Sie
- Teachpunkte (Nachteachen mit Trace KRN 8)
- das Handling mit PMMaint (evtl. Korrekturwerte mit **Patch** nachjustieren)
- den Greifer mit Greifertest (evt.l Greifertausch)

8.2.6 Meldung 0412

Greifer kann nicht geöffnet werden

Host Fehlernummer im ABBA/1 Format

N016 Roboter Fehler (EXCP-AUS 5001)

Meldung im AMU LOG Control Center

%1Gripper not open %2.<0412>

- %1 Kategorie der Meldung
(INFORMATION:, WARNING:, STATUS:, ERROR:)
- %2 Name des Roboters (Beschreibung aus grafischer Konfiguration)

Erkannt von

- NEWGRIP.PMC (F_NOTOPEN)
- UNIT.PMC
- RACK.PMC
- BOX.PMC

Mögliche Ursachen

- Greifermechanik für Greiferöffnen verklemmt
- Sensor „Greifer offen“ defekt
- Störung in der Schrittmotor-Steuerung
- Schrittmotor Greifer öffnen/schließen hat Schritte verloren (Bewegungs-Befehl nicht vollständig ausgeführt)

Recovery Maßnahmen

- Überprüfen Sie
 - Den Greifer mit Greifertest (evt.l Greifertausch)
 - Initialisieren Sie die Schrittmotoren neu (**Gripper Init**)
 - Das Handling mit PMMaint (evtl. Korrekturwerte mit **Patch** nachjustieren)

8.2.7 Meldung 0413

Greifer kann nicht geschlossen werden

Host Fehlernummer im ABBA/1 Format

N016 Roboter Fehler (EXCP-AUS 5001)

Meldung im AMU LOG Control Center

%1%IGripper not closed %2.<0413>

- %1 Kategorie der Meldung
(INFORMATION:, WARNING:, STATUS:, ERROR:)
- %2 Name des Roboters (Beschreibung aus grafischer Konfiguration)

Erkannt von

- NEWGRIP.PMC (F_NOTCLOSED)
- UNIT.PMC
- RACK.PMC
- BOX.PMC

Mögliche Ursachen

- Greifermechanik für Greiferöffnen verklemmt
- Sensor „Greifer offen“ defekt
- Störung in der Schrittmotor-Steuerung
- Schrittmotor Greifer öffnen/schließen hat Schritte verloren (Bewegungs-Befehl nicht vollständig ausgeführt)

Recovery Maßnahmen

- Überprüfen Sie
 - Den Greifer mit Greifertest (evt.l Greifertausch)
 - Das Handling mit PMMaint (evtl. Korrekturwerte mit **Patch** nachjustieren)
- Initialisieren Sie die Schrittmotoren neu (**Gripper Init**)

8.2.8 Meldung 0416

Der hintere Sensor des Abfragestifts „Medium vorhanden“ im Greifer (Bügel) ist nicht aktiv

Host Fehlernummer im ABBA/1 Format

N016 Roboter Fehler (EXCP-AUS 5001)

Meldung im AMU LOG Control Center

%1Bow not in back position %2.<0416>

- %1 Kategorie der Meldung
(INFORMATION:, WARNING:, STATUS:, ERROR:)
%2 Name der Steuerung (Beschreibung aus grafischer Konfiguration)

Erkannt von

- UNIT.PMC (F_NOTBUEGEL_H)
- RACK.PMC
- BOX.PMC
- GRIPPER.PMC

Mögliche Ursachen

- Medium nicht richtig gegriffen:
 - Laufwerk defekt
 - Handling nicht richtig eingestellt
- Greifermechanik defekt (Abfragestift verbogen)
- Hintere Sensor des Abfragestifts „Medium vorhanden“ defekt

Recovery Maßnahmen

- Überprüfen Sie
 - Das Handling mit PMMaint (evtl. Korrekturwerte mit **Patch** nachjustieren)
 - Greifer mit Greifertest (evtl. Greifertausch)
 - Homeoffset mit **Motor Limits**
 - Teachpunkte (Nachteachen mit Trace KRN 8)
 - Das Laufwerk

8.2.9 Meldung 0417

Sensor Abfragestift „Medium vorhanden“ vorne nicht aktiv

Host Fehlernummer im ABBA/1 Format

N016 Roboter Fehler (EXCP-AUS 5001)

Meldung im AMU LOG Control Center

%1Bow not in front position %2<0417>

- %1 Kategorie der Meldung
(INFORMATION:, WARNING:, STATUS:, ERROR:)
%2 Name der Steuerung (Beschreibung aus grafischer Konfiguration)

Erkannt von

- TEACH.PMC (F_NOTBUEGEL_V)
- GRIPPER.PMC

Mögliche Ursachen

- Greifermechanik defekt (Abfragestift verbogen)
- Sensor Abfragestift „Medium vorhanden“ vorne defekt

Recovery Maßnahmen

- Überprüfen Sie den Greifer mit Greifertest (evtl. Greifertausch)

8.2.10 Meldung 0418

Medium ist aus dem Greifer gefallen

Host Fehlernummer im ABBA/1 Format

N104 Medium verloren

Meldung im AMU LOG Control Center

%1Tape lost.<0418>

%1 Kategorie der Meldung
(INFORMATION:, WARNING:, STATUS:, ERROR:)

Erkannt von

- ROBO.PMC (F_TAPELOST)
- UNIT.PMC

Mögliche Ursachen

- Sensor Abfragestift „Medium vorhanden“ vorne ist beim Laufwerkshandling oder Nachgreifen aktiviert:
 - Sensor defekt
 - Medium kann wegen Laufwerksdefekt oder falsch eingestelltem Laufwerkshandling nicht gegriffen werden
- Medium wurde verloren:
 - Medium defekt
 - Greifer defekt (Motor oder Mechanik)

Recovery Maßnahmen

- Überprüfen Sie
 - Das Handling mit PMMaint (evtl. Korrekturwerte mit **Patch** nachjustieren)
 - Greifer mit Greifertest (evtl. Greifertausch)
 - Homeoffset mit **Motor Limits**
 - Teachpunkte (Nachteachen mit Trace KRN 8)
 - Das Laufwerk
- Initialisieren Sie die Schrittmotoren neu (**Gripper Init**)
- Überprüfen Sie ein evtl. heruntergefallenes Medium auf Defekt (Einlagern über E/A-Einheit)

8.2.11 Meldung 0420

Kein Medium im Laufwerk gefunden

Host Fehlernummer im ABBA/1 Format

N206 Medium kann nicht aus Einheit entnommen werden

Meldung im AMU LOG Control Center

%1Tape not ejected from mediumdevice for %2.<0420>

- %1 Kategorie der Meldung
(INFORMATION:, WARNING:, STATUS:, ERROR:)
- %2 Name des Roboters (Beschreibung aus grafischer Konfiguration)

Erkannt von

- UNIT.PMC (F_EMPTY)

Mögliche Ursachen

- Medium benötigt mehr Zeit zum Entladen
- Unload Befehl fehlt
- Unload-Funktion im Laufwerk defekt
- Laufwerk leer, ist aber in der SQL Datenbank belegt (Medium manuell entladen)
- Greifer-Sensoren defekt
- Laufwerkshandling nicht korrekt eingestellt

Recovery Maßnahmen

- Erhöhen Sie die **KEEP** Verzögerungszeit in der Host-Software oder ändern Sie die Variable P 254
- Führen Sie den Befehl **UNLOAD** aus(evtl. automatischen Unload in der Datei AMUCONST.INI (ZTYP) konfigurieren
- Überprüfen Sie:
 - Laufwerk Unload-Funktion
 - Laufwerk-Status (evtl. müssen Sie die Datenbank korrigieren)
 - Das Handling mit PMMaint (evtl. Korrekturwerte mit **Patch** nachjustieren)
 - Greifer mit Greifertest (evtl. Greifertausch)

8.2.12 Meldung 0422

Hoher mechanischer Widerstand beim Greifen des Mediums am Laufwerk

Host Fehlernummer im ABBA/1 Format

N101 Crash bei Entnahme eines Mediums aus einer Einheit

Meldung im AMU LOG Control Center

%1Crashsensor %2 during GET from mediumdevice.<0422>

- %1 Kategorie der Meldung
(INFORMATION:, WARNING:, STATUS:, ERROR:)
- %2 Name der Steuerung (Beschreibung aus grafischer Konfiguration)

Erkannt von

- UNIT.PMC (F_CRASH_LW_GET)

Mögliche Ursachen

- Medium wurde beim **GET** nicht richtig gegriffen:
 - Laufwerksdefekt (Medium wird nicht mehr genügend weit ausgeworfen)
 - Greiferdefekt (defekter Greifersensor, loser Zahnriemen oder anderer mechanischer Schaden am Greifer)
 - Handling für **GET** nicht korrekt eingerichtet
 - Falsche Teachpunkt-Datei oder falsche Home Offset Werte
 - Mehrere Medien liegen im Laufwerk

Recovery Maßnahmen

- Überprüfen Sie
 - Das Handling mit PMMaint (evtl. Korrekturwerte mit **Patch** nachjustieren)
 - Greifer mit Greifertest (evtl. Greifertausch)
 - Homeoffset mit **Motor Limits**
 - Teachpunkte (Nachteachen mit Trace KRN 8)
 - Das Laufwerk
- Initialisieren Sie die Schrittmotoren neu (**Gripper Init**)
- Entfernen Sie überzählige (falsche) Medien aus dem Laufwerk

8.2.13 Meldung 0423

Hoher mechanischer Widerstand beim Legen des Mediums in das Laufwerk

Host Fehlernummer im ABBA/1 Format

N113 Crash beim Einlegen eines Mediums in eine Einheit

Meldung im AMU LOG Control Center

%1Crashsensor %2 during PUT to mediumdevice.<0423>

- %1 Kategorie der Meldung
(INFORMATION:, WARNING:, STATUS:, ERROR:)
- %2 Name der Steuerung (Beschreibung aus grafischer Konfiguration)

Erkannt von

- UNIT.PMC (F_CRASH_LW_PUT)

Mögliche Ursachen

- Medium wurde beim **PUT** nicht richtig im Laufwerk abgelegt:
 - Laufwerksdefekt (Medium blockiert beim Einschieben)
 - Greiferdefekt (defekter Greifersensor oder anderer mechanischer Schaden am Greifer)
 - Handling für **PUT** nicht korrekt eingerichtet
 - Falsche Teachpunkt-Datei oder falsche Home Offset Werte
 - Mehrere Medien liegen im Laufwerk

Recovery Maßnahmen

- Überprüfen Sie
 - Das Handling mit PMMaint (evtl. Korrekturwerte mit **Patch** nachjustieren)
 - Greifer mit Greifertest (evtl. Greifertausch)
 - Homeoffset mit **Motor Limits**
 - Teachpunkte (Nachteachen mit Trace KRN 8)
 - Das Laufwerk
- Initialisieren Sie die Schrittmotoren neu (**Gripper Init**)
- Entfernen Sie überzählige (falsche) Medien aus dem Laufwerk

8.2.14 Meldung 0440

Kein Medium auf dem Stellplatz

Host Fehlernummer im ABBA/1 Format

N101 Kein Medium auf spezifizierter Koordinate

Meldung im AMU LOG Control Center

%1The position is empty.<0440>

%1 Kategorie der Meldung
(INFORMATION:, WARNING:, STATUS:, ERROR:)

Erkannt von

- RACK.PMC (F_EMPTY_RACK)
- BOX.PMC

Mögliche Ursachen

Fehler in der Datenbank (Medium auf Stellplatz mit Hand entnommen oder in die Datenbank eingetragen ohne Medium einzulagern)

Recovery Maßnahmen

- Überprüfen Sie den Stellplatz im Archiv (visuell oder **Inventory** Befehl)
- Kontrollieren Sie, ob das Medium heruntergefallen ist und auf dem Archivboden liegt
- Überprüfen Sie die Datenbanken:
 - Status Stellplatz auf AMU
 - Volser (Überprüfung auf weitere Stellplätze für gleiche Volser im Archiv)
 - Medienverwaltungssystem Hostsoftware
- Korrigieren Sie die Datenbank der AMU und die Archivinformationen des Hosts



ACHTUNG!

Es kann zu Differenzen mit dem Archivkatalog des Host-Rechners kommen. Führen Sie nach Änderungen des Archivkatalogs oder eines AMU-Befehls einen Upload zum Host-Archivkatalog aus (👉 Dokumentation der Host-Software).

8.2.15 Meldung 0442

Hoher mechanischer Widerstand beim Greifen des Mediums

Host Fehlernummer im ABBA/1 Format

N101 Crash bei Entnahme eines Mediums aus einer Box

Meldung im AMU LOG Control Center

%1Crashsensor %2 during GET from rack.<0442>

- %1 Kategorie der Meldung
(INFORMATION:, WARNING:, STATUS:, ERROR:)
%2 Name der Steuerung (Beschreibung aus grafischer Konfiguration)

Erkannt von

- RACK.PMC (F_CRASH_RA_GET)
- BOX.PMC

Mögliche Ursachen

- Medium wurde beim **GET** nicht richtig gegriffen:
 - Laufwerksdefekt (Medium wird nicht mehr genügend weit ausgeworfen)
 - Handling für **GET** nicht korrekt eingerichtet
 - Mehrere Medien liegen im Laufwerk
- FALSCHER Teachpunkt-Datei oder falsche Home Offset Werte
- Handling für **PUT** nicht richtig eingestellt
- Greiferdefekt (defekter Greifersensor, loser Zahnriemen oder anderer mechanischer Schaden am Greifer)

Recovery Maßnahmen

- Überprüfen Sie
 - Das Handling mit PMMaint (evtl. Korrekturwerte mit **Patch** nachjustieren)
 - Greifer mit Greifertest (evtl. Greifertausch)
 - Homeoffset mit **Motor Limits**
- Teachpunkte (Nachteachen mit Trace KRN 8)

8.2.16 Meldung 0443

Hoher mechanischer Widerstand beim Greifen des Mediums

Host Fehlernummer im ABBA/1 Format

N111 Crash bei Abstellen eines Mediums in eine Box

Meldung im AMU LOG Control Center

%1Crashsensor %2 during PUT to rack.<0443>

- %1 Kategorie der Meldung
(INFORMATION:, WARNING:, STATUS:, ERROR:)
- %2 Name der Steuerung (Beschreibung aus grafischer Konfiguration)

Erkannt von

- UNIT.PMC (F_CRASH_RA_PUT)
- RACK.PMC
- BOX.PMC

Mögliche Ursachen

- Medium wurde beim **GET** nicht richtig gegriffen:
 - Laufwerksdefekt (Medium wird nicht mehr genügend weit ausgeworfen)
 - Greiferdefekt (defekter Greifersensor, loser Zahnriemen oder anderer mechanischer Schaden am Greifer)
 - Handling für **GET** nicht korrekt eingerichtet
 - Falsche Teachpunkt-Datei oder falsche Home Offset Werte
- Mehrere Medien liegen im Laufwerk

Recovery Maßnahmen

- Überprüfen Sie
 - Das Handling mit PMMaint (evtl. Korrekturwerte mit **Patch** nachjustieren)
 - Greifer mit Greifertest (evtl. Greifertausch)
 - Homeoffset mit **Motor Limits**
- Teachpunkte (Nachteachen mit Trace KRN 8)

8.2.17 Barcode- und Teachfehler

8.2.18 Meldung 0501

Roboter findet kein Teachlabel

Host Fehlernummer im ABBA/1 Format

N016 Roboter Fehler (EXCP-AUS 5001)

Meldung im AMU LOG Control Center

%1Teachlabel not recognized %2.<0501>

- %1 Kategorie der Meldung
(INFORMATION:, WARNING:, STATUS:, ERROR:)
- %2 Name des Roboters (Beschreibung aus grafischer Konfiguration)

Erkannt von

- TEACH.PMC (F_NO_LABEL)

Mögliche Ursachen

- Teachsensor defekt
- Teachlabel nicht vorhanden oder verschmutzt
- Basiskoordinaten für Teachpunkt falsch

Recovery Maßnahmen

- Reinigen Sie das Teachlabel
- Bestimmen Sie die Basiskoordinaten neu (**Initial Teach**)
- Überprüfen Sie den Greifer mit Greifertest (evtl. Greifertausch)

8.2.19 Meldung 0502

Scanner kann keinen Barcode auf dem Medium ermitteln

Host Fehlernummer im ABBA/1 Format

N304 Barcode Label nicht lesbar

Meldung im AMU LOG Control Center

%1Barcode not recognized %2.<0502>

- %1 Kategorie der Meldung
(INFORMATION:, WARNING:, STATUS:, ERROR:)
- %2 Name des Roboters (Beschreibung aus grafischer Konfiguration)

Erkannt von

- AMU (KRN/P)

Mögliche Ursachen

- Kein oder defektes Barcode-Label auf Medium
- Medium steht umgekehrt auf dem Stellplatz
- Barcodelesen nicht richtig eingestellt
- Barcodetyp oder Codelänge nicht konfiguriert
- Scanner defekt

Recovery Maßnahmen

- Überprüfen Sie
 - das Medium (Barcode-Label, Position)
 - die Barcode-Lese-Einstellung (Offsets in **Patch PMMaint**)
- Stellen Sie Barcodetyp und Codelänge ein (**Barcode Test**)
- Überprüfen Sie den Scanner (evtl. Komponente tauschen)

8.2.20 Meldung 0506

Physische Koordinaten für Teach-Befehl liegen außerhalb der Software-Endschalter.

Host Fehlernummer im ABBA/1 Format

N016 Roboter Fehler (EXCP-AUS 5001)

Meldung im AMU LOG Control Center

%Illegal range %2 during teaching.<0506>

- %1 Kategorie der Meldung
(INFORMATION:, WARNING:, STATUS:, ERROR:)
- %2 Name der Steuerung (Beschreibung aus grafischer Konfiguration)

Erkannt von

- TEACH.PMC (F_FALSERANGE)

Mögliche Ursachen

- Abstand zum Teachlabel ist zu groß (Sensor Abfragestift „Medium vorhanden“ vorne wird nicht ausgelöst)
- Crash-Sensor im Greifer ist aktiv
- Basis-Teachkoordinate ist falsch

Recovery Maßnahmen

- Überprüfen Sie den Teachvorgang
- Bestimmen Sie die Basiskoordinaten neu (**Initial Teach**)
- Überprüfen Sie den Greifer mit Greifertest (evtl. Greifertausch)

8.2.21 Meldung 0522

Antrieb für Drehachse im Greifer sind nicht betriebsbereit.

