

EPSON

*Liste des codes d'état/
codes d'erreur*

Rév.8

FRM23YS6203R

Version traduite

EPSON RC+ 7.0

Code d'état/Liste de codes d'erreur Rév. 8

Liste des codes d'état/codes d'erreur

Rév.8

©Seiko Epson Corporation 2021-2023

AVANT-PROPOS

Nous vous remercions d'avoir acheté nos produits de robot.

Ce manuel contient les informations nécessaires à l'utilisation correcte du logiciel EPSON RC+ 7.0.

Veuillez lire attentivement ce manuel et les autres manuels associés avant d'installer le système de robot.

Conservez ce manuel à portée de main pour le consulter facilement à tout moment.

Le système de robot et ses pièces en option sont uniquement expédiés à nos clients après avoir été soumis aux contrôles, tests et inspections de qualité les plus stricts, pour certifier leur conformité avec

nos normes de performance élevées. Veuillez noter que les performances de base du produit ne seront pas obtenues si notre système de robot est utilisé en dehors des conditions d'utilisation et des spécifications du produit décrites dans les manuels.

Ce manuel décrit les dangers et les conséquences possibles que nous pouvons prévoir. Veuillez à respecter les précautions de sécurité figurant dans ce manuel pour utiliser notre système de robot correctement et en toute sécurité.

MARQUES DÉPOSÉES

Microsoft, Windows, le logo Windows, Visual Basic et Visual C++ sont des marques déposées ou des marques commerciales de Microsoft Corporation aux États-Unis et/ou dans d'autres pays. Pentium est une marque commerciale d'Intel Corporation. Les autres noms de produit et de marque sont des marques commerciales ou des marques déposées de leurs détenteurs respectifs.

NOTATION DES MARQUES COMMERCIALES DANS CE MANUEL

Système d'exploitation Microsoft® Windows® 8

Système d'exploitation Microsoft® Windows® 10

Système d'exploitation Microsoft® Windows® 11

Dans ce manuel, Windows 8, Windows 10 et Windows 11 font référence aux systèmes d'exploitation respectifs ci-dessus. Dans certains cas, Windows fait généralement référence à Windows 8, Windows 10 et Windows 11.

NOTICE

Aucune partie de ce manuel ne peut être copiée ou reproduite sans autorisation.

Le contenu de ce manuel est sujet à des modifications sans préavis.

Veuillez nous informer si vous trouvez une quelconque erreur dans ce manuel ou si vous avez des commentaires sur son contenu.

FABRICANT

SEIKO EPSON CORPORATION

COORDONNÉES

Les coordonnées sont indiquées dans la section "FOURNISSEURS" dans les premières pages du manuel suivant :

Robot System Safety Manual Lisez ce manuel en premier

Liste des codes d'état/codes d'erreur	1
Numéro de code 1 ~	1
Numéro de code 1000 ~	12
Numéro de code 2000 ~	26
Numéro de code 3000 ~	60
Numéro de code 4000 ~	92
Numéro de code 5000 ~	111
Numéro de code 6000 ~	131
Numéro de code 7000 ~	135
Numéro de code 9000 ~	156
Numéro de code 10000 ~	170
Reprise après erreur en mode d'arrêt d'urgence	172
Détails des informations de note	173
Codes d'erreur 27, 28 : « La Carte de sécurité a émis un signal d'arrêt principal. » et « La Carte de sécurité a émis un signal d'arrêt secondaire. »	173
Éléments à vérifier lors d'un arrêt causé par la vitesse limitée de sécurité (SLS).....	180
Éléments à vérifier lors d'un arrêt causé par la position limitée de sécurité (SLP).....	181
Éléments à vérifier lors d'un arrêt causé par la limitation d'axe souple	182

Liste des codes d'état/codes d'erreur

Les classifications de numéro de code sont les suivantes. Pour plus de détails, vérifiez le contenu du numéro correspondant.

1 ~ : Représente l'état. Il ne s'agit pas d'une erreur.

400 ~ : Représente un avertissement.

Le programme peut être exécuté même si un avertissement est émis, mais vérifiez la solution.

1000 ~ : Représente une erreur. Vérifiez la solution.

8000 ~ : Représente l'erreur que vous avez définie.

9000 ~ : Représente une erreur grave.

Ce peut être une défaillance technique. Vérifiez la solution.

10000 ~ : Indique une erreur concernant EPSON RC+ 7.0. Vérifiez la solution.

Numéro de code 1 ~

No.	Message	Solution	Note 1	Note 2
1	Programme de contrôle du contrôleur lancé.	-		
2	Arrêt en raison de la faible tension de l'alimentation.	-		
3	Le programme de contrôle du contrôleur est terminé.	Mémorise ce journal lorsque le contrôleur est redémarré à partir de EPSON RC+ ou TP1.		
4	La zone d'enregistrement des variables de conservation a été nettoyée.	-		
5	Fonction principale démarrée.	-		
6	Fonction principale démarrée. Ce message n'apparaîtra plus.	Sautez le journal "Fonction principale démarrée." pour éviter un manque d'espace pour l'historique du système.		
7	Le numéro de série a été enregistré.	-		
8	La sauvegarde du système a été exécutée.	-		
9	La restauration du système a été exécutée.	-		
10	Les paramètres du robot ont été initialisés.	-		
11	La valeur des impulsions de décalage entre l'origine du codeur et le capteur local (HOFS) a été modifiée.	-	Valeur après modification	Valeur avant modification
17	Mode d'enregistrement des messages activé. Événement rare.	-		
18	Une conversion des paramètres robot a été effectuée.	-		
19	Firmware DU installé.	-		
20	Paramètre Enable en mode Teach a été enregistré.	-		
21	Paramètre Enable en mode Teach a été modifié.	-		
23	Le circuit d'arrêt d'urgence a été ouvert.	-	Exécution de la commande de mouvement pour un numéro de robot	État du contrôleur
24	Le circuit de portes a été ouvert.	-	Exécution de la commande de mouvement pour un numéro de robot	État du contrôleur

No.	Message	Solution	Note 1	Note 2
25	La configuration robot a été modifiée.	-	1 : Nouvel ajout 2 : Modifier 3 : Supprimer	Numéro de robot
26	La configuration des alarmes a été modifiée.	-	Numéro d'alarme	
27	La carte de sécurité a émis un signal d'arrêt principal.	Vérifiez le signal d'arrêt à partir de la Note 1, 2. Dans l'historique du système, si un arrêt involontaire s'est produit.	Type de signal d'arrêt Reportez-vous à "Détails des informations de note".	Détails du signal d'arrêt - Interrupteur de sécurité - Axe - Pièces - Canaux d'entrée de sécurité - Détails d'erreur de décélération Reportez-vous à "Détails des informations de note".
28	La carte de sécurité a émis un signal d'arrêt secondaire.	Vérifiez le signal d'arrêt à partir de la Note 1, 2. Dans l'historique du système, si un arrêt involontaire s'est produit.	Type de signal d'arrêt Reportez-vous à "Détails des informations de note".	Détails du signal d'arrêt - Interrupteur de sécurité - Axe - Pièces - Canaux d'entrée de sécurité - Détails d'erreur de décélération Reportez-vous à "Détails des informations de note".
50	L'alarme batterie du contrôleur a été acquittée.	-		
51	L'alarme batterie du robot a été acquittée.	-	Numéro de robot	
52	L'alarme graisse du robot a été acquittée.	-	Numéro de robot	
100	Appareil branché au contrôleur.	-		
101	La console a changé.	-	20 : TP3 21 : RC+ 22 : E/S remote 26 : Remote Ethernet 29 : Remote RS232	
102	L'affichage a changé.	-		
103	Le mode de travail a changé.	-		
104	Le mode de coopération a changé.	-	0 : Indépendant 1 : Coopératif	
110	Le micrologiciel du contrôleur a été installé.	-	1 : Configuration 2 : Initialiser 3 : Mise à niveau 4 : Reprise	
111	L'adresse IP a été restaurée.	Peut enregistrer ce journal lorsque le micrologiciel du contrôleur est installé.		
112	Le contrôleur a été redémarré.	-		
113	La communication a été restauré après un état occupé.	-		
120	Le PC est branché au contrôleur.	-	1 : Ethernet 2 : USB	

No.	Message	Solution	Note 1	Note 2
121	Le TP est branché au contrôleur.	-		
123	Le PC est débranché du contrôleur.	-		
124	Le TP est débranché du contrôleur.	-		
126	Le mode de travail a changé pour AUTO.	-		
127	Le mode de travail a changé pour Programme.	-		
128	Le mode de travail a changé pour Apprentissage.	-		
129	Remote Ethernet connecté au contrôleur.	-		
130	Remote Ethernet déconnecté du contrôleur.	-		
131	Remote Com connecté au contrôleur.	-		
132	Remote Com déconnecté du contrôleur.	-	État de déconnexion 0 : Normal 1 : Anormal (temporisation)	
133	Le mode de travail est passé en Test.	-		
134	Epson RC+ Express Edition connecté au contrôleur.			
135	Epson RC+ Express Edition déconnecté du contrôleur.			
400	Alarme batterie. Remplacer la batterie et acquitter l'alarme.	Remplacez la batterie et réinitialisez l'alarme.		
401	Alarme batterie robot. Remplacer la batterie et acquitter l'alarme.	Remplacez la batterie et réinitialisez l'alarme.	Numéro de robot	
402	Alarme de graisse déclenchée. Graissez le robot et réinitialisez l'alarme.	Graissez le robot et réinitialisez l'alarme.	Numéro de robot	
410	L'alarme de batterie du contrôleur s'est déclenchée. Remplacez la batterie et réinitialisez l'alarme.	Remplacez la batterie. Après avoir remplacé la batterie, réinitialisez l'alarme dans EPSON RC+ 7.0-[Outils]- [Contrôleur]- [Maintenance].	1000 fois le taux de consommation	1000 fois la valeur limite
411	L'alarme de batterie du robot s'est déclenchée. Remplacez la batterie et réinitialisez l'alarme.	Remplacez la batterie. Après avoir remplacé la batterie, réinitialisez l'alarme dans EPSON RC+ 7.0-[Outils]- [Contrôleur]- [Maintenance].	1000 fois le taux de consommation	1000 fois la valeur limite
412	Alarme de courroie déclenchée. Remplacez la courroie et réinitialisez l'alarme.	Remplacez la courroie de synchronisation. Après avoir remplacé les courroies de synchronisation, réinitialisez l'alarme dans EPSON RC+ 7.0-[Outils]- [Contrôleur]- [Maintenance].	1000 fois le taux de consommation	1000 fois la valeur limite
413	L'alarme de graisse de la cannelure de la vis à billes s'est déclenchée. Graissez la cannelure de la vis à billes et réinitialisez l'alarme.	Graissez l'arbre cannelé à billes. Après avoir effectué le graissage, réinitialisez l'alarme dans EPSON RC+ 7.0-[Outils]- [Contrôleur]- [Maintenance].	1000 fois le taux de consommation	1000 fois la valeur limite

No.	Message	Solution	Note 1	Note 2
414	Alarme de moteur déclenchée. Remplacez le moteur et réinitialisez l'alarme.	Remplacez le moteur. Après avoir remplacé le moteur, réinitialisez l'alarme dans EPSON RC+ 7.0-[Outils]- [Contrôleur]- [Maintenance].	1000 fois le taux de consommation	1000 fois la valeur limite
415	Alarme d'engrenage déclenchée. Remplacez les engrenages et réinitialisez l'alarme.	Remplacez les unités d'engrenage. Après avoir remplacé les unités d'engrenage, réinitialisez l'alarme dans EPSON RC+ 7.0-[Outils]- [Contrôleur]-[Maintenance].	1000 fois le taux de consommation	1000 fois la valeur limite
416	L'alarme de cannelure de vis à billes s'est déclenchée. Remplacez la cannelure de la vis à billes et réinitialisez l'alarme.	Remplacez l'arbre cannelé à billes. Après avoir remplacé l'arbre cannelé à billes, réinitialisez l'alarme dans EPSON RC+ 7.0-[Outils]- [Contrôleur]- [Maintenance].	1000 fois le taux de consommation	1000 fois la valeur limite
420	L'alarme de batterie du contrôleur s'est déclenchée. Remplacez la batterie et réinitialisez l'alarme.	Remplacez la batterie. Après avoir remplacé la batterie, réinitialisez l'alarme dans EPSON RC+ 7.0-[Outils]- [Contrôleur]- [Maintenance].	1000 fois le taux de consommation	1000 fois la valeur limite
421	L'alarme de batterie du robot s'est déclenchée. Remplacez la batterie et réinitialisez l'alarme.	Remplacez la batterie. Après avoir remplacé l'arbre cannelé à billes, réinitialisez l'alarme dans EPSON RC+ 7.0-[Outils]- [Contrôleur]- [Maintenance].	1000 fois le taux de consommation	1000 fois la valeur limite
422	Alarme de courroie déclenchée. Remplacez la courroie et réinitialisez l'alarme.	Remplacez la courroie de synchronisation. Après avoir remplacé les courroies de synchronisation, réinitialisez l'alarme dans EPSON RC+ 7.0-[Outils]- [Contrôleur]- [Maintenance].	1000 fois le taux de consommation	1000 fois la valeur limite
423	L'alarme de graisse de la cannelure de la vis à billes s'est déclenchée. Graissez la cannelure de la vis à billes et réinitialisez l'alarme.	Graissez l'arbre cannelé à billes. Après avoir effectué le graissage, réinitialisez l'alarme dans EPSON RC+ 7.0-[Outils]- [Contrôleur]- [Maintenance].	1000 fois le taux de consommation	1000 fois la valeur limite
424	Alarme de moteur déclenchée. Remplacez le moteur et réinitialisez l'alarme.	Remplacez le moteur. Après avoir remplacé le moteur, réinitialisez l'alarme dans EPSON RC+ 7.0-[Outils]- [Contrôleur]- [Maintenance].	1000 fois le taux de consommation	1000 fois la valeur limite
425	Alarme d'engrenage déclenchée. Remplacez les engrenages et réinitialisez l'alarme.	Remplacez les unités d'engrenage. Après avoir remplacé les unités d'engrenage, réinitialisez l'alarme dans EPSON RC+ 7.0-[Outils]- [Contrôleur]-[Maintenance].	1000 fois le taux de consommation	1000 fois la valeur limite

No.	Message	Solution	Note 1	Note 2
426	L'alarme de cannelure de vis à billes s'est déclenchée. Remplacez la cannelure de la vis à billes et réinitialisez l'alarme.	Remplacez l'arbre cannelé à billes. Après avoir remplacé l'arbre cannelé à billes, réinitialisez l'alarme dans EPSON RC+ 7.0-[Outils]-[Contrôleur]-[Maintenance].	1000 fois le taux de consommation	1000 fois la valeur limite
501	L'historique est actif.	Affecte les performances du système si l'historique est actif.		
502	La mémoire a été initialisée.	Lorsque cette erreur se produit, la valeur de la variable de conservation globale sera initialisée. Remplacez la batterie de la carte du CPU. Remplacez la carte du CPU. Après avoir remplacé le CPU, si l'avertissement est affiché au premier démarrage, redémarrez le Contrôleur.		
503	Erreur disque dur. Vous devriez remplacer le disque dur dès que possible.	Cet avertissement indique une défaillance du disque dur. Remplacez le disque dur dès que possible.		
504	Erreur dans une tâche de fond.	Assurez-vous que le système ne présente aucun problème et poursuivez l'opération.		
505	Le contrôleur a été redémarré.	-		
506	Les informations d'alarmes ne sont pas configurées. Configurer les informations d'alarmes : [Outils]-[Outils Contrôleur]-[Alarmes].	Configurez les informations d'alarme dans [Outils]-[Outils du contrôleur]-[Alarme].		
507	Le fichier de réglage initial étant corrompu, redémarrez le contrôleur à l'aide du fichier précédent. Vérifiez les réglages.	La modification des réglages depuis le démarrage précédent peut ne pas être enregistrée. Veuillez vérifier les réglages.		
510	Données SRAM optimisées.	-		
511	La tension de la batterie de la carte de l'UC est inférieure à la tension permise. Remplacez la batterie de la carte de l'UC.	Remplacez la batterie de la carte du CPU immédiatement. Maintenez le contrôleur sous tension le plus longtemps possible jusqu'à ce que vous remplaciez la batterie.	100 fois la valeur actuelle	100 fois la valeur limite
512	La tension d'entrée de 5 V de la carte de l'UC est inférieure à la tension permise.	Si la tension normale n'est pas générée par une alimentation de 5 V seulement, remplacez l'alimentation électrique.	100 fois la valeur actuelle	100 fois la valeur limite
513	La tension d'entrée de 24 V du frein du moteur, du codeur et du ventilateur est inférieure à la tension spécifiée.	Si la tension normale n'est pas générée par une alimentation de 24 V seulement, remplacez l'alimentation électrique.	100 fois la valeur actuelle	100 fois la valeur limite
514	La température interne du contrôleur est supérieure à la température permise.	Arrêtez le contrôleur dès que possible et vérifiez si la température ambiante du contrôleur n'est pas élevée. Vérifiez si le filtre n'est pas obstrué.	100 fois la valeur actuelle	100 fois la valeur limite

No.	Message	Solution	Note 1	Note 2
515	La vitesse de rotation du ventilateur du contrôleur est inférieure à la vitesse permise. (VENT1)	Vérifiez si le filtre n'est pas obstrué. Si l'avertissement ne disparaît pas après le redémarrage du contrôleur, remplacez le ventilateur.	Valeur actuelle	Valeur limite
516	La vitesse de rotation du ventilateur du contrôleur est inférieure à la vitesse permise. (VENT2)	Vérifiez si le filtre n'est pas obstrué. Si l'avertissement ne disparaît pas après le redémarrage du contrôleur, remplacez le ventilateur.	Valeur actuelle	Valeur limite
517	La température interne du contrôleur est supérieure à la température permise.	Arrêtez le contrôleur dès que possible et vérifiez si la température ambiante du contrôleur n'est pas élevée. Vérifiez si le filtre n'est pas obstrué.	100 fois la valeur actuelle	100 fois la valeur limite
518	La tension d'entrée de 54 V pour la carte CPU est inférieure à la tension autorisée.	Si la tension normale n'est pas générée par une alimentation de 54 V seulement, remplacez l'alimentation électrique.	100 fois la valeur actuelle	100 fois la valeur limite
519	La tension d'entrée de 3,3 V pour la carte CPU est inférieure à la tension autorisée.	Si la tension normale n'est pas générée par une alimentation de 3,3 V seulement, remplacez l'alimentation électrique.	100 fois la valeur actuelle	100 fois la valeur limite
520	La tension d'entrée CC de la carte CPU est inférieure ou supérieure à la tension autorisée.	Si la tension normale n'est pas générée par une alimentation CC seulement, remplacez l'alimentation électrique.	100 fois la valeur actuelle	100 fois la valeur limite
521	La tension d'entrée 3,3 V dans la DU1 est en dessous de la valeur autorisée.	Si la tension normale n'est pas générée par l'alimentation 3,3 V de l'unité d'entraînement 1 seulement, remplacez l'alimentation électrique.	100 fois la valeur actuelle	100 fois la valeur limite
522	La tension d'entrée 5 V dans la DU1 est en dessous de la valeur autorisée.	Si la tension normale n'est pas générée par l'alimentation 5 V de l'unité d'entraînement 1 seulement, remplacez l'alimentation électrique.	100 fois la valeur actuelle	100 fois la valeur limite
523	La tension d'entrée 24 V dans la DU1 est en dessous de la valeur autorisée.	Si la tension normale n'est pas générée par l'alimentation 24 V de l'unité d'entraînement 1 seulement, remplacez l'alimentation électrique.	100 fois la valeur actuelle	100 fois la valeur limite
524	La température interne de la DU1 est au dessus de la valeur autorisée.	Arrêtez l'unité d'entraînement 1 dès que possible et vérifiez si la température ambiante de l'unité d'entraînement 1 n'est pas élevée. Vérifiez si le filtre n'est pas obstrué.	100 fois la valeur actuelle	100 fois la valeur limite
525	La vitesse de rotation du ventilateur de la DU1 est en dessous de la valeur autorisée. (VENT1)	Vérifiez que le filtre de l'unité d'entraînement 1 n'est pas obstrué. Si l'avertissement ne disparaît pas après le redémarrage du contrôleur, remplacez le ventilateur.	Valeur actuelle	Valeur limite