Host Fehlernummer im ABBA/1 Format

keine Meldung an den Host

Meldung im AMU LOG Control Center

%1Turnaxis not ready<0522>

%1 Kategorie der Meldung
(INFORMATION:, WARNING:, STATUS:, ERROR:)

Erkannt von

- GRIPPER.PMC (F_TURN_NOT_READY)

Mögliche Ursachen

- Störung in der Schrittmotor-Steuerung
- Störung der Ansteuerung für den Drehachsen-Motor (am Greifer)

Recovery Maßnahmen

- Schalten Sie den AMU-PC aus und wieder ein
- Überprüfen Sie die Kabel zwischen AMU und Steuerungsrack
- Tauschen Sie die Schrittmotor-Steuerung
- Tauschen Sie den Greifer

8.2.22 Meldung 0524

Antrieb für Motor “Greifer öffnen/schließen“ ist nicht betriebsbereit

Host Fehlernummer im ABBA/1 Format

keine Meldung an den Host

Meldung im AMU LOG Control Center

%1Gripaxis not ready <0524>

%1 Kategorie der Meldung
(INFORMATION:, WARNING:, STATUS:, ERROR:)

Erkannt von

- GRIPPER.PMC (F_GRIPPER_NOT_READY)

Mögliche Ursachen

- Störung in der Schrittmotorsteuerung
- Störung Ansteuerung für den Motor “Greifer öffnen/schließen“ (B-Achse)

Recovery Maßnahmen

- Schalten Sie den AMU-PC aus und wieder ein
- Überprüfen Sie die Kabel zwischen AMU und Steuerungsrack
- Tauschen Sie die Schrittmotor-Steuerung
- Tauschen Sie den Greifer

8.3 Statusmeldungen Robotersteuerung

8.3.1 Meldung 0799

Roboter beginnt mit Initialisierung

Host Fehlernummer im ABBA/1 Format

keine Meldung an den Host

Meldung im AMU LOG Control Center

%1%2 is being initialized.<0799>

- %1 Kategorie der Meldung
(INFORMATION:, WARNING:, STATUS:, ERROR:)
- %2 Name des Roboters (Beschreibung aus grafischer Konfiguration)

Erkannt von

- ROBO.PMC (F_INIT)

Mögliche Ursachen

Statusmeldung während der Roboter-Referenzfahrt

Recovery Maßnahmen

- Warten Sie auf die AMU-Meldung <00700> (Roboter ist bereit)

8.3.2 Meldung 0804

Ein nicht erlaubter Befehl wurde von der Robotersteuerung empfangen

Host Fehlernummer im ABBA/1 Format

N010 Unbekanntes Roboter Kommando

Meldung im AMU LOG Control Center

%1Illegal command %2.<0804>

- %1 Kategorie der Meldung
(INFORMATION:, WARNING:, STATUS:, ERROR:)
%2 Name der Steuerung (Beschreibung aus grafischer Konfiguration)

Erkannt von

- RACK.PMC (F_COMMAND)
- BOX.PMC

Mögliche Ursachen

Syntax-Fehler im Befehl für E/A-Einheit oder Linearregal-Bedienung

Recovery Maßnahmen

- Überprüfen Sie den Befehl im Trace

9 Meldungen AMU



Information

Nicht alle angezeigten Meldungen im Log sind Fehler.

Bei AMU Systemmeldungen wird wie folgt unterschieden:

- Fehler
 - führen zu einer schweren Beeinträchtigung bzw. zum Stillstand des Betriebs. Situationen, die zu einem Fehler führen, müssen sofort behoben werden.
- Warnungen
 - müssen beachtet werden, führen aber zu keiner bzw. nur zu einer geringen Beeinträchtigung des Betriebs. Situationen, die zu einer Warnung führen, sollten bei nächster Gelegenheit behoben werden.
- Informationen
 - sind Statusmeldungen, um den Betriebsablauf nachvollziehen zu können. Sie führen zu keiner Beeinträchtigung des Betriebes.

AMU Systemmeldungen beginnen mit AMUxxxx., wobei xxxx der Fehlercode ist. **Log Control Center** der AMU-Software wird nur die Nummer im Format <xxxx> am Ende der Systemmeldung ausgegeben.

Einen entsprechenden Hilfetext zu der angezeigten Meldungsnummer erhalten Sie auf der OS/2 Befehlszeile mit dem Befehl `Help AMUxxxx`

9.1 AMU Fehler

Meldung xxxx

wobei xxxx die AMU Fehlernummer ist.

Host Fehlernummer ABBA/1 Format

Nxxx

wobei xxx eine dreistellige Fehlernummer ist. Bei Hostsoftware mit Kommunikation im ABBA/1 Format, erfolgt eine Konvertierung der AMU Fehlernummer in eine ABBA/1 Fehlernummer .



Information

Verschiedene AMU Fehler werden in eine ABBA/1-Format Fehlernummer konvertiert, und auf der Host-Software angezeigt.

AMU Log Meldung

Fehlermeldung im AMU **Log Control Center**.

Für die Platzhalter %1 bis %8 werden je nach Fehlersituation und Konfiguration Texte eingetragen. Es kann deshalb vorkommen, daß hinter unterschiedliche Fehler-texten die gleiche Fehlernummer ausgegeben wird.

Verursacher

Komponente der AMU die die Fehlermeldung verursachte bzw. einen Fehler feststellte. Es ist nicht zwingend, daß der Melder eines Fehlers auch der Verursacher ist.

Mögliche Ursachen

Fehlerursache

Recovery Maßnahmen

Maßnahmen zur Fehlerbehebung bzw. Umgehung

9.1.1 Meldung 1001

Interner Fehler in der AMU-Software

Host Fehlernummer ABBA/1 Format

keine

AMU Log Meldung

Internal Error in AMU-System-Software. File: %1 line: %2 function: %3 rc:%4

- %1 Modul in dem der Fehler aufgetreten ist (z.KrnLUtil.Dll)
- %2 Funktion in Modul %1, in der der Fehler aufgetreten ist
- %3 Zeilennummer der Funktion in %2
- %4 Returncode der in dieser Zeile aufgerufenen Funktion

Verursacher

AMU System- Software

Mögliche Ursachen

Interner Fehler in einem Runtime Modul. Diese können sein:

- unerwarteter Returncode
- unbekannter Returncode
- Verzweigung im AMU Programm in eine nicht lösbare Situation (deadlock)

Recovery Maßnahmen

- Beenden Sie die AMU-Software ordnungsgemäß (**Shutdown AML..**), wenn noch möglich
- Starten Sie die AMU neu (startup)

9.1.2 Meldung 1002

Aufgetretenes Ereignis kann nicht verarbeitet werden

Host Fehlernummer ABBA/1 Format

N002 Unerwartete Nachricht vom Roboter, Grav. Fehler

AMU Log Meldung

Event %1 is unknown for eventhandler

%1 Nummer des Ereignisses (Events), das nicht identifiziert werden konnte

Verursacher

AMU-System-Software

Mögliche Ursachen

Das Modul KrnSet.Dll paßt nicht zur verwendeten AMU-Version bzw. ist nicht vorhanden.

	AML/2	AML/E	AML/J
Orginal Modul	C:\AMU\KrnSetR.DLL		C:\AMU\DLL\ KrnSetP.DLL
verwendetes Modul	C:\AMU\DLL\KrnSet.DLL		

Recovery Maßnahmen

- Überprüfen Sie die KrnSet*.DLL Module in dem Verzeichnis C:\AMU\DLL (dir c:\amu\dll\KrnSet*.Dll)
 - entweder fehlt das richtige Modul, dann installieren Sie die AMU-Software neu
 - oder das falsche Modul wird benutzt, dann kopieren Sie das Modul um (z.B. bei AML/J copy krnsetp.dll krnset.dll)



ACHTUNG!

Sichern Sie vor der Neuinstallation die Teachpunkte-Dateien und die *.INI Dateien der momentanen AMU-Version.

9.1.3 Meldung 1003

Dynamische Link Library kann nicht geladen werden.

Host Fehlernummer ABBA/1 Format

N005 Roboter nicht bereit

AMU Log Meldung

The module %1 cannot be loaded, RC= %2

- %1 Name des Moduls, das nicht geladen werden konnte
- %2 Returncode der Ladefunktion (DosLoadModule), der beim Laden des Moduls %1 zurückgeliefert wurde

Verursacher

AMU-System-Software

Mögliche Ursachen

- Modul ist nicht vorhanden
- Modul kann von der Ladefunktion nicht geladen werden

Recovery Maßnahmen

- Installieren Sie die AMU-Software neu.
- Sollte der Fehler noch immer auftreten, setzen Sie sich mit dem Customer Help Desk der Firma ADIC/GRAU Storage Systems in Verbindung



ACHTUNG!

Sichern Sie vor der Neuinstallation die Teachpunkte-Dateien, sowie die *.INI Dateien der momentanen AMU-Version.

9.1.4 Meldung 1004

Eine Einstiegsfunktion einer dynamische Link Library (.DLL) kann nicht aufgerufen werden.

Host Fehlernummer ABBA/1 Format

N005 Roboter nicht bereit

AMU Log Meldung

The module %2 cannot be linked, RC= %1

- %1 Returncode der Linkfunktion (DosQueryProcAddr), der beim Aufrufen der Entryfunktion des Moduls %1 zurückgeliefert wurde
- %2 Name des Moduls, das nicht geladen werden konnte

Verursacher

AMU-System-Software

Mögliche Ursachen

- Modul ist nicht vorhanden
- Modul unlesbar und kann von der Ladefunktion nicht geladen werden

Recovery Maßnahmen

- Installieren Sie die AMU-Software neu.
- Sollte der Fehler noch immer auftreten, setzen Sie sich mit dem Customer Help Desk der Firma ADIC/GRAU Storage Systems in Verbindung



ACHTUNG!

Sichern Sie vor der Neuinstallation die Teachpunkte-Dateien, sowie die *.INI Dateien der momentanen AMU-Version.

9.1.5 Meldung 1012

Datei AMUINI.INI wurde nicht gefunden

Host Fehlernummer ABBA/1 Format

N005 Roboter nicht bereit

AMU Log Meldung

There is no %1 in the current directory on in the DPATH.

%1 Name der nicht gefundenen Datei ([IniDatei].INI)

Verursacher

AMU-System-Software

Mögliche Ursachen

- AMUINI.INI Datei ist nicht vorhanden
- AMUINI.INI Datei ist nicht lesbar
- Umgebungsvariable AMUPATH ist nicht oder nicht richtig gesetzt

Recovery Maßnahmen

Überprüfen Sie ob

- die AMUINI.INI Datei vorhanden ist
- die Umgebungsvariable AMUPATH in der Datei CONFIG.SYS richtig gesetzt ist. Der Eintrag muß lauten:
`SET AMUPATH=[Laufwerk]:\[AMU-Verzeichnis]`
 z.B.: `SET AMUPATH=C:\AMU`
- es eine aktuelle Sicherungskopie der AMUINI.INI Datei gibt:

Sie besitzen eine Sicherungskopie:

- Kopieren Sie die Sicherungskopie in das durch die Umgebungsvariable AMUPATH spezifizierte AMU-Verzeichnis



ACHTUNG!

Datenverlust! Erstellen Sie nach jeder Konfigurationsänderung eine neue Sicherungskopie.

Sie besitzen keine Sicherungskopie:

- Erzeugen Sie eine neue, leere AMUINI.INI Datei.
- Löschen Sie die nicht lesbare AMUINI.INI Datei (`del amuini.ini`)
- Kopieren Sie die Datei AMUINI.BAS nach AMUINI.INI (`copy amuini.bas amuini.ini`)
- Ist die Datei AMUINI.BAS nicht vorhanden, erzeugen Sie eine neue AMUINI.INI Datei aus der AMUINI.RC Datei mit dem Programm MAKEINI.EXE.
 - Öffnen Sie ein OS/2 Fenster
 - Wechseln Sie in das Verzeichnis der AMU-Software (`cd AMU`)
 - Löschen Sie die nicht lesbare Datei AMUINI.INI (`del amuini.ini`)
 - Starten Sie das Programm folgendermaßen:
`makeini amuini.ini amuini.rc`
 - Überprüfen Sie anschließend ob die Datei AMUINI.INI erzeugt wurde (`dir amuini.ini`)



ACHTUNG!

Sie müssen die Anlage komplett neu konfigurieren, da die Konfigurationsdaten verloren sind.

Hinweis

Diese Meldung erscheint nur bis zu AMU-Version 2.1

9.1.6 Fehlernummer 1013

In der Konfigurationsdatei AMUINI.INI fehlt ein erwarteter Eintrag

Host Meldung ABBA/1 Format

N003 Gravierender Fehler in dem Setup-File Archiv-PC

AMU Log Meldung

There is no entry %1 in configuration file.

%1 Name des fehlenden Eintrags in der AMUINI.INI Datei.

Verursacher

AMU-System-Software

Mögliche Ursachen

- AMUINI.INI Datei paßt nicht zur verwendeten AMU-Version
- AMUINI.INI Datei ist zerstört

Recovery Maßnahmen

- Überprüfen Sie, ob die richtige AMUINI.INI Datei verwendet wird
- Erzeugen Sie eine neue AMUINI.INI Datei (☞ Seite 9/7)

Hinweis

Diese Fehlernummer erscheint nur bis zu AMU-Version 2.1

9.1.7 Meldung 1014

Eine Aktion kann nicht ausgeführt werden. Es handelt sich hierbei um einen Folgefehler, der nach den Fehlernummern 1012 und 1013 auftreten kann.

Host Fehlernummer ABBA/1 Format

N005 Roboter nicht bereit

AMU Log Meldung

The command cannot be processed because of an initialization error.

Verursacher

AMU-System-Software

Mögliche Ursachen

- (☞ “Meldung 1012” ab Seite 9-7)oder
- (☞ “Fehlernummer 1013” ab Seite 9-9)

Recovery Maßnahmen

- Untersuchen Sie das AMU Log, ob zuvor die Meldung 1012 oder die Meldung 1013 aufgetreten ist und handeln Sie entsprechend der Anweisung dieser Fehlernummern.

Hinweis

Diese Meldung erscheint nur bis zu AMU-Version 2.1

9.1.8 Meldung 1016

Eine Speicherplatz-Anforderung von der AMU-Software an das OS/2-Betriebssystem konnte nicht durchgeführt werden.

Vom Betriebssystem konnte kein weiterer Speicherplatz zur Verfügung gestellt werden.

Host Fehlernummer ABBA/1 Format

N005 Roboter nicht bereit

AMU Log Meldung

There's not enough memory. Function %1.

%1 Name der Funktion, in der der Fehler aufgetreten ist

Verursacher

AMU-System-Software

Mögliche Ursachen

- Innerhalb einer internen AMU-Funktion konnte kein Speicherplatz angefordert werden.
Die AMU-Software fordert in bestimmten Situationen dynamisch Hauptspeicher an und gibt diesen nach Beenden der Situation wieder frei.
Vom OS/2-Betriebssystem konnte kein Hauptspeicher zur Verfügung gestellt werden.

Recovery Maßnahmen

- Überprüfen Sie, ob sich in der Datei CONFIG.SYS der Eintrag MEMMAN=SWAP befindet und tragen Sie diesen in eine beliebige Zeile ein.
(☞ OS/2 Referenzhandbuch.)
- Überprüfen Sie ob genügend freier Platz auf der Festplatte vorhanden ist, die durch den Eintrag SWAPPATH=[Laufwerk:\Pfadangabe] bestimmt ist.
- Löschen Sie evtl.nicht benötigte Dateien auf dieser Platte.

9.1.9 Meldung 1017

Ein in der Konfigurationsdatei spezifizierter Service wie z.B. die Datenbank-Dienste, kann von der AMU-Software nicht gestartet werden.

Host Fehlernummer ABBA/1 Format

N003 Gravierender Fehler in dem Setup-File Archiv-PC

AMU Log Meldung

Service in the configuration file couldn't be started.

Verursacher

AMU-System-Software

Mögliche Ursachen

- Die Konfigurationsdatei enthält ungültige Einträge
- Der konfigurierte Service ist nicht installiert
- Der konfigurierte Service ist installiert, läßt sich aber nicht starten

Recovery Maßnahmen

- Überprüfen Sie die Konfigurationsdatei
- Überprüfen Sie ob der entsprechende Service installiert ist
- Ist der Service installiert, überprüfen Sie die korrekte Installation
- Installieren Sie den Service neu

Hinweis

Diese Meldung erscheint nur bis zu AMU-Version 2.1

9.1.10 Meldung 1018

Konfigurationsdaten können nicht abgespeichert werden

Host Fehlernummer ABBA/1 Format

N003 Gravierender Fehler in dem Setup-File Archiv-PC

AMU Log Meldung

Configuration data couldn't been written.

Verursacher

AMU-System-Software

Mögliche Ursachen

- (☞ "Meldung 1012" ab Seite 9-7)
- (☞ "Fehlernummer 1013" ab Seite 9-9)

Recovery Maßnahmen

- Wenn die Konfiguratsdatei nicht vorhanden ist, erzeugen Sie eine neue Datei (☞ "Meldung 1012" ab Seite 9-7)
- Führen Sie die graphische Konfiguration erneut durch.

Hinweis

Diese Meldung erscheint nur bis zu AMU-Version 2.1

9.1.11 Meldung 1019

Das Modul HOC stellte während der Initialisierungsphase einen Fehler für einen Kommunikations-Partner fest

Host Fehlernummer ABBA/1 Format

N005 Roboter nicht bereit

AMU Log Meldung

Hoc detects errors for partner %3: module %2 in HocInit returns rc %1.

- %1 Returncode des Moduls in %2
- %2 Kommunikations-Modul (z.B. HocAppc.Dll), das einen Initialisierungsfehler verursachte
- %3 konfigurierbarer Partnername (z.B. H01), der mittels des Moduls %2 kommuniziert

Verursacher

AMU-System-Software

- Modul HOC.EXE

Mögliche Ursachen

- Kommunikations-Programme wie Communications Manager/2 oder TCP/IP für OS/2 ist nicht aktiv
- Konfigurationsfehler der Kommunikationsparameter für den entsprechenden Partner
- Konfigurationsfehler in einem Kommunikations-Programm wie CM/2 oder TCP/IP für OS/2
- Das entsprechende Modul kann interne Dienste (z.B. Send, Receive) nicht starten.
Dies kann insbesondere bis zu AMU-Version 2.1 bei einer APPC Verbindung passieren, wenn ein Kommunikationsprogramm-Modul beendet wird.

Recovery Maßnahmen

- Überprüfen Sie ob das Kommunikations-Programm wie CM/2 oder TCP/IP gestartet wurde
- Überprüfen Sie die konfigurierten Kommunikationsparameter für den entsprechenden Partner.
- Vergleichen Sie die Parameter der Kommunikations-Programme mit den Parametern in der AMU
- Überprüfen Sie die Schnittstellen-Parameter des Kommunikationspartners:
 - VTAM-Definitionen bei Kommunikation über SNA-Netzwerke
 - V24 Schnittstellen-Parameter bei ROBAR-Verbindungen
 - V24 Schnittstellen-Parameter bei rho-Steuerung Verbindungen
 - Einstellung der verwendeten Steuereinheit bei Coax None-SNA Verbindungen.
 - Definitionen im TCP/IP-Netzwerk

9.1.12 Meldung 1025

KRN.EXE konnte eine Nachricht nicht identifizieren. Die Daten, die zu dieser Meldung führen, werden vom Kernel verworfen

Host Fehlernummer ABBA/1 Format

N010 Unbekanntes Roboter Kommando

AMU Log Meldung

KRN couldn't identify message: %1.

%1 empfangene Nachricht

Verursacher

Absender der empfangenen Daten

Mögliche Ursachen

- Eine Telegramm im ABBA/1 Format enthält einen unbekanntem Befehl
- Die Syntax des Telegramms ist falsch (z.B. acom anstelle von ACOM)
- Ein Telegramm im AML/2 Format enthält einen unbekanntem Befehl
- Eine Zeitverzögerung in einem HOC-3964R-Modul verursacht Protokollfehler (Quittungen von einer rho-Steuerung werden doppelt geschickt, das zweite Telegramm kann vom Kernel nicht mehr identifiziert werden)

Recovery Maßnahmen

- Überprüfen Sie ob der Absender des Telegramms von der verwendeten AMU-Software unterstützt wird
- Überprüfen Sie ob der Absender des Telegramms frei definierbare Befehlstabellen enthält, in denen ein falscher Befehl eingetragen ist
- Prüfen Sie die Parameter zur Quittungs-Verzugszeit auf der rho-Steuerung

9.1.13 Meldung 1032

Eine gesuchte Volser konnte in der AMU-Datenbank nicht gefunden werden

Host Fehlernummer ABBA/1 Format

N301 Unbekannte Volser

AMU Log Meldung

The given Volser %1 could not be found in database.