No.	Message	Solution	Note 1	Note 2
526	La vitesse de rotation du ventilateur de la DU1 est en dessous de la valeur autorisée. (VENT2)	Vérifiez que le filtre de l'unité d'entraînement 1 n'est pas obstrué. Si l'avertissement ne disparaît pas après le redémarrage du contrôleur, remplacez le ventilateur.	Valeur actuelle	Valeur limite
531	La tension d'entrée 3,3 V dans la DU2 est en dessous de la valeur autorisée.	Si la tension normale n'est pas générée par l'alimentation 3,3 V de l'unité d'entraînement 2 seulement, remplacez l'alimentation électrique.	100 fois la valeur actuelle	100 fois la valeur limite
532	La tension d'entrée 5 V dans la DU2 est en dessous de la valeur autorisée.	Si la tension normale n'est pas générée par l'alimentation 5 V de l'unité d'entraînement 2 seulement, remplacez l'alimentation électrique.	100 fois la valeur actuelle	100 fois la valeur limite
533	La tension d'entrée 24 V dans la DU2 est en dessous de la valeur autorisée.	Si la tension normale n'est pas générée par l'alimentation 24 V de l'unité d'entraînement 2 seulement, remplacez l'alimentation électrique.	100 fois la valeur actuelle	100 fois la valeur limite
534	La température interne de la DU2 est en dessus de la valeur autorisée.	Arrêtez l'unité d'entraînement 2 dès que possible et vérifiez si la température ambiante de l'unité d'entraînement 2 n'est pas élevée. Vérifiez si le filtre n'est pas obstrué.	100 fois la valeur actuelle	100 fois la valeur limite
535	La vitesse de rotation du ventilateur de la DU2 est en dessous de la valeur autorisée. (VENT1)	Vérifiez que le filtre de l'unité d'entraînement 2 n'est pas obstrué. Si l'avertissement ne disparaît pas après le redémarrage du contrôleur, remplacez le ventilateur.	Valeur actuelle	Valeur limite
536	La vitesse de rotation du ventilateur de la DU2 est en dessous de la valeur autorisée. (VENT2)	Vérifiez que le filtre de l'unité d'entraînement 2 n'est pas obstrué. Si l'avertissement ne disparaît pas après le redémarrage du contrôleur, remplacez le ventilateur.	Valeur actuelle	Valeur limite
541	La tension d'entrée 3,3 V dans la DU3 est en dessous de la valeur autorisée.	Si la tension normale n'est pas générée par l'alimentation 3,3 V de l'unité d'entraînement 3 seulement, remplacez l'alimentation électrique.	100 fois la valeur actuelle	100 fois la valeur limite
542	La tension d'entrée 5 V dans la DU3 est en dessous de la valeur autorisée.	Si la tension normale n'est pas générée par l'alimentation 5 V de l'unité d'entraînement 3 seulement, remplacez l'alimentation électrique.	100 fois la valeur actuelle	100 fois la valeur limite
543	La tension d'entrée 24 V dans la DU3 est en dessous de la valeur autorisée.	Si la tension normale n'est pas générée par l'alimentation 24 V de l'unité d'entraînement 3 seulement, remplacez l'alimentation électrique.	100 fois la valeur actuelle	100 fois la valeur limite

No.	Message	Solution	Note 1	Note 2
544	La température interne de la DU3 est en dessus de la valeur autorisée.	Arrêtez l'unité d'entraînement 3 dès que possible et vérifiez si la température ambiante de l'unité d'entraînement 3 n'est pas élevée. Vérifiez si le filtre n'est pas obstrué.	100 fois la valeur actuelle	100 fois la valeur limite
545	La vitesse de rotation du ventilateur de la DU3 est en dessous de la valeur autorisée. (VENT1)	Vérifiez que le filtre de l'unité d'entraînement 3 n'est pas obstrué. Si l'avertissement ne disparaît pas après le redémarrage du contrôleur, remplacez le ventilateur.	Valeur actuelle	Valeur limite
546	La vitesse de rotation du ventilateur de la DU3 est en dessous de la valeur autorisée. (VENT2)	Vérifiez que le filtre de l'unité d'entraînement 3 n'est pas obstrué. Si l'avertissement ne disparaît pas après le redémarrage du contrôleur, remplacez le ventilateur.	Valeur actuelle	Valeur limite
550	Compact Vision. Erreur de communication.	Vérifiez la connexion entre le contrôleur et la vision compacte.	N° de caméra.	
551	Compact Vision. Le ventilateur CPU ne fonctionne pas.	Vérifiez que le filtre du ventilateur de la vision compacte n'est pas obstrué. Si l'avertissement ne disparaît pas après le redémarrage du contrôleur et de la vision compacte, remplacez le ventilateur du CPU.	N° de caméra.	Valeur actuelle
552	Compact Vision. Le ventilateur CPU ne fonctionne pas.	Remplacez le ventilateur du CPU de la vision compacte.	N° de caméra.	Valeur actuelle
553	Compact Vision. Le ventilateur système ne fonctionne pas.	Vérifiez que le filtre du ventilateur de la vision compacte n'est pas obstrué. Si l'avertissement ne disparaît pas après le redémarrage du contrôleur et de la vision compacte, remplacez le ventilateur du système.	N° de caméra.	Valeur actuelle
554	Compact Vision. Le ventilateur système ne fonctionne pas.	Remplacez le ventilateur du système de la vision compacte.	N° de caméra.	Valeur actuelle
555	Compact Vision. Température CPU trop élevée.	Vérifiez que le filtre du ventilateur de la vision compacte n'est pas obstrué. Si l'avertissement ne disparaît pas après le redémarrage du contrôleur et de la vision compacte, vérifiez l'environnement d'installation (espace environnant, température ambiante) de la vision compacte.	N° de caméra.	1000 fois la valeur actuelle

No.	Message	Solution	Note 1	Note 2
556	Compact Vision. Température CPU trop élevée.	Vérifiez que le filtre du ventilateur de la vision compacte n'est pas obstrué. Si l'avertissement ne disparaît pas après le redémarrage du contrôleur et de la vision compacte, vérifiez l'environnement d'installation (espace environnant, température ambiante) de la vision compacte.	N° de caméra.	1000 fois la valeur actuelle
557	Compact Vision. Batterie faible.	Remplacez la batterie de sauvegarde de la vision compacte.	N° de caméra.	1000 fois la valeur actuelle
558	Compact Vision. Batterie faible.	Remplacez la batterie de sauvegarde de la vision compacte.	N° de caméra.	1000 fois la valeur actuelle
559	Compact Vision. La commande ne peut être exécutée. Redémarrage nécessaire.	Si l'avertissement ne disparaît pas après le redémarrage du contrôleur et de la vision compacte, initialisez la vision compacte.	N° de caméra.	
560	Compact Vision. Mémoire libre faible.	Si l'avertissement ne disparaît pas après le redémarrage du contrôleur et de la vision compacte, initialisez la vision compacte.	N° de caméra.	Valeur actuelle
561	Compact Vision. Espace disque faible.	Vérifiez la séquence de vision si des modèles inutiles peuvent être réduits. Pensez à utiliser la clé USB.	N° de caméra.	Valeur actuelle
562	Compact Vision. Impossible de lire l'état du capteur.	Si l'avertissement ne disparaît pas après le redémarrage du contrôleur et de la vision compacte, initialisez la vision compacte.	N° de caméra.	
563	Compact Vision. Impossible de contrôler les LED.	Si l'avertissement ne disparaît pas après le redémarrage du contrôleur et de la vision compacte, remplacez la carte LED/SW.	N° de caméra.	
569	Compact Vision. Erreur de communication récupérer.	-	N° de caméra.	

No.	Message	Solution	Note 1	Note 2
570	Compact Vision. L'authentification par mot de passe a échoué.	Entrez le mot de passe correct pour la connexion à la Vision compacte dans la page Caméra RC+. Si le mot de passe est inconnu, vous devez effectuer l'une des opérations suivantes : a. Entrez un nouveau mot de passe de connexion depuis le moniteur CV, puis saisissez le même mot de passe dans la page RC+ Caméra. ou b. Effectuez une réinitialisation aux valeurs d'usine sur l'unité de la Vision compacte pour effacer le mot de passe. Reconstruisez le projet RC+ en cours et vérifiez le fonctionnement.		
580	Serveur OPC UA. Err. serveur.	Redémarrez le Contrôleur.	Code d'état OPC UA (chiffre des dizaines)	
581	Serveur OPC UA. Journal serveur activé.	Désactivez la fonction de journal de OPC UA Server. Redémarrez le Contrôleur.		
582	OPC UA Server. File size of the server log is exceeded.	Désactivez la fonction de journal de OPC UA Server. Redémarrez le Contrôleur.		
590	Détection de paramètres de calibration différents au niveau du contrôleur et de la carte de sécurité.	Effectuez l'une des opérations suivantes et redémarrez le Contrôleur : - Exécutez la calibration à partir des paramètres du Contrôleur. - Corrigez les paramètres de la carte de sécurité du Gest. des fct de sécurité.	Le numéro d'axe a détecté la différence en premier.	La valeur de pulsation de l'axe a détecté la différence en premier.
597	Le mouvement PTP pour éviter le point de singularité est terminé.	Le mouvement PTP pour éviter la singularité est effectué. En cliquant sur le même bouton de déplacement par à-coups, le robot se déplace avec des mouvements par à-coups normaux.		
598	Robot stoppé à cause d'une collision. Déplacer le robot dans une autre direction pour éviter la collision.	Déplacez le manipulateur dans une direction pour éviter la collision		
599	Tentative de mouvement près d'un point singulier.	Le robot ne peut pas se déplacer par à-coups avec des mouvements CP (valeur par défaut). En cliquant sur le même bouton de déplacement par à-coups, le robot se déplace avec des mouvements PTO.		

No.	Message	Solution	Note 1	Note 2
700	Le type de gestionnaire du moteur ne correspond pas au modèle de robot actuel. Vérifiez le modèle du robot. Remplacez le gestionnaire du moteur.	Vérifiez le modèle de robot.		
736	Le codeur a été réinitialisé. Redémarrez le contrôleur.	Redémarrez le contrôleur.		
737	Faible tension de la batterie du codeur. Remplacez la batterie.	Mettez le contrôleur hors tension et remplacez la batterie. Pour la procédure de remplacement de la batterie, reportez-vous à <i>Maintenance</i> dans le manuel du Manipulateur. Remplacez la carte du CPU. Vérifiez la connexion du câble.		
752	Alarme D du servomécanisme.	-		

Numéro de code 1000 ~

No.	Message	Solution	Note 1	Note 2
1001	Échec de l'opération. Le paramètre de commande n'est pas valide.	-		
1002	Impossible d'accéder aux données demandées. Les données ne sont pas configurées ou la plage n'est pas valide.	Vérifiez si l'E/S cible, les variables et les tâches existent.		
1003	Le mot de passe n'est pas valide.	Saisissez le mot de passe correct.		
1004	Impossible d'exécuter cette commande avec une version non prise en charge.	Utilisez le fichier de version correct.		
1005	Impossible d'exécuter cette commande avec un numéro de série non valide.	Utilisez les données de sauvegarde du même contrôleur pour restaurer la configuration du contrôleur.		
1006	Ne peut pas exécuter avec un modèle de robot invalide.	Utilisez les données de sauvegarde du même contrôleur pour restaurer la configuration du contrôleur.		
1007	Ne peut pas exécuter avec un modèle de contrôleur invalide.	Utilisez l'installateur pris en charge.		
1008	Défaut d'initialisation. Impossible d'initialiser TP.	Reconnectez le TP. S'il ne fonctionne toujours pas, contactez le fournisseur dans votre région.		
1010	Erreur configuration Remote. Impossible d'assigner le numéro d'entrée R-IO à une entrée remote.	Spécifiez le numéro d'entrée sans le numéro d'entrée R-IO.		
1011	Erreur configuration Remote. Impossible d'assigner le numéro de bit inexistant à un signal E/S remote. Vérifier la taille du bus de terrain esclave.	Vérifiez la taille du bus de terrain esclave.		
1012	Erreur configuration Remote. Impossible d'assigner le numéro de bit inexistant à un signal E/S remote. Vérifier la taille du bus de terrain maître.	Vérifiez la taille du bus de terrain maître.		
1013	Erreur bus de terrain Esclave. Impossible de changer la taille car elle inclut un signal E/S remote.	-		
1014	Erreur bus de terrain Maître. Impossible de changer la taille car elle inclut un signal E/S remote.	-		
1015	Erreur de configuration à distance. Impossible d'attribuer un numéro d'entrée/sortie Hand-IO à une entrée distante.	-		
1016	Erreur de configuration à distance. Impossible de modifier l'affectation car le type de fournisseur d'API est défini.	Régalez Fournisseur PLC sur "None".		

No.	Message	Solution	Note 1	Note 2
1020	Impossible d'exécuter cette commande en mode récupération.	Démarrez le contrôleur comme d'habitude.		
1021	Impossible d'exécuter cette commande en raison de l'échec de l'initialisation du contrôleur.	Restaurez la configuration du contrôleur.		
1022	Impossible d'exécuter cette commande sans ouvrir le projet.	1. Ouvrez un projet. 2. Créez le projet.		
1023	Impossible d'exécuter cette commande lorsque le projet est ouvert.	Reconstruisez le projet.		
1024	Impossible de l'activer à distance.	Activez l'entrée à distance.		
1025	L'exécution en mode Apprentissage est interdite.	Passez au mode AUTO.		
1026	Impossible d'exécuter cette commande en mode Apprentissage, sauf TP.	Passez au mode AUTO.		
1027	Impossible d'exécuter cette commande en mode Auto.	Passez au mode Programme.		
1028	Impossible d'exécuter cette commande en mode Auto, sauf à partir de la console principale.	Passez au mode Programme.		
1029	Impossible d'exécuter cette commande à partir d'OP.	Activez l'entrée PO.		
1030	Il est impossible de modifier le mode Opération	Passez au mode Auto avec une console en mode Programme.		
1031	Impossible d'exécuter cette commande pendant l'exécution d'une tâche.	Arrêtez la tâche, puis exécutez.		
1032	Impossible d'exécuter cette commande pendant l'exécution du maximum de tâches.	Arrêtez la tâche, puis exécutez.		
1033	Impossible d'exécuter cette commande durant une commande de mouvement asynchrone.	Exécutez après la fin du mouvement.		
1034	Commande asynchrone arrêtée durant une opération.	La commande asynchrone s'est déjà arrêtée lorsque le contrôleur a reçu une commande d'arrêt.		
1035	Impossible d'exécuter cette commande en mode À distance, sauf à distance.	La commande ne peut pas être exécutée par la console à l'exception de l'E/S remote lorsque la sortie Mode Auto de l'E/S remote est activée.		
1037	Impossible d'exécuter cette commande Remote Ethernet, sauf en mode Remote Ethernet.	La commande ne peut pas être exécutée par la console à l'exception en mode Remote Ethernet lorsque l'indicateur Auto de Remote Ethernet est activé.		
1039	Exécution interdite.	Une commande interdite a été exécutée pendant l'exécution du programme. Arrêtez le programme, puis exécutez la commande.		

No.	Message	Solution	Note 1	Note 2
1040	Impossible d'exécuter cette commande en mode Remote RS232C à part en mode Remote RS232C.	Exécutez à partir de Remote RS232 ou réglez le dispositif de contrôle autre que sur Remote RS232. (RC+ User's Guide 5.12.2 [System Configuration] Commande (Setup Menu) - [Setup]-[System Configuration] - [Controller]-[Configuration] Page)		
1041	Impossible d'exécuter cette commande durant un état d'arrêt d'urgence.	Annulez l'état d'arrêt d'urgence.		
1042	Impossible d'exécuter cette commande lorsque le dispositif de protection est ouvert.	Fermez la protection.		
1043	Impossible d'exécuter cette commande lorsqu'il y a une erreur.	Annulez la condition d'erreur.		
1044	Impossible d'exécuter cette commande lorsque l'entrée de la pause à distance est activée.	Changez l'entrée de la pause à distance sur Désactivé.		
1045	La condition d'attente est la seule condition qu'il est possible d'entrer.	Le contrôleur a reçu une entrée alors qu'il n'était pas dans la condition d'attente.		
1046	Impossible d'exécuter cette commande durant la transmission des fichiers.	Exécutez après la transmission de fichier.		
1047	Impossible d'annuler la commande exécutée à partir d'un autre appareil.	Annulez la commande de mouvement du dispositif à partir duquel la commande a été émise.		
1048	Impossible d'exécuter après détection de tension basse.	Redémarrez le contrôleur.		
1049	D'autres périphériques sont en mode programme.	Vérifiez la connexion des autres dispositifs.		
1050	Le mot de passe est trop long.	Saisissez un mot de passe de moins de 16 caractères.		
1051	Erreur de statut du contrôleur d'export.	1. Essayez de nouveau en utilisant la même clé USB. 2. Essayez de nouveau en utilisant une autre clé USB. 3. Essayez de nouveau après avoir redémarré le contrôleur.		
1052	Contrôleur d'export occupé.	Exécutez la commande après avoir effectué la sauvegarde de l'état du contrôleur.		
1053	L'exécution en mode Test est interdite.	Exécutez dans d'autres modes.		
1054	Exécution impossible en mode Test sauf depuis le TP.	-		
1055	Impossible d'exécuter la tâche de fond.	Vérifiez qu'aucune tâche n'est exécutée en arrière-plan. Reconstruisez le projet.		
1056	Impossible d'exécuter à partir de TP3.	Activez l'entrée TP.		
1057	Impossible d'exécuter lorsque TP3 est activé, sauf à partir de TP3.	La commande ne peut pas être exécutée à partir d'autres consoles lorsque TP3 est activé.		
1058	Impossible d'exécuter à l'exception du mode T2.	Activez la touche <Teach/T2>.		

No.	Message	Solution	Note 1	Note 2
1059	Impossible de passer en mode T2.	Le mode T2 ne peut pas être utilisé sur les contrôleurs RC700-A, RC700-D conformes aux normes UL.		
1100	Échec du fichier. Impossible d'accéder au fichier.	1. Redémarrez le contrôleur. 2. Réinstallez le micrologiciel. 3. Remplacez le CF.		
1102	Échec du fichier. Échec de la lecture et de l'écriture du registre.	1. Redémarrez le contrôleur. 2. Remplacez le CF.		
1103	Fichier introuvable.	Vérifiez si le fichier existe.		
1104	Fichier du projet introuvable.	Reconstruisez le projet.		
1105	Fichier objet introuvable.	Reconstruisez le projet.		
1106	Fichiers de points introuvables.	Reconstruisez le projet.		
1107	Le programme utilise des fonctions non supportées par le firmware du contrôleur.	Vérifiez la version du compilateur dans EPSON RC+ 7.0-[Projet]-[Propriétés]-[Compilateur].		
1108	Un ou plusieurs fichiers ont été modifiés. Merci de construire le projet.	Reconstruisez le projet.		
1109	Mémoire insuffisante pour enregistrer.	Augmentez l'espace disponible dans la clé USB.		
1110	Le fichier n'a pas été trouvé.	-		
1111	Fichier convoyeur introuvable.	-		
1112	Des fichiers de force sont introuvables. Recréez le projet.	Reconstruisez le projet.		
1114	Impossible de créer le projet dans contrôleur.	Il est possible que le dossier soit plein ou que le nom du projet soit dupliqué. Vérifiez par sélection de l'application.		
1120	Échec du fichier. Le fichier de paramètres est corrompu.	Restaurez la configuration du contrôleur.		
1121	Échec du fichier. Le fichier de projet est corrompu.	Reconstruisez le projet.		
1122	Échec du fichier. Le fichier de points est corrompu.	Reconstruisez le projet.		
1123	Échec du fichier. Le fichier d'étiquettes d'E/S est corrompu.	Reconstruisez le projet.		
1124	Échec du fichier. Le fichier d'erreur de l'utilisateur est corrompu.	Reconstruisez le projet.		
1125	Échec du fichier. Le fichier de messages d'erreur est corrompu.	Veuillez contacter le fournisseur dans votre région.		
1126	Échec du fichier. Les informations sur les options du logiciel sont corrompues.	1. Redémarrez le contrôleur. 2. Réinstallez le micrologiciel. 3. Reconfigurez l'option.		
1127	Échec du fichier. Le fichier de vision est corrompu.	Reconstruisez le projet.		
1128	Erreur du fichier. Le fichier de sauvegarde est corrompu.	Les informations de sauvegarde spécifiées ne peuvent pas être restaurées. Obtenez à nouveau les informations de sauvegarde, puis restaurez le fichier.		
1130	Échec du message d'erreur. Il n'y a rien dans l'historique des erreurs.	Aucun historique d'erreurs n'existe. Redémarrez le contrôleur.		

No.	Message	Solution	Note 1	Note 2
1131	Impossible d'accéder à la mémoire USB.	Insérez la clé USB correctement. Si cette erreur persiste après avoir inséré correctement la clé USB, il se peut que la clé ne soit pas reconnue par le Contrôleur. Insérez une autre clé pour vérifier le fonctionnement.		
1132	Échec du fichier. Échec de la copie du fichier.	-		
1133	Échec du fichier. Échec de la suppression du fichier.	-		
1134	Échec du fichier. Le fichier GUI Builder est corrompu.	Reconstruisez le projet.		
1138	Echec fichier. Fichier Guide force corrompu.	Reconstruisez le projet.		
1139	Echec fichier. Fichier Chargement pièce corrompu.	Le fichier Dispositif d'alimentation de vision (.pt) est corrompu. Recherchez un fichier [Nom du projet].pf dans le dossier du projet et supprimez-le. Ensuite, enregistrez la pièce à nouveau.		
1140	Échec du fichier. Échec de l'ouverture du fichier objet.	Reconstruisez le projet.		
1141	Échec du fichier. Échec de l'ouverture du fichier de projet.	Reconstruisez le projet.		
1142	Échec du fichier. Échec de la lecture du fichier de projet.	Reconstruisez le projet.		
1143	Échec du fichier. Échec de l'ouverture du fichier d'enregistrement des conditions.	<ol style="list-style-type: none"> 1. Essayez de nouveau en utilisant la même clé USB. 2. Essayez de nouveau en utilisant une autre clé USB. 3. Essayez de nouveau après avoir redémarré le contrôleur. 		
1144	Échec du fichier. Échec de l'écriture du fichier d'enregistrement des conditions.	<ol style="list-style-type: none"> 1. Essayez de nouveau en utilisant la même clé USB. 2. Essayez de nouveau en utilisant une autre clé USB. 3. Essayez de nouveau après avoir redémarré le contrôleur. 		
1145	Échec du fichier. Impossible d'ouvrir le fichier convoyeur.	Reconstruisez le projet.		
1146	Échec du fichier. Impossible de lire le fichier convoyeur.	Reconstruisez le projet.		
1150	Échec du fichier. L'historique des erreurs n'est pas valide.	<ol style="list-style-type: none"> 1. Redémarrez le contrôleur. 2. Remplacez le CF. 		
1151	Échec du fichier. Échec de la cartographie de l'historique des erreurs.	<ol style="list-style-type: none"> 1. Redémarrez le contrôleur. 2. Remplacez le CF. 		
1152	Échec du fichier. Échec de l'ouverture du fichier d'historique des erreurs.	<ol style="list-style-type: none"> 1. Redémarrez le contrôleur. 2. Remplacez le CF. 		
1153	Échec du fichier. Échec de l'écriture du fichier d'historique des erreurs.	<ol style="list-style-type: none"> 1. Redémarrez le contrôleur. 2. Remplacez le CF. 		
1155	Échec du fichier. Échec de l'ouverture du fichier de paramètres.	Restaurez la configuration du contrôleur.		

No.	Message	Solution	Note 1	Note 2
1156	Échec du fichier. Échec de l'enregistrement du fichier de paramètres.	Restaurez la configuration du contrôleur.		
1157	Échec du fichier. Échec de la lecture du fichier de paramètres.	Restaurez la configuration du contrôleur.		
1158	Échec du fichier. Échec de l'écriture du fichier de paramètres.	Restaurez la configuration du contrôleur.		
1160	Échec du MCD. Échec de l'ouverture du fichier MCD.	Restaurez la configuration du contrôleur.		
1161	Échec du MCD. Échec de la lecture du fichier MCD.	Restaurez la configuration du contrôleur.		
1162	Échec du MCD. Échec de l'écriture du fichier MCD.	Veillez contacter le fournisseur dans votre région.		
1163	Échec du MCD. Échec de l'enregistrement du fichier MCD.	Restaurez la configuration du contrôleur.		
1165	Échec du MPD. Échec de l'ouverture du fichier MPD.	-		
1166	Échec du MPD. Échec de la lecture du fichier MPD.	-		
1167	Échec du MPD. Échec de l'écriture du fichier MPD.	Veillez contacter le fournisseur dans votre région.		
1168	Échec du MPD. Échec de l'enregistrement du fichier MPD.	-		
1170	Échec du MPL. Échec de l'ouverture du fichier MPL.	1. Redémarrez le contrôleur. 2. Réinstallez le micrologiciel.		
1171	Échec du MPL. Échec de la lecture du fichier MPL.	Veillez contacter le fournisseur dans votre région.		
1172	Échec du MPL. Échec de l'écriture du fichier MPL.	Veillez contacter le fournisseur dans votre région.		
1173	Échec du MPL. Échec de l'enregistrement du fichier MPL.	Veillez contacter le fournisseur dans votre région.		
1175	Échec du MAL. Échec de l'ouverture du fichier MAL.	Veillez contacter le fournisseur dans votre région.		
1176	Échec du MAL. Échec de la lecture du fichier MAL.	Veillez contacter le fournisseur dans votre région.		
1177	Échec du MAL. Échec de l'écriture du fichier MAL.	Veillez contacter le fournisseur dans votre région.		
1178	Échec du MAL. Échec de l'enregistrement du fichier MAL.	Veillez contacter le fournisseur dans votre région.		
1180	Échec du MTR. Échec de la lecture du fichier MTR.	Veillez contacter le fournisseur dans votre région.		
1181	Échec du PRM. Échec de la lecture du fichier PRM.	1. Redémarrez le contrôleur. 2. Reconfigurez le robot.		
1182	Echec PRM. Fichier PRM créé dans une version plus récente. Mettez à jour le firmware du contrôleur.	Mettez à jour le micrologiciel du contrôleur.		
1183	Echec MCD. Fichier MCD créé dans une version plus récente. Mettez à jour le firmware du contrôleur.	Mettez à jour le micrologiciel du contrôleur.		
1184	Impossible de restaurer en raison du grand nombre de fichiers de données de sauvegarde.	Réduisez le nombre de fichier de données de projet et faites à nouveau une sauvegarde.		

No.	Message	Solution	Note 1	Note 2
1185	Échec du fichier. Échec de l'ouverture du fichier d'information sur les sauvegardes.	-		
1186	Échec du fichier. Échec de la lecture du fichier d'information sur les sauvegardes.	-		
1187	Échec du fichier. Échec de l'écriture du fichier d'information sur les sauvegardes.	-		
1188	Échec du fichier. Échec de l'enregistrement du fichier d'information sur les sauvegardes.	-		
1189	La sauvegarde a été créée par un logiciel plus ancien.	Impossible de restaurer la configuration du contrôleur dans la procédure spécifiée pour l'utilisation des anciennes données de sauvegarde. Vérifiez les données de sauvegarde.		
1190	La sauvegarde a été créée par un logiciel plus récent.	-		
1191	La sauvegarde ne contient pas de projet.	-		
1192	Exécution impossible avec un numéro de robot incorrect.	Vérifiez que les données de sauvegarde sont les mêmes que pour le numéro du robot en cours.		
1193	Exécution impossible avec des informations robot incorrectes.	Vérifiez que les données de sauvegarde sont les mêmes que pour le numéro du robot en cours.		
1194	Exécution impossible avec un numéro de DU incorrect.	-		
1195	Erreur de fichier. Échec du mappage de l'historique d'intégrité.	Redémarrez le contrôleur.	-	-
1196	Erreur de fichier. Échec de l'ouverture du fichier historique d'intégrité.	Redémarrez le contrôleur.	-	-
1197	Erreur de fichier. Échec de l'écriture du fichier historique d'intégrité.	Redémarrez le contrôleur.	-	-
1198	Échec de la restauration. Le projet n'est pas valide. Restaurez le projet également si vous restaurez la configuration matérielle Vision.	Restaurez le projet dans son ensemble si vous restaurez la configuration matérielle Vision.		
1200	Échec de la compilation. Vérifiez le message de compilation.	Cette erreur se produit pendant la compilation à partir de TP. Corrigez l'emplacement où l'erreur s'est produite.		
1201	Échec du lien. Vérifiez le message du lien.	Cette erreur se produit pendant la compilation à partir de TP. Corrigez l'emplacement où l'erreur s'est produite.		
1250	Échec sortie utilisateur. Le nom est vide.	-		
1251	Échec sortie utilisateur. La condition est vide.	-		

No.	Message	Solution	Note 1	Note 2
1252	Échec sortie utilisateur. Le nombre de robots est en dehors de la plage disponible.	-		
1260	Échec configuration alarmes. Le robot n'existe pas.	-		
1261	Échec configuration alarmes. Impossible d'obtenir la date d'expiration.	-		
1262	Échec configuration alarmes. Impossible de régler l'alarme.	-		
1263	Échec configuration alarmes. Numéro d'alarme spécifié est hors de la plage autorisée.	-		
1264	Échec configuration alarmes. Numéro d'alarme spécifiée n'est pas activé.	-		
1270	Réglages chargeur non valides. Modifiez réglage de Chargeur pièces.	Le type de dispositif d'alimentation est incorrect. Cela se produit lors de la restauration de la sauvegarde du contrôleur si la configuration du dispositif d'alimentation a été modifiée. Une fois que vous avez supprimé et réglé les paramètres du dispositif d'alimentation dans "EPSON RC+ 7.0 - Menu - Configuration - Paramètres du système".		
1271	Echec ouverture/fermeture port de communication chargeur. Vérifiez connexion chargeur.	Impossible de se connecter au dispositif d'alimentation. Vérifiez que la connexion Ethernet entre le dispositif d'alimentation et le contrôleur fonctionne normalement (si les câbles n'ont pas été déconnectés, s'il y a une défaillance du concentrateur ou un manque d'alimentation du concentrateur, etc.). Vérifiez l'alimentation électrique du dispositif d'alimentation. Vérifiez que les paramètres du réseau du dispositif d'alimentation (Adresse IP, Masque IP, Port) sont corrects.		
1272	Echec initialisation port de sortie chargeur. Vérifiez connexion chargeur.	Impossible de se connecter au dispositif d'alimentation. Vérifiez que la connexion Ethernet entre le dispositif d'alimentation et le contrôleur fonctionne normalement (si les câbles n'ont pas été déconnectés, s'il y a une défaillance du concentrateur ou un manque d'alimentation du concentrateur, etc.). Vérifiez l'alimentation électrique du dispositif d'alimentation. Vérifiez que les paramètres du réseau du dispositif d'alimentation (Adresse IP, Masque IP, Port) sont corrects.		

No.	Message	Solution	Note 1	Note 2
1273	Echec modification paramètre chargeur. Vérifiez connexion chargeur.	Impossible de se connecter au dispositif d'alimentation. Vérifiez que la connexion Ethernet entre le dispositif d'alimentation et le contrôleur fonctionne normalement (si les câbles n'ont pas été déconnectés, s'il y a une défaillance du concentrateur ou un manque d'alimentation du concentrateur, etc.). Vérifiez l'alimentation électrique du dispositif d'alimentation. Vérifiez que les paramètres du réseau du dispositif d'alimentation (Adresse IP, Masque IP, Port) sont corrects.		
1290	Le numéro de moniteur de force est en dehors de la plage autorisée. Redémarrez le contrôleur.	Redémarrez le contrôleur. Initialisez le micrologiciel du contrôleur. Remplacez le contrôleur.		
1291	Le moniteur de force est déjà utilisé par un autre périphérique. Fermez le moniteur de force sur l'autre périphérique, puis exécutez le moniteur de force.	Vérifiez si un autre PC utilise le moniteur de force.		
1292	ForceGuide Failed to set/load information of sequence and object.			
1400	Erreur fichier Guide force.			
1401	Chemin fichier Guide force non valide.			
1402	Echec ouverture fichier Guide force.			
1403	N'ouvrez pas le fichier Guide force.			
1404	Numéro séquence Guide force non valide.			
1405	Numéro objet Guide force non valide.			
1406	Propriété séquence Guide force non valide.			
1407	Propriété objet Guide force non valide.			
1408	Type objet Guide force non valide.			
1409	Paramètre non valide.			
1410	Invalid Force Guide file version.			
1411	Propriété Guide force incorrecte existante. Vérifiez la propriété.	Confirmez la propriété de Force Guide.		
1412	Impossible définir objet Décision au début de séquence Guide force. Vérifiez séquence Guide force.	Impossible de définir l'objet Décision au début d'une séquence. Confirmez la séquence Force Guide.		
1413	Objet Guide force spécifié comme ConditionObject désactivé. Vérifiez les réglages.	Confirmez les paramètres de l'objet Force Guide.		

No.	Message	Solution	Note 1	Note 2
1414	Echec ouverture fichier Chargement pièce.	Impossible d'ouvrir le fichier Dispositif d'alimentation Vision (.pt). Vérifiez si le fichier est ouvert avec un autre logiciel. Le fichier Dispositif d'alimentation de vision (.pt) est corrompu. Recherchez un fichier [Nom du projet].pf dans le dossier du projet et supprimez-le. Ensuite, enregistrez la pièce à nouveau.		
1420	Echec conversion programme. Recréez.			
1421	Echec initialisation. Impossible allouer mémoire.			
1422	Echec finalisation. Echec finalisation contrôleur.			
1423	Invalid conversion file path.			
1424	Chemin fichier Prg non valide.			
1425	Chemin fichier Commande non valide.			
1426	Invalid conversion file.			
1427	Fichier Commande non valide.	Une mise à jour depuis la version 7.4.0.2 ou antérieure à la version 7.4.0.2 ou ultérieure peut échouer. Réinstallez le micrologiciel.		
1428	Failed to execute conversion of program. Execute rebuild.	Reconstruisez le projet.		
1429	Echec écriture fichier Prg.			
1500	Erreur de communication.	-		
1501	La commande ne s'est pas terminée à temps.	Exécutez à nouveau la commande après quelques instants. Vérifiez la connexion entre EPSON RC+7.0 et le contrôleur.		
1502	Déconnexion de la communication entre le PC et le contrôleur. Rétablissez la communication.	Vérifiez la connexion entre EPSON RC+7.0 et le contrôleur.		1 : Délai d'expiration de communication 2 : Déconnexion du câble USB 3 : Échec de réception USB 4 : Arrêt de communication USB
1503	Déconnexion durant l'exécution d'une tâche.	Vérifiez la connexion entre le dispositif de la console et le contrôleur.		
1504	Déconnexion de communication entre Remote Ethernet et le contrôleur. Rétablir la communication.	Vérifiez la connexion entre le dispositif Remote Ethernet et le contrôleur.		
1505	Déconnexion de communication entre Remote RS232 et le contrôleur. Rétablir la communication.	Vérifiez la connexion entre le dispositif Remote RS232 et le contrôleur.		
1506	Déconnexion de communication entre TP3 et le contrôleur. Rétablissez la communication.	Vérifiez la connexion entre TP et le contrôleur.		

Numéro de code 1000 ~

No.	Message	Solution	Note 1	Note 2
1510	En dehors de la plage d'adresses IP.	Vérifiez le paramètre de l'adresse IP du contrôleur.		
1511	Adresse IP réservée.	L'adresse IP est réservée. Configurez l'autre adresse IP.		
1512	Passerelle IP réservée.	L'adresse de passerelle est réservée. Configurez l'autre adresse de passerelle.		
1513	Les conditions de définition de l'adresse globale ne correspondent pas.	Configurez le mot de passe.		
1514	Les paramètres de connexion ou le mot de passe ne sont pas valides. Vérifiez les paramètres et le mot de passe.	Vérifiez les paramètres et le mot de passe.		
1521	Vision Communication. Échec d'initialisation Ethernet.	Redémarrez le contrôleur.		
1522	Vision Communication. Impossible de mettre fin à Ethernet.	-		
1523	Vision Communication. Impossible de créer le handle de socket.	Redémarrez le contrôleur.		
1524	Vision Communication. Impossible de se connecter.	Vérifiez la connexion entre la caméra et le contrôleur.		
1526	Vision Communication. Échec de l'envoi au serveur.	Vérifiez la connexion entre la caméra et le contrôleur.		
1527	Vision Communication. Impossible de lire à partir du serveur.	Vérifiez la connexion entre la caméra et le contrôleur.		
1528	Vision Communication. Impossible de définir l'option.	-		
1529	Vision Communication. Ethernet n'a pas encore été initialisé.	Redémarrez le contrôleur.		
1530	Vision Communication. Connexion n'est pas terminée.	Vérifiez la connexion entre la caméra et le contrôleur.		
1531	Vision Communication. Tous les sockets sont utilisés.	-		
1532	Vision Communication. Délai d'envoi.	Vérifiez la connexion entre la caméra et le contrôleur.		
1533	Vision Communication. Délai d'attente de lecture.	Vérifiez la connexion entre la caméra et le contrôleur.		
1534	Vision Communication. Une erreur de communication.	Vérifiez la connexion entre la caméra et le contrôleur.		
1550	Erreur de communication. Erreur d'initialisation réseau.	Redémarrez le contrôleur. Vérifiez la connexion du câble Ethernet.		
1551	Erreur de communication. Erreur d'initialisation USB.	Redémarrez le contrôleur. Vérifiez la connexion du câble USB.		
1552	Erreur de communication. Erreur de communication interne du contrôleur.	Redémarrez le contrôleur.		
1553	Erreur de communication. Données non valides détectées.	-		
1555	Erreur de transmission via Ethernet.	Vérifiez la connexion entre EPSON RC+7.0 et le contrôleur.		