%1 die gesuchte Volser

Verursacher

- Auslöser der Suchaktion
- AMU Datenbank-System

Mögliche Ursachen

- Das Volser-Feld im Befehlstelegramm enthält ungültige Angaben
- Die gesuchte Volser ist nicht in der Datenbank eingetragen
- Die Volser hat keine Homeposition

Recovery Maßnahmen

- Prüfen Sie im AMU-Log , ob die Volser durch einen **Eject Total** Befehl aus dem Archiv entfernt wurde.
- Prüfen Sie, ob die Volser durch das Befehl **Update Clear** aus dem Archiv entfernt wurde

9.1.14 Meldung 1033

Eine gesuchte Koordinate konnte in der AMU-Datenbank nicht gefunden werden

Host Fehlernummer ABBA/1 Format

N201 Unbekannte Einheit(Koordinate für Laufwerk)

N401 Koordinate nicht definiert alle anderen Koordinaten)

AMU Log Meldung

The given position %1 could not be found in database.

%1 gesuchter Stellplatz in der AMU-Datenbank

Verursacher

- Auslöser der Suchaktion
- AMU Datenbank-System

Mögliche Ursachen

- Das Koordinatenfeld der Befehls-Telegramm enthält ungültige Angaben
- Die gesuchte Koordinate ist nicht in der Datenbank definiert

Recovery Maßnahmen

- Überprüfen Sie den empfangenen Befehls-Telegramm
- Fügen Sie die Koordinate in der AMU-Datenbank hinzu
- Öffnen Sie die Grafische Konfiguration
- Korrigieren Sie die Konfiguration
- Wählen Sie im Menü **Service** den Befehl **Archive.. Update devices**

9.1.15 Meldung 1034

Für eine angeforderte Aktion (z.B. Mount, Keep) konnte von der AMU kein Roboter zugewiesen werden

Host Fehlernummer ABBA/1 Format

N011 Koordinaten Angabe für falschen Roboter

AMU Log Meldung

No robot could be selected.

Verursacher

- AMU-System-Software
- Auslöser der Aktion

Mögliche Ursachen

- Der für die Aktion angeforderte Roboter ist nicht konfiguriert
- Dem für die Aktion angeforderten Roboter wurde keine Zugriffsberechtigung auf die benötigte Volser erteilt

Recovery Maßnahmen

Überprüfen Sie die Konfiguration :

- Ist der entsprechende Roboter konfiguriert ?
- Besitzt der entsprechende Roboter Zugriff auf die benötigte Volser ?

9.1.16 Meldung 1038

In einer empfangenen Befehlstelegramm wurde im Optionsfeld ein unbekannter Inhalt festgestellt

Host Fehlernummer ABBA/1 Format

N002 Unerwartete Nachricht vom Roboter, Grav. Fehler

AMU Log Meldung

Unknown option in host command: %1

%1 das Telegramm, in der die unbekannte Option vorhanden ist

Verursacher

Absender des Telegramms (Host)

Mögliche Ursachen

Die angeschlossene Host-Software verwendet für die AMU-Software unbekannte Optionen

Recovery Maßnahmen

Stellen Sie sicher, daß die verwendete Host-Software von der verwendeten AMU-Software unterstützt wird

9.1.17 Meldung 1043

An einer seriellen Schnittstelle wurde kein angeschlossener Kommunikations-Partner entdeckt.

Die Überprüfung erfolgt durch Abprüfen der Handshake-Leitung DSR (Pin6) der seriellen Schnittstelle. Besitzt diese Leitung den Pegel HIGH, so wird davon ausgegangen, daß die Gegenstelle angeschlossen ist.

Diese Meldung kann unter Verwendung des seriellen Kommunikations-Protokoll Siemens 3964R zu folgenden Kommunikations-Partnern auftreten:

- rho-Steuerung
- Steuerung für E/A-Einheit/A.

Host Fehlernummer ABBA/1 Format

N005 Roboter nicht bereit

AMU Log Meldung

There is no communication partner connected to %1

%1 die konfigurierte serielle Schnittstelle (z.B. COM01)

Verursacher

- Hoc3964.DII-Modul für serielle Kommunikation
- Angeschlossene Kommunikations-Partner
- Verwendete Hardware
- Verwendeter Automatic Data Switch (ADS)

Mögliche Ursachen

- Die angeschlossene Steuerung ist nicht eingeschaltet
- Das serielle Übertragungskabel ist nicht eingesteckt
- Ein verwendeter ADS ist nicht auf AUTO gestellt
- Ein verwendeter ADS hat keine Spannung (nicht in Steckdose eingesteckt)
- Es liegt ein Anschlußfehler am ADS vor (z.B. der Ausgangsport der AMU stimmt nicht mit dem Ausgangsport auf dem ADS überein)
- Das serielle Übertragungskabel ist auf einem falschen Port eingesteckt
- Das verwendete serielle Übertragungskabel ist nicht richtig verdrahtet
- Die angeschlossene Steuerung unterstützt das verwendete Handshake-Verfahren (DTR/ DSR) nicht
- Die Software der angeschlossenen Steuerung hat einen fehlerhaften Status und setzt die Handshake-Leitungen nicht mehr richtig

- Die Hardware zur seriellen Kommunikation des angeschlossenen Steuerung ist defekt

Recovery Maßnahmen

- Überprüfen Sie ob
 - die angeschlossene Steuerung betriebsbereit ist
 - das zu der Steuerung verwendete Übertragungskabel eingesteckt ist.
 - das serielle Übertragungskabel auf dem von Ihnen konfigurierten Port eingesteckt ist.
- Überprüfen Sie die Verdrahtung des verwendeten seriellen Übertragungskabel.

Entsprechend der verwendeten Hardware kommen folgende Verdrahtungsmöglichkeiten in Betracht:

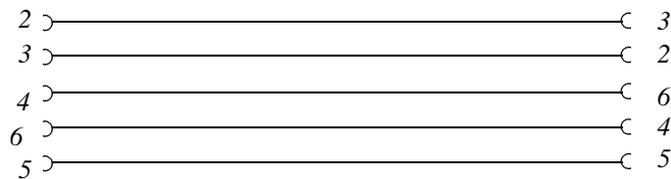


Abb. 9-1: SubD 9-polig (Buchse) nach SubD 9-polig (Buchse) (AMU <--> AMU)

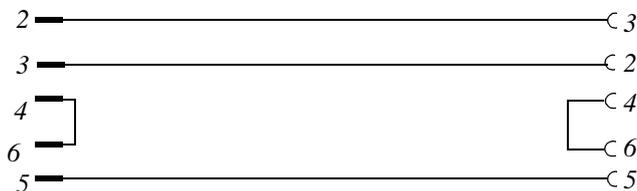


Abb. 9-2: SubD 9-polig (Stecker) nach SubD 9-polig (Buchse) (Ansteuerung ADS)

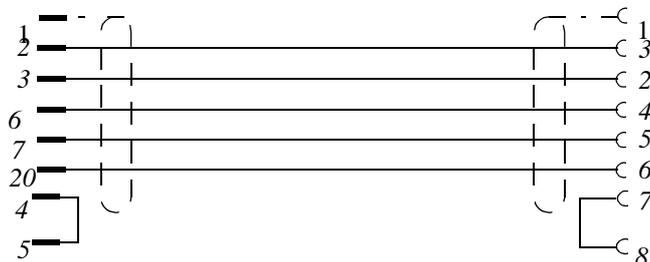


Abb. 9-3: SubD 25-polig (Stecker) nach SubD 9-polig (Buchse) (Steuerung <--> AMU)

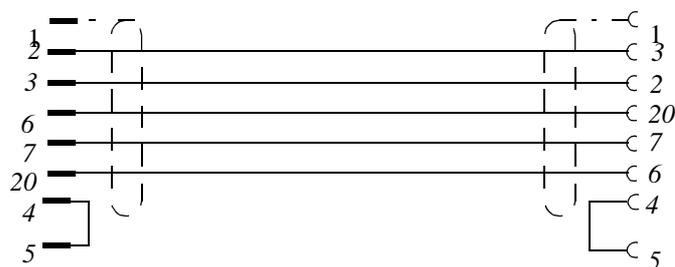


Abb. 9-4: SubD 25-polig (Stecker) nach SubD 25-polig (Buchse) (Steuerung <--> AMU)

- Überprüfen Sie bei rho-Steuerungen die Kommunikationsparameter
- Schalten Sie den angeschlossenen Steuerungen aus und ein, um einen definierten Grundzustand herzustellen.
- Tauschen Sie die defekte Hardware zur seriellen Kommunikation aus.

Hinweis

Ab Version 2.3 wird keine Überprüfung auf einen angeschlossenen Partner mehr durchgeführt.

9.1.18 Meldung 1044

An einem seriellen Kommunikationsport konnte die Initialisierung nicht durchgeführt werden.

Host Fehlernummer ABBA/1 Format

N005 Roboter nicht bereit

AMU Log Meldung

Failure setting the device control block of %1

%1 Serielle Schnittstelle, bei der der Fehler aufgetreten ist

Verursacher

- Hoc3964.Dll Modul für serielle Kommunikation unter Verwendung des Siemens 3964R Protokolls
- HocAml2.Dll, Modul für serielle Kommunikation unter Verwendung des AML/2 Protokolls
- Verwendete Hardware

Mögliche Ursachen

- Interner Fehler in einem AMU Kommunikations-Modul

Recovery Maßnahmen

- Beenden Sie die AMU-Software ordnungsgemäß (**Shutdown AML..**)
- Starten Sie die AMU neu (*startup*)
- Testen Sie eine andere freie Schnittstelle zur Kommunikation
- Tritt der Fehler wiederholt auf, dann verständigen Sie den Customer Help Desk von ADIC/GRAU Storage Systems.

9.1.19 Meldung 1045

An einer seriellen Schnittstelle konnte die Initialisierung nicht durchgeführt werden. Die Geräte-Informationen konnten nicht ausgelesen werden

Host Fehlernummer ABBA/1 Format

N005 Roboter nicht bereit

AMU Log Meldung

Failure getting the device control block of %1

%1 Serielle Schnittstelle, bei der der Fehler aufgetreten ist

Verursacher

- Hoc3964.Dll Modul für serielle Kommunikation unter Verwendung des Siemens 3964R Protokolls
- HocAml2.Dll, Modul für serielle Kommunikation unter Verwendung des AML/2 Protokolls
- Verwendete Hardware

Mögliche Ursachen

- Interner Fehler in einem AMU Kommunikations-Modul

Recovery Maßnahmen

- Beenden Sie die AMU-Software ordnungsgemäß (**Shutdown AML..**)
- Starten Sie die AMU neu (**startup**)
- Testen Sie eine andere freie Schnittstelle zur Kommunikation
- Tritt der Fehler wiederholt auf, dann verständigen Sie den Customer Help Desk von ADIC/GRAU Storage Systems.

9.1.20 Meldung 1046

An einer seriellen Schnittstelle trat ein Fehler beim Setzen der Handshake-Leitungen (Modem control signal) auf

Host Fehlernummer ABBA/1 Format

N005 Roboter nicht bereit

AMU Log Meldung

Failure setting the modem control signal of %1

%1 Serielle Schnittstelle, bei der der Fehler aufgetreten ist.

Verursacher

- Hoc3964.Dll Modul für serielle Kommunikation unter Verwendung des Siemens 3964R Protokolls
- HocAml2.Dll, Modul für serielle Kommunikation unter Verwendung des AML/2 Protokolls
- Verwendete Hardware

Mögliche Ursachen

- Interner Fehler in einem AMU Kommunikations-Modul

Recovery Maßnahmen

- Beenden Sie die AMU-Software ordnungsgemäß (**Shutdown AML..**)
- Starten Sie die AMU neu (*startup*)
- Testen Sie eine andere freie Schnittstelle zur Kommunikation
- Tritt der Fehler wiederholt auf, dann verständigen Sie den Customer Help Desk von ADIC/GRAU Storage Systems.

9.1.21 Meldung 1047

An einer seriellen Schnittstelle konnte die Initialisierung nicht durchgeführt werden. Die Übertragungsparameter

- Anzahl Datenbits
- Anzahl Stopbits
- Parity

konnten nicht gesetzt werden

Host Fehlernummer ABBA/1 Format

N005 Roboter nicht bereit

AMU Log Meldung

Failure setting the line characteristics of %1

%1 Serielle Schnittstelle, bei der der Fehler aufgetreten ist.

Verursacher

- Hoc3964.Dll Modul für serielle Kommunikation unter Verwendung des Siemens 3964R Protokolls
- HocAml2.Dll, Modul für serielle Kommunikation unter Verwendung des AML/2 Protokolls
- Verwendete Hardware

Mögliche Ursachen

Fehlerhafte Konfiguration der von der AMU verwendeten Schnittstelle

Recovery Maßnahmen

- Überprüfen Sie in der Konfiguration der fehlerhaften Schnittstelle, ob die entsprechenden Parameter plausibel sind
- Beispiel für eine Verbindung mit AML/2 Protokoll
 - **Databits 8**
 - **Stopbits 2**
 - **Parity None**
- Beispiel für eine Verbindung mit Siemens 3964R Protokoll
 - **Databits 8**
 - **Stopbits 1**
 - **Parity Even**

9.1.22 Meldung 1048

An einer seriellen Schnittstelle konnte die Initialisierung nicht durchgeführt werden. Die Übertragungs-Geschwindigkeit (Baudrate) konnte nicht gesetzt werden

Host Fehlernummer ABBA/1 Format

N005 Roboter nicht bereit

AMU Log Meldung

Failure setting the baud rate of %1

%1 Serielle Schnittstelle, bei der der Fehler aufgetreten ist.

Verursacher

- Hoc3964.Dll Modul für serielle Kommunikation unter Verwendung des Siemens 3964R Protokolls
- HocAml2.Dll, Modul für serielle Kommunikation unter Verwendung des AML/2 Protokolls
- Verwendete Hardware

Mögliche Ursachen

Fehlerhafte Konfiguration der von der AMU verwendeten Schnittstelle

Recovery Maßnahmen

- Überprüfen Sie in der Konfiguration der fehlerhaften Schnittstelle, ob die entsprechenden Parameter plausibel sind

9.1.23 Meldung 1049

Serieller Schnittstelle konnte nicht geöffnet werden.

Host Fehlernummer ABBA/1 Format

N005 Roboter nicht bereit

AMU Log Meldung

Failure opening %1

%1 Serielle Schnittstelle, die nicht geöffnet werden konnte.

Verursacher

- Hoc3964.Dll Modul für serielle Kommunikation unter Verwendung des Siemens 3964R Protokolls
- HocAml2.Dll, Modul für serielle Kommunikation unter Verwendung des AML/2 Protokolls
- Verwendete Hardware

Mögliche Ursachen

- Schnittstelle ist nicht vorhanden
- Schnittstelle wird mehrfach verwendet (ist bereits geöffnet)
- Treiber nicht oder falsch installiert
- Parameterdateien für RIC-Karte falsch
- Interrupt-Probleme bei AT-Bus-Rechnern (ISA-Bus-Architektur)

Recovery Maßnahmen

Überprüfen Sie, ob

- die Schnittstelle physikalisch vorhanden ist
- in der Konfiguration die Schnittstelle mehrmals definiert ist
- die Schnittstelle eventuell von einer seriellen Maus verwendet wird
- DCAF installiert ist und evtl. diese Schnittstelle verwendet
- die „Unterstützung für serielle Einheiten“ in der OS/2-System-Konfiguration eingetragen ist
- der Fehler bei Schnittstellen auf einer verwendeten RIC-Karte auftritt. Prüfen Sie in diesem Fall, ob die Quadron-Treiber für die RIC-Karte in der Datei CONFIG.SYS installiert sind. Die Einträge hierfür lauten folgendermaßen:


```
SET QPATH=C:\QCF\RICEXE;C:\QCF\OS2EXE
DEVICE=C:\QCF\OS2EXE\QCFDEV.SYS C:\QCF\OS2EXE\QPARAM.PRM
DEVICE=C:\QCF\OS2EXE\QCOMDEV.SYS C:\QCF\OS2EXE\QCOMPARM.PRM
```
- der Software Support für die verwendete RIC Karte installiert ist und installieren Sie diesen gegebenenfalls nach.
- die Einstellungen in den RIC-Parameterdateien QPARAM.PRM sowie QCOMPARM.PRM (☞ Handbuches Quadron-Software).
- die Einstellung der Hardware bei AT-Bus-Rechnern wie
 - Basisadresse
 - Interrupt
 - Bus Width
 - Shared Memory
 nicht zu Konflikten mit den RIC-Parametern führt
- andere Adapterkarten wie z.B. ein Token Ring Adapter oder Ethernet Adapter den selben Interrupt oder die gleiche Basisadresse verwenden

9.1.24 Meldung 1050

Ein Modul zur seriellen Kommunikation konnte interne Initialisierungen nicht durchführen.

Host Fehlernummer ABBA/1 Format

N005 Roboter nicht bereit

AMU Log Meldung

Could not start the read thread of %1

%1 Serielle Schnittstelle, bei der der Fehler aufgetreten ist.

Verursacher

- Hoc3964.Dll Modul für serielle Kommunikation unter Verwendung des Siemens 3964R Protokolls
- HocAml2.Dll, Modul für serielle Kommunikation unter Verwendung des AML/2 Protokolls

Mögliche Ursachen

- Interner Fehler in einem AMU Kommunikations-Modul

Recovery Maßnahmen

- Beenden Sie die AMU-Software ordnungsgemäß (**Shutdown AML..**)
- Starten Sie die AMU neu (**startup**)
- Tritt der Fehler wiederholt auf, dann verständigen Sie den Customer Help Desk von ADIC/GRAU Storage Systems.

9.1.25 Meldung 1051

Ein Modul zur seriellen Kommunikation konnte interne Initialisierungen nicht durchführen.

Host Fehlernummer ABBA/1 Format

N005 Roboter nicht bereit

AMU Log Meldung

Could not start the write thread of %1

%1 Serielle Schnittstelle, bei der der Fehler aufgetreten ist.

Verursacher

- Hoc3964.Dll Modul für serielle Kommunikation unter Verwendung des Siemens 3964R Protokolls
- HocAml2.Dll, Modul für serielle Kommunikation unter Verwendung des AML/2 Protokolls

Mögliche Ursachen

- Interner Fehler in einem AMU Kommunikations-Modul

Recovery Maßnahmen

- Beenden Sie die AMU-Software ordnungsgemäß (**Shutdown AML..**)
- Starten Sie die AMU neu (*startup*)
- Tritt der Fehler wiederholt auf, dann verständigen Sie den Customer Help Desk von ADIC/GRAU Storage Systems.

9.1.26 Meldung 1053

Ein Prozess der verwendeten AMU-Software endete infolge eines Software-Fehlers.

Host Fehlernummer ABBA/1 Format

AMU Log Meldung

The module %1 ended abnormally because of a software trap

%1 Prozess (z.B. Modul CON.Exe), der den Fehler verursachte

Verursacher

Prozess (%1) der AMU-Software

Mögliche Ursachen

- Interner Software-Fehler, der zu einem Absturz dieses Prozesses führte.

Recovery Maßnahmen

- Beenden Sie die AMU-Software ordnungsgemäß (**Shutdown AML..**)
- Starten Sie die AMU neu (*startup*)
- Tritt der Fehler wiederholt auf, dann verständigen Sie den Customer Help Desk von ADIC/GRAU Storage Systems.

9.1.27 Meldung 1054

Ein Prozess der verwendeten AMU-Software endete infolge eines Abbruch-Befehls. Der entsprechende Prozess wurde bewußt beendet.