No.	Message	Solution	Note 1	Note 2
1556	Erreur de réception via Ethernet.	Vérifiez la connexion entre EPSON RC+7.0 et le contrôleur. Si le routeur est utilisé entre le PC et le contrôleur, vérifiez que la fonction DHCP est désactivée.		
1557	Erreur de transmission par connexion USB.	Vérifiez la connexion entre EPSON RC+7.0 et le contrôleur.		
1558	Erreur de réception par connexion USB.	Vérifiez la connexion entre EPSON RC+7.0 et le contrôleur.		
1559	Erreur de communication. Erreur lors de l'allocation de la mémoire.	-		
1580	Erreur de communication Parser.	1. Redémarrez le contrôleur. 2. Mettez à niveau le micrologiciel.		
1581	Erreur de communication Parser. Timeout détecté lors de la communication avec le parser.	1. Redémarrez le contrôleur. 2. Réinstallez le micrologiciel.		
1582	Erreur de communication Parser. Erreur de transmission Parser.	Redémarrez le contrôleur. Reconstruisez le projet.		
1583	Erreur de communication Parser. Erreur d'initialisation Parser.	Redémarrez le contrôleur.		
1584	Erreur de communication Parser. Erreur de connexion.	Redémarrez le contrôleur.		
1585	Erreur de communication Parser. Paramètre incorrect.	Redémarrez le contrôleur. Reconstruisez le projet.		
1586	Erreur de communication Parser. Occupé.	-		
1587	Erreur de communication Parser. Données non valides détectées.	Mettez à niveau le micrologiciel.		
1590	Echec communication TP3. Erreur initialisation Ethernet.	Vérifiez la connexion entre TP et le Contrôleur.		
1591	Echec communication TP3. Données non valides détectées.	Vérifiez la connexion entre TP et le Contrôleur.		
1592	Echec communication TP3. Erreur transmission Ethernet.	Vérifiez la connexion entre TP et le Contrôleur.		
1593	Echec communication TP3. Erreur réception Ethernet.	Vérifiez la connexion entre TP et le Contrôleur.		
1700	Échec de l'initialisation. Échec de l'initialisation du TP.	-		
1701	Échec de l'initialisation. Échec de l'initialisation du TP.	-		
1702	Échec de l'initialisation. Échec de l'initialisation du TP.	-		
1703	Échec du fichier. Échec de la lecture du fichier de données à l'écran.	-		
1704	Échec de la lecture du fichier de paramètres.	-		
1706	Échec de l'ouverture du fichier TP.	-		
1708	Échec de la lecture du tableau d'indicatifs pour le TP.	-		

No.	Message	Solution	Note 1	Note 2
1709	Échec du changement de langue.	-		
1710	Échec de création de l'écran.	-		
1800	Le contrôleur est déjà connecté à un PC.	Seulement un RC+ 7.0 peut être connecté au contrôleur.		
1802	La commande a été lancée sans être branchée à un contrôleur.	Connectez au contrôleur.		
1803	Échec de la lecture ou de l'écriture du fichier sur le PC.	-		
1804	Échec de l'initialisation. Échec de l'allocation de la mémoire sur le PC.	-		
1805	Échec de la connexion. Vérifier le démarrage du contrôleur et la connexion du câble de communication.	-		
1806	Délai d'inactivité durant la connexion via Ethernet.	-		
1807	Délai d'inactivité durant la connexion via le port USB.	-		
1808	Le pilote USB n'est pas installé.	Échec de l'installation de EPSON RC+ 7.0. Installez EPSON RC+ 7.0 de nouveau.		
1809	Erreur d'initialisation. Impossible d'initialiser le PC daemon.	Redémarrez le système.		
1810	Erreur PC daemon. Erreur inhabituelle.	1. Redémarrez EPSON RC+7.0. 2. Redémarrez le PC.		
1812	Échec de la connexion. Le contrôleur connecté n'est pas pris en charge dans EPSON RC + 7.0. Veuillez utiliser EPSON RC + 5.0.	Le contrôleur connecté est compatible RC180 ou RC90 avec EPSON RC+ 5.0. Vérifiez la connexion entre le PC et le contrôleur.		
1851	Non supporté. Une commande non supportée a été exécutée.	Réviser le contenu du programme SPEL. Reconstituez le projet.		
1852	Erreur système. Erreur inhabituelle.	1. Redémarrez EPSON RC+7.0. 2. Redémarrez le PC. 3. Réinstallez EPSON RC+ 7.0.		
1861	Erreur d'initialisation. Impossible d'initialiser SimulatorMNG.	1. Redémarrez EPSON RC+7.0. 2. Redémarrez le PC. 3. Réinstallez EPSON RC+ 7.0.		
1862	Erreur d'initialisation. Impossible d'initialiser WBProxy.	1. Redémarrez EPSON RC+7.0. 2. Redémarrez le PC. 3. Réinstallez EPSON RC+ 7.0.		
1863	Le paramètre est incorrect.	-		
1864	Erreur d'initialisation. Le contrôleur virtuel n'existe pas.	L'installation de EPSON RC+ 7.0 a échoué. Réinstallez le logiciel.		
1865	Erreur d'initialisation. Impossible de démarrer le contrôleur virtuel.	1. Réessayez après un certain temps. 2. Redémarrez le PC.		
1866	Erreur lors de l'arrêt. Impossible d'arrêter le contrôleur virtuel.	Redémarrez Windows.		
1867	Exécution impossible car ce n'est pas un mode Dry run.	Le mode simulation n'est pas valide. Activez la simulation.		
1868	Erreur d'initialisation. Répertoire introuvable.	L'installation de EPSON RC+ 7.0 a échoué. Réinstallez le logiciel.		

No.	Message	Solution	Note 1	Note 2
1872	Erreur de connexion. Les fichiers des simulation utilisant un contrôleur réel sont introuvables.	-		
1873	Erreur de connexion. Les fichiers des simulation utilisant un contrôleur virtuel sont introuvables.	-		
1874	Le contrôleur virtuel ne peut pas être ajouté.	L'installation de EPSON RC+ 7.0 a échoué. Réinstallez le logiciel.		
1875	Erreur simulateur. Impossible d'enregistrer les données du simulateur.	-		
1876	Erreur simulateur. Impossible de lire les données du simulateur.	-		
1877	Erreur simulateur. Impossible de supprimer les données du simulateur.	-		
1878	Erreur simulateur. Impossible de mettre à jour les données du simulateur.	-		
1879	D'autres contrôleurs virtuels sont en cours de démarrage.	D'autres contrôleurs virtuels peuvent être utilisés dans EPSON RC+ 5.0. Ou, le contrôleur virtuel peut déjà être utilisé dans un autre EPSON RC+7.0.		
1880	Impossible d'exécuter lors d'un reset du contrôleur.	-		
1901	Non pris en charge. Tentative d'exécution d'une commande non prise en charge.	Mettez à jour le micrologiciel.		
1902	Non pris en charge. Un paramètre non pris en charge a été spécifié.	-		
1903	Erreur du système. Erreur inhabituelle.	-		
1904	Impossible de restaurer en raison de la grande taille des données de sauvegarde.	Réduisez le nombre de fichier de données de projet et faites à nouveau une sauvegarde.		
1910	Erreur système. Impossible d'écrire le fichier de redémarrage.	-		
1920	Échec de la connexion USB.	-		

Numéro de code 2000 ~

No.	Message	Solution	Note 1	Note 2
2000	Non pris en charge. Tentative d'exécution d'une commande non prise en charge.	Reconstruisez le projet. - Lorsque ce message apparaît pendant l'utilisation de la commande Health ** ou de la fonction Health **, les données de maintenance du robot peuvent avoir été désactivées. Vérifiez les paramètres. (Référence : EPSON RC+ 7.0 User's Guide 5.13.2 [System Configuration] Commande (Setup Menu) [Setup]-[System Configuration]-[Controller]-[Preferences] Page)		
2001	Non pris en charge. Tentative d'exécution d'une commande de mouvement non prise en charge.	Reconstruisez le projet.		
2003	Non pris en charge. Un argument de fonction non pris en charge a été spécifié.	Reconstruisez le projet.		
2004	Non pris en charge. Une valeur de retour de fonction non prise en charge a été spécifiée.	Reconstruisez le projet.		
2005	Non pris en charge. Une instruction non prise en charge a été spécifiée.	Reconstruisez le projet.		
2006	Non pris en charge. Une commande d'E/S non prise en charge a été spécifiée.	Reconstruisez le projet.		
2007	Une instruction non prise en charge a été spécifiée.	Déplacement par à-coups impossible dans un mouvement CP (valeur par défaut).		
2008	Non pris en charge. Numéro d'erreur inconnu.	En cliquant sur le même bouton de déplacement par à-coups, le robot se déplace avec des mouvements PTP.		
2009	Non pris en charge. Numéro de Tâche incorrect.	Déplacement par à-coups impossible dans un mouvement CP (valeur par défaut).		
2010	Erreur du fichier objet. Bâtissez le projet. En dehors de la plage des codes internes.	Reconstruisez le projet.		
2011	Erreur du fichier objet. Bâtissez le projet. Erreur de l'argument de fonction.	Reconstruisez le projet.		
	Erreur de l'argument de fonction.	Chargement de pièce : Format de commande ou paramètres de valeur incorrects. Lisez la description de la commande correspondante fournie dans <i>Part Feeding 7.0 Introduction & Hardware (Common) & Software Software 3. Part Feeding SPEL+ Command Reference</i> et corrigez le code.		

No.	Message	Solution	Note 1	Note 2
2012	Erreur du fichier objet. Bâissez le projet. Erreur de l'argument de commande.	Reconstruisez le projet.		
	Erreur de l'argument de commande.	Chargement de pièce : Format de commande ou paramètres de valeur incorrects. Lisez la description de la commande correspondante fournie dans <i>Part Feeding 7.0 Introduction & Hardware (Common) & Software Software 3. Part Feeding SPEL+ Command Reference</i> et corrigez le code.		
2013	Erreur du fichier objet. Bâissez le projet. Impossible de traiter le code.	Reconstruisez le projet.		
2014	Erreur du fichier objet. Bâissez le projet. Impossible de traiter le code de type de variable.	Reconstruisez le projet.		
2015	Erreur du fichier objet. Bâissez le projet. Impossible de traiter le code de type de chaîne.	Reconstruisez le projet.		
2016	Erreur du fichier objet. Bâissez le projet. Impossible de traiter le code de catégorie de variable.	Reconstruisez le projet.		
2017	Erreur du fichier objet. Bâissez le projet. Impossible à traiter en raison d'un code incorrect.	Reconstruisez le projet.		
2018	Erreur du fichier objet. Bâissez le projet. Échec du calcul de la taille de la variable.	Reconstruisez le projet.		
2019	Erreur du fichier objet. Bâissez le projet. Impossible d'exécuter la fonction Wait sur la variable.	Reconstruisez le projet.		
2020	Nombre de tables d'empilage dépassé. L'appel de fonction ou la variable locale est hors plage.	Vérifiez que la structure imbriquée est appelée infiniment. Réduisez la profondeur des appels de la structure imbriquée.		
2021	Taille de la zone d'empilage dépassée. Erreur d'empilage. L'appel de fonction ou la variable locale est hors plage.	Si vous utilisez de nombreuses variables locales, en particulier le type de chaîne, remplacez-les par des variables globales.		
2022	Échec de l'empilage. Données requises sur l'empilage introuvables.	Reconstruisez le projet.		
2023	Échec de l'empilage. Étiquette inattendue découverte dans la pile.	Reconstruisez le projet.		
2024	Taille d'empilage trop importante. La variable locale est hors limite.	Modifiez la taille de la variable locale.		
2025	Erreur de fichier d'objet. Appel de fonction non valide.	Reconstruisez le projet.		
2031	Échec du système. Le nombre de robots est supérieur au nombre maximum.	Restaurez la configuration du contrôleur.		
2032	Échec du système. Erreur de conformité du nombre de tâches.	Reconstruisez le projet.		

No.	Message	Solution	Note 1	Note 2
2033	Échec du système. Trop grand nombre d'erreurs.	Résolvez les erreurs se produisant fréquemment.		
2040	Échec du fil. Impossible de créer le fil.	Redémarrez le contrôleur.		
2041	Échec du fil. Temps de création du fil expiré.	Redémarrez le contrôleur.		
2042	Échec du fil. Temps d'arrêt du fil expiré.	Redémarrez le contrôleur.		
2043	Échec du fil. Temps d'arrêt du fil expiré.	Redémarrez le contrôleur.		
2044	Échec du fil. Temps du processus démon expiré.	Redémarrez le contrôleur.		
2045	Échec du fil. Temps d'attente de la poursuite d'une tâche expiré.	Redémarrez le contrôleur.		
2046	Échec du fil. Temps d'attente pour l'arrêt d'une tâche expiré.	Redémarrez le contrôleur.		
2047	Échec du fil. Temps d'attente pour le démarrage d'une tâche expiré.	Redémarrez le contrôleur.		
2050	Échec de l'opération du fichier objet. La taille du fichier objet est supérieure à la taille permise.	Reconstruisez le projet.		
2051	Échec de l'opération du fichier objet. Impossible de supprimer le fichier objet durant l'exécution.	Redémarrez le contrôleur.		
2052	Échec de l'opération du fichier objet. Impossible d'allouer de la mémoire au fichier objet.	Redémarrez le contrôleur.		
2053	Mise à jour du fichier objet. Mettez à jour le fichier objet.	Effectuez le même traitement au bout d'un certain temps. Reconstruisez le projet.		
2054	Échec de l'opération du fichier objet. Synchronisez le projet. Échec de l'identification de la fonction.	Synchronisez les fichiers du projet. Reconstruisez le projet.		
2055	Échec de l'opération du fichier objet. Synchronisez le projet. Échec de l'identification de la variable locale.	Synchronisez les fichiers du projet. Reconstruisez le projet.		
2056	Échec de l'opération du fichier objet. Synchronisez le projet. Échec de l'identification de la variable globale.	Synchronisez les fichiers du projet. Reconstruisez le projet.		
2057	Échec de l'opération du fichier objet. Synchronisez le projet. Échec de l'identification de la variable de conservation globale.	Synchronisez les fichiers du projet. Reconstruisez le projet.		
2058	Échec de l'opération du fichier objet. Échec du calcul de la taille de la variable.	Synchronisez les fichiers du projet. Reconstruisez le projet.		
2059	Dépassez la zone de la variable globale. Impossible d'assigner la zone de la variable globale.	Réduisez le nombre de variables globales à utiliser.		
2070	Échec de la SRAM. La SRAM n'est pas cartographiée.	Remplacez la carte du CPU.		

No.	Message	Solution	Note 1	Note 2
2071	Échec de la SRAM. Suppression impossible lorsque la variable de conservation globale est en cours d'utilisation.	Effectuez le même traitement au bout d'un certain temps. Reconstituez le projet.		
2072	Dépassez la zone de la variable de sauvegarde. Impossible d'assigner la zone de la variable de conservation globale.	Réduisez le nombre de variables de conservation globale à utiliser.	Taille maximum	La taille que vous avez tenté d'utiliser
2073	Échec de la SRAM. Échec du nettoyage de la zone de la variable de conservation globale.	Reconstituez le projet.		
2074	Échec de la SRAM. Échec du nettoyage de la zone de sauvegarde de la variable de conservation globale.	Redémarrez le contrôleur.		
2100	Échec de l'initialisation. Échec de l'ouverture du fichier d'initialisation.	Restaurez la configuration du contrôleur.		
2101	Échec de l'initialisation. Initialisation en double.	Redémarrez le contrôleur.		
2102	Échec de l'initialisation. Échec de l'initialisation du MNG.	Redémarrez le contrôleur.		
2103	Échec de l'initialisation. Échec de la création d'un événement.	Redémarrez le contrôleur.		
2104	Échec de l'initialisation. Échec de la configuration d'une priorité.	Redémarrez le contrôleur.		
2105	Échec de l'initialisation. Échec de la configuration de la taille de la pile.	Redémarrez le contrôleur.		
2106	Échec de l'initialisation. Échec de la configuration d'un processus d'interruption.	Redémarrez le contrôleur.		
2107	Échec de l'initialisation. Échec du démarrage d'un processus d'interruption.	Redémarrez le contrôleur.		
2108	Échec de l'initialisation. Échec de l'arrêt d'un processus d'interruption.	Redémarrez le contrôleur.		
2109	Échec de l'initialisation. Échec de l'arrêt du MNG.	Redémarrez le contrôleur.		
2110	Échec de l'initialisation. Impossible d'allouer de la mémoire.	Redémarrez le contrôleur.		
2111	Échec de l'initialisation. Échec de l'initialisation du mouvement.	Restaurez la configuration du contrôleur.		
2112	Échec de l'initialisation. Échec de l'arrêt du mouvement.	Redémarrez le contrôleur.		
2113	Échec de l'initialisation. Échec de la cartographie de la SRAM.	Remplacez la carte du CPU.		
2114	Échec de l'initialisation. Échec de l'enregistrement de la SRAM.	Remplacez la carte du CPU.		
2115	Échec de l'initialisation. La carte du bus de terrain dépasse le nombre maximum.	Vérifiez le nombre de cartes de bus de terrain.		

No.	Message	Solution	Note 1	Note 2
2116	Échec de l'initialisation. Échec de l'initialisation du bus de terrain.	Redémarrez le contrôleur. Vérifiez la carte de bus de terrain. Remplacez la carte de bus de terrain.		
2117	Échec de l'initialisation. Échec de l'arrêt du bus de terrain.	Redémarrez le contrôleur.		
2118	Échec de l'initialisation. Échec de l'ouverture du mouvement.	Restaurez la configuration du contrôleur.		
2119	Échec de l'initialisation. Impossible d'initialiser le suivi de convoyeur (Conveyor Tacking).	Assurez-vous que les paramètres de convoyeur et du codeur sont corrects.		
2120	Échec de l'initialisation. Échec de l'allocation de la zone du système.	Redémarrez le contrôleur.		
2121	Échec de l'initialisation. Échec de l'allocation de la zone du fichier objet.	Redémarrez le contrôleur.		
2122	Échec de l'initialisation. Échec de l'allocation de la zone du robot.	Redémarrez le contrôleur.		
2123	Échec de l'initialisation. Impossible de créer un évènement.	Redémarrez le contrôleur.		
2124	Erreur d'initialisation. Un module Fieldbus non pris en charge est installé.	Installez le module de bus de terrain acheté auprès de SEC.		
2126	Réglages initialisés car le fichier de réglage initial est corrompu. Restaurez le système.	Étant donné que le fichier de configuration initial a été considérablement corrompu, le fichier de configuration initial d'usine par défaut est utilisé.		
2130	Erreur MCD. Échec de l'ouverture du fichier MCD.	Restaurez la configuration du contrôleur.		
2131	Erreur MCD. Échec de la cartographie du fichier MCD.	Restaurez la configuration du contrôleur.		
2132	Erreur PRM. Fichier PRM introuvable.	Restaurez la configuration du contrôleur.		
2133	Erreur PRM. Échec de la cartographie du fichier PRM.	Restaurez la configuration du contrôleur.		
2134	Erreur PRM. Le fichier PRM comporte une erreur.	Restaurez la configuration du contrôleur.		
2135	Erreur PRM. Erreur lors de la conversion du fichier PRM.	Redémarrez le contrôleur.		
2136	Erreur PRM. Erreur lors de la conversion du fichier PRM.	Redémarrez le contrôleur.		
2137	Erreur PRM. Erreur lors de la conversion du fichier PRM.	Redémarrez le contrôleur.		
2140	Erreur d'init DU. Impossible d'utiliser l'Unité de Commande.	La communication avec les unités d'entraînement n'est pas disponible pour les contrôleurs virtuels. Réinitialisez le fichier de configuration à la configuration d'origine s'il a été modifié.		
2141	Erreur d'init DU. Echec lors de l'initialisation de l'Unité de Commande.	Vérifiez la connexion avec les unités d'entraînement.		
2142	Erreur d'init DU. Echec lors de l'initialisation de l'Unité de Commande.	Vérifiez la connexion avec les unités d'entraînement.		

No.	Message	Solution	Note 1	Note 2
2143	Erreur d'init DU. Temps max. d'initialisation de l'unité de commande dépassé.	Vérifiez la connexion avec les unités d'entraînement.		
2144	Erreur d'init DU. Aucune donnée à envoyer à l'Unité de Commande.	Redémarrez l'unité de contrôle et les unités d'entraînement.		
2145	Erreur d'init DU. Impossible de démarrer la communication avec l'unité de commande.	Redémarrez l'unité de contrôle et les unités d'entraînement.		
2146	Erreur d'init DU. Temps d'attente de la connexion dépassé avec l'unité de commande.	Redémarrez l'unité de contrôle et les unités d'entraînement.		
2147	Erreur d'init DU. Impossible de mettre à jour le système de la DU.	Réviser la configuration de mise à jour du logiciel. Vérifiez la connexion avec l'unité d'entraînement.		
2148	Erreur d'init DU. Impossible de mettre à jour le système de la DU.	Vérifiez le nom du fichier. Vérifiez le fichier de mise à jour.		
2149	Erreur d'init DU. Impossible de mettre à jour le système de la DU.	Vérifiez l'alimentation de l'unité d'entraînement et la connexion. Redémarrez le Contrôleur.		
2150	Échec de l'opération. Nombre de tâches introuvable.	Redémarrez le Contrôleur.		
2151	Échec de l'opération. Exécuter la tâche.	Redémarrez le Contrôleur.		
2152	Échec de l'opération. Échec de la taille du code d'objet.	Redémarrez le Contrôleur.		
2153	Échec de l'opération. Échec du paramètre d'avance continue.	Redémarrez le Contrôleur.		
2154	Échec de l'opération. Exécution de l'avance continue.	Redémarrez le Contrôleur.		
2155	Échec de l'opération. Impossible d'exécuter la fonction d'avance continue.	Redémarrez le Contrôleur.		
2156	Échec de l'opération. Les données d'avance continue ne sont pas configurées.	Redémarrez le Contrôleur.		
2157	Échec de l'opération. Échec du changement du paramètre d'avance continue.	Redémarrez le Contrôleur.		
2158	Échec de l'opération. Échec de l'allocation de la zone pour le point d'arrêt.	Redémarrez le Contrôleur.		
2159	Échec de l'opération. Le nombre de points d'arrêt est supérieur au nombre de configurations permis.	Réduisez les points de rupture.		
2160	Échec de l'opération. Échec de l'allocation de l'identité d'une fonction.	Redémarrez le Contrôleur.		
2161	Échec de l'opération. Échec de l'allocation de l'adresse de la variable locale.	Redémarrez le Contrôleur.		
2162	Échec de l'opération. Mémoire tampon insuffisante pour enregistrer la variable locale.	Réviser la taille de la variable locale.		