Host Fehlernummer ABBA/1 Format

keine

AMU Log Meldung

The module %1 ended abnormally because of a kill process command

%1 Prozess (z.B. Modul KRN.Exe), der abgebrochen wurde

Verursacher

Ein Benutzer, der z.B. im Kernel-Fenster die Tastenkombination <CTRL>+<C> gedrückt hat

Mögliche Ursachen

keine

Recovery Maßnahmen

- Beenden Sie die AMU-Software ordnungsgemäß (**Shutdown AML..**)
- Starten Sie die AMU neu (`startup`)

9.1.28 Meldung 1055

Ein Prozess der verwendeten AMU-Software endete infolge eines Hardware-Fehlers.

Host Fehlernummer ABBA/1 Format

keine

AMU Log Meldung

The module %1 ended abnormally because of a hardware error abort.

%1 Prozess (z.B. Modul HOC.Exe), der den Fehler verursachte

Verursacher

Verwendete Hardware

Mögliche Ursachen

Hardware Fehler des AMU Rechners wie z.B.

- Speicherfehler
- Festplattenfehler

Recovery Maßnahmen

- Führen Sie einen Systemtest der verwendeten Hardware durch
- Reagieren Sie entsprechend den erhaltenen Meldungen

9.1.29 Meldung 1058

Das Datenbank-System der AMU konnte nicht beendet werden

Host Fehlernummer ABBA/1 Format

keine

AMU Log Meldung

The module %1 did not stop correctly due to an error

%1 Prozess (z.B. Modul HOC.Exe), der den Fehler verursachte

Verursacher

Datenbank-System der AMU

Mögliche Ursachen

- vorausgegangener SQL-Fehler

Recovery Maßnahmen

- Überprüfen Sie das AMU-Log auf SQL-Fehlermeldungen
- Korrigieren Sie des SQL-Fehler (☞ DB/2-Handbuch)

9.1.30 Meldung 1059

Eine Meldung des von der AMU verwendeten Datenbank-Systems DB/2 wird ausgegeben

Host Fehlernummer ABBA/1 Format

N004 Gravierender Fehler im Archiv-Spiegel

AMU Log Meldung

%1

%1 Nachricht des Datenbank-Systems mit Fehlercode SQLxxxx

Verursacher

Datenbank-System DB/2

Mögliche Ursachen

SQL-Fehler (☞ DB/2-Handbuch)

Recovery Maßnahmen

- Sichern Sie die Datenbank auf Disketten
- Beheben Sie den Datenbank-Fehler (☞ DB/2-Handbuch)
- Stellen Sie die Datenbank mit der Sicherung wieder her

9.1.31 Meldung 1062

Die AMU-Datenbank konnte aufgrund eines Fehlers nicht erzeugt werden.

Host Fehlernummer ABBA/1 Format

N004 Gravierender Fehler im Archiv-Spiegel

AMU Log Meldung

The database %1 wasn't created, there is an OS/2 database engine error.

%1 Name der AMU-Datenbank

Verursacher

AMU-Datenbank-System

Mögliche Ursachen

SQL-Fehler (☞ DB/2-Handbuch)

Recovery Maßnahmen

- Überprüfen Sie das AMU-Log auf SQL-Fehlermeldungen
- Beheben Sie den Datenbank-Fehler (☞ DB/2-Handbuch)

9.1.32 Meldung 1065

Eine Tabelle der AMU-Datenbank konnte nicht angelegt werden

Host Fehlernummer ABBA/1 Format

N004 Gravierender Fehler im Archiv-Spiegel

AMU Log Meldung

The table %1 wasn't created, there is an OS/2 database engine error

%1 Name der Tabelle, die nicht angelegt werden konnte

Verursacher

AMU-Datenbank System

Mögliche Ursachen

SQL-Fehler (☞ DB/2-Handbuch)

Recovery Maßnahmen

- Überprüfen Sie das AMU-Log auf SQL-Fehlermeldungen
- Beheben Sie den Datenbank-Fehler (☞ DB/2-Handbuch)

9.1.33 Meldung 1068

Ein Modul zum Zugriff auf die AMU-Datenbank konnte nicht mit der Datenbank verbunden werden

Host Meldung ABBA/1 Format

N004 Gravierender Fehler im Archiv-Spiegel

AMU Log Meldung

The module %1 wasn't bound successfully

%1 Name des Moduls, das nicht mit der AMU verbunden werden konnte

Verursacher

AMU-Datenbank-System

Mögliche Ursachen

SQL-Fehler (☞ DB/2-Handbuch)

Recovery Maßnahmen

- Überprüfen Sie das AMU-Log auf SQL-Fehlermeldungen
- Beheben Sie den Datenbank-Fehler (☞ DB/2-Handbuch)

9.1.34 Fehlernummer 1081

Die Umgebungsvariable AMUPATH ist nicht bzw. nicht auf das Verzeichnis gesetzt, in dem sich die Datei AMUCONF.INI (bis zu Version 2.1 AMUINI.INI)

Host Meldung ABBA/1 Format

N005 Roboter nicht bereit

AMU Log Meldung

The AMUPATH environment variable isn't set correctly, can't find AMUINI.INI

Verursacher

AMU-System-Software

Mögliche Ursachen

- Die Umgebungsvariable ist nicht gesetzt
- Die Umgebungsvariable ist falsch gesetzt

Recovery Maßnahmen

Überprüfen Sie ob

- die Umgebungsvariable gesetzt ist
- in dem Verzeichnis, auf das durch die Umgebungsvariable verwiesen wird, eine gültige Konfigurationsdatei AMUCONF.INI (bis Version 2.1 AMUINI.INI) befindet.

9.1.35 Meldung 1082

Ein Medium soll mit dem **Move**-Befehl auf eine bestimmte Koordinate bewegt werden, befindet sich aber momentan im Laufwerk

Host Fehlernummer ABBA/1 Format

N302 Volser nicht im Archiv

AMU Log Meldung

The requested position %1 does not contain a medium (Archive catalogue)

%1 Position, auf der sich das Medium befinden sollte

Verursacher

- AMU Datenbank-System
- Auslöser des **Move**-Befehls

Mögliche Ursachen

- Ein Medium ist im Laufwerk, soll aber auf einer anderen Position im Archiv abgestellt werden
- Ein Medium ist in der Datenbank als **Mounted** gekennzeichnet, obwohl es sich nicht im Laufwerk befindet
- Eine Volser ist mehrfach in dem AMU-Datenbank-System eingetragen

Recovery Maßnahmen

- Warten Sie, bis ein **Keep**-Befehl auf das Medium durchgeführt wird, und wiederholen Sie anschließend den **Move**-Befehl
- Überprüfen Sie den Stellplatz mit dem Befehl **Inventory**
- Ist das Medium auf dem Stellplatz korrigieren Sie die Fehler der Attribute im AMU-Datenbank-System
- Stellplatz im Archiv (von **Mounted** auf **Occupied**)
- Laufwerk (von **Occupied** auf **Empty**)



ACHTUNG!

Es kann zu Differenzen mit dem Archivkatalog des Host-Rechners kommen. Führen Sie die Änderungen auf dem Host aus (☞ Dokumentation der Host-Software).

9.1.36 Meldung 1083

Mount-Befehl auf ein belegtes Laufwerk

Host Fehlernummer ABBA/1 Format

N202 Einheit ist noch belegt (erkannt von der AMU)

AMU Log Meldung

The requested drive %1 is not empty (Archive catalogue)

%1 Laufwerk, das in der Datenbank als belegt gekennzeichnet ist

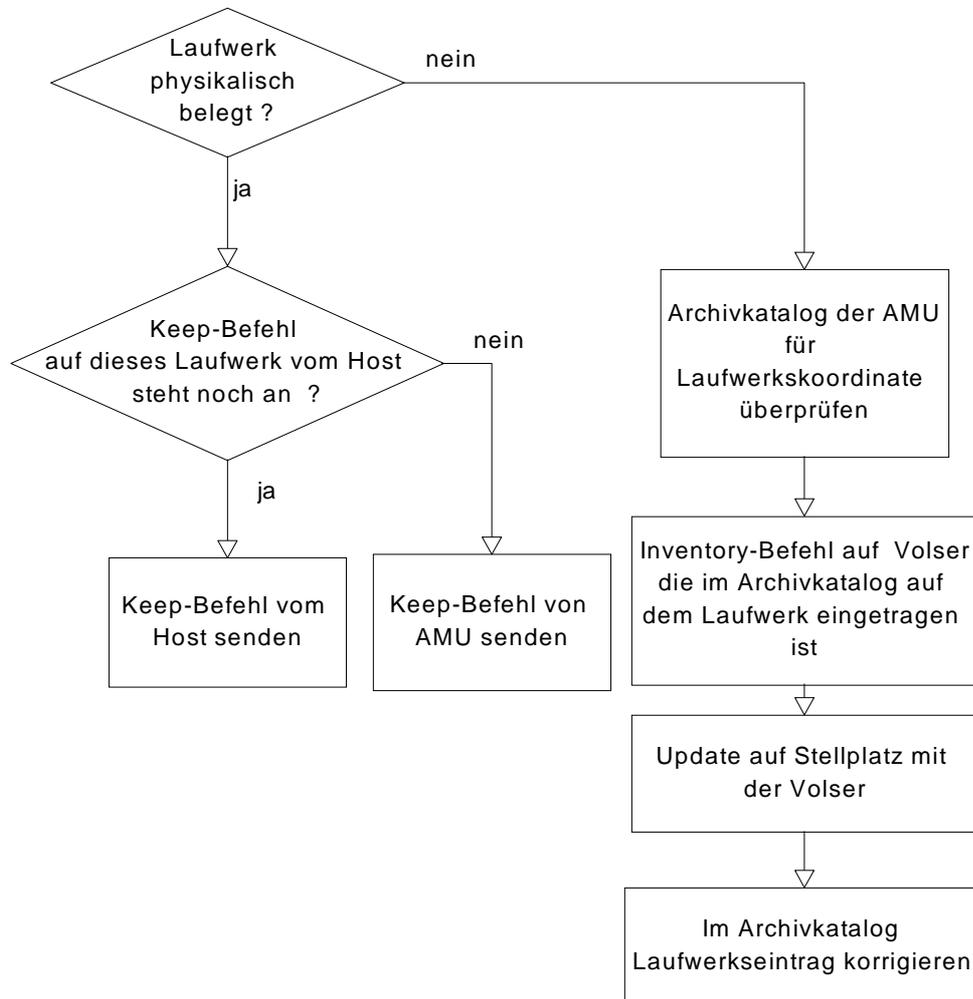
Verursacher

- AMU Datenbank-System
- Auslöser des **Mount**-Befehls

Mögliche Ursachen

- Datenbank stimmt nicht mit dem physikalischen Archiv überein
- Eine Datenbank auf einem Host-System (z.B. HACCP/MVS) stimmt nicht mit der Datenbank der AMU überein
- Mehrere Host-Systeme verwenden dasselbe Laufwerk, wobei keines der angeschlossenen Host-Systeme über den Laufwerkstatus des anderen Bescheid weiß
- Ein **Keep**-Befehl auf dieses Laufwerk wurde quittiert aber nicht ausgeführt

Recovery Maßnahmen

**ACHTUNG!**

Es kann zu Differenzen mit dem Archivkatalog des Host-Rechners kommen. Führen Sie nach Änderungen des Archivkatalogs oder eines AMU-Befehls einen Upload zum Host-Archivkatalog aus (👉 Dokumentation der Host-Software).

9.1.37 Meldung 1084

Die AMU-Software erhielt ein Befehl von einem unbekanntem Partner (Requester)

Host Fehlernummer ABBA/1 Format

N001 Syntax Fehler

AMU Log Meldung

The specified requester is not known to AMU

Verursacher

- AMU-Software
- Host-Software

Mögliche Ursachen

- Konfiguration der AMU-Software stimmt nicht mit den konfigurierten Werten der Host-Software überein

Recovery Maßnahmen

Überprüfen Sie die Konfiguration der AMU- bzw. der Host-Software, ob der entsprechende Requester auf beiden Seiten gleich konfiguriert ist



Information

Bei Robar bis Version 2.4 kann der Requestername nicht konfiguriert werden. Achten Sie darauf, daß in der AMU-Konfiguration der Requestername (Host-Name) H01 für Robar vergeben wird.

9.1.38 Meldung 1085

Auf der AMU ist kein Roboter konfiguriert. Diese Meldung kommt bei Befehlen, die eine Roboteraktion auslösen wie z.B. **Mount**, **Keep**, ...

Host Fehlernummer ABBA/1 Format

N005 Roboter nicht bereit

AMU Log Meldung

There is no robot in configuration at all.

Verursacher

AMU-Software

Mögliche Ursachen

Kein Roboter ist konfiguriert (AMU graphische Konfiguration)

Recovery Maßnahmen

Überprüfen Sie die Konfiguration der Roboter in der grafischen Konfiguration

9.1.39 Meldung 1086

Es ist momentan kein Roboter aktiv

Host Fehlernummer ABBA/1 Format

N005 Roboter nicht bereit

AMU Log Meldung

There is no robot available at this moment.

Verursacher

AMU-Software

Mögliche Ursachen

- Der/die Roboter sind ausgeschaltet
- Ein ROSA-Befehl wurde abgesetzt, der/die Roboter wurden inaktiv gesetzt

Recovery Maßnahmen

- Überprüfen Sie ob der/die Roboter eingeschaltet sind und schalten Sie diese ein
- Aktivieren Sie die Roboter neu, z.B.
 - ROSA-Befehl (Host-Software, ABBA/1-Befehls-Format)
 - STAT-Befehl (Host-Software, AML/2-Befehls-Format)
 - STAT-Befehl (AMU)
 - Reset der Roboter-Steuerung (asynchrones STAT-Telegramm an AMU und Host)

9.1.40 Meldung 1091

Die AMU-Datenbank stimmt nicht mit dem überein, was der Roboter meldet

Host Fehlernummer ABBA/1 Format

N205 Einheit ist leer (erkannt vom Roboter)

AMU Log Meldung

The requested position does not contain a medium (checked by robot).

Verursacher

Roboter-Software

Mögliche Ursachen

- Die AMU-Datenbank stimmt nicht mit dem tatsächlichen Archiv überein
 - Manueller Eingriff in das Archiv, ohne die AMU-Datenbank zu aktualisieren
 - Bedienerfehler (z.B. Update-Befehl mit falschem Status)
 - Unerwartetes Ende der AMU-Software durch Stromausfall, Hardware- oder Softwarefehler
- Fehlverhalten des Roboters wie
 - falsche Informationen beim Barcode lesen
 - falsche Informationen beim Erkennen ob ein Fach belegt ist.

Recovery Maßnahmen

- Überprüfen Sie die Hardware des Roboters (Barcode-Lesen, Medien-Erkennung)
- Führen Sie eine Inventur mit automatischem Update auf die entsprechende Position durch (Datenbank aktualisieren).



ACHTUNG!

Es kann zu Differenzen mit dem Archivkatalog des Host-Rechners kommen. Führen Sie nach Änderungen des Archivkatalogs oder eines AMU-Befehls einen Upload zum Host-Archivkatalog aus (👉 Dokumentation der Host-Software).

9.1.41 Meldung 1092

Ein Roboter stellte bei einem Mount auf ein Laufwerk fest, daß dieses belegt ist.

Host Fehlernummer ABBA/1 Format

N204 Einheit ist belegt (erkannt vom Roboter)

AMU Log Meldung

The requested drive %1 is not empty (checked by robot).

%1 Namen des entsprechenden Laufwerkes

Verursacher

Roboter-Software

Mögliche Ursachen

- Die AMU-Datenbank stimmt nicht mit dem tatsächlichen Archiv überein
 - Manueller Eingriff in das Archiv, ohne die AMU-Datenbank zu aktualisieren
 - Bedienerfehler (z.B. Update-Befehl mit falschem Status)
 - Unerwartes Ende der AMU-Software durch Stromausfall, Hardware- oder Softwarefehler
- Fehlverhalten des Roboters wie
 - falsche Informationen beim Barcode lesen
 - falsche Informationen beim Erkennen ob ein Fach belegt ist.

Recovery Maßnahmen

- Überprüfen Sie die Hardware des Roboters (Barcode-Lesen, Medien-Erkennung)
- Führen Sie eine Inventur mit automatischem Update auf die entsprechende Position durch (Datenbank aktualisieren).



ACHTUNG!

Es kann zu Differenzen mit dem Archivkatalog des Host-Rechners kommen. Führen Sie nach Änderungen des Archivkatalogs oder eines AMU-Befehls einen Upload zum Host-Archivkatalog aus (👉 Dokumentation der Host-Software).

9.1.42 Meldung 1094

Keep-Befehl auf ein Laufwerk, daß in in der AMU-Datenbank bereits leer ist

Host Fehlernummer ABBA/1 Format

N203 Einheit ist leer (erkannt von der AMU)

AMU Log Meldung

The requested drive %1 is empty (Archiv catalgue).

%1 Nicht belegtes Laufwerk

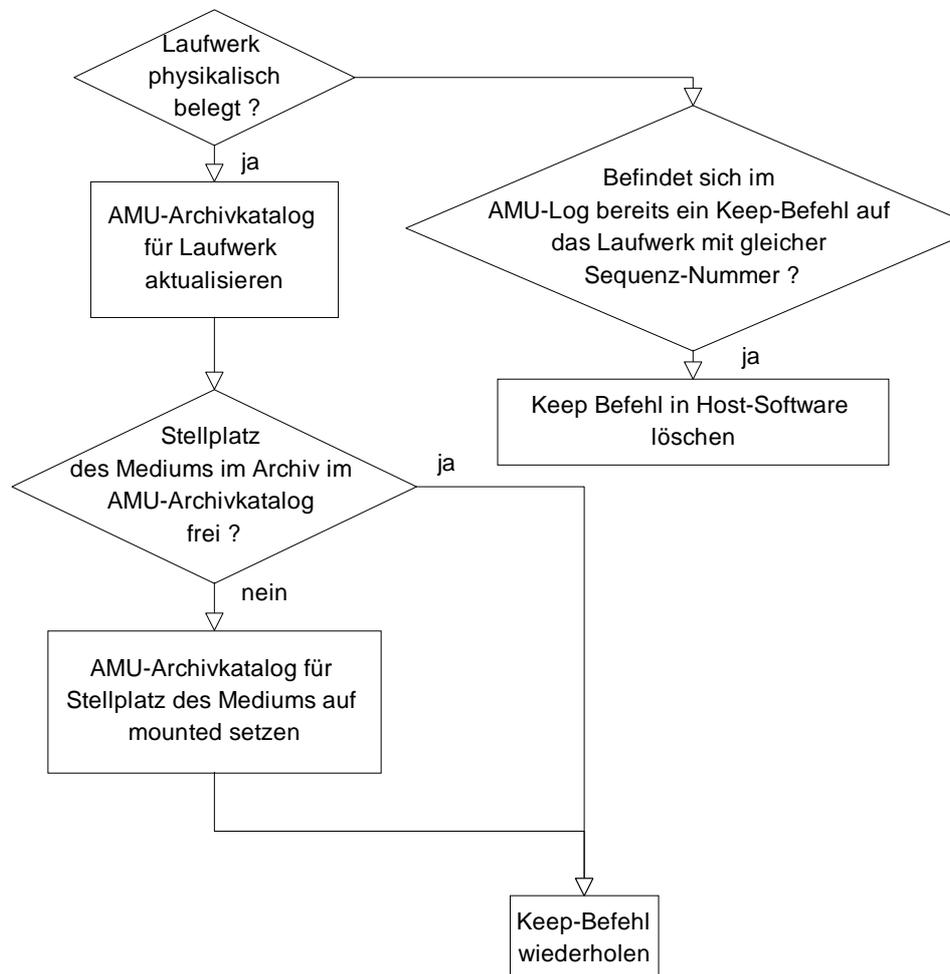
Verursacher

AMU-Software

Mögliche Ursachen

- Die AMU-Datenbank stimmt nicht mit dem tatsächlichen Archiv nicht überein.
 - Bedienerfehler (z.B. Update-Befehl mit falschem Status)
- Ein Wiederholung eines Keep-Befehls von einem Host (z.B. Quittung des Keep-Befehls ist nicht von der Host-Software empfangen worden)
- Keep-Befehl ohne vorherigen Mount-Befehl ausgeführt
- Keep-Befehl von AMU ausgeführt

Recovery Maßnahmen



ACHTUNG!