No.	Message	Solution	Note 1	Note 2
2163	Échec de l'opération. Le changement de valeur n'est disponible que lors de l'arrêt de la tâche.	Mettez la tâche en pause avec le point de rupture.		
2164	Échec de l'opération. Échec de l'allocation de l'adresse de la variable globale.	Réviser la taille de la variable globale.		
2165	Échec de l'opération. Mémoire tampon insuffisante pour enregistrer la variable globale.	Réviser la taille de la variable globale.		
2166	Échec de l'opération. Échec de l'obtention de l'adresse de la variable de conservation globale.	Réviser la taille de la variable de conservation globale.		
2167	Échec de l'opération. Mémoire tampon insuffisante pour enregistrer la variable de conservation globale.	Réviser la taille de la variable de conservation globale.		
2168	Échec de l'opération. La SRAM n'est pas cartographiée.	Redémarrez le Contrôleur.		
2169	Échec de l'opération. Impossible d'effacer la variable de conservation globale lors du chargement du fichier objet.	Redémarrez le Contrôleur.		
2170	Échec de l'opération. Mémoire tampon insuffisante pour enregistrer la chaîne.	Vérifiez la taille de la variable de chaîne.		
2171	Échec de l'opération. Impossible de lancer la tâche après la détection d'une faible tension.	Vérifiez l'alimentation du contrôleur. Redémarrez le Contrôleur.		
2172	Échec de l'opération. Configuration en double des E/S à distance.	Redémarrez le Contrôleur.		
2173	Erreur de configuration à distance. Impossible d'attribuer un nombre d'entrées inexistant à une fonction à distance.	Vérifiez le numéro d'entrée E/S.		
2174	Erreur de configuration à distance. Impossible d'attribuer un nombre de sorties inexistant à une fonction à distance.	Vérifiez le numéro de sortie E/S.		
2175	Échec de l'opération. La fonction à distance n'est pas configurée.	Redémarrez le Contrôleur.		
2176	Échec de l'opération. Erreur d'attente d'événement.	Redémarrez le Contrôleur.		
2177	Échec de l'opération. Échec de la sauvegarde du système.	Redémarrez le Contrôleur. Installez le micrologiciel du contrôleur.		
2178	Échec de l'opération. Échec de la restauration du système.	Redémarrez le Contrôleur. Installez le micrologiciel du contrôleur.		
2179	Erreur de configuration à distance. Impossible d'attribuer plusieurs fonctions à une entrée à distance.	Vérifiez le réglage à distance.		
2180	Erreur de configuration à distance. Impossible d'attribuer plusieurs fonctions à une sortie à distance.	Vérifiez le réglage à distance.		

No.	Message	Solution	Note 1	Note 2
2181	Echec de l'opération. Le numéro de tâche n'a pas été réservé pour RC + API.	Définissez le nombre de tâches RC+API.		
2190	Impossible de calculer les données de file d'attente.	Réviser le programme.		
2191	Impossible d'exécuter AbortMotion car le robot n'est pas activé par une tâche.	Si vous n'actionnez pas le robot à partir d'un programme, vous ne pouvez pas utiliser AbortMotion.		
2192	Impossible d'exécuter AbortMotion car la tâche robot est déjà terminée.	La tâche est terminée. Réviser le programme.		
2193	Impossible d'exécuter Recover sans déplacement car AbortMotion n'a pas été exécutée.	Exécutez AbortMotion à l'avance pour exécuter Recover WithoutMove.		
2194	Erreur de configuration convoyeur.	Assurez-vous que les paramètres de convoyeur et du codeur sont corrects.		
2195	Erreur de configuration convoyeur.	Assurez-vous que les paramètres de convoyeur et du codeur sont corrects.		
2196	Le nombre maximum de convoyeurs est dépassé.	Assurez-vous que les paramètres de convoyeur et du codeur sont corrects.		
2197	Le paramètre de commande utilisé est interdit pour un mouvement de suivi de convoyeur.	Supprimez LJM.		
2200	Robot en utilisation. Impossible d'exécuter la commande de mouvement lorsque d'autres tâches utilisent le robot.	La commande de mouvement pour le robot ne peut pas être exécutée simultanément à partir de plus d'une tâche. Réviser le programme.		
2201	Le robot n'existe pas.	Vérifiez si la configuration du robot est effectuée correctement. Restaurez la configuration du contrôleur.		
2202	Échec de l'état du module de contrôle des mouvements. Une erreur inconnue a été signalée.	Reconstruisez le projet.		
2203	Impossible d'effacer le local « 0 ».	Le Numéro local 0 ne peut pas être effacé. Réviser le programme.		
2204	Impossible d'effacer un bras lorsqu'il est en utilisation.	Le bras ne peut pas être effacé lorsqu'il est en cours d'utilisation. Vérifiez si le bras n'est pas utilisé.	Le Numéro de bras que vous avez tenté d'effacer	
2205	Impossible d'effacer le bras « 0 ».	Le Numéro de bras 0 ne peut pas être effacé. Réviser le programme.		
2206	Impossible d'effacer un outil lorsqu'il est en utilisation.	L'outil ne peut pas être effacé lorsqu'il est en cours d'utilisation. Vérifiez si l'outil n'est pas utilisé.	Le numéro d'outil que vous avez tenté d'effacer	
2207	Impossible d'effacer l'outil « 0 ».	Le numéro d'outil 0 ne peut pas être effacé. Réviser le programme.		
2208	Impossible d'effacer l'ECP « 0 ».	Le numéro ECP 0 ne peut pas être effacé. Réviser le programme.		
2209	Impossible d'effacer un ECP lorsqu'il est en utilisation.	L'ECP ne peut pas être effacé lorsqu'il est en cours d'utilisation. Vérifiez si l'ECP n'est pas utilisé.	Le numéro ECP que vous avez tenté d'effacer	

No.	Message	Solution	Note 1	Note 2
2210	Impossible de spécifier « 0 » comme numéro de local.	La commande traitant le numéro local ne peut pas spécifier le numéro local 0. Réviser le programme.		
2216	Numéro de zone hors limite.	Les numéros de zones disponibles vont de 1 à 15. Réviser le programme.		
2217	Numéro de zone non défini.	Une zone spécifiée n'est pas définie. Examinez le numéro de zone.		
2218	Numéro de plan hors limite.	Les numéros de zones disponibles vont de 1 à 15. Réviser le programme.		
2219	Numéro de plan non défini.	Un plan spécifié n'est pas défini. Examinez le numéro de plan.		
2220	Échec du PRM. Aucune donnée de fichier PRM trouvée.	Redémarrez le contrôleur. Restaurez la configuration du contrôleur.		
2221	Échec du PRM. Échec du signalement du fichier PRM.	Redémarrez le contrôleur. Restaurez la configuration du contrôleur.		
2222	Numéro de local non défini.	Vérifiez le réglage local. Réviser le programme.	Le numéro local spécifié	
2223	Numéro de local hors limite.	Les numéros locaux disponibles vont de 1 à 15. Réviser le programme.	Le numéro local spécifié	
2224	Non pris en charge. Le MCOFS n'est pas défini.	-		
2225	Le CalPIs n'est pas défini.	Vérifiez le réglage CalPIs.		
2226	Numéro de bras hors limite.	Les Numéros de bras disponibles vont de 0 à 3. Selon les commandes, le Numéro de bras 0 n'est pas disponible. Réviser le programme.	Le Numéro de bras spécifié	
2227	Numéro de bras non défini.	Vérifiez le réglage du bras. Réviser le programme.	Le Numéro de bras spécifié	
2228	L'impulsion de la position de départ n'est pas définie.	Vérifiez le réglage HomeSet.		
2229	Numéro d'outils introuvable.	Les numéros d'outils disponibles vont de 0 à 3. Selon les commandes, le numéro d'outil 0 n'est pas disponible. Réviser le programme.	Le numéro d'outil spécifié	
2230	Le nombre d'outils n'est pas défini.	Vérifiez le réglage de l'outil. Réviser le programme.	Le numéro d'outil spécifié	
2231	Numéro d'ECP hors limite.	Les numéros d'outils disponibles vont de 0 à 15. Selon les commandes, le numéro d'outil 0 n'est pas disponible. Réviser le programme.	Le numéro ECP spécifié	
2232	Numéro d'ECP non défini.	Vérifiez le réglage ECP. Réviser le programme.	Le numéro ECP spécifié	
2233	L'axe de réinitialisation du codeur n'a pas été spécifié.	Veillez à spécifier l'axe pour la réinitialisation du codeur.		
2234	Impossible de réinitialiser le codeur lorsque le moteur est en marche.	Mettez le moteur hors tension avant la réinitialisation.		
2235	Le XYLim n'est pas défini.	Vérifiez le réglage XYLim. Réviser le programme.		

No.	Message	Solution	Note 1	Note 2
2236	Échec du PRM. Échec de la configuration du contenu du fichier PRM pour le module d'état du contrôle des mouvements.	Redémarrez le contrôleur. Restaurez la configuration du contrôleur.		
2237	Numéro de palette est hors limite.	Les numéros de palettes disponibles vont de 0 à 15. Réviser le programme.		
2238	La palette n'est pas défini.	Vérifiez le réglage de la palette.		
2240	Le sous-scénario du tableau est en dehors de la plage définie par l'utilisateur. Impossible d'accéder aux bornes du tableau ou de mettre à jour au-delà des bornes du tableau.	Vérifiez l'indice du tableau. Réviser le programme.	Les dimensions dépassant la définition	L'indice spécifié
2241	Les dimensions du tableau ne correspondent pas à la déclaration.	Vérifiez les dimensions du tableau. Réviser le programme.		
2242	Le chiffre zéro « 0 » a été utilisé comme diviseur.	Réviser le programme.		
2243	Dépassement de la capacité de la variable. La variable spécifiée était supérieure à la valeur maximale permise.	Vérifiez le type de variable et le résultat du calcul. Réviser le programme.		
2244	Dépassement négatif de la capacité de la variable. La variable spécifiée était inférieure à la valeur minimale permise.	Vérifiez le type de variable et le résultat du calcul. Réviser le programme.		
2245	Impossible d'exécuter cette commande avec un nombre à virgule flottante.	Cette commande ne peut pas être exécutée pour le type réel ou double. Réviser le programme.		
2246	Impossible de calculer la valeur spécifiée à l'aide de la fonction Tan.	Vérifiez la valeur spécifiée. Réviser le programme.	La valeur spécifiée	
2247	Le sous-scénario du tableau est inférieur à « 0 ».	Vérifiez la valeur spécifiée. Réviser le programme.	La valeur spécifiée	
2248	Échec du tableau. La fonction Redim ne peut être exécutée pour une variable de tableau.	Vous avez tenté d'exécuter Redim sur une variable qui n'est pas de type tableau. Reconstituez le projet.		
2249	Échec du tableau. Impossible de spécifier Conservation pour un tableau autre qu'un tableau à dimension unique.	Une option autre qu'un tableau de dimension unique a été spécifié comme Conservation pour Redim. Reconstituez le projet.		
2250	Échec du tableau. Échec du calcul de la taille de la zone variable.	Reconstituez le projet.		
2251	Impossible d'allouer suffisamment de mémoire pour l'instruction Redim.	Réduisez le nombre d'indices à spécifier pour la fonction Redim. Réalisez une opération de Redim simplement.		
2252	Impossible d'allouer suffisamment de mémoire pour l'instruction ByRef.	Réduisez le nombres d'indices de tableau pouvant être vus par ByRef.		
2253	Impossible de comparer des caractères à des valeurs.	Vérifiez si le type de chaîne et le type de données numériques ne sont pas comparés. Réviser le programme.		

No.	Message	Solution	Note 1	Note 2
2254	Les données spécifiées sont supérieures aux bornes du tableau. Impossible de référer aux bornes du tableau ou de mettre à jour au-delà des bornes du tableau.	Vérifiez le nombre d'indices de tableau et les données. Réviser le programme.	Le nombre d'indices de tableau	Le nombre de données auquel se référer ou à mettre à jour
2255	Dépassement ou dépassement négatif de la capacité de la variable. La variable spécifiée est en dehors de la plage des valeurs.	La valeur qui dépasse la plage de type double est spécifiée. Réviser le programme.		
2256	Le sous-scénario du tableau spécifié est au-delà de la plage maximale permise.	Réduisez le nombre d'indices à spécifier. Pour les indices disponibles, consultez l'aide en ligne.		
2257	Variable (var) compteur d'instruction For en dehors de la plage disponible.	La variable Int64 ou la variable UInt64 ne peut pas être spécifiée. Corriger le programme.		
2260	Le numéro de tâche est hors de la plage disponible.	Pour connaître le numéro de tâche disponible, reportez-vous à l'aide en ligne. Réviser le programme.	Le numéro de tâche spécifié	
2261	Le numéro de tâche spécifié n'existe pas.	Réviser le programme.	Le numéro de tâche spécifié	
2262	Le numéro de robot est en dehors de la plage disponible.	Le numéro de robot disponible est 1. Réviser le programme.	Le numéro de robot spécifié	
2263	Le numéro de sortie est en dehors de la plage disponible. Le n° du port ou le n° de l'appareil est en dehors de la plage disponible.	Pour connaître le numéro de sortie disponible, reportez-vous à l'aide en ligne. Réviser le programme.	Le numéro de sortie spécifié	
2264	L'argument de la commande est en dehors de la plage disponible. Vérifier la validation. Données 1 ajoutées : Valeur transmise. Données 2 ajoutées : ordre des arguments.	Pour connaître la plage disponible d'argument, consultez l'aide en ligne. Réviser le programme.	La valeur ajoutée	Quel numéro d'argument ?
	L'argument de la commande est en dehors de la plage disponible.	Chargement de pièce : Format de commande ou paramètres de valeur incorrects. Lisez la description de la commande correspondante fournie dans <i>Part Feeding 7.0 Introduction & Hardware (Common) & Software Software 3. Part Feeding SPEL+ Command Reference</i> et corrigez le code.		
2265	Le numéro du joint est en dehors de la plage disponible.	Les numéros d'articulation disponibles vont de 1 à 9. Réviser le programme.	Le numéro d'articulation spécifié	
2266	Le temps d'attente est en dehors de la plage disponible.	La durée du délai d'attente disponible va de 0 à 2147483. Réviser le programme.	Le délai d'attente spécifié	
2267	Le numéro du chronomètre est en dehors de la plage disponible.	Les numéros de chronomètre disponibles vont de 0 à 15. Réviser le programme.	Le numéro de chronomètre spécifié	
2268	Le numéro du déroutement est en dehors de la plage disponible.	Les numéros de déroutement disponibles vont de 1 à 4. Réviser le programme.	Le numéro de déroutement spécifié	

No.	Message	Solution	Note 1	Note 2
2269	L'identité du langage est en dehors de la plage disponible.	Pour connaître l'ID de langue disponible, reportez-vous à l'aide en ligne. Réviser le programme.	L'ID de langue spécifiée	
2270	La valeur du paramètre D au niveau du processus parallèle est en dehors de la plage disponible.	La valeur de paramètre D disponible est comprise entre 0 et 100. Réviser le programme.	La valeur de paramètre D spécifiée	
2271	Le numéro de l'arche est en dehors de la plage disponible.	Les numéros d'arche disponibles vont de 0 à 7. Réviser le programme.	Le numéro d'arche spécifié	
2272	Le n° de l'appareil est en dehors de la plage disponible.	Le numéro spécifié représentant un dispositif de contrôle ou un dispositif d'affichage est en dehors de la plage disponible. Pour connaître le numéro de dispositif disponible, reportez-vous à l'aide en ligne. Réviser le programme.	Le numéro de dispositif spécifié	
2273	Les données de sortie sont en dehors de la plage disponible.	La valeur de donnée de sortie disponible est comprise entre 0 et 255. Réviser le programme.	Données de sortie	Quelles données d'octet de numéro sont en dehors de la plage ?
2274	L'argument Asin est en dehors de la plage disponible. La plage s'étend de -1 à 1.	Réviser le programme.		
2275	L'argument Acos est en dehors de la plage disponible. La plage s'étend de -1 à 1.	Réviser le programme.		
2276	L'argument Sqr est en dehors de la plage disponible.	Réviser le programme.		
2277	L'argument Randomiser est en dehors de la plage disponible.	Réviser le programme.		
2278	L'argument Sin, Cos, Tan est en dehors de la plage disponible.	Réviser le programme.		
2280	La période de délai d'inactivité déterminée par l'instruction TMOut a expiré avant la fin de la condition d'attente de l'instruction WAIT.	Recherchez la cause du délai d'expiration. Vérifiez si le délai d'expiration défini est correct.	Période de délai d'expiration	
2281	La période du délai d'inactivité déterminée par l'instruction TMOut dans l'instruction WaitSig ou dans l'instruction SyncLock a expiré.	Recherchez la cause du délai d'expiration. Vérifiez si le délai d'expiration défini est correct.	Numéro de signal	Période de délai d'expiration
2282	La période du délai d'attente déterminée par l'instruction TMOut dans l'instruction WaitNet a expiré.	Recherchez la cause du délai d'expiration. Vérifiez si le délai d'expiration défini est correct.	Numéro de port	Période de délai d'expiration
2283	Délai d'inactivité. Délai d'inactivité expiré au niveau des paramètres de l'affichage.	Redémarrez le contrôleur.		

No.	Message	Solution	Note 1	Note 2
2285	Impossible d'effacer une calibration du bras lorsqu'il est utilisé.	Impossible d'effacer une calibration de la longueur du bras lorsqu'elle est utilisée. Assurez-vous que la calibration de la longueur du bras n'est pas utilisée.	Numéro de calibration de longueur du bras que vous avez essayé d'effacer	
2286	Impossible d'effacer la calibration du bras numéro '0'.	Impossible d'effacer le numéro de calibration de longueur du bras "0". Révisez le programme.		
2287	Le numéro de calibration du bras est en dehors de la plage.	Le numéro de calibration du bras spécifié est en dehors de la plage. Révisez le programme.	Le numéro de calibration de longueur du bras spécifié	
2288	Le numéro de calibration du bras n'est pas défini.	Vérifiez la configuration de calibration de longueur du bras. Révisez le programme.	Le numéro de calibration de longueur du bras spécifié	
2290	Impossible d'exécuter une instruction de mouvement.	Impossible d'exécuter la commande de mouvement après avoir utilisé la fonction d'utilisateur dans la commande de mouvement. Révisez le programme.		
2291	Impossible d'exécuter l'instruction OnErr.	Impossible d'exécuter OnErr dans la commande de mouvement lors de l'utilisation de la fonction d'utilisateur dans la commande de mouvement. Révisez le programme.		
2292	Impossible d'exécuter une commande d'E/S lorsque le circuit de sécurité est ouvert (SafeGuard).	La commande E/S ne peut pas être exécutée lorsque la protection est ouverte. Révisez le programme		
2293	Impossible d'exécuter une commande d'E/S en condition d'arrêt d'urgence.	La commande E/S ne peut pas être exécutée pendant la condition d'arrêt d'urgence. Révisez le programme.		
2294	Impossible d'exécuter une commande d'E/S lorsqu'une erreur est détectée.	La commande E/S ne peut pas être exécutée lorsqu'une erreur se produit. Révisez le programme.		
2295	Impossible d'utiliser cette commande dans une tâche de type "NoEmgAbort".	Pour plus de détails sur les commandes exécutables, reportez-vous à l'aide en ligne. Révisez le programme.		
2296	Un ou plusieurs fichiers source ont été modifiés. Reconstruire le projet.	Reconstruisez le projet.		
2297	Impossible d'exécuter une commande d'E/S en mode TEACH sans le paramètre "FORCED".	La commande E/S ne peut pas être exécutée en mode TEACH. Révisez le programme.		
2298	Impossible de continuer l'exécution durant une fonction "Trap SGClose".	Vous ne pouvez pas exécuter les instructions Cont et Recover avec la tâche de traitement de Trap SGClose.		
2299	Impossible d'exécuter cette commande. Configuration requise.	Activez la fonction [Activer les commandes de contrôleur de tâche avancées] de RC+ pour exécuter la commande.		