Es kann zu Differenzen mit dem Archivkatalog des Host-Rechners kommen. Führen Sie nach Änderungen des Archivkatalogs oder eines AMU-Befehls einen Upload zum Host-Archivkatalog aus (☞ Dokumentation der Host-Software).

9.1.43 Meldung 1095

Bei einem Keep-Befehl ist die Koordinate im Archiv (Speicherturm, Linearregal oder E/A-Einheit) im Archivkatalog mit belegt gekennzeichnet.

Host Fehlernummer ABBA/1 Format

N403 Position ist belegt

AMU Log Meldung

The requested position %1 is not empty (Archive catalogue).

%1 Name der entsprechenden Koordinate

Verursacher

AMU-Software

Mögliche Ursachen

- Die AMU-Datenbank stimmt nicht mit dem tatsächlichen Archiv nicht überein.
 - Bedienerfehler (z.B. Update-Befehl mit falschem Status)
 - Medium doppelt in dem AMU-Archivkatalog eingetragen
- Medium auf die Home-Koordinate des Mediums im Laufwerk wurde eingelagert

Recovery Maßnahmen

- Führen Sie eine Inventur mit automatischem Update auf die entsprechende Position durch (Datenbank aktualisieren).



ACHTUNG!

Es kann zu Differenzen mit dem Archivkatalog des Host-Rechners kommen. Führen Sie nach Änderungen des Archivkatalogs oder eines AMU-Befehls einen Upload zum Host-Archivkatalog aus (☞ Dokumentation der Host-Software).

9.1.44 Meldung 1102

Eine Koordinate für eine Komponente (z.B. Laufwerk, Speicherturm oder Linearregal) kann nicht in der Teachpunkt-Datei (KrnRefPt.R**) gefunden werden

Host Fehlernummer ABBA/1 Format

N011 Koordinaten Angabe für falschen Roboter

AMU Log Meldung

Coordinate for %1 %2 not found in file %3.

- %1 Komponente der gesuchten Koordinate (z.B. Tower 1)
- %2 Segment der gesuchten Koordinate (z.B. Segment 1)
- %3 Name der Datei, die nicht geöffnet werden kann

Verursacher

AMU-Software

- Modul KrnPhys.Dll

Mögliche Ursachen

- Die entsprechende Koordinate ist nicht geteacht
- Teachpunkt-Datei wurde gelöscht

Recovery Maßnahmen

- Teachen Sie die entsprechende Koordinate neu
- Kopieren Sie die Sicherungskopie der Teachpunkt-Datei in das AMU-Verzeichnis

9.1.45 Meldung 1105

Das Modul KrnPhys.Dll erhielt eine Nachricht, die syntaktisch falsch ist.

Host Fehlernummer ABBA/1 Format

N001 Syntax Fehler

AMU Log Meldung

%1 %2 %3

%1 beliebiger Text

%2 beliebiger Text

%3 beliebiger Text

Verursacher

AMU-Software (Modul KrnPhys.Dll)

Mögliche Ursachen

Sie können anhand des ausgegeben Fehlerstextes auf die Ursachen schließen

Recovery Maßnahmen

- Beheben Sie den Fehler anhand des ausgegeben Fehlerstextes
- Tritt der Fehler wiederholt auf, dann verständigen Sie den Customer Help Desk von ADIC/GRAU Storage Systems.

9.1.46 Meldung 1111

Das Modul KrnPhys.Dll erhielt einen unbekanntem Befehl vom AMU Kernel (KRN/L).

Host Fehlernummer ABBA/1 Format

N001 Syntax Fehler

AMU Log Meldung

The given AMU-command %1 is invalid

%1 nicht identifizierbare Befehl

Verursacher

AMU-Software

Mögliche Ursachen

Interner Schnittstellen-Fehler

Recovery Maßnahmen

- Beenden Sie die AMU-Software ordnungsgemäß (**Shutdown AML..**), wenn noch möglich
- Starten Sie die AMU neu (*startup*)
- Tritt der Fehler wiederholt auf, dann verständigen Sie den Customer Help Desk von ADIC/GRAU Storage Systems.

9.1.47 Meldung 1122

Unerlaubter Befehl wurde von der AMU empfangen (Befehl mit gleicher Sequenznummer befindet sich noch in AMU-Warteschlange)

Host Fehlernummer ABBA/1 Format

N007 Nicht ausführbares Kommando

AMU Log Meldung

A sequence number has been used twice. Therefore the second command cannot be processed.

Verursacher

Absender der entsprechenden Nachricht

Mögliche Ursachen

Angeschlossener Host verwendete für verschiedene Befehle die gleiche Sequenznummer

Recovery Maßnahmen

- Stellen Sie sicher, daß die verwendete Host-Software eindeutige Sequenznummern verwendet.

9.1.48 Meldung 1123

Anzahl der Befehle für AMU-Befehls-Warteschlange ist überschritten. Es werden keine neuen Befehls mehr akzeptiert.

Host Fehlernummer ABBA/1 Format

N007 Nicht ausführbares Kommando

AMU Log Meldung

The host(s) sent more commands than executable at one time.

Verursacher

Der/die angeschlossenen Host(s)

Mögliche Ursachen

Es wurden zuviele Befehle zur AMU gesandt

Recovery Maßnahmen

- Stellen Sie sicher, daß die verwendete Host-Software nicht zuviele Befehls an die AMU senden.
 - Maximal zwei Befehls von einem Host werden in die Befehlswarteschlange der AMU aufgenommen (neue Befehle können erst nach Quittierung eines Befehls gesendet werden)
 - Maximal 240 Befehle können von der AMU bearbeitet werden (Summe der zur AMU gesendeten Befehls aller angeschlossenen Hosts und der AMU-Bedienoberfläche).

9.1.49 Meldung 1131

Befehl kann nicht im Simulationsmodus ausgeführt werden.

Host Fehlernummer ABBA/1 Format

N007 Nicht ausführbares Kommando

AMU Log Meldung

Command %1 cannot be executed in simulation or configuration mode.

%1 Befehl der nicht ausgeführt werden konnte

Verursacher

AMU-Software

Mögliche Ursachen

AMU befindet sich im Simulationsmodus durch

- den Host-Befehl (MAN) oder
- durch den Befehl **Simulation only** im Menü **Options** auf der Bedienoberfläche

Recovery Maßnahmen

Setzen sie die AMU wieder in den Normalmodus zurück

- Host-Befehl AUTO (☞ Dokumentation der Host-Software) oder
- durch den Befehl **Simulation only** im Menü **Options** auf der Bedienoberfläche



ACHTUNG!

Es kann zu Differenzen zwischen Archivkatalog und Archiv kommen kommen. Verwenden Sie den Simulationsmode nur zum Testen der Software ohne reales Archiv.

Hinweis

Ab AMU-Version 2.3 werden alle Befehls ausgeführt.

9.1.50 Meldung 1136

Move-Befehl auf einen im AMU-Archivkatalog belegten Stellplatz ausgeführt

Host Fehlernummer ABBA/1 Format

N403 Position ist belegt

AMU Log Meldung

The requested target device %1 is not empty (Archive catalogue).

%1 belegte Zielkoordinate

Verursacher

AMU-Software

Mögliche Ursachen

- Die AMU-Datenbank stimmt nicht mit dem tatsächlichen Archiv nicht überein.
 - Bedienerfehler (z.B. Update-Befehl mit falschem Status)
 - Medium doppelt in dem AMU-Archivkatalog eingetragen
- Medium auf die Home-Koordinate des Mediums im Laufwerk wurde eingelagert

Recovery Maßnahmen

- Führen Sie eine Inventur mit automatischem Update auf die entsprechende Position durch (Datenbank aktualisieren).



ACHTUNG!

Es kann zu Differenzen mit dem Archivkatalog des Host-Rechners kommen. Führen Sie nach Änderungen des Archivkatalogs oder eines AMU-Befehls einen Upload zum Host-Archivkatalog aus (☞ Dokumentation der Host-Software).

9.1.51 Meldung 1137

Move-Befehl von einem im AMU-Archivkatalog freiem Stellplatz ausgeführt.

Host Fehlernummer ABBA/1 Format

N402 Kein Medium auf angegebener Koordinate

AMU Log Meldung

The requested source device %1 is empty (Archive catalogue).

%1 als frei gekennzeichnete Startkoordinate

Verursacher

AMU-Software

Mögliche Ursachen

- Die AMU-Datenbank stimmt nicht mit dem tatsächlichen Archiv nicht überein.
 - Bedienerfehler (z.B. Update-Befehl mit falschem Status)
 - Medium doppelt in dem AMU-Archivkatalog eingetragen
- Medium auf die Home-Koordinate des Mediums im Laufwerk wurde eingelagert

Recovery Maßnahmen

- Führen Sie eine Inventur mit automatischem Update auf die entsprechende Position durch (Datenbank aktualisieren).



ACHTUNG!

Es kann zu Differenzen mit dem Archivkatalog des Host-Rechners kommen. Führen Sie nach Änderungen des Archivkatalogs oder eines AMU-Befehls einen Upload zum Host-Archivkatalog aus (👉 Dokumentation der Host-Software).

9.1.52 Meldung 1138

Angeforderter Roboter ist nicht bereit

Host Fehlernummer ABBA/1 Format

N005 Roboter nicht bereit

AMU Log Meldung

The desired robot is not available.

Verursacher

AMU-Software

Mögliche Ursachen

Der entsprechende Roboter ist inaktiv:

- Roboter wurde durch einen ROSO-Befehl gestoppt
- AMU hat keine Kommunikation zum entsprechenden Roboter (☞ "Meldung 1043" ab Seite 9-21)
- Steuerung ist ausgeschaltet
- Roboter ist defekt
- Sicherung in Roboterschaltschrank ist defekt (F11)

Recovery Maßnahmen

- Starten Sie den Roboter durch geeignete Befehle von einem angeschlossenen Host (ROSA, STAT)
- Bei positiver Quittung ist der Roboter wieder bereit.
- Bei negativer Quittung suchen Sie im anhand der Meldung die Ursache (☞ AMU-Log)
 - Kommunikationsfehler zur Robotersteuerung
 - Roboter-Fehler (☞ "Meldungen" ab Seite 5-1)

9.1.53 Meldung 1139

Befehl auf nicht konfigurierten Roboter

Host Fehlernummer ABBA/1 Format

N007 Nicht ausführbares Kommando

AMU Log Meldung

The desired robot is not known to AMU.

Verursacher

AMU-Software

Absender des Befehls

Mögliche Ursachen

- Syntaxfehler im Befehl
- Konfigurationsfehler in der Host-Software
- Konfigurationsfehler in der AMU (grafische Konfiguration)

Recovery Maßnahmen

- Überprüfen Sie im Befehl die Roboternummer
- Überprüfen Sie die grafische Konfiguration der AMU (Anzahl der Roboter)
- Überprüfen Sie die Konfiguration der verwendeten Host-Software (☞ Dokumentation der Host-Software)

9.1.54 Meldung 1140

Eine Koordinate ist in Verbindung mit dem verwendeten Befehl falsch

Host Fehlernummer ABBA/1 Format

N011 Koordinaten Angabe für falschen Roboter

AMU Log Meldung

The desired coordinate %1 is wrong.

%1 falsche Koordinate

Verursacher

AMU-Software

Mögliche Ursachen

Bei einem Inventur-Befehl über einen bestimmten Bereich ist die Startkoordinate größer als die Endkoordinate

Recovery Maßnahmen

- Überprüfen Sie die Koordinaten im Befehl (Startkoordinate muß kleiner als Endkoordinate sein)
- Wiederholen sie den Befehl

9.1.55 Meldung 1141

Datenbank konnte nicht aktualisiert werden

Host Fehlernummer ABBA/1 Format

keine

AMU Log Meldung

The update of %1 was not successful.

%1 Koordinate der Datenbank, die nicht geändert werden konnte

Verursacher

AMU-Software

Mögliche Ursachen

- Die zu ändernde Koordinate ist in der Datenbank nicht vorhanden
- Die Datenbank ist nicht vorhanden
- Die Datenbank ist zerstört

Recovery Maßnahmen

Prüfen Sie ob

- die verlangte Koordinate in der Datenbank vorhanden ist
- die Datenbank vorhanden ist (evtl. Befehl Create Archive ausführen)
- die Datenbank beschädigt ist (evtl. Datenbank wiederherstellen)

9.1.56 Meldung 1147

Eine Nachricht von einem Speicherturm, Roboter, E/A-Einheit oder ADS hat die falsche Datenlänge

Host Fehlernummer ABBA/1 Format

N001 Syntax Fehler

AMU Log Meldung

Stringlength %1 of Controller %2 is incorrect.

%1 tatsächlich empfangene Datenlänge

%2 Name des Senders der Nachricht

Verursacher

- AMU-Software
- Absender der fehlerhaften Nachricht

Mögliche Ursachen

- Der angeschlossene Partner entspricht nicht dem in der AMU-Software konfigurierten Partner.
- Die verwendete Steuerungs-Software verwendet ein anderes Telegrammformat (falsche Software-Version)
- Datenübertragungs-Fehler, der keine Protokollverletzung verursachte

Recovery Maßnahmen

Prüfen Sie, ob:

- der angeschlossene Partner auch der tatsächlich konfigurierte Partner ist
- die verwendete Software-Version der Steuerung zu der AMU-Software paßt

9.1.57 Meldung 1146

Eine interne Nachricht von AMU/L zu AMU/P hat die falsche Stringlänge

Host Fehlernummer ABBA/1 Format

N001 Syntax Fehler

AMU Log Meldung

Stringlength %1 of AMUL-string is incorrect.

%1 tatsächliche Datenlänge

Verursacher

AMU-Software

Mögliche Ursachen

interner Schnittstellenfehler zwischen AMU/L und AMU/P

Recovery Maßnahmen

- Starten Sie die AMU neu
- Tritt der Fehler wiederholt auf, dann verständigen Sie den Customer Help Desk von ADIC/GRAU Storage Systems

9.1.58 Meldung 1148

Eine Nachricht konnte intern nicht verschickt werden, d.h. eine Interprozess-Kommunikation hat nicht funktioniert.

Host Fehlernummer ABBA/1 Format

N005 Roboter nicht bereit

AMU Log Meldung

AMU can't send string to partner %1.

%1 Name des konfigurierten Partners

Verursacher

AMU-Software

Mögliche Ursachen

- Partner zur Kommunikation ist noch nicht bereit
- Empfangs-Warteschlange zur Kommunikation ist noch nicht erzeugt worden.
- Daten sollen an einen Partner (z. B. H01) über ein HOC-Modul versandt werden sollen, und dieser ist nicht aktiv

Recovery Maßnahmen

Überprüfen Sie, ob

- das entsprechende HOC-Modul gestartet ist
- das von einem HOC-Modul benötigte Kommunikations-Programm (z.B. CM/2, TCP/IP) gestartet ist.
- Schnittstelle vorhanden ist (nur bei serieller Kommunikation)
(☞ "Meldung 1043" ab Seite 9-21) bis („Meldung 1051“ auf Seite 32)

Hinweis

Die interne Kommunikation zwischen den einzelnen Modulen der AMU-Software arbeitet mit OS/2 Queue-Mechanismen.

Bei AMU-Versionen < 2.3 tritt dieser Fehler auch auf, wenn ein HOC-Modul nicht bereit ist.

9.1.59 Meldung 1152

Ein Koordinate kann nicht aktualisiert werden, da die Koordinate nicht dem angeforderten Koordinatentyp entspricht.

Host Fehlernummer ABBA/1 Format

N502 Nicht übereinstimmende E/A-Einheit Definition

AMU Log Meldung

This coordinate can not be updated because it's not the type of coordinate you expected it to be. CTYPE = %1.

%1 Koordinatentyp.

Verursacher

- AMU-Software
- Host-Software

Mögliche Ursachen

- Bedienerfehler (z.B. Update-Befehl mit falscher Koordinate)
- Unstimmigkeiten zwischen Host- und AMU-Konfiguration bezüglich der Definitionen zur E/A-Einheit
(z. B. Update auf eine Insert-Koordinate im Host, die aber in der AMU Konfiguration eine Eject-Koordinate ist)

Recovery Maßnahmen

Überprüfen Sie die Host- und AMU-Konfiguration auf Unstimmigkeiten bezüglich der Definitionen zur E/A-Einheit.

9.1.60 Meldung 1153

Alle Plätze der Problembox sind in der AMU-Datenbank als belegt gekennzeichnet

Host Fehlernummer ABBA/1 Format

N007 Nicht ausführbares Kommando.

AMU Log Meldung

All positions in problem box are occupied. The running procedure must be stopped because the problem box is required.

Verursacher

AMU-Software

Mögliche Ursachen

- Problembox ist voll
- Lichtschranke für Problembox defekt
(nur bei E/A-Einheit/A und E/A-Einheit/B)
- Problembox wurde bei ausgeschalteter Anlage geleert

Recovery Maßnahmen

Prüfen Sie ob

- die Problembox belegt ist (entnehmen Sie alle Medien)
- die Lichtschranke funktioniert
 - Bei der E/A-Einheit/A (Problembox P0, P1 und P6) wird durch das Drehen der Problembox die AMU-Datenbank aktualisiert
 - Bei der E/A-Einheit/A und E/A-Einheit/B (Problembox P1, P2, P3 und P4) wird mit dem Schließen der Status einer Lichtschranke abgefragt und die Datenbank aktualisiert
 - Bei der E/A-Einheit/C (Problembox P5) wird durch das Schließen der E/A-Einheit die Datenbank aktualisiert (ohne Abfrage des Statuses einer Lichtschranke)



Information

Entnehmen Sie die Medien der Problembox immer nur aus einer eingeschalteten Anlage. Es kommt sonst zu Unstimmigkeiten zwischen dem physikalischen Status der Problembox und dem Status in der AMU-Datenbank.

9.1.61 Meldung 1154

Eine laufende Einlagerung konnte aufgrund eines Fehlers nicht beendet werden.

Host Fehlernummer ABBA/1 Format

N007 Nicht ausführbares Kommando

AMU Log Meldung

The currently running insertion of media could not be finished because of an error in processing.

Verursacher

AMU-Software

Mögliche Ursachen

- AMU-Fehler 1153 Problembox voll
- Zu viele Auslagerungen in die Problembox wegen:
 - Barcode nicht lesbar
 - keine freien Plätze im Speicherturm
 - Medium konnte nicht auf Homekoordinate gestellt werden

Recovery Maßnahmen

- Prüfen Sie das Log auf vorausgegangene Fehler (z. B. Barcode-Lese-Fehler)
- Leeren Sie die Problembox
- Starten Sie die Einlagerung neu

9.1.62 Meldung 1157

Der Auslagerungs-Bereich ist in der Datenbank als belegt gekennzeichnet.
Move bzw. Auslagerung in diesen Bereich ist nicht möglich.

Host Fehlernummer ABBA/1 Format

N503 Auslagerungsfach ist voll

AMU Log Meldung

There is no free eject position in EIF-device.

Verursacher

AMU-Software

Mögliche Ursachen

- Der Auslagerungs-Bereich ist belegt
- Die Datenbank stimmt nicht mit dem tatsächlichen Status des Auslagerungs-Bereichs überein

Recovery Maßnahmen

- Überprüfen Sie, ob der Auslagerungs-Bereich belegt ist
- Entfernen Sie aus dem Bereich Sie alle Medien
(Eine Inventur mit Update der AMU-Datenbank auf diesen Bereich wird nach dem Schließen der E/A-Einheit automatisch ausgeführt)

9.1.63 Meldung 1159

Die angeforderte E/A-Einheit ist nicht definiert

Host Fehlernummer ABBA/1 Format

N011 Koordinaten Angabe für falschen Roboter

AMU Log Meldung

The desired EIF-device is not known to AMU.

Verursacher

AMU-Software

Absender der Nachricht, die zu diesem Fehler führte

Mögliche Ursachen

- Syntaxfehler im Befehl
- Konfigurationsfehler in der Host-Software
- Konfigurationsfehler in der AMU (grafische Konfiguration)

Recovery Maßnahmen

- Überprüfen Sie im Befehl die Koordinaten
- Überprüfen Sie die grafische Konfiguration der AMU (Definitionen der E/A-Einheiten)
- Überprüfen Sie die Konfiguration der verwendeten Host-Software (☞ Dokumentation der Host-Software)

9.1.64 Meldung 1162

Ein angefordertes Medium ist nicht verfügbar

Host Fehlernummer ABBA/1 Format

N302 Volser nicht im Archiv

AMU Log Meldung

The requested medium %1 is not in a storage position.

%1 die Volser des angeforderten Mediums

Verursacher

AMU-Software

Mögliche Ursachen

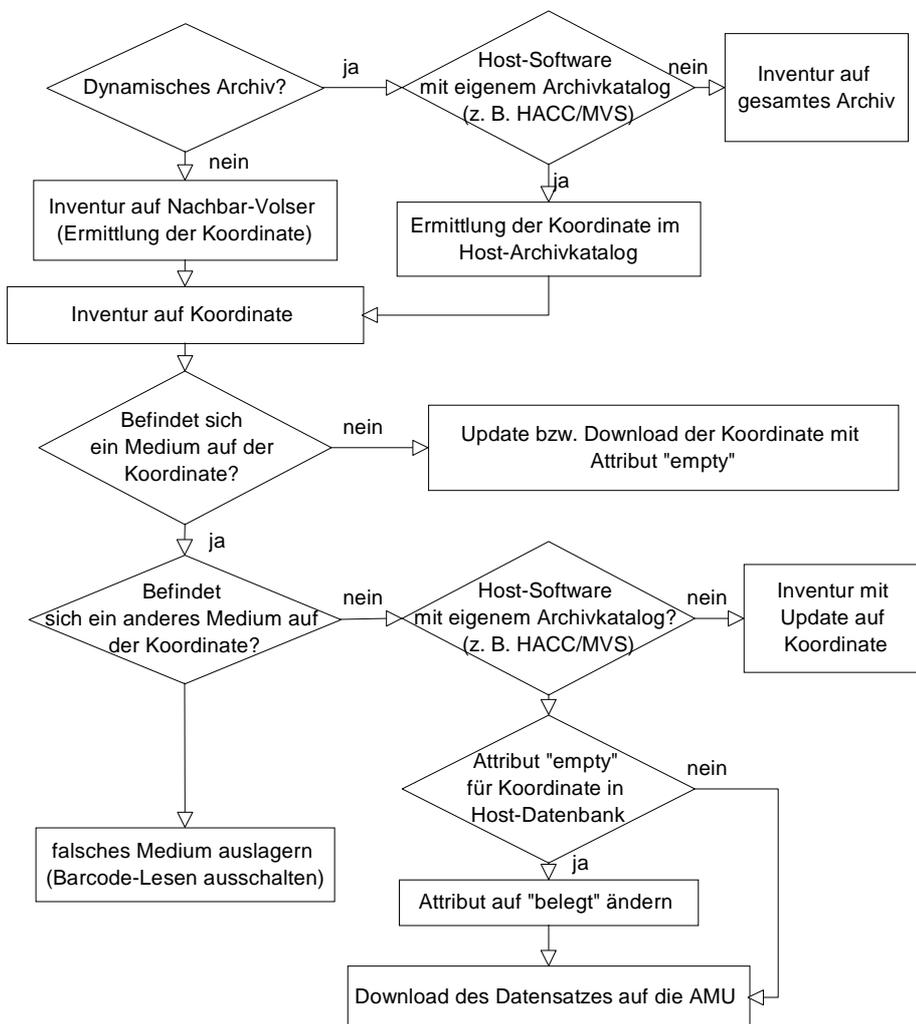
Volser besitzt keine Home-Koordinate:

- Volser ist in der AMU-Datenbank nicht vorhanden
- Volser ist im Archiv nicht vorhanden

Recovery Maßnahmen

Stellen Sie fest, wodurch der Befehl ausgelöst wurde:

- Manuell durch einen Operator-Befehl
- automatisch durch Programme
- Befehl auf der AMU-Bedienoberfläche oder vom Host



ACHTUNG!

Es kann zu Differenzen mit dem Archivkatalog des Host-Rechners kommen. Führen Sie nach Änderungen des Archivkatalogs oder eines AMU-Befehls einen Upload zum Host-Archivkatalog aus (👉 Dokumentation der Host-Software).

9.1.65 Meldung 1163

Eine Roboteraktion (z. B. **Mount**) wird wegen eines Fehlers abgebrochen. Das Medium wurde automatisch an die Homeposition zurückgebracht.

Host Fehlernummer ABBA/1 Format

N016 Roboter Fehler (EXCP-AUS 5001)

AMU Log Meldung

AMUP moved medium back to the source position.

Verursacher

Roboter-Software bzw. Roboter-/Speicherturm-Hardware

Mögliche Ursachen

- Crash beim **Mount** des Mediums in einem Laufwerk
- Crash am Speicherturm beim Einlagern eines Mediums
- Crash beim **Move** von einer Position zu einer andern

Ursachen für den Crash können sein:

- Medium wurde beim **Get** nicht richtig gegriffen:
 - Laufwerksdefekt (Medium wird nicht mehr genügend weit ausgeworfen)
 - Greiferdefekt
 - Handling für **Get** nicht korrekt eingerichtet
 - falsche Teachpunkt-Datei oder falsche Referenzpunkt-Istwerte (P207)
- Anderes Medium steht bereits auf dem Stellplatz
- E/A-Einheit ist voll
- Handling nicht richtig eingestellt
- Greifer defekt

Recovery Maßnahmen

Überprüfen Sie

- Stellplatz (bereits belegt?)
- Handling für **PUT** und **GET**
- die Teachpunkte (Nachteachen mit Trace KRN 8)
- Greifer mit Greifer-Testprogramm (evtl. Greifertausch)

9.1.66 Meldung 1164

Eine Roboteraktion (z. B. **Keep**) wird wegen eines Fehlers abgebrochen. Das Medium wurde automatisch in die Problembox gebracht.

Host Fehlernummer ABBA/1 Format

N101 Roboter Crash beim Medium Entnehmen/Einlegen

AMU Log Meldung

AMUP tells AMUL to move a medium to the problembox.

Verursacher

Roboter-Software bzw. Roboter-/Speicherturm-Hardware

Mögliche Ursachen

- Crash beim **Keep** des Mediums aus einem Laufwerk
- Crash beim **Move** zur **Source Coordinate** nach dem 1. Crash

Ursachen für den Crash können sein:

- Medium wurde beim **Get** nicht richtig gegriffen:
 - Laufwerksdefekt (Medium wird nicht mehr genügend weit ausgeworfen)
 - Greiferdefekt
 - Handling für **Get** nicht korrekt eingerichtet
 - falsche Teachpunkt-Datei oder falsche Referenzpunkt-Istwerte (P207)
- Anderes Medium steht bereits auf dem Stellplatz
- E/A-Einheit ist voll
- Handling nicht richtig eingestellt
- Greifer defekt

Recovery Maßnahmen

- Überprüfen Sie
 - Stellplatz (bereits belegt?)
 - Handling für **PUT** und **GET**
 - die Teachpunkte (Nachteachen mit Trace KRN 8)
 - Greifer mit Greifer-Testprogramm (evtl. Greifertausch)
- Lagern Sie das Medium über die E/A-Einheit wieder ein

9.1.67 Meldung 1165

Die beim Teachen vom Roboter zurückgelieferten Koordinaten sind nicht gültig

Host Fehlernummer ABBA/1 Format

N016 Roboter Fehler (EXCP-AUS 5001)

AMU Log Meldung

Coordinate check failed during teaching.

Verursacher

Roboter-Software

Mögliche Ursachen

- Die Soll-Koordinaten und Ist-Koordinaten differieren um mehr als 5 cm:
 - Kommunikations-Fehler zwischen AMU und Roboter-Steuerung
 - Mechanische Veränderungen während des Teachens
 - Fehler in Robotersoftware

Die neuen Koordinaten werden nicht gespeichert.

Recovery Maßnahmen

- Wiederholen Sie den Befehl **Teach**
- Überprüfen Sie die Koordinaten in der graphischen Konfiguration für die Komponente

9.1.68 Meldung 1166

Ein angefordertes Laufwerk ist nicht in der AMU-Datenbank eingetragen

Host Fehlernummer ABBA/1 Format

N201 Unbekannte Einheit

AMU Log Meldung

The device is unknown to the archive catalog %1.

%1 Koordinate des Laufwerks

Verursacher

- Absender des Befehls der den Fehler verursachte
- AMU-Datenbank

Mögliche Ursachen

- Das Laufwerk ist nicht vorhanden, dem Absender des Befehls ist dies aber nicht bekannt
- Das Laufwerk ist nicht konfiguriert
- Das Laufwerk ist nicht in die Datenbank eingetragen

Recovery Maßnahmen

Prüfen Sie ob

- das Laufwerk vorhanden ist
- das Laufwerk in der Grafischen Konfiguration definiert ist (Korrigieren Sie die Konfiguration)
- die Konfiguration der verwendeten Host-Software (☞ Dokumentation Host-Software)
- das Laufwerk in der Datenbank vorhanden ist (evtl mit **Update Devices** hinzufügen)

9.1.69 Meldung 1170

Roboter, Speicherturm, Scanner oder die E/A-Einheit meldet sich nicht innerhalb einer definierten Zeit bei der AMU

Host Fehlernummer ABBA/1 Format

N102 Timeout (Roboter Fehler)

AMU Log Meldung

%1 did not respond to AMU-P message %2, timeout error.

- %1 Namen des entsprechenden Roboters, Speicherturms, Scanners oder E/A-Einheit
- %2 Sequenz-Nummer des Befehls, bei dem der Timeout auftrat.

Verursacher

- Roboter-Software
- Speicherturm-Software
- Scanner-Software
- Software Bedienfeld E/A-Einheit/A
- AMU-Software Modul HOC.EXE bzw. das verwendete Kommunikations-Modul

Mögliche Ursachen

- Roboter-Steuerung ist ausgeschaltet
- Roboter-Steuerung ist defekt
- Verbindung zur Roboter-Steuerung ist defekt
- Speicherturm-Steuerung ist ausgeschaltet
- Speicherturm-Steuerung ist defekt
- Verbindung zur Speicherturm-Steuerung ist defekt
- Bedienfeld E/A-Einheit/A ist ausgeschaltet
- Bedienfeld E/A-Einheit/A ist defekt
- Verbindung zum Bedienfeld E/A-Einheit/A ist defekt
- Scanner ist defekt
- Verbindung zum Scanner ist defekt
- entsprechendes Hoc Modul ist nicht gestartet
- Konfigurationsfehler

Recovery Maßnahmen

Überprüfen Sie, ob

- die Robotersteuerung eingeschaltet ist
- Speicherturm-Steuerung eingeschaltet ist
- das Bedienfeld E/A-Einheit/A funktioniert
- die Verbindung zur Roboter-Steuerung funktioniert
(☞ “Meldung 1043” ab Seite 9-21)
- Spannungsversorgung am Scanner
- Verbindungskabel zum Scanner (incl. Schnittstellenwandler)

9.1.70 Meldung 1173

Ein Laufwerk mit Klappe kann vom Roboter nicht geschlossen werden

Host Fehlernummer ABBA/1 Format

N207 Klappe am Laufwerk kann nicht geschlossen werden

AMU Log Meldung

The drive %1 cannot be closed.

%1 den Namen des entsprechenden Laufwerkes

Verursacher

- Roboter-Software
- Roboter-Hardware
- Laufwerk

Mögliche Ursachen

- Beim Legen der Kassette konnte die Laufwerk-Klappe nicht geschlossen werden
 - Handling nicht korrekt eingestellt
 - Mixed-Media-Greifer installiert (nicht für Laufwerke mit Klappe vorgesehen)
 - Laufwerk defekt
 - Greifermechanik defekt
 - Unload-Befehl oder -Knopf während des Mount-Vorgangs betätigt

Recovery Maßnahmen

- Überprüfen Sie
 - das Laufwerk-Handling (evtl. Versatzwerte in KONFIG.DAT oder für Klappe schließen in LW3480.DAT bzw. LWSTK90.DAT für AML/2 und ELW3480.DAT bzw. ELWSTK90.DAT für AML/E korrigieren)
 - Greifer mit Greifer-Testprogramm (evtl. Greifertausch)
 - das Laufwerk (Mechanik, korrekte Befehle)

9.1.71 Meldung 1175

Als Folge einer fehlerhaften Roboteraktion, wurde ein Medium in die Problembox gebracht

Host Fehlernummer ABBA/1 Format

N504 Medium in Problembox gebracht

AMU Log Meldung

The medium was moved to the problembox because of an severe error.

Verursacher

- Roboter-Software
- Roboter-Hardware
- Speicherturm-Hardware

Mögliche Ursachen

- Crash beim Zurückbringen eines Mediums auf seine Homeposition nach einem **Keep**-Befehl
- Crash beim Zurückbringen eines Mediums, das nicht ausgelagert werden konnte, auf seine Homeposition
- Crash am Speicherturm bei einer Einlagerung und anschließendem Crash auf der Sourceposition mit gleichem Medium

Recovery Maßnahmen

- Überprüfen Sie
 - Stellplatz (bereits belegt?)
 - Handling für **PUT** und **GET**
 - die Teachpunkte (Nachteachen mit Trace KRN 8)
 - Greifer mit Greifer-Testprogramm (evtl. Greifertausch)
- Lagern Sie das Medium über die E/A-Einheit wieder ein

9.1.72 Meldung 1187

Die Eingaben im Dialog für **Put** bzw. **Get** sind ungültig

Host Fehlernummer ABBA/1 Format

N016 Roboter Fehler (EXCP-AUS 5001)

AMU Log Meldung

The coordinate %1 is invalid

%1 ungültige Koordinate

Verursacher

Benutzer, der den Dialog aufruft

Mögliche Ursachen

- Bedien-Fehler

Recovery Maßnahmen

Geben Sie die richtige Koordinate ein

9.1.73 Meldung 1191

Ein angeforderter, bzw. zu bedienender Speicherturm ist logisch nicht bereit.

Host Fehlernummer ABBA/1 Format

N011 Koordinaten Angabe für falschen Roboter

AMU Log Meldung

The desired tower is not available

Verursacher

- AMU-Software
- Speicherturm-Software
- Speicherturm-Hardware

Mögliche Ursachen

- Initialisierungsmeldung wurde vom Speicherturm nicht beantwortet.
- Mit **Status**-Befehl wurde Speicherturm nicht bereit gesetzt
- Fehlermeldung des Speicherturms bewirkte eine Statusänderung

Recovery Maßnahmen

- Setzen Sie den Speicherturm mit dem **Status**-Befehl auf bereit
- Suchen Sie im AMU-Log nach der Ursache für den fehler

9.1.74 Meldung 1201

Die AMU-Software erhielt während der Initialisierungsphase einen Befehl

Host Fehlernummer ABBA/1 Format

N005 Roboter nicht bereit

AMU Log Meldung

AMU is still not ready. Command is lost

Verursacher

AMU-System-Software

Mögliche Ursachen

Programme (z. B. HOC.EXE oder ARC.EXE) sind noch nicht bereit

Recovery Maßnahmen

- Warten Sie, bis der Startvorgang der AMU beendet ist
- Wiederholen Sie den verlorengegangenen Befehl

9.1.75 Meldung 1204

Die AMU-Datenbank konnte nicht aktualisiert werden. Eine SQL-Fehlermeldung wird anschließend im AMU-Log angezeigt

Host Fehlernummer ABBA/1 Format

keine

AMU Log Meldung

The database %1 was not updated

%1 Name der AMU-Datenbank

Verursacher

AMU-Datenbank System

Mögliche Ursachen

- Der Benutzer verfügt nicht über die notwendigen Zugriffsrechte
- SQL-Fehler

Recovery Maßnahmen

- Überprüfen Sie, ob Sie als Administrator an der Datenbank angemeldet sind (Wenn nicht, melden Sie sich als solcher an der Datenbank an)
- Überprüfen Sie das AMU-Log auf SQL-Fehlermeldungen
- Korrigieren Sie des SQL-Fehler (☞ DB/2-Handbuch)

9.1.76 Meldung 1207

Der aktuelle Aufbau der AMU-Datenbank konnte nicht festgestellt werden

Host Fehlernummer ABBA/1 Format

keine

AMU Log Meldung

Unsuccessful end of reading the database configuraion

Verursacher

AMU-Datenbank System

Mögliche Ursachen

SQL-Fehler

Recovery Maßnahmen

- Überprüfen Sie das AMU-Log auf SQL-Fehlermeldungen
- Korrigieren Sie des SQL-Fehler (☞ DB/2-Handbuch).

9.1.77 Meldung 1213

Beim Vergleichen des aktuellen Zustandes der Datenbank und der entsprechenden Konfiguration wurde ein Fehler festgestellt.

Host Fehlernummer ABBA/1 Format

keine

AMU Log Meldung

Unsuccessful end of computing the differences.

Verursacher

AMU-Datenbank System

Mögliche Ursachen

- AMU-Fehler 1207
- AMU-Fehler 1210
- fehlerhafte Konfigurationsdatei (AMUCONF.INI)

Recovery Maßnahmen

- Überprüfen Sie das AMU-Log auf SQL-Fehlermeldungen
- Korrigieren Sie des SQL-Fehler (☞ DB/2-Handbuch)
- Überprüfen Sie die Konfiguration

9.1.78 Meldung 1216

Beim Aktualisieren der Datenbank trat ein Fehler auf

Host Fehlernummer ABBA/1 Format

keine

AMU Log Meldung

Unsuccessful end of adjustment of the database.