No.	Message	Solution	Note 1	Note 2
2300	Robot en utilisation. Impossible d'exécuter une commande de mouvement lorsqu'une autre tâche utilise le robot.	La commande de mouvement pour le robot ne peut pas être exécutée simultanément à partir de plus d'une tâche. Réviser le programme.	Numéro de tâche utilisé par le robot	
2301	Impossible d'exécuter la commande de mouvement tant que le commutateur d'activation n'est pas actionné à nouveau.	Exécutez la commande de mouvement avec l'interrupteur d'activation actionné de nouveau.		
2302	Impossible d'exécuter l'instruction Call dans un processus Trap Call.	Une autre fonction ne peut pas être appelée à partir de la fonction appelée par Trap Call. Réviser le programme.		
2303	Impossible d'exécuter l'instruction Call dans un processus parallèle.	Réviser le programme.		
2304	Impossible d'exécuter l'instruction Xqt dans un processus parallèle.	Réviser le programme.		
2305	Impossible d'exécuter l'instruction Call à partir de la fenêtre de commande.	Exécutez l'appel à partir du programme.		
2306	Impossible d'exécuter une instruction Xqt à partir de la tâche lancée par Trap Xqt.	Réviser le programme.		
2307	Impossible d'exécuter cette commande lorsque les tâches sont en cours d'exécution.	Vérifiez que toutes les tâches sont terminées.		
2308	Impossible de démarrer le moteur en raison d'une erreur critique.	Recherchez l'erreur qui s'est produite précédemment dans l'historique d'erreurs et corrigez sa cause. Ensuite, redémarrez le contrôleur.		
2309	Impossible d'exécuter une commande de mouvement lorsque le dispositif de protection est ouvert.	Vérifiez l'état de la protection.		
2310	Impossible d'exécuter une commande de mouvement lorsqu'en attente de la suite.	Exécutez l'opération Continue ou Stop puis exécutez la commande de mouvement.		
2311	Impossible d'exécuter une commande de mouvement durant le processus de poursuite.	Attendez que l'opération Continue soit terminée, puis exécutez la commande de mouvement.		
2312	Impossible d'exécuter une tâche lors d'une condition d'arrêt d'urgence.	Vérifiez l'état d'arrêt d'urgence.		
2313	Impossible de continuer l'exécution immédiatement après l'ouverture de la sécurité.	Il faut plus de 1,5 secondes entre l'ouverture de la protection, la fermeture et la mise en marche du moteur. Lorsque le délai indiqué ci-dessus s'est écoulé depuis l'ouverture de la protection, l'exécution peut se poursuivre immédiatement (avec la protection fermée).		
2314	Impossible de poursuivre l'exécution lorsque le dispositif de protection est ouvert.	Vérifiez l'état de la protection.		
2315	Poursuite de l'exécution en double.	Attendez que l'opération Continue soit terminée.		

No.	Message	Solution	Note 1	Note 2
2316	Impossible de poursuivre l'exécution après la détection d'une erreur.	Vérifiez l'état d'erreur.		
2317	Impossible d'exécuter la tâche lorsqu'une erreur a été détectée.	Réinitialisez l'erreur avec la fonction Reset, puis exécutez la tâche.		
2318	Impossible d'exécuter une commande de mouvement lorsqu'une erreur a été détectée.	Exécutez la commande de mouvement après avoir réinitialisé l'erreur avec la fonction Reset.		
2319	Impossible d'exécuter une commande d'E/S lors d'un arrêt d'urgence.	Vérifiez l'état d'arrêt d'urgence.		
2320	Échec de la fonction. Le type d'argument ne correspond pas.	Reconstruisez le projet.		
2321	Échec de la fonction. La valeur de retour ne correspond pas à la fonction.	Reconstruisez le projet.		
2322	Échec de la fonction. Le type ByRef ne correspond pas.	Reconstruisez le projet.		
2323	Échec de la fonction. Échec du traitement du paramètre ByRef.	Reconstruisez le projet.		
2324	Échec de la fonction. La dimension du paramètre ByRef ne correspond pas.	Reconstruisez le projet.		
2325	Échec de la fonction. Impossible d'utiliser ByRef dans une instruction Xqt.	Reconstruisez le projet.		
2326	Impossible de faire un appel à une DLL depuis la console.	Exécutez l'appel DLL à partir du programme.		
2327	Echec lors de l'appel à une DLL.	Vérifiez le DLL. Réviser le programme.		
2328	Impossible d'exécuter la tâche avant d'être connecté à RC+.	Vous devez vous connecter à RC+ avant d'exécuter la tâche.		
2329	Impossible d'utiliser la fonction "EVAL" durant l'exécution d'une tâche de type "TRAP CALL".	Vérifiez le programme.		
2330	Échec du déroutement. Impossible d'utiliser l'argument dans l'instruction d'appel de déroutement ou l'instruction Xqt.	Vérifiez le programme.		
2331	Échec du déroutement. Échec du traitement de l'instruction Trap Goto.	Reconstruisez le projet.		
2332	Échec du déroutement. Échec du traitement de l'instruction Trap Goto.	Reconstruisez le projet.		
2333	Échec du déroutement. Le déroutement est déjà en cours.	Reconstruisez le projet.		
2334	Impossible d'utiliser la fonction "EVAL" durant l'exécution d'une tâche de type "Trap Finish" et "Trap Abort".	Vérifiez le programme.		
2335	Impossible de continuer l'exécution et utiliser "Reset Error" en mode "TEACH".	Vérifiez le programme.		

No.	Message	Solution	Note 1	Note 2
2336	Impossible d'utiliser l'instruction Here avec des tâches en parallèle.	Allez ici : Z(0) ! D10; MemOn(1) ! n'est pas exécutable. Changez le programme sur : P999 = Ici Aller P999 ici : Z(0) ! D10; MemOn (1) !		
2337	Exécution impossible sauf depuis la fonction event handler de GUI Builder.	Réviser le programme.		
2338	Exécution impossible des instructions Xqt/Input/Print #(TP) en mode Test.	Impossible d'exécuter cette commande en mode TEST. Réviser le programme.		
2339	Exécution impossible de la fonction/instruction shutdown en mode Independent.	Changez le réglage sur "mode coopératif" et exécutez.		
2340	La valeur allouée à la fonction InBCD n'est pas une valeur BCD valide.	Réviser le programme.	Chiffre des dizaines	Chiffre des unités
2341	La valeur spécifiée dans l'instruction OpBCD n'est pas une valeur BCD valide.	Réviser le programme.	La valeur spécifiée	
2342	Impossible de modifier l'état du bit de sortie configuré en tant que sortie à distance.	Vérifiez le réglage E/S remote.	Numéro E/S	1 : bit, 2 : octet, 3 : mot
2343	Le temps de sortie de la sortie asynchrone commandée pas l'instruction Marche ou Arrêt est en dehors de la plage disponible.	Réviser le programme.	Le temps spécifié	
2344	Le nombre de bit d'entrée/sortie E/S est en dehors de la plage disponible ou la carte n'est pas installée.	Réviser le programme. Vérifiez si la carte d'extension E/S et la carte E/S de bus de terrain sont correctement détectées.	Numéro de bit	
2345	Le nombre d'octet d'entrée/sortie E/S est en dehors de la plage disponible ou la carte n'est pas installée.	Réviser le programme. Vérifiez si la carte d'extension E/S et la carte E/S de bus de terrain sont correctement détectées.	Numéro d'octet	
2346	Le nombre de mot d'entrée/sortie E/S est en dehors de la plage disponible ou la carte n'est pas installée.	Réviser le programme. Vérifiez si la carte d'extension E/S et la carte E/S de bus de terrain sont correctement détectées.	Numéro de mot	
2347	Le nombre de bit d'E/S de la mémoire est en dehors de la plage disponible.	Réviser le programme.	Numéro de bit	
2348	Le nombre d'octet d'E/S de la mémoire est en dehors de la plage disponible.	Réviser le programme.	Numéro d'octet	
2349	Le nombre de mot d'E/S de la mémoire est en dehors de la plage disponible.	Réviser le programme.	Numéro de mot	
2350	Cette commande est permise seulement lorsque le mode d'E/S virtuel est actif.	La commande peut seulement être exécutée pour le mode E/S virtuel.		
2353	La commande spécifiée ne peut pas être exécutée à partir de la fenêtre de commandes.	Exécutez la commande spécifiée à partir du programme.		
		Chargement de pièce : La commande ne peut pas être exécutée dans la fenêtre Commande.		

No.	Message	Solution	Note 1	Note 2
2354	Impossible d'exécuter la commande de sortie E/S lorsque le bouton Activer est sur DÉACTIVÉ.	Exécutez la commande de sortie E/S avec l'interrupteur d'activation actionné.		
2360	Échec du fichier. Échec de l'ouverture du fichier de configuration.	Restaurez la configuration du contrôleur.		
2361	Échec du fichier. Échec de la fermeture du fichier de configuration.	Restaurez la configuration du contrôleur.		
2362	Échec du fichier. Échec de l'ouverture de la clé du fichier de configuration.	Restaurez la configuration du contrôleur.		
2363	Échec du fichier. Échec de l'obtention de la chaîne à partir du fichier de configuration.	Restaurez la configuration du contrôleur.		
2364	Échec du fichier. Échec de l'écriture dans le fichier de configuration.	Restaurez la configuration du contrôleur.		
2365	Échec du fichier. Échec de la mise à jour du fichier de configuration.	Restaurez la configuration du contrôleur.		
2370	La combinaison de chaînes dépasse la longueur maximale des chaînes.	La longueur de chaîne maximum est 255. Révissez le programme.	Longueur de chaîne combinée	
2371	La longueur de la chaîne est hors page.	La longueur de chaîne maximum est 255. Révissez le programme.	La longueur spécifiée	
2372	Un caractère invalide est spécifié après la perluète dans la fonction Val.	Révissez le programme.		
2373	Chaîne illégale spécifiée pour la fonction Val.	Révissez le programme.		
2374	Échec de la chaîne. Code de caractère non valide dans la chaîne.	Révissez le programme.		
2375	Longueur nom d'étiquette hors page.	La longueur du nom d'étiquette est de 32 mots. Révissez le nom de l'étiquette.	2 : Main	
2376	Longueur description hors page.	La longueur de la description est de 255 mots. Révissez la description.	2 : Main	
2380	Impossible d'utiliser 0 comme valeur de l'opération dans For...Next.	Vérifiez la valeur d'étape.		
2381	La relation entre For... Next et GoSub n'est pas valide. Entrer ou sortir d'une commande For...Next à l'aide d'une instruction Goto.	Révissez le programme.		
2382	Impossible d'exécuter un retour durant l'exécution de OnErr.	Révissez le programme.		
2383	Le retour a été utilisé sans GoSub. Vérifiez le programme.	Révissez le programme.		
2384	La fonction Couvrir ou Envoyer a été utilisée sans Sélectionner. Vérifiez le programme.	Révissez le programme.		
2385	Impossible d'exécuter EResume durant l'exécution de GoSub.	Révissez le programme.		
2386	EResume a été utilisé sans OnErr. Vérifiez le programme.	Révissez le programme.		

No.	Message	Solution	Note 1	Note 2
2391	En situation d'arrêt d'urgence, la commande ne peut pas être exécutée.	Effacez la condition d'arrêt d'urgence et exécutez la commande.		
2400	Échec de la courbe. Échec de l'ouverture du fichier de courbe.	Redémarrez le contrôleur. Créez à nouveau un fichier de courbe.		
2401	Échec de la courbe. Échec de l'allocation des données sur les en-têtes du fichier de courbe.	Redémarrez le contrôleur. Créez à nouveau un fichier de courbe.		
2402	Échec de la courbe. Échec de l'écriture du fichier de courbe.	Redémarrez le contrôleur. Créez à nouveau un fichier de courbe.		
2403	Échec de la courbe. Échec de l'ouverture du fichier de courbe.	Redémarrez le contrôleur. Créez à nouveau un fichier de courbe.		
2404	Échec de la courbe. Échec de la mise à jour du fichier de courbe.	Redémarrez le contrôleur. Créez à nouveau un fichier de courbe.		
2405	Échec de la courbe. Échec de la lecture du fichier de courbe.	Redémarrez le contrôleur. Créez à nouveau un fichier de courbe.		
2406	Échec de la courbe. Le fichier de courbe est corrompu.	Redémarrez le contrôleur. Créez à nouveau un fichier de courbe.		
2407	Échec de la courbe. Le fichier spécifié n'est pas le fichier de courbe.	Redémarrez le contrôleur. Créez à nouveau un fichier de courbe.		
2408	Échec de la courbe. La version du fichier de courbe n'est pas valide.	Redémarrez le contrôleur. Créez à nouveau un fichier de courbe.		
2409	Échec de la courbe. Le numéro du robot dans le fichier de courbe n'est pas valide.	Redémarrez le contrôleur. Créez à nouveau un fichier de courbe.		
2410	Échec de la courbe. Impossible d'allouer suffisamment de mémoire pour l'instruction CVMove.	Redémarrez le contrôleur.		
2411	Les données sur les points spécifiées dans l'instruction de courbe sont supérieures au nombre maximum.	Le nombre maximum de points spécifié dans l'instruction Curve est de 1000. Révissez le programme.		
2412	Le nombre de commandes de sortie spécifié dans l'instruction de courbe est supérieur au nombre maximum.	Le nombre maximum de commandes de sortie spécifié dans l'instruction Curve est de 16. Révissez le programme.		
2413	Échec de la courbe. Le code interne spécifié est supérieur à la taille permise dans l'instruction de courbe.	Redémarrez le contrôleur.		
2414	Les données de points continue P(:) spécifiées sont supérieures au nombre maximum.	Le nombre maximum de points spécifié en continu est de 1000. Révissez le programme.	Point de départ	Point de fin
2415	Échec de la courbe. Impossible de créer le fichier de courbe.	Redémarrez le contrôleur. Créez à nouveau un fichier de courbe.		
2416	Le fichier de courbe n'existe pas.	Vérifiez si le nom du fichier de courbe spécifié est correct.		

No.	Message	Solution	Note 1	Note 2
2417	Échec de la courbe. La commande de sortie est spécifiée avant les données de points.	Vérifiez qu'aucune commande de sortie n'est spécifiée avant les données de points.		
2430	Échec du message d'erreur. Le fichier de messages d'erreur n'existe pas.	Redémarrez le contrôleur.		
2431	Échec du message d'erreur. Échec de l'ouverture du fichier de messages d'erreur.	Redémarrez le contrôleur.		
2432	Échec du message d'erreur. Échec de l'obtention des données sur les en-têtes du fichier de messages d'erreur.	Redémarrez le contrôleur.		
2433	Échec du message d'erreur. Le fichier de messages d'erreur est corrompu.	Redémarrez le contrôleur.		
2434	Échec du message d'erreur. Le fichier spécifié n'est pas le fichier de messages d'erreur.	Redémarrez le contrôleur.		
2435	Échec du message d'erreur. La version du fichier de messages d'erreur n'est pas valide.	Redémarrez le contrôleur.		
2440	Erreur fichier. Numéro de fichier déjà utilisé.	Vérifiez le numéro de fichier.		
2441	Erreur fichier. Impossible d'ouvrir le fichier.	Assurez-vous que le fichier existe et que vous avez spécifié le fichier correctement.		
2442	Erreur fichier. Le fichier n'est pas ouvert.	Ouvrez le fichier au préalable.		
2443	Erreur fichier. Le numéro de fichier est utilisé par une autre tâche.	Vérifiez le programme.		
2444	Erreur fichier. Impossible de fermer le fichier.	Vérifiez le fichier.		
2445	Erreur fichier. Echec lors de la recherche du fichier.	Réviser le programme. Vérifiez le réglage du pointeur.		
2446	Erreur fichier. Tous les numéros de fichiers sont utilisés.	Fermez les fichiers inutiles.		
2447	Erreur fichier. Accès en lecture refusé.	Utilisez ROpen ou UOpen qui a un accès de lecture au fichier.		
2448	Erreur fichier. Accès en écriture refusé.	Utilisez WOpen ou UOpen qui a un accès d'écriture au fichier.		
2449	Erreur fichier. Accès en mode binaire refusé.	Utilisez BOpen qui dispose d'un accès binaire au fichier.		
2450	Erreur fichier. Impossible d'accéder au fichier.	Vérifiez le fichier.		
2451	Erreur fichier. Impossible d'écrire dans le fichier.	Vérifiez le fichier.		
2452	Erreur fichier. Lecture du fichier impossible.	Vérifiez le fichier.		
2453	Erreur fichier. Impossible d'exécuter la commande sur le disque.	La commande spécifiée n'est pas disponible dans le disque actuel (ChDisk).		
2454	Erreur fichier. Disque non valide.	Réviser le programme.		
2455	Erreur fichier. Lecteur non valide.	Réviser le programme.		

No.	Message	Solution	Note 1	Note 2
2456	Erreur fichier. Dossier non valide.	Réviser le programme.		
2460	Erreur de base de données. Numéro de base de données utilisé.	Réviser le programme. Spécifiez le numéro d'une autre base de données. Fermez la base de données.		
2461	Erreur de base de données. La base de données n'est pas ouverte.	Réviser le programme. Ouvrez la base de données.		
2462	Erreur de base de données. Le numéro de base de données est utilisé par une autre tâche.	Réviser le programme.		
2470	Erreur de communication Windows. Statut non valide.	Redémarrez le Contrôleur. Reconstruisez le projet.		
2471	Erreur de communication Windows. Réponse non valide.	Redémarrez le Contrôleur. Reconstruisez le projet.		
2472	Erreur de communication Windows. Déjà initialisé.	Redémarrez le Contrôleur.		
2473	Erreur de communication Windows. Occupé.	Redémarrez le Contrôleur. Reconstruisez le projet.		
2474	Erreur de communication Windows. Pas de requête.	Redémarrez le Contrôleur. Reconstruisez le projet.		
2475	Erreur de communication Windows. Tampon de données dépassé.	Réduisez le volume des données. Réviser le programme.		
2476	Erreur de communication Windows. Attente d'évènement impossible.	Redémarrez le Contrôleur.		
2477	Erreur de communication Windows. Dossier non valide.	Assurez-vous que le dossier spécifié est correct.		
2478	Erreur de communication Windows. Code erreur non valide.	Reconstruisez le projet.		
2500	La condition de l'évènement spécifié pour l'attente est supérieure au nombre maximal.	Le nombre maximum de conditions d'évènement est de 8. Réviser le programme.		
2501	Le numéro de bit spécifié dans la fonction Ctr n'a pas été configuré avec une instruction CTRreset.	Réviser le programme.	Le numéro de bit spécifié	
2502	Le nombre de tâches est supérieur au nombre maximum à exécuter.	Le nombre disponible de tâches pouvant être exécutées simultanément est de 32 pour les tâches normales et de 16 pour les tâches en arrière-plan. Réviser le programme.		
2503	Impossible d'exécuter Xqt lorsque le nombre de tâches spécifié est déjà en cours d'exécution.	Réviser le programme.	Le numéro de tâche spécifié	
2504	Échec de la tâche. Le manipulateur spécifié exécute déjà un processus parallèle.	Reconstruisez le projet.		
2505	Données insuffisantes pour l'attribution de variables d'instruction d'entrée.	Vérifiez le contenu des données de communication. Réviser le programme.		

No.	Message	Solution	Note 1	Note 2
2506	La variable spécifiée pour l'instruction d'entrée est supérieure au nombre maximum.	Pour OP, une seule variable peut être spécifiée. Pour les autres dispositifs, au plus 32 variables peuvent être spécifiées.		
2507	Tous les compteurs sont utilisés et il est impossible de configurer un nouveau compteur avec CTRreset.	Le nombre disponible de compteurs qui peuvent être définis simultanément est de 16. Réviser le programme.		
2508	Échec de l'instruction OnErr. Échec du traitement de l'instruction OnErr.	Reconstruisez le projet.		
2509	Échec de l'instruction OnErr. Échec du traitement de l'instruction OnErr.	Reconstruisez le projet.		
2510	L'étiquette d'E/S spécifiée n'est pas définie.	L'étiquette d'E/S spécifiée n'est pas enregistrée. Vérifiez le fichier d'étiquette E/S.		
2511	L'instruction SyncUnlock est utilisée sans l'exécution d'une instruction SyncLock préalable. Vérifiez le programme.	Réviser le programme.	Numéro de signal	
2512	L'instruction SyncLock a déjà été exécutée.	L'instruction SyncLock ne peut pas être exécutée pour la deuxième fois de suite. Réviser le programme.	Numéro de signal	
2513	L'étiquette de point spécifiée n'est pas définie.	L'étiquette de point spécifiée n'est pas enregistrée. Vérifiez le fichier de points.		
2514	Échec de l'obtention du moteur du robot en temps voulu.	Redémarrez le contrôleur.		
2515	Échec de la configuration de la date ou de l'heure.	Vérifiez si la date et l'heure sont réglées correctement.		
2516	Échec de l'obtention des données de débogage.	Redémarrez le contrôleur.		
2517	Échec de la conversion en date ou en heure.	Vérifiez l'heure réglée sur le contrôleur. Redémarrez le contrôleur.		
2518	Un nombre plus grand que les données du point d'arrivée a été spécifié pour les données du point de départ.	Spécifiez un nombre pour les données de point de fin supérieur à celui des données de point de départ.	Point de départ	Point de fin
2519	Impossible de comprendre le format spécifié pour FmtStr\$.	Vérifiez le format.		
2520	Le nom du fichier de points est trop long.	Vérifiez si le nom du fichier de points spécifié est correct. La longueur maximum de la chaîne du nom de fichier est de 32.		
2521	Échec du point. Le chemin du fichier de points est trop long.	Vérifiez si le nom du fichier de points spécifié est correct.		
2522	Nom du fichier de points invalide.	Assurez-vous de ne pas utiliser de caractères inappropriés pour le nom de fichier.		
2523	Le process continue a déjà été exécuté.	Réviser le programme.		
2524	Impossible d'exécuter XQT pendant l'exécution du même numéro de trap.	Réviser le programme.		

No.	Message	Solution	Note 1	Note 2
2525	Mot de passe incorrect.	Vérifiez si un mot de passe est défini correctement.		
2526	Pas de condition d'attente.	Reconstruisez le projet.		
2527	Trop de variables utilisées pour l'attente variable globale.	Réviser le programme.		
2528	La variable globale qui n'a pas pu être utilisée pour la commande wait a été spécifiée.	Réviser le programme.		
2529	Impossible d'utiliser Byref si la variable est utilisée pour l'attente variable globale.	Réviser le programme.		
2530	Trop de fichiers de points.	Vérifiez le fichier de points.		
2531	Le fichier de points est utilisé par un autre robot.	Réviser le programme.		
2532	Impossible de calculer le point, certaines données ne sont pas définies.	Vérifiez les données de points.		
2533	Erreur sur INP ou OUP.	Réviser le programme.		
2534	Pas de fonction main pour les instructions Start ou Restart.	Sans exécuter la fonction principale, l'instruction Restart est appelée.		
2535	N'autorise pas la modification des paramètre Enable en mode Teach.	Configurez l'autorité.		
2536	Erreur lors des modification des paramètres Enable en mode Teach.	Redémarrez le Contrôleur.		
2537	Le comptage des données de points P(:) est incorrect ou le format des paramètre est incorrect.	Réviser le programme.		
2538	Erreur Force_GetForces. Erreur lors de l'instruction Force_GetForces.	Réviser le programme.		
2539	Mot de passe incorrect.	Vérifiez le mot de passe.		
2540	Non connecté avec RC+.	Connectez au RC+.		
2541	Paramètre en double.	Le même numéro de robot a été spécifié. Vérifiez le paramètre.		
2542	Le numéro de file d'attente spécifié n'est pas valide.	Les numéros de files d'attente de travail disponibles vont de 1 à 16. Réviser le programme.		
2543	Séquence invalide a été spécifié.	Le nom de séquence spécifié est introuvable. Réviser le nom de séquence.		
2544	Objet non valide a été spécifié.	Le nom d'objet spécifié est introuvable. Réviser le nom d'objet.		
2545	Calibration incorrecte a été spécifiée.	Le nom de calibration spécifié est introuvable. Réviser le nom de calibration.		
2546	Impossible de mettre le moteur en marche immédiatement après l'ouverture de la sécurité.	Il faut plus de 1,5 secondes entre l'ouverture de la protection, la fermeture et la mise en marche du moteur.		

No.	Message	Solution	Note 1	Note 2
2547	L'option ne peut pas être utilisée.	Arrêtez la tâche et effectuez l'une des opérations suivantes : - Activez l'option. - Vérifiez que la connexion de la clé USB pour la licence en option est correcte. - Désactivez la fonction SLS/SLP depuis le Gest. des fct de sécurité. Chargement de pièce : Format de commande ou paramètres de valeur incorrects. Lisez la description de la commande correspondante fournie dans <i>Part Feeding 7.0 Introduction & Hardware (Common) & Software Software 3. Part Feeding SPEL+ Command Reference</i> et corrigez le code.		
2548	Trop de fichiers de force. Supprimez les fichiers de force ou utilisez les fichiers de force existants.	Redémarrez le contrôleur. Initialisez le micrologiciel du contrôleur. Remplacez le contrôleur.		
2549	Un fichier de force qui n'est pas associé au robot ne peut pas être spécifié. Spécifiez le fichier de force approprié.	Redémarrez le contrôleur. Initialisez le micrologiciel du contrôleur. Remplacez le contrôleur.		
2550	La commande spécifiée n'est pas prise en charge pour le robot de type articulation et le robot de type cartésien.	Le robot spécifié n'est pas pris en charge. Vérifiez la configuration du robot.		
2551	Échec de l'obtention des informations d'intégrité.	Redémarrez le contrôleur.		
2552	La modification du réglage en mode UL n'est pas autorisée.	Configurez l'autorité.		
2553	Échec de la modification du réglage en mode UL.	Redémarrez le Contrôleur.		
2554	Dupliquez étiquette données. Nom étiquette spécifié déjà utilisé. Renommez l'étiquette.	Réviser le nom de l'étiquette.		
2555	Étiquette spécifiée non définie. Spécifiez une étiquette définie.	L'étiquette spécifiée n'est pas définie.	2 : Main	
2556	Une boucle excessive a été détectée. Réduisez le nombre de tâches en boucle ou insérez une commande "wait".	Ces messages d'erreur sont seulement affichés sur les Manipulateurs de la série T/VT. N'effectuez aucun traitement tel qu'une boucle infinie ou autre traitement similaire autant que possible. Pour plus de détails, reportez-vous à Restrictions des fonctions dans le manuel de maintenance de la série T/VT.		
2557	Une erreur s'est produite dans Trap. Remarque 1 : Informations détaillées sur l'erreur En suivant les informations détaillées sur l'erreur, prenez une contre-mesure appropriée.	Une erreur s'est produite dans le déroutement. Vérifiez le code d'erreur correspondant dans l'historique du système et prenez des contre-mesures.	Informations détaillées sur les erreurs	

No.	Message	Solution	Note 1	Note 2
2558	Paramètre d'argument trop long.	Confirmez un paramètre de l'argument.		
2559	Impossible exécuter quand moteur arrêté.	Changez l'état sur moteur en marche et exécutez.		
2560	Les numéros de robot actif et de robot de propriété de séquence guide force ne correspondent pas. Vérifiez le numéro de robot.	Confirmez le numéro du robot actuel et le numéro de robot de la séquence Force Guide.	Numéro de robot	
2561	Le type de robot actif et de robot de propriété de séquence guide force ne correspondent pas. Réinitialisez la propriété RobotNumber.	Confirmez le numéro du robot actuel et le numéro de robot de la propriété de la séquence Force Guide. Reconfigurez la propriété RobotNumber.		
2562	Les numéros d'outil actif et robot de propriété de séquence guide force ne correspondent pas. Vérifiez le numéro d'outil.	Confirmez le numéro de l'outil actuel et l'outil de robot de la propriété de la séquence Force Guide.	Numéro d'outil	
2563	Le fichier point chargé ne correspond pas au fichier point de propriété séquence guide force. Vérifiez le fichier de point.	Confirmez le fichier de points chargé et le fichier de points de la séquence Force Guide.		
2564	Une instruction ne pouvant pas être exécutée pendant le contrôle de couple a été exécutée.	Désactivez le contrôle de couple et exécutez.		
2565	Commande interdite pendant l'exécution du suivi.	Supprimez les commandes interdites du programme.		
2566	Impossible exécuter commande FGRun pour le même robot.	Impossible exécuter commande FGRun pour le même robot. Terminez la commande FGRun ou exécutez-la sur un autre robot		
2567	Impossible d'exécuter commande FGGet pour la séquence guide force en cours.	Impossible d'exécuter commande FGGet pour la séquence guide force en cours. Exécutez-la après la fin de la séquence Force Guide.		
2568	Une instruction ne pouvant pas être exécutée par un traitement parallèle a été exécutée. Réviser le programme.	Réviser le programme.		
2569	Impossible d'obtenir la propriété de séquence guide force.	Redémarrez le Contrôleur.		
2570	Numéro de séquence hors plage. Vérifiez le numéro de séquence spécifié.	Les numéros de séquences sont compris entre 1 et 64. Confirmez le numéro de séquence spécifié.	Numéro de séquence	
2571	Numéro d'objet hors plage. Vérifiez le numéro d'objet spécifié.	Les numéros d'objet sont compris entre 1 et 16. Confirmez le numéro d'objet spécifié.	Numéro d'objet	
2572	Impossible d'effacer le résultat du guide force.	Redémarrez le Contrôleur.		
2573	Impossible de définir le résultat du guide force.	Redémarrez le Contrôleur.		
2574	Impossible d'obtenir le résultat du guide force.	Redémarrez le Contrôleur.		
2575	Le stockage du résultat de séquence guide force entraîne un échec de variable.	Redémarrez le Contrôleur.		

No.	Message	Solution	Note 1	Note 2
2576	Nom de séquence de force inexistant spécifié.	Confirmez le nom de séquence de force spécifié.		
2577	Nom d'objet de force inexistant spécifié.	Confirmez le nom d'objet de force spécifié.		
2578	Impossible d'exécuter commande FGGet pour la séquence guide force non exécutée.	Confirmez la séquence de force guide spécifiée.		
2579	Echec exécution de commande.	Mettez à niveau EPSON RC+ et le micrologiciel du contrôleur à la version la plus récente.		
2580	Nom de chargeur inexistant spécifié.	Nom de dispositif d'alimentation spécifié incorrect. Vérifiez le nom du dispositif d'alimentation dans EPSON RC+ 7.0 - Menu - [Configuration] - [Configuration du Système].		
2581	Echec initialisation de l'unité Chargement pièce. Vérifiez la connexion.	Impossible de se connecter au dispositif d'alimentation. Vérifiez que les paramètres du réseau du dispositif d'alimentation (Adresse IP, Masque IP, Port) sont corrects. Vérifiez que la connexion Ethernet entre le dispositif d'alimentation et le contrôleur fonctionne normalement (si les câbles n'ont pas été déconnectés, s'il y a une défaillance du concentrateur ou un manque d'alimentation du concentrateur, etc.). Vérifiez l'alimentation électrique du dispositif d'alimentation.		
2582	Unité Chargement pièce non connectée. Vérifiez la connexion.	(Comme ci-dessus)		
2583	Rétroéclairage d'unité Chargement pièce non actif.	Dispositif d'alimentation spécifié incorrect. Vérifiez que le rétroéclairage a été activé dans EPSON RC+ 7.0 - Menu - [Configuration] - [Configuration du Système].		
2584	Port de sortie d'unité Chargement pièce non actif.	Dispositif d'alimentation spécifié incorrect. Vérifiez que la trémie a été activée dans EPSON RC+ 7.0 - Menu - [Configuration] - [Configuration du Système].		
2585	Types de feeder différents. Vérifiez le réglage.	Cela se produit lors de la restauration de la sauvegarde du contrôleur si la configuration du dispositif d'alimentation a été modifiée. Une fois que vous avez supprimé et réglé les paramètres du dispositif d'alimentation dans "EPSON RC+ 7.0 - Menu - Configuration - Paramètres du système".		

No.	Message	Solution	Note 1	Note 2
2586	Impossible de définir l'alimentation en pièce.	Impossible de communiquer avec le dispositif d'alimentation. Vérifiez que la connexion Ethernet entre le dispositif d'alimentation et le contrôleur fonctionne normalement (si les câbles n'ont pas été déconnectés, s'il y a une défaillance du concentrateur ou un manque d'alimentation du concentrateur, etc.). Vérifiez l'alimentation électrique du dispositif d'alimentation. Vérifiez que les paramètres du réseau du dispositif d'alimentation (Adresse IP, Masque IP, Port) sont corrects.		
2587	Impossible d'exécuter avec un contrôleur virtuel.	L'option du chargement de pièce nécessite l'exécution d'un contrôleur réel.		
2588	Échec acquisition d'informations de chargement de pièce.	Cette commande ne peut pas être exécutée à partir d'une fenêtre de commande ou un contrôleur virtuel. Vérifiez la description de la commande concernée dans "Part Feeding SPEL+ Command Reference".		
2589	Commande d'action que le dispositif d'alimentation ne peut pas exécuter.	Pour le chargement de pièce IF-80, la commande PF_Output ne peut pas être utilisée. Réviser le programme. Pour le modèle IF-240/380/530, vérifiez que la porte de purge est correctement montée.		
2590	Impossible de modifier le réglage de vibration.	Impossible de communiquer avec le dispositif d'alimentation. Vérifiez que la connexion Ethernet entre le dispositif d'alimentation et le contrôleur fonctionne normalement (si les câbles n'ont pas été déconnectés, s'il y a une défaillance du concentrateur ou un manque d'alimentation du concentrateur, etc.). Vérifiez l'alimentation électrique du dispositif d'alimentation. Vérifiez que les paramètres du réseau du dispositif d'alimentation (Adresse IP, Masque IP, Port) sont corrects.		
2591	L'instruction PF_ReleaseFeeder est utilisée sans exécuter une instruction PF_AccessFeeder précédente. Revoir le programme.	Réviser le programme.		
2592	L'instruction PF_AccessFeeder a déjà été exécutée.	L'instruction PF_AccessFeeder ne peut pas être exécutée pour la deuxième fois de suite. Réviser le programme.		
2593	Purge Gate is not valid.	Vérifiez que la porte de purge est correctement montée.		
2594	Échec de la définition des informations de santé.	Le robot spécifié n'est pas pris en charge.		

No.	Message	Solution	Note 1	Note 2
2595	Index de séquence de vision non valide. Vérifiez l'index.	Veillez revoir la valeur spécifiée dans l'index.		
2596	Index d'objet de vision non valide. Vérifiez l'index.	Veillez revoir la valeur spécifiée dans l'index.		
2597	Type de données non valide.	Le format des données spécifiées est différent du paramètre que vous voulez définir. (par exemple, une valeur double est spécifiée même si elle doit être spécifiée en tant que nombre entier.) Veillez revoir la valeur.		
2598	Le circuit principal est en cours de chargement. Réinitialisez l'erreur après le chargement. Lors de l'utilisation de TP, ne désactivez pas l'interrupteur d'activation avant la fin du chargement.	Il est nécessaire de charger le condensateur du circuit principal étant donné que le moteur n'a pas été activé depuis longtemps. Il faut compter environ 120 secondes pour l'exécution du chargement. Après avoir consulté le message 2599, réinitialisez l'erreur. Lors de l'utilisation de TP Lors de l'activation du moteur depuis TP, il n'est pas chargé si vous relâchez l'interrupteur d'activation. Consultez le message 2599 pour réinitialiser l'erreur, puis activez le moteur. Le chargement redémarrera.		
2599	Le délai de chargement a expiré. Réinitialisez l'erreur.			
2600	Le numéro d'objet Propriété de masse est en dehors de la plage autorisée. Vérifiez la plage de numéros.	Les numéros des propriétés de masse qui peuvent être spécifiés vont de 1 à 15. Veillez revoir le programme.		
2601	L'objet Propriété de masse n'est pas défini. Vérifiez le réglage.	Veillez confirmer le réglage des propriétés de masse. Veillez revoir le programme.		
2602	Impossible d'effacer un objet Propriété de masse lorsqu'il est utilisé. Spécifiez un autre objet Propriété de masse avant d'effacer l'objet précédent.	Impossible d'effacer un MP lorsqu'il est en utilisation. Veillez confirmer si MP est utilisé.		
2603	Impossible d'effacer l'objet propriété de masse numéro « 0 ».	Le numéro MP 0 ne peut pas être effacé. Veillez revoir le programme.		
2610	Le numéro du préhenseur est incorrect.	Vous pouvez spécifier un numéro de main de 1 à 15. Réviser le programme.		
2611	Le préhenseur n'est pas défini	Configurez une main. Vous pouvez configurer dans EPSON RC+ 7.0 Onglet – Menu – [Outils] – [Gestionnaire de robot] – [Mains].		
2612	Le paramètre du préhenseur est incorrect.	Réviser le réglage de la main. Vous pouvez configurer dans EPSON RC+ 7.0 Onglet – Menu – [Outils] – [Gestionnaire de robot] – [Mains].	Numéro de main	
2613	Ce modèle de robot ne peut pas utiliser de préhenseur.	La fonction de main ne peut pas être utilisée avec ce robot.		

No.	Message	Solution	Note 1	Note 2
2614	Ce préhenseur est déjà utilisée dans une autre tâche.	Les commandes de mouvement ne peuvent pas être exécutées sur une main à partir de plusieurs tâches en même temps. Réviser le programme.		
2615	Le numéro de bit d'E/S qui n'existe pas est spécifié pour le préhenseur.	Assurez-vous que le numéro de bit spécifié est correct. Lorsque vous utilisez une carte étendue, assurez-vous qu'elle est reconnue correctement.	Numéro de main	
2616	Le numéro de bit d'E/S spécifié est déjà assigné à une autre fonction ou E/S à distance.	Réviser le numéro de bit E/S spécifié pour une main.	Numéro de main	
2617	Ce préhenseur ne peut pas être utilisé pour une expression de condition d'évènement.	L'expression conditionnelle d'un événement ne prend en charge que les mains avec un point d'entrée. Spécifiez une main avec un point d'entrée.		
2618	Impossible d'obtenir les informations du préhenseur spécifié.	Redémarrez le contrôleur.		
2700	La fonction de sécurité n'est pas disponible pour ce contrôleur.	Utilisez le Contrôleur qui prend en charge la fonction de sécurité.		
2702	Une erreur de communication s'est produite entre le gestionnaire des fonctions de sécurité et la carte de sécurité.	Effectuez l'une des actions suivantes : - Vérifiez la connexion entre le RC+ et le Contrôleur et réinitialisez le Contrôleur. - Vérifiez la connexion de la carte de sécurité dans le Contrôleur. - Remplacez la carte de sécurité.	Type d'erreur 2 : Détection du Contrôleur 16 : Erreur en réponse 32 : Différence principale - secondaire 64 : Délai d'expiration	
2708	La fonction de sécurité n'est pas disponible pour ce modèle de robot.	Sélectionnez le Robot qui prend en charge la fonction de sécurité.	Numéro de type de robot	
2840	Échec de la confirmation du compte de connexion UA.	Vérifiez si l'unité d'entraînement est connectée correctement.		
2841	Échec de l'acquisition du compte de connexion UA.	Vérifiez si l'unité d'entraînement est connectée correctement.		
2842	Échec de la confirmation des informations de connexion à l'UA.	Vérifiez si l'unité d'entraînement est connectée correctement.		
2843	Échec de l'acquisition de l'information de connexion UA.	Vérifiez si l'unité d'entraînement est connectée correctement.		
2844	Il y a un numéro manquant ou une répétition du réglage du commutateur DIP de l'UA.	Vérifiez les interrupteurs DIP de l'unité d'entraînement		
2845	L'unité de puissance (DU) utilisée par le robot n'est pas connectée.	Vérifiez si l'unité d'entraînement est connectée correctement.	Supprimez l'enregistrement du robot ou connectez le DU avec le manipulateur enregistré.	