Verursacher

AMU-Datenbank Modul

Mögliche Ursachen

- AMU-Fehler 1220
- AMU-Fehler 1223
- SQL-Fehler

Recovery Maßnahmen

- Überprüfen Sie das AMU-Log auf SQL-Fehlermeldungen
- Korrigieren Sie des SQL-Fehler (☞ DB/2-Handbuch)
- Überprüfen Sie die Konfiguration

9.1.79 Meldung 1220

Eine neu konfigurierte Komponente konnte in der AMU-Datenbank nicht eingefügt werden

Host Fehlernummer ABBA/1 Format

keine

AMU Log Meldung

The device %1 could not be added

%1 Name der Komponente

Verursacher

AMU-Datenbank-Modul

Mögliche Ursachen

SQL-Fehler

Recovery Maßnahmen

- Überprüfen Sie das AMU-Log auf SQL-Fehlermeldungen
- Korrigieren Sie des SQL-Fehler (☞ DB/2-Handbuch)
- Überprüfen Sie die Konfiguration

9.1.80 Meldung 1223

Eine Komponente konnte aus der AMU-Datenbank nicht gelöscht werden

Host Fehlernummer ABBA/1 Format

keine

AMU Log Meldung

The device %1 could not be deleted

%1 Name der Komponente

Verursacher

AMU-Datenbank Modul

Mögliche Ursachen

SQL-Fehler

Recovery Maßnahmen

- Überprüfen Sie das AMU-Log auf SQL-Fehlermeldungen
- Korrigieren Sie des SQL-Fehler (☞ DB/2-Handbuch)
- Überprüfen Sie die Konfiguration

9.1.81 Meldung 1229

Beim Aktualisieren der Datenbank nach **Edit Volser Range** tritt ein Fehler auf

Host Fehlernummer ABBA/1 Format

keine

AMU Log Meldung

An error occured during the database update

Verursacher

AMU-Datenbank System

Mögliche Ursachen

SQL-Fehler

Recovery Maßnahmen

- Überprüfen Sie das AMU-Log auf SQL-Fehlermeldungen
- Korrigieren Sie des SQL-Fehler (☞ DB/2-Handbuch)
- Überprüfen Sie die Konfiguration

9.1.82 Meldung 1235

Ein Roboter hat auf den Speicherturm oder das Laufwerk beim Teachen keinen Zugriff

Host Fehlernummer ABBA/1 Format

keine

AMU Log Meldung

%1 has no access to %2

%1 Roboter

%2 Koordinate die nicht geteacht werden kann

Verursacher

AMU-Software

Mögliche Ursachen

Konfigurationsfehler (evtl. fehlende Verbindung zwischen Roboter und Komponente in der Grafischen Konfiguration)

Recovery Maßnahmen

Überprüfen Sie die Grafische Konfiguration (grüne Verbindungslinien zwischen Roboter und den zu teachenden Komponenten)

Hinweis

Dieser Fehler tritt nur beim Neu-Teachen auf (Option xN auf, wobei x die Roboter-Nummer ist)

9.1.83 Meldung 1237

In der AMU-Datenbank ist kein dynamischer Stellplatz definiert.

Host Fehlernummer ABBA/1 Format

N401 Koordinate nicht definiert

AMU Log Meldung

There is no dynamic position defined in your AML system.

Verursacher

AMU-Software

Mögliche Ursachen

- Konfigurationsfehler, es wurden keine Stellplätze mit dem Attribut **AMU-Dynamic**, bzw. **HACC-Dynamic** vergeben
- Die Stellplätze wurden nachträglich konfiguriert, es wurde aber vergessen die Datenbank auf den aktuellsten Stand zu bringen.

Recovery Maßnahmen

Überprüfen Sie

- die Konfiguration, ob Sie tatsächlich keine dynamischen Stellplätze konfiguriert haben (evtl. Konfiguration ändern)
- ob in der Datenbank dynamische Stellplätze eingetragen sind (evtl. Datenbank aktualisieren)

9.1.84 Meldung 1238

In der AMU-Datenbank ist kein dynamischer Stellplatz frei

Host Fehlernummer ABBA/1 Format

keine

AMU Log Meldung

All dynamic position in your AML system are occupied.

Verursacher

AMU-Software

Mögliche Ursachen

- Zu viele Medien im Archiv
- Medien wurden nur temporär (anstatt total) ausgelagert
- Medien wurden manuell aus dem Archiv entnommen
- Konfigurationsfehler, es wurden zu wenig Stellplätze mit dem Attribut **AMU-Dynamic**, bzw. **HACC-Dynamic** vergeben
- Zusätzliche Stellplätze wurden nachträglich konfiguriert, ohne die Datenbank zu aktualisieren

Recovery Maßnahmen

Überprüfen Sie

- das Archiv (**Inventory**-Befehl)
- die Grafische Konfiguration
- die AMU-Datenbank

9.1.85 Meldung 1241

Ein Befehl wurde vom Operator in der Betriebsart **Manual Operation** nicht ausgeführt. Der Befehl wurde mit **Reject** im AMU-Fenster **Manual Operation** abgewiesen.

Host Fehlernummer ABBA/1 Format

N012 Kommando wurde durch manuellen Eingriff unterbrochen

AMU Log Meldung

Command %1 has not been executed by operator

%1 nicht ausgeführter Befehl.

Verursacher

Operator bei **Manual Operation**

Mögliche Ursachen

Operator-Aktion

Recovery Maßnahmen

Wiederholen Sie den Befehl

9.1.86 Meldung 1242

Es sollen in der Betriebsart **Manual Operation** mehrere Befehle gleichzeitig ausgeführt werden. In dieser Betriebsart kann immer nur ein Befehl zu einer Zeit ausgeführt werden.

Host Fehlernummer ABBA/1 Format

N012 Kommando wurde durch manuellen Eingriff unterbrochen

AMU Log Meldung

Command %1 not accepted. Other command pending.

%1 nicht ausführbarer Befehl.

Verursacher

Host-Software

Mögliche Ursachen

Host-Software sendet ein Befehl zur AMU, ohne daß der vorherige Befehl beantwortet wurde

Recovery Maßnahmen

Wiederholen Sie den Befehl

9.1.87 Meldung 1245

Fehlermeldung vom Rho File Manager (RFM). Zeitüberschreitung beim Warten auf Antwort einer bestimmten rho-Steuerung

Host Fehlernummer ABBA/1 Format

keine

AMU Log Meldung

Timeout-error while waiting for Rho response

Verursacher

- rho-Steuerung
- RFM.EXE

Mögliche Ursachen

- rho-Steuerung ist ausgeschaltet
- rho-Steuerung ist defekt
- Verbindungskabel zur Steuerung ist defekt
- verwendete Schnittstelle auf der AMU ist defekt
- Schnittstellen-Parameter von AMU und entsprechender rho-Steuerung stimmen nicht überein

Recovery Maßnahmen

Überprüfen Sie

- die Schnittstellenparameter von AMU und rho-Steuerung (gleiche Parameter auf beiden Schnittstellen)
- die Funktionsfähigkeit der rho-Steuerung (evtl. Reset der rho-Steuerung ausführen)
- das Verbindungskabel zur rho-Steuerung
- die serielle Schnittstelle auf der AMU
- den Datenverkehr zwischen RFM und der rho-Steuerung (Line-Tracer oder **Trace**-Funktionen der AMU).

9.1.88 Meldung 1257

Systemfehler-Meldung der rho-Steuerung während der Funktion „Kopplung“ (Verbindung mit Rho File Manager)

Host Fehlernummer ABBA/1 Format

keine

AMU Log Meldung

RHO Error %1

%1 rho-Fehlermeldung

Verursacher

- rho-Steuerung
- RFM.EXE

Mögliche Ursachen

- Hardware-Fehler der rho-Steuerung
- Betriebssystem-Fehler der rho-Steuerung

Recovery Maßnahmen

- Ermitteln Sie die Fehlerursache mit dem PHG
- Weitergehende Hilfe ( Dokumentation „rho3 Signalbeschreibung und Fehlermeldungen“)
- Starten Sie die Steuerung neu
- Tritt der Fehler wiederholt auf, dann verständigen Sie den Customer Help Desk von ADIC/GRAU Storage Systems.

9.1.89 Meldung 1269

Die Datenbank AML konnte nicht gelöscht werden

Host Fehlernummer ABBA/1 Format

AMU Log Meldung

The database %1 was not deleted

%1 der Name der Datenbank

Verursacher

Datenbank-System der AMU

Mögliche Ursachen

- Der Benutzer verfügt nicht über die notwendigen Zugriffsrechte
- SQL-Fehler

Recovery Maßnahmen

- Überprüfen Sie, ob Sie als Administrator an der Datenbank angemeldet sind (Wenn nicht, melden Sie sich als solcher an der Datenbank an)
- Überprüfen Sie das AMU-Log auf SQL-Fehlermeldungen
- Korrigieren Sie des SQL-Fehler (☞ DB/2-Handbuch)
- Stellen Sie mit SQL-Befehlen fest, an welcher Stelle in der Datenbank der Fehler auftritt:

```
logon /l amuadmin /p=passwort(passwort=Administrator-Paßwort)
startdbm
start using database AML
dbm drop table amu.coordinates
dbm drop table amu.sccordinates
dbm drop database AML
```

 - Für jede der SQL-Anweisungen wird ein Rückgabewert angezeigt (Rückgabewerte > SQL0000 sind SQL-Fehler)
- Entkatalogisieren Sie die Datenbank löschen Sie das Datenbank-Verzeichnis, bevor sie eine neue Datenbank erzeugen:

```
startdbm
logon /l amuadmin /p=passwort(passwort=Administrator-Paßwort)
dbm uncatalog database AML
```

 - Löschen Sie das Verzeichnis der AMU-Datenbank (SQL00001) mit allen Unterverzeichnissen
- Erzeugen Sie eine neue Datenbank
 - AMU-Funktion **Restore**
 - AMU-Funktion **Update Database** im **BUD-Control** bei einer Dual-AMU

9.1.90 Meldung 1271

Ein Medium soll auf eine Zielkoordinate gebracht werden (**Mount**, **Keep** oder **Move**), mit anderem Medien-Typ

Host Fehlernummer ABBA/1 Format

N209 Medium für das Kommando ist falsch

AMU Log Meldung

The media types of source- and target coordinate in command %1 do not fit

%1 Befehl, bei dem der Fehler auftrat

Verursacher

AMU-Software

Mögliche Ursachen

- Konfigurationsfehler auf der AMU
- Konfigurationsfehler der verwendeten Host-Software, sofern diese Informationen dort konfigurierbar sind.
- In der Datenbank ist ein falscher **Media Type** für diese Koordinate eingetragen (nur möglich über manuellen Eingriff in die Datenbank oder gesamte Komponente ist falsch konfiguriert)

Recovery Maßnahmen

- Überprüfen Sie
 - den Befehl
(Stellplatz für **Source** und **Target** müssen den gleichen **Media Type** haben)
 - das **Medium** der entsprechenden Koordinaten in der grafischen Konfiguration (evtl. Konfiguration ändern)
 - Konfiguration der verwendeten Host-Software (Media Type ist nicht bei allen Hosts konfigurierbar) (☞ Dokumentation der Host-Software)
- Aktualisieren Sie die Datenbank (**Update Devices**)
- Übertragen Sie die Änderungen auf die Dual-AMU (BUD-Control)
- Wiederholen Sie den fehlerhaften Befehl

Hinweis

Dieser Fehler kann erst ab AMU-Version 2.1 auftreten

9.1.91 Meldung 1274

Fehlermeldung des Konfigurations-Servers der AMU-Software.
Je nach Situation erscheint ein unterschiedlicher Text

Host Fehlernummer ABBA/1 Format

AMU Log Meldung

Cfg-Error: Scope „%1“ : %2 %3.

- %1 Bereich in dem der Fehler auftrat
- %2 Beliebiger Text
- %3 Beliebiger Text

Verursacher

CFG-Server der AMU-Software

Mögliche Ursachen

- AMUPATH stimmt nicht mit dem tatsächlichen AMU-Verzeichnis überein
- Datei AMUCONF.INI ist nicht vorhanden oder beschädigt.
- Datei LOCAL.AMU ist nicht vorhanden bzw. defekt
- Datei AMUCONST.INI ist nicht vorhanden bzw. defekt.

Recovery Maßnahmen

Überprüfen Sie ob

- die AMUCONF.INI Datei vorhanden ist
- die Umgebungsvariable AMUPATH in der Datei CONFIG.SYS richtig gesetzt ist. Der Eintrag muß lauten:
SET AMUPATH=[Laufwerk]:\[AMU-Verzeichnis]
z.B.: SET AMUPATH=C:\AMU
- es eine aktuelle Sicherungskopie der AMUCONF.INI Datei gibt (Diskette, auf Dual-AMU oder Datei CONFAMU.INI im AMU-Verzeichnis)

Sie besitzen eine Sicherungskopie:

- Kopieren Sie die Sicherungskopie in das durch die Umgebungsvariable AMUPATH spezifizierte AMU-Verzeichnis



ACHTUNG!

Datenverlust! Erstellen Sie nach jeder Konfigurationsänderung eine neue Sicherungskopie.

Sie besitzen keine Sicherungskopie:

- Kopieren Sie die Datei AMUCONF.BAS nach AMUCONF.INI
(`copy amuconf.bas amuconf.ini`)



ACHTUNG!

Sie müssen die Anlage komplett neu konfigurieren, da die Konfigurationsdaten verloren sind.

- die Datei LOCAL.AMU sich im AMU-Verzeichnis befindet. Wenn die Datei nicht vorhanden ist:
 - Datei mit Texteditor (z. B. „E“) anlegen
 - Tragen Sie den Name der AMU in die Datei ein (z. B. A02)
 - Wenn kein Editor vorhanden ist Datei erzeugen mit OS/2 Befehlszeile
`cd amu`
`copy con local.amu <Enter>`
`A01 <Strg>+z <Enter>` (A01 = Name der AMU)
- die Datei AMUCONST.INI sich im AMU-Verzeichnis befindet. Wenn die Datei nicht vorhanden ist:
 - Kopieren Sie die Sicherungskopie in das AMU-Verzeichnis
 - Übertragen Sie die Datei von der Dual-AMU (BUD-Control)
 - Erzeugen Sie eine neue Datei
Öffnen Sie ein OS/2 Fenster
 - Wechseln Sie in das Verzeichnis der AMU-Software (`cd AMU`)
 - Löschen Sie die nicht lesbare Datei AMUCONST.INI
(`del amuconst.ini`)
 - Starten Sie das Programm folgendermaßen:
`makeini amuconst.ini amuconst.rc`
 - Überprüfen Sie anschließend ob die Datei AMUCONST.INI erzeugt wurde
(`dir amuconst.ini`)

9.1.92 Meldung 1277

AMU-Datenbank konnte von einem Modul nicht gestartet werden
(DB/2-Befehl START USING DATABASE nicht ausgeführt)

Host Fehlernummer ABBA/1 Format

keine

AMU Log Meldung

Database %1 for module %2 is not started because of an error

%1 Name der Datenbank

%2 Name des Moduls welches versuchte die Datenbank zu starten

Verursacher

AMU-Software

Mögliche Ursachen

- Die Datenbank ist nicht vorhanden
- Die Datenbank ist nicht gestartet
- Datenbankmodule der AMU-Software passen nicht zur Datenbank
- Der Benutzer verfügt nicht über die notwendigen Zugriffsrechte
- „User Profile Management“ ist nicht richtig eingerichtet
- SQL-Fehler

Recovery Maßnahmen

- Starten Sie den Datenbankmanager in einem OS/2 Fenster (startdbm)
- Überprüfen Sie, ob Sie als Administrator an der Datenbank angemeldet sind
(Wenn nicht, melden Sie sich als solcher an der Datenbank an)
- Überprüfen Sie, ob die Datenbank vorhanden ist
dbm list database directory on c
 - Wenn keine Datenbank vorhanden ist, erzeugen Sie eine neue Datenbank mit der AMU-Funktion **Restore** oder **Create Archive**
 - Wenn die Datenbank vorhanden ist
shutdown AML...
Geben Sie im OS/2 Fenster ein
logon /l amuadmin /p=password(password=Administrator-Paßwort)
cd amu
arcbndit (Datenbank wird an AMU-Software angepaßt)

9.1.93 Meldung 1279

AMU-Datenbank wurde von einem Modul nicht gestopt
(DB/2 Befehl STOP USING DATABASE nicht ausgeführt)

Host Fehlernummer ABBA/1 Format

keine

AMU Log Meldung

Database %1 for module %2 did not stop correctly due to an error

%1 Name der Datenbank

%2 Name des Moduls, welche versuchte die Datenbank zu stoppen

Verursacher

AMU-Software

Mögliche Ursachen

- Die Datenbank ist nicht vorhanden
- Die Datenbank ist zerstört
- Der Datenbankmanager wurde nicht gestartet
- Die Datenbank wurde zuvor nicht gestartet
- Die Datenbank wird von anderen Prozessen benutzt
- Die Datenbank wird im Moment des Stoppens von einem anderen Prozess gestartet

Recovery Maßnahmen

- Wenn die Datenbank zerstört bzw. nicht vorhanden ist:
Erzeugen Sie eine neue Datenbank mit **Restore** oder **Create Archive**
- Wenn die Datenbank wird von anderen Prozessen benutzt wird :
Stoppen Sie den Zugriff dieser Prozesse auf die Datenbank
- Wenn die Datenbank wird im Moment des Stoppens von einem anderen Prozess gestartet wurde:
Starten Sie das OS/2-Betriebssystem neu

9.1.94 Meldung 1280

Bei der Vergabe von Berechtigungen (GRANT) zum Abrufen (SELECT) bzw. Ändern (UPDATE) von Zeilen in einer Tabelle ist ein Fehler aufgetreten

Host Fehlernummer ABBA/1 Format

keine

AMU Log Meldung

Grant SELECT, UPDATE on table %1 to PUBLIC failed.

%1 Name der Tabelle, in der der Fehler auftrat

Verursacher

AMU-Datenbank-System

Mögliche Ursachen

- Die *.BND Dateien passen nicht zu den verwendete AMU Datenbankmodulen
- Die AMU Datenbank-Module wurden nicht an die vorhandene Datenbank gebunden
- Es bestehen keine Berechtigungen zum Ausführen dieser Aktionen

Recovery Maßnahmen

- Öffnen Sie ein OS/2-Fenster und geben Sie ein:
logon /l amuadmin /p=passwort(passwort=Administrator-Paßwort)
cd amu
arcbndit
- Tritt bei Ausführung von ARCBNDIT ein Fehler auf, dann verständigen Sie den Customer Help Desk von ADIC/GRAU Storage Systems.aus

9.1.95 Meldung 1284

Bei der Vergabe von Berechtigungen (GRANT) zum Ausführen (EXECUTE) bzw. Binden (BIND) eines Programm-Modules an die AMU-Datenbank ist ein Fehler aufgetreten

Host Fehlernummer ABBA/1 Format

keine

AMU Log Meldung

Grant EXECUTE, BIND on program %1 to PUBLIC failed.

%1 Name des Programms, durch das der Fehler verursacht wurde

Verursacher

AMU Datenbank-System

Mögliche Ursachen

- Die *.BND Dateien passen nicht zu den verwendete AMU Datenbankmodulen
- Die AMU Datenbank-Module wurden nicht an die vorhandene Datenbank gebunden
- Es bestehen keine Berechtigungen zum Ausführen dieser Aktionen

Recovery Maßnahmen

- Öffnen Sie ein OS/2-Fenster und geben Sie ein:
logon /l amuadmin /p=password(password=Administrator-Paßwort)
cd amu
arcbndit
- Tritt bei Ausführung von ARCBNDIT ein Fehler auf, dann verständigen Sie den Customer Help Desk von ADIC/GRAU Storage Systems.aus

9.1.96 Meldung 1291

Die gewählte Datei *.DSR für die Funktion **Disaster Recovery**, kann nicht geöffnet werden.

Host Fehlernummer ABBA/1 Format

keine

AMU Log Meldung

The file for disaster recovery could not be found in the AMU directory.

Verursacher

AMU-System-Software

Mögliche Ursachen

- Die Datei ist nicht vorhanden
- Die Datei ist zerstört

Recovery Maßnahmen

- Erzeugen Sie die Datei mit den Volsern zur Disaster Recovery nach folgender Struktur:
Volser1 beliebiger Text als Kommentar
Volser2 beliebiger Text als Kommentar
VolserN beliebiger Text als Kommentar
 - Volser1 bis VolserN sind beliebige Volser aus der AMU-Datenbank
Anschließender Kommentar ist durch Leerzeichen von der Volser getrennt
 - Mit <Enter> wird eine Zeile abgeschlossen

9.2 AMU Warnungen

Meldung xxxx

wobei xxxx die AMU Warnung ist.

AMU Log Meldung

Meldung im AMU **Log Control Center**.

Für die Platzhalter %1 bis %8 werden je nach Situation und Konfiguration Texte eingetragen. Es kann deshalb vorkommen, daß hinter unterschiedliche Texten die gleiche Meldung ausgegeben wird.

Verursacher

Komponente der AMU die die Warnung verursachte

Mögliche Ursachen

Ursache die zur Warnung führt

Recovery Maßnahmen

- Maßnahmen zur Behebung bzw. Umgehung

9.2.1 Meldung 1026

Die AMU-Software erhielt ein Befehl im ABBA/1-Format, das nicht bekannt ist bzw. nicht unterstützt wird.

Host Fehlernummer ABBA/1 Format

N010 Unbekanntes Roboter Kommando

AMU Log Meldung

Not supported ABBA/1 command: %1

%1 der nicht unterstützte/unbekannte ABBA/1 Befehl

Verursacher

Absender des ABBA/1 Befehls

Mögliche Ursachen

AMU-Software unterstützt die verwendete Host-Software nicht

Recovery Maßnahmen

- Überprüfen Sie die verwendete Host-Software
- Setzen Sie sich mit dem Hersteller der Host-Software in Verbindung

9.2.2 Meldung 1027

Die vom Host empfangenen Daten enthalten ungültige Angaben.
Die empfangenen Daten werden ignoriert

Host Fehlernummer ABBA/1 Format

N011 Koordinaten Angabe für falschen Roboter

AMU Log Meldung

Missing or wrong data was given with the command: %1 Option:%2

%1 der Befehl, zu dem die fehlerhaften Daten gehören

%2

Verursacher

AMU-System-Software

Mögliche Ursachen

Host-Software sendet ein unvollständiges/fehlerhaftes Format

Recovery Maßnahmen

- Überprüfen Sie die verwendete Host-Software
- Setzen Sie sich mit dem Hersteller der Host-Software in Verbindung

9.2.3 Meldung 1037

Ein Host-Kommunikation zu einem konfigurierten Partner kann zum aktuellen Zeitpunkt nicht eröffnet werden.

Host Fehlernummer ABBA/1 Format

keine

AMU Log Meldung

HOC error: %1

%1 Partnertyp entsprechende Fehlermeldung

Verursacher

- AMU-Software
- Modul HOC
- Kommunikations-Programme (z. B. Communications Manager/2)
- rho-Steuerung

Mögliche Ursachen

- Kommunikations-Programm (z. B. CM/2) ist nicht gestartet bzw. ist falsch konfiguriert.
- Serieller Kommunikations-Partner (z. B. rho-Steuerung) ist nicht eingeschaltet

Recovery Maßnahmen

Überprüfen Sie

- die Kommunikationsart
- die Kommunikation mit der mitgelieferten Fehlermeldung.

Wenn der Fehler bei APPC-Kommunikation auftritt, überprüfen Sie

- ob CM/2 gestartet ist
- ob Kommunikations-Partner (Host-Software) gestartet ist
- die CM/2-Parameter
- die Host-Konfigurationsparameter (VTAM)
- die Grafische Konfiguration der AMU (Parameter für APPC müssen mit der APPC Konfiguration des CM/2 übereinstimmen)

Wenn der Fehler bei Koax- bzw. 3270-Kommunikation auftritt, überprüfen Sie

- ob CM/2 gestartet ist
- Kommunikations-Partner (Host-Software) gestartet ist
- die CM/2-Konfigurationsparameter
- ob die angeschlossene Steuereinheit für DFT(Distributed Function Terminal) konfiguriert ist
- ob der Eintrag DEVICE=DFTDD.SYS in der CONFIG.SYS enthalten ist (Treiber für die verwendete Koaxkarte)
- die Fehlermeldung in der 3270 Maske (MACHxxx, PROGxxx, COMMxxx) Detail-Informationen  Hilfesystem der 3270 Emulation)
- die Grafische Konfiguration der AMU (Parameter für 3270 müssen mit der 3270-Konfiguration des CM/2 übereinstimmen)

Wenn der Fehler bei TCP/IP-Kommunikation auftritt, überprüfen Sie

- ob TCP/IP für OS/2 gestartet ist
- ob der Kommunikations-Partner aktiv ist
- die TCP/IP-Kommunikationsparameter in der TCP/IP-Konfiguration (IP-Adresse, Netzmaske, Broadcast)
- die Grafische Konfiguration der AMU (Parameter für TCP/IP müssen mit der Konfiguration des TCP/IP für OS/2 übereinstimmen)

Wenn der Fehler bei serieller Kommunikation auftritt (nur 3964 Kommunikation), überprüfen Sie

- ob der Kommunikations-Partner eingeschaltet ist
- das Verbindungskabels (Leitung 6 und 20 kreuzen)
- Schirmung

9.2.4 Meldung 1104

Das Modul KRNPHY.S.DLL erhielt eine Nachricht, die nicht zugeordnet werden konnte.

Host Fehlernummer ABBA/1 Format

N001 Syntax Fehler

AMU Log Meldung

The message with the sequence number %1 is unknown for AMUP.

Verursacher

AMU-Software Modul KRNPHY.S.DLL

Mögliche Ursachen

- Nachricht wird nach Ablauf des Timeouts von der rho-Steuerung
- Ein Befehl wird von der rho-Steuerung mehrmals beantwortet

Recovery Maßnahmen

- Führen Sie den Befehl **Status** mit **Option R1** oder **R2** aus
- Überprüfen Sie ob die Steuerung sich wieder korrekt meldet
- Starten Sie die Steuerung neu

9.2.5 Meldung 1121

Bei der Inventur des Archives wurde eine Unterschiede festgestellt
(auf einem Stellplatz befindet sich nicht die erwartete Volser)

Host Fehlernummer ABBA/1 Format

N306 Falsches Medium auf angegebener Koordinate

AMU Log Meldung

Inconsistency during INVT detected. Coordinate: %1. expected volser %2

%1 Koordinate, auf der die Differenz festgestellt wurde

%2 Erwartete Volser auf dieser Koordinate

Verursacher

AMU-Software

Mögliche Ursachen

Manueller Eingriff in das Archiv (z.B. während eines Störfalls) ohne die Datenbank zu aktualisieren

Recovery Maßnahmen

- Stellen Sie mit **View Volser** in dem Fenster **Archive Catalog Management** fest, auf welche Koordinate die Volser gehört.
- Überprüfen Sie mit **Inventory** die Koordinate (**Source**), ob sich auf der Homekoordinate dieser Volser eine anderes Medium befindet
- Wenn diese Koordinate frei ist, führen Sie den Befehl **Move** von der tatsächlichen Position auf die Homekoordinate durch.
- Wiederholen Sie dieses Vorgehen für alle Koordinaten, bei denen diese Warnung aufgetreten ist.



ACHTUNG!

Es kann zu Differenzen mit dem Archivkatalog des Host-Rechners kommen. Führen Sie nach Änderungen des Archivkatalogs oder eines AMU-Befehls einen Upload zum Host-Archivkatalog aus (☞ Dokumentation der Host-Software).

9.2.6 Meldung 1134

Beim Setzen der Prozesspriorität des Kernels ist ein Fehler aufgetreten.
Der Kernelprozess läuft mit der vom Betriebssystem vergebenen Priorität weiter.

Host Fehlernummer ABBA/1 Format

keine

AMU Log Meldung

The priority for %1 wasn't set correct, OS/2 errorcode: %2

%1 Name der Prozesses

%2 OS/2-Fehlercode.

Verursacher

OS/2 Betriebssystem

Mögliche Ursachen

Falsche Aufrufparameter im Programm

Recovery Maßnahmen

Verständigen Sie den Customer Help Desk von ADIC/GRAU Storage Systems.

9.2.7 Meldung 1155

Eine laufende Inventur wurde beendet, da sich im Einlagerungsbereich kein Medium befand.

Host Fehlernummer ABBA/1 Format

N305 Kein Medium in der angegebenen Reihe gefunden

AMU Log Meldung

The currently running insertertion of media is finished. There wasn't found any medium in insert positions.

Verursacher

AMU-Kernel

Mögliche Ursachen

- Eine vor der Einlagerung gelaufene Inventur über den Einlagerungsbereich wurde mit Fehler beendet.
- Das Robotersystem konnte die Barcode-Label der Medien im Einlagerungsbereich nicht lesen.
- Bei einem durch Lichtschranken überwachten Einlagerungsbereich ist eine Lichtschranke defekt (Zustand der Reihe ist immer nicht belegt)
- Tatsächlich keine Medien im Einlagerungsbereich

Recovery Maßnahmen

- Überprüfen Sie
 - das AMU-Log auf Fehlermeldungen die sich auf die vorhergegangene Inventur beziehen.
 - die Funktion der Lichtschranken (nur bei E/A-Einheit/A)
 - ob das Barcode-Erkennungssystem des Roboters fehlerfrei arbeitet

9.2.8 Meldung 1270

Ein Medium kann nicht in die Problembox gebracht werden, da diese voll ist

Host Fehlernummer ABBA/1 Format

N505 Medium in Problembox gebracht, Problembox ist voll

AMU Log Meldung

A medium was carried to the problem box. The problembox is full now.

Verursacher

Roboter-Software

Mögliche Ursachen

- Problembox ist voll
- Lichtschranke für Problembox defekt
(nur bei E/A-Einheit/A und E/A-Einheit/B)
- Problembox wurde bei ausgeschalteter Anlage geleert

Recovery Maßnahmen

Prüfen Sie ob

- die Problembox belegt ist (entnehmen Sie alle Medien)
- die Lichtschranke funktioniert
 - Bei der E/A-Einheit/A (Problembox P0, P1 und P6) wird durch das Drehen der Problembox die AMU-Datenbank aktualisiert
 - Bei der E/A-Einheit/A und E/A-Einheit/B (Problembox P1, P2, P3 und P4) wird mit dem Schließen der Status einer Lichtschranke abgefragt und die Datenbank aktualisiert
 - Bei der E/A-Einheit/C (Problembox P5) wird durch das Schließen der E/A-Einheit die Datenbank aktualisiert (ohne Abfrage des Statuses einer Lichtschranke)



Information

Entnehmen Sie die Medien der Problembox immer nur aus einer eingeschalteten Anlage. Es kommt sonst zu Unstimmigkeiten zwischen dem physikalischen Status der Problembox und dem Status in der AMU-Datenbank.

Diese Meldung kommt erst ab AMU-Version 2.00

9.2.9 Fehlernummer 1273

Warnung des Konfigurations-Servers der AMU-Software. Je nach Situation kann für diese Warnung ein unterschiedlicher Text erscheinen.

Host Fehlernummer ABBA/1 Format

keine

AMU Log Meldung

Cfg-Error: Scope „%1“ : %2 %3.

- %1 Bereich, in dem die Warnung auftrat
- %2 Beliebiger Text
- %3 Beliebiger Text

Verursacher

CFG-Server der AMU-Software

Mögliche Ursachen

- AMUPATH stimmt nicht mit dem tatsächlichen AMU-Verzeichnis überein
- Datei AMUCONF.INI ist nicht vorhanden oder beschädigt.
- Datei LOCAL.AMU ist nicht vorhanden bzw. defekt
- Datei AMUCONST.INI ist nicht vorhanden bzw. defekt.

Recovery Maßnahmen

- Überprüfen Sie ob:
 - die AMUCONF.INI Datei vorhanden ist
 - die Umgebungsvariable AMUPATH in der Datei CONFIG.SYS richtig gesetzt ist. Der Eintrag muß lauten:
SET AMUPATH=[Laufwerk]:\[AMU-Verzeichnis]
z.B.: SET AMUPATH=C:\AMU
 - es eine aktuelle Sicherungskopie der AMUCONF.INI Datei gibt (Diskette, auf Dual-AMU oder Datei CONFAMU.INI im AMU-Verzeichnis)

Sie besitzen eine Sicherungskopie:

- Kopieren Sie die Sicherungskopie in das durch die Umgebungsvariable AMUPATH spezifizierte AMU-Verzeichnis



ACHTUNG!

Datenverlust! Erstellen Sie nach jeder Konfigurationsänderung eine neue Sicherungskopie.

Sie besitzen keine Sicherungskopie:

- Kopieren Sie die Datei AMUCONF.BAS nach AMUCONF.INI
(`copy amuconf.bas amuconf.ini`)



ACHTUNG!

Sie müssen die Anlage komplett neu konfigurieren, da die Konfigurationsdaten verloren sind.

- Überprüfen Sie, ob die Datei LOCAL.AMU sich im AMU-Verzeichnis befindet. Wenn die Datei nicht vorhanden ist:
 - Datei mit Texteditor (z. B. „E“) anlegen
 - Tragen Sie den Name der AMU in die Datei ein (z. B. A02)
 - Wenn kein Editor vorhanden ist Datei erzeugen mit OS/2 Befehlszeile
`cd amu`
`copy con local.amu <Enter>`
`A01 <Strg>+z <Enter>` (A01 = Name der AMU)
- Überprüfen Sie, die Datei AMUCONST.INI sich im AMU-Verzeichnis befindet. Wenn die Datei nicht vorhanden ist:
 - Kopieren Sie die Sicherungskopie in das AMU-Verzeichnis
 - Übertragen Sie die Datei von der Dual-AMU (BUD-Control)
 - Erzeugen Sie eine neue Datei
Öffnen Sie ein OS/2 Fenster
 - Wechseln Sie in das Verzeichnis der AMU-Software (`cd AMU`)
 - Löschen Sie die nicht lesbare Datei AMUCONST.INI
(`del amuconst.ini`)
 - Starten Sie das Programm folgendermaßen:
`makeini amuconst.ini amuconst.rc`
 - Überprüfen Sie anschließend ob die Datei AMUCONST.INI erzeugt wurde
(`dir amuconst.ini`)

9.2.10 Meldung 1288

Bei einem **Keep** aus einer Jukebox entspricht die tatsächliche Volser auf dem Label des Mediums nicht der erwarteten Volser

Host Fehlernummer ABBA/1 Format

N307 Keep ausgeführt, aber ein falsches Medium war in der Einheit

AMU Log Meldung

A medium with unexpected volser was dismounted. Expected volser: %1, dismount volser: %2.

%1 erwartete Volser
%2 tatsächliche Volser

Verursacher

AMU-Software

Mögliche Ursachen

- Manueller Eingriff in Jukebox
- Manipulation in AMU-Datenbank
- Barcode-Lesefehler

Recovery Maßnahmen

Kontrollieren Sie die Medien in der Jukebox

Hinweis

Diese Meldung kommt erst ab AMU-Version 2.10

10 Anhang

10.1 Verwendete Begriffe

AML	<p>Automated-Mixed-Medie-Library; AML-Software und physikalisches Archiv.</p> <ul style="list-style-type: none">• /2 steht für die zweite Version• /E steht für Entry• /J steht für Junior
AMU	<p>AML Management Unit Zentrale Intelligenz des AML-Systems. Besteht aus Hard- und Software.</p>
AMU-Bedien- oberfläche	<p>OS/2-Programm zum Bedienen des AML-Systems (CON.EXE).</p>
Archiv	<p>Das Archiv besteht aus</p> <ul style="list-style-type: none">• physikalischem Archiv und• logischem Archiv. <p>Das physikalische Archiv besteht aus Speichertürmen zur Aufbewahrung der Kassetten/Optical Disks (= Medien). Das logische Archiv (Archivkatalog) ist die Zuordnung der Volser zu den Stellplätzen im physikalischen Archiv.</p>
Archivkatalog	<p>Eine OS/2-Datenbank mit dem logischen Archiv. Enthält die Zuordnung der Volser zu den Stellplätzen im physikalischen Archiv sowie weitere wichtige Informationen über die Medien und Laufwerke.</p>
Archivkoordinaten	<p>Definieren den Stellplatz eines Mediums im physikalischen Archiv.</p>
Auftrag, Befehl	<p>An das AML-System übermitteltes Kommando:</p> <ul style="list-style-type: none">• vom Host-Rechner• direkte Eingabe durch den Operator über die AMU Bedienoberfläche

Barcode-Label	Aufkleber auf dem Medium. Dieser trägt die Volser des Mediums in einer für den Roboter lesbaren Form (Strichcode). Eine Optical Disk hat 2 Volser.
Bedienfeld	Bedienfeld am Bedienschrank um Ein- und Ausschalten und zur Kontrolle des AML-Systems.
Dreheinheit	Teil der E/A-Einheit/A. Eine Dreheinheit nimmt vier Handlingkoffern in ihren Sektionen auf.
E/A-Einheit	Ein-/Ausgabe-Bereich. Über die E/A-Einheit werden die (Speicher-)Medien ein- bzw. ausgelagert. Es gibt 2 Varianten: <ul style="list-style-type: none">• Typ A: mit Dreheinheiten• Typ B: ohne Dreheinheiten• Typ C: manuelle Dreheinheit
Handlingkoffer	Speicherbox für Medien in der E/A-Einheit.
Host-Rechner	Groß-Rechner. Die Daten des Host-Rechners sind im Archiv des AML-Systems auf den Medien gespeichert.
Klicken	Kurzes Drücken und Loslassen der Maustaste.
Konfiguration	Festlegung des AML-Systems. In der Konfiguration sind die Komponenten und deren Verbindungen untereinander definiert. <ul style="list-style-type: none">• Host-Rechner• AMUs• Steuerungen• Speichertürme• Linearregale• Roboter• Specials• Laufwerke
Linearregal	Speicherarchiv (nur eine Speicherebene).
Medium	Speichermedium im Archiv, z. B. Magnetband-Kassette oder Optical Disk.
Medien-Montage	Das Einlegen (MOUNT) eines Mediums in ein Laufwerk wird als Montieren, das Entfernen (KEEP) eines Mediums als Demontieren bezeichnet.
Operator	Unterrichteter Bediener des AML-Systems.
Optical Disk (OD)	Optisches Speichermedium.

Verwendete Begriffe

Problembox	Besondere Stellplätze in der E/A-Einheit: Diese nehmen auf: <ul style="list-style-type: none">• nicht identifizierte Medien• Medien im Fall einer Roboterstörung
Quadroturm	Speicherarchiv mit 32 Segmenten.
Scratch-Medien	Scratch-Medien sind zum Wiederbeschreiben freigegebene Medien des Archivs. Sie werden ohne Angabe der Volser zur Datenausgabe verwendet (unspezifische Medien-Anforderung).
Segment	Alle übereinander liegenden Reihen in einem Speicherturm.
Systemfremde Medien	Medien, die nicht mit einer Volser im Archivkatalog verzeichnet sind. Sie werden vom AML-System über die E/A-Einheit verarbeitet.
System-Medien	System-Medien haben eine Volser, sind im Archiv eingelagert und diesem bekannt.
Teachen	Einlernen des Robotersystems.
Teach-Label	Weißer Referenzmarken. Diese werden räumlich erfaßt (auf 1/100 mm genau). Sie dienen zum Berechnen aller Punkte im System, die der Roboter anfahren muß. Die Koordinaten aller geteachten Punkte werden in der Datei KRNREFPT.R0X gespeichert (X steht für den jeweiligen Roboter 1-2).
Unspezifische Medien-Anforderung	Montage-Auftrag für ein Scratch-Medium oder eine Reinigungs-Kassette.
Volser, VSN	englisch: volume serial number Eine 16-stellige (mit führenden Nullen/Füllzeichen <.>) alphanumerische Zeichenfolge. Sie bezeichnet jeweils ein Medium (Kassette, Optical Disk) im Archiv. Die Volser ist als Barcode-Label auf dem Medium aufgeklebt und kann vom Roboter gelesen werden.