No.	Message	Solution	Note 1	Note 2
2846	Redémarrage par le changement de connexion UA.	Le contrôleur a été redémarré en raison du changement de connexion avec l'unité d'entraînement.		
2847	Le réglage de commutateur DIP de l'unité I/F de détecteur de force est incorrect.	Il est nécessaire de changer le réglage des interrupteurs DIP. Veuillez nous consulter.		
2848	L'unité I/F de détecteur de force sur laquelle le détecteur de force est enregistré n'est pas connectée. Vérifiez la connexion.	Veuillez confirmer s'il est possible de le connecter correctement avec l'unité I/F du Capteur de force.		
2849	Échec de l'initialisation de l'unité I/F de détecteur de force. Vérifiez la connexion.	Veuillez confirmer s'il est possible de le connecter correctement avec l'unité I/F du Capteur de force.		
2850	Échec de l'initialisation de l'unité I/F de détecteur de force. Vérifiez la connexion.	Veuillez confirmer s'il est possible de le connecter correctement avec l'unité I/F du Capteur de force.		
2851	Un détecteur de force différent du détecteur enregistré est connecté. Vérifiez la connexion ou le réglage.	Le numéro de série du capteur connecté au capteur enregistré ne correspond pas. Veuillez le remplacer par un capteur neuf après avoir confirmé la connexion, en revenant au capteur connecté ou en invalidant le capteur. Dans le cas d'un remplacement prévu, configurez à nouveau les réglages de connexion pour le réglage du capteur.		
2852	Le détecteur de force enregistré n'est pas connecté. Vérifiez la connexion.	Veuillez confirmer s'il est possible de le connecter correctement avec le capteur enregistré. Veuillez invalider le capteur lorsque vous ne le connectez pas.		
2853	Échec de la mise à jour du logiciel de l'unité I/F de détecteur de force. Vérifiez la procédure de mise à jour.	Veuillez réviser la configuration de mise à jour du logiciel. Veuillez confirmer la connexion avec l'unité I/F du Capteur de force.		
2854	Échec de la mise à jour du logiciel de l'unité I/F de détecteur de force. Vérifiez la procédure de mise à jour.	Veuillez confirmer le nom du fichier. Veuillez confirmer le fichier de mise à jour.		
2855	Échec de la mise à jour du logiciel de l'unité I/F de détecteur de force. Vérifiez la procédure de mise à jour.	Veuillez confirmer l'alimentation électrique et la connexion de l'unité I/F du Capteur de force. Redémarrez le contrôleur.		
2856	Une unité I/F de détecteur de force avec une ancienne version est connectée. Mettez à jour le logiciel de l'unité I/F de détecteur de force.	La version de l'unité I/F du Capteur de force connectée doit être mise à jour. Mettez à jour l'unité I/F du Capteur de force. Pour les procédures de mise à jour, veuillez nous contacter.		
2857	Le robot enregistré sur l'unité I/F de détecteur de force n'est pas connecté. Vérifiez l'enregistrement du robot ou la configuration du détecteur de force.	Le robot correspondant au capteur n'est pas enregistré. Veuillez consulter l'enregistrement du robot ou invalider la connexion du robot.		

No.	Message	Solution	Note 1	Note 2
2858	Échec de l'allocation de mémoire pour le moniteur de force.	Redémarrez le contrôleur. Veuillez nous consulter si une erreur similaire se produit après le redémarrage.		
2859	Échec de l'allocation de mémoire pour le journal de force.	Redémarrez le contrôleur. Veuillez nous consulter si une erreur similaire se produit après le redémarrage.		
2860	L'objet Moniteur de force spécifié dans le journal de force est utilisé. Spécifiez un autre objet Moniteur de force.	Le même numéro FM ne peut pas être spécifié. Veuillez spécifier un numéro FM différent.		
2861	Le nombre maximum de journaux de force est atteint. Vérifiez la synchronisation des journaux.	Le numéro de journal le plus élevé est utilisé. Veuillez confirmer le nombre de journaux.		
2862	Echec allocation de mémoire de fonction de force.	Redémarrez le contrôleur. Veuillez nous consulter si une erreur similaire se produit après le redémarrage.		
2863	Exécution de séquence guide force, RecordStart, FCMStart et LogStart impossible simultanément. Réviser le programme.	Exécutez une fois que la propriété LogStart se termine par la Propriété LogEnd.		
2864	Exécution de séquence guide force, RecordStart, FCMStart et moniteur force impossible simultanément. Quittez-en un.	Exécutez après avoir quitté le Moniteur de force.		
2865	Exécution de séquence guide force, RecordStart, FCMStart et LogStart impossible simultanément. Réviser le programme.	Exécutez la propriété LogStart lorsque la propriété RecordStart se termine par la séquence Force Guide, le moniteur de Contrôle de force ou la propriété RecordEnd.		
2866	Exécution de séquence guide force, RecordStart, FCMStart et moniteur force impossible simultanément. Quittez-en un.	Exécutez le Moniteur de force après avoir quitté la propriété RecordStart par la séquence Force Guide, le moniteur de Contrôle de force ou la propriété RecordEnd.		
2867	Le canal spécifié est utilisé. Spécifiez un autre canal.	Le même canal ne peut pas être spécifié. Spécifiez un canal différent pour exécuter.		
2868	Objet moniteur force utilisé spécifié. Spécifiez un autre objet moniteur force.	Le même numéro FM ne peut pas être spécifié. Spécifiez un numéro FM différent pour exécuter.		
2869	La durée de mesure spécifiée est inférieure à l'intervalle de mesure spécifié. Vérifiez le paramètre.	Spécifiez un délai de mesure supérieur à l'intervalle de mesure pour exécuter.		
2870	Le produit de la durée de mesure spécifiée et de l'intervalle de mesure spécifié est en dehors de la plage autorisée. Vérifiez le paramètre.	Vérifiez le délai de mesure et l'intervalle.		
2871	Exécution de séquence guide force, RecordStart, FCMStart et moniteur force impossible à plus de trois simultanément.	Pour exécuter à nouveau, veuillez à quitter l'un des deux éléments en cours et exécutez.		

No.	Message	Solution	Note 1	Note 2
2872	Impossible lancer moniteur force deux fois.	Pour démarrer à nouveau le moniteur de force, quittez le moniteur de force en cours d'exécution et démarrez un nouveau moniteur.		
2873	Une unité de commande non prise en charge est connectée. Vérifiez la connexion.	Déconnectez l'unité d'entraînement et redémarrez le contrôleur.		
2880	Echec initialisation de la carte I/F de capteur de force. Vérifiez la connexion.	Vérifiez la connexion du contrôleur et la carte I/F du Capteur de force. Redémarrez le contrôleur. Veuillez nous consulter si une erreur similaire se produit même après avoir redémarré le contrôleur.		
2881	Échec de l'initialisation de la carte I/F du capteur de force. Vérifiez la connexion.	Vérifiez la connexion du contrôleur et la carte I/F du Capteur de force. Redémarrez le contrôleur. Veuillez nous consulter si une erreur similaire se produit même après avoir redémarré le contrôleur.		
2882	Deux cartes détectées : Carte I/F de capteur de force et carte RS-232C. Si la carte I/F de capteur de force est utilisée, la carte RS-232C est disponible jusqu'à une carte.	Retirez la carte I/F du Capteur de force ou la seconde carte de la carte RS-232C.		
2883	Deux cartes détectées : Carte I/F de capteur de force et carte RS-232C avec le second réglage de carte. Si la carte I/F de capteur de force est utilisée, redéfinissez sur la première carte RS-232C.	Ramenez le réglage sur la première carte RS-232C.		
2884	Echec initialisation de la carte I/F de capteur de force. Vérifiez la connexion.	Vérifiez la connexion du contrôleur et la carte I/F du Capteur de force. Redémarrez le contrôleur. Veuillez nous consulter si une erreur similaire se produit même après avoir redémarré le contrôleur.		
2885	Capteur 3 et 4 des capteurs de force activés. Si la carte I/F de capteur de force est utilisée, désactivez le capteur 3 et 4 des capteurs de force.	Désactivez les capteurs 3 et 4 du Capteur de force.		
2886	Echec communication avec carte I/F de capteur de force et capteur de force. Vérifiez la connexion du capteur de force.	Vérifiez la connexion de la carte I/F du Capteur de force et du Capteur de force. Redémarrez le contrôleur. Veuillez nous consulter si une erreur similaire se produit même après avoir redémarré le contrôleur.		
2887	Carte I/F de capteur de force et unité I/F de capteur de force détectées. Supprimez carte I/F de capteur de force ou unité I/F de capteur de force.	Impossible d'utiliser la carte I/F du Capteur de force et l'unité I/F du Capteur de force en même temps. Retirez la carte I/F du Capteur de force ou l'unité I/F du Capteur de force.		

No.	Message	Solution	Note 1	Note 2
2888	Un capteur de force non pris en charge est défini. Vérifiez la configuration.	Vérifiez la configuration. Il se peut que la version du micrologiciel soit ancienne. Vérifiez si la version du micrologiciel est prise en charge et mettez à jour si nécessaire.		
2889	Un préhenseur non défini ou non psupporté est spécifié pour RobotHand dans la séquence du capteur d'effort. Vérifiez les paramètres du préhenseur	Assurez-vous que la main spécifiée est définie. Pour les séquences de serrage des vis, assurez-vous que le "tournevis électrique" est réglé sur le type de main spécifié.		
2900	Échec de l'ouverture en tant que serveur sur le port Ethernet.	Vérifiez si le port Ethernet est configuré correctement. Vérifiez si le câble Ethernet est connecté correctement.		
2901	Échec de l'ouverture en tant que client sur le port Ethernet.	Vérifiez si le port Ethernet est configuré correctement. Vérifiez si le câble Ethernet est connecté correctement.		
		Chargement de pièce : Impossible de connecter au dispositif d'alimentation. Vérifiez que les paramètres du réseau du dispositif d'alimentation (Adresse IP, Masque IP, Port) sont corrects. Vérifiez que la connexion Ethernet entre le dispositif d'alimentation et le contrôleur fonctionne normalement (si les câbles n'ont pas été déconnectés, s'il y a une défaillance du concentrateur ou un manque d'alimentation du concentrateur, etc.). Vérifiez l'alimentation électrique du dispositif d'alimentation.		
2902	Échec de la lecture à partir du port Ethernet.	Vérifiez si le port du destinataire de la communication n'est pas fermé.		
2904	Une mauvaise adresse IP a été définie.	Vérifiez l'adresse IP.		
2905	Échec du port Ethernet. Aucun serveur/client spécifié.	Réviser le programme.		
2906	Le port Ethernet n'a pas été configuré.	Vérifiez si le port Ethernet est configuré correctement.	Numéro de port	
2907	Le port Ethernet était déjà utilisé par une autre tâche.	Un port unique ne peut pas être utilisé par plus d'une tâche.	Numéro de port	
2908	Impossible de changer les paramètres du port lorsque le port Ethernet est ouvert.	Les paramètres de port ne peuvent pas être modifiés lorsque le port est ouvert.	Numéro de port	
2909	Le port Ethernet n'est pas ouvert.	Pour utiliser le port Ethernet, exécutez l'instruction OpenNet.	Numéro de port	
2910	Lecture du délai d'inactivité à partir d'un port Ethernet.	Vérifiez la communication.	Valeur de délai d'expiration	
2911	Échec de la lecture à partir d'un port Ethernet.	Vérifiez la communication.		

No.	Message	Solution	Note 1	Note 2
2912	Le port Ethernet était déjà ouvert par une autre tâche.	Un port unique ne peut pas être utilisé par plus d'une tâche.	Numéro de port	
2913	Échec de l'écriture par le port Ethernet.	Vérifiez si le port Ethernet est configuré correctement. Vérifiez si le câble Ethernet est connecté correctement.	Numéro de port	
2914	La connexion au port Ethernet n'a pas été complétée.	Vérifiez si le port du destinataire de la communication est ouvert.	Numéro de port	
2915	Les données reçues du port Ethernet dépassent la limite d'une ligne.	La longueur maximum d'une ligne est de 255 octets.	Le nombre d'octets dans une ligne reçue	
2916	Échec du traitement du fichier fictif de port Ethernet virtuel.	Vérifiez le contenu du fichier factice.	Numéro de port	
2920	Échec de RS-232C. Erreur de traitement du port RS-232C.	Vérifiez si la carte RS-232C est détectée correctement.		
2921	Échec de la lecture à partir du port RS-232C.	Vérifiez le paramètre et la communication.		
2922	Échec de la lecture à partir du port RS-232C. Erreur de dépassement.	Ralentissez le transfert des données ou réduisez la taille des données.		
2926	L'équipement du port RS-232C n'est pas installé.	Vérifiez si la carte RS-232C est détectée correctement.	Numéro de port	
2927	Le port RS-232C est déjà ouvert par une autre tâche.	Un port unique ne peut pas être utilisé par plus d'une tâche.	Numéro de port	
2928	Impossible de changer les paramètres du port lorsque le port RS-232C est ouvert.	Les paramètres de port ne peuvent pas être modifiés lorsque le port est ouvert.	Numéro de port	
2929	Le port RS-232C n'est pas ouvert.	Pour utiliser le port RS-232C, exécutez l'instruction OpenCom.	Numéro de port	
2930	Lecture du délai d'inactivité à partir du port RS-232C.	Vérifiez la communication.	Valeur de délai d'expiration	
2931	Échec de la lecture à partir du port RS-232C.	Vérifiez la communication.		
2932	Le port RS-232C est déjà ouvert par une autre tâche.	Un port unique ne peut pas être utilisé par plus d'une tâche.	Numéro de port	
2933	Échec de l'écriture par le port RS-232C.	Vérifiez la communication.	Numéro de port	
2934	Connexion au port RS-232C non complétée.	Vérifiez le port RS-232C.		
2935	Les données reçues du port RS-232C dépassent la limite d'une ligne.	La longueur maximum d'une ligne est de 255 octets.	Le nombre d'octets dans une ligne reçue	
2936	Échec du traitement du fichier fictif de port RS-232C virtuel.	Vérifiez le contenu du fichier factice.	Numéro de port	
2937	Exécution impossible tant que le mode RS-232C à distance est utilisé.	Le port spécifié est en cours d'utilisation. Spécifiez un autre port.		
2938	Impossible d'exécuter pendant l'utilisation de ModBus.	Le port spécifié est en cours d'utilisation. Spécifiez un autre port.		
2950	Échec du démon. Impossible de créer le fil du démon.	Redémarrez le Contrôleur.		

No.	Message	Solution	Note 1	Note 2
2951	Échec du démon. Délai d'inactivité expiré lors de la création du fil du démon.	Redémarrez le Contrôleur.		
2952	Un échec du signal d'entrée de la touche de commutation APPRENTISSAGE/AUTO a été détecté.	Réglez correctement l'interrupteur à clé TP sur TEACH ou AUTO. Vérifiez que le TP est connecté correctement.		
2953	Un échec du signal d'entrée de la touche ACTIVER a été détecté.	Vérifiez que le TP est connecté correctement.		
2954	Une soudure de relais a été détectée.	Une surintensité s'est probablement produite en raison d'un court-circuit. Recherchez la cause du problème et prenez les mesures nécessaires, puis remplacez le DPB.		
2955	La température de la résistance de régénération est supérieure à la température spécifiée.	Vérifiez si le filtre n'est pas obstrué et que le ventilateur ne s'arrête pas. S'il n'y a aucun problème avec le filtre et le ventilateur, remplacez le module de régénération.		
2970	Erreur MNG. Erreur d'allocation de zone.	Redémarrez le Contrôleur.		
2971	Erreur MNG. Erreur de vérification en temps réel.	Redémarrez le Contrôleur.		
2972	Erreur MNG. Erreur de priorité standard.	Redémarrez le Contrôleur.		
2973	Erreur MNG. Erreur de priorité amplifiée.	Redémarrez le Contrôleur.		
2974	Erreur MNG. Erreur de priorité descendante.	Redémarrez le Contrôleur.		
2975	Erreur MNG. Erreur d'attente d'événement.	Redémarrez le Contrôleur.		
2976	Erreur MNG. Erreur de fermeture de la carte.	Redémarrez le Contrôleur.		
2977	Erreur MNG. Erreur de zone libre.	Redémarrez le Contrôleur.		
2978	Erreur MNG. Erreur AddIOMem.	Redémarrez le Contrôleur.		
2979	Erreur MNG. Erreur AddInPort.	Redémarrez le Contrôleur.		
2980	Erreur MNG. Erreur AddOutPort.	Redémarrez le Contrôleur.		
2981	Erreur MNG. Erreur AddInMemPort.	Redémarrez le Contrôleur.		
2982	Erreur MNG. Erreur AddOutMemPort.	Redémarrez le Contrôleur.		
2983	Erreur MNG. Erreur IntervalOutBit.	Redémarrez le Contrôleur.		
2984	Erreur MNG. Erreur CtrReset.	Redémarrez le Contrôleur.		
2997	Détection de Collision	Si vous utilisez le simulateur, vérifiez si l'objet est placé dans le sens du mouvement du robot.		
2998	Instruction AbortMotion exécutée sans mouvement robot	Reportez-vous à l'aide pour AbortMotion.		
2999	Instruction AbortMotion exécutée lors d'un mouvement robot	Reportez-vous à l'aide pour AbortMotion.		

Numéro de code 3000 ~

No.	Message	Solution	Note 1	Note 2
3000	La taille du fichier OBJ est importante. Le TP1 peut ne pas être capable de construire le projet.	Lorsqu'il est nécessaire de créer le projet à partir de TP1, envisagez de réduire le programme.		
3001	Le nombre de variables utilisant le paramètre wait est presque à son maximum.	Le nombre de variables qui utilisent la commande Wait dépasse 56 (le nombre maximum est 64). Vérifiez s'il y a des variables inutiles.		
3002	Le fichier DLL est introuvable.	Vérifiez si le fichier DLL existe dans l'un des dossiers suivants : - Dossier de Projet - Dossier du système Windows - Dossier de configuration de la variable d'environnement PATH		
3003	La fonction du fichier DLL est introuvable.	Vérifiez le nom de la fonction spécifiée. Vérifiez également le fichier DLL si la fonction spécifiée existe dans le DLL.		
3050	La fonction principale n'est pas définie.	Déclarez une fonction Main.		
3051	Cette fonction n'existe pas.	Déclarez une fonction non résolue.		
3052	Cette variable n'existe pas.	Déclarez une variable non résolue.		
3100	Erreur de syntaxe.	Corrigez l'erreur de syntaxe.		
		Chargement de pièce : La syntaxe de commande est incorrecte. Vérifiez la description de la commande dans <i>Part Feeding 7.0 Introduction & Hardware (Common) & Software Software</i> <i>"Part 3: Feeding SPEL+ Command Reference"</i> et modifiez le code.		
3101	Erreur de compte de paramètres.	Le nombre de paramètres est dépassé ou insuffisant. Corrigez les paramètres.		
		Chargement de pièce : La syntaxe de commande est incorrecte. Vérifiez la description de la commande dans <i>Part Feeding 7.0 Introduction & Hardware (Common) & Software Software</i> <i>"Part 3: Feeding SPEL+ Command Reference"</i> et modifiez le code.		
3102	La longueur du nom de fichier dépasse la longueur maximale permise.	Raccourcissez le nom du fichier.		
3103	Définition de fonction en double.	Modifiez le nom de la fonction.		
3104	Définition de variable (%s) en double.	Changez le nom de variable.		
3105	Les variables globale et de conservation globale ne peuvent être définies à l'intérieur d'un bloc de fonctions.	Déclarez les variables globales et de conservation globale en dehors du bloc de fonction.		

No.	Message	Solution	Note 1	Note 2
3106	Une fonction indéfinie a été spécifiée.	Spécifiez un nom de fonction valide.		
3107	Les commandes While et Until for Do...Loop ont été spécifiées.	L'instruction Wait/Until est spécifiée pour l'instruction Do et l'instruction Loop. Supprimez soit l'instruction While ou Until.		
3108	Le numéro de ligne ou d'étiquette (%s) spécifié n'existe pas.	Réglez l'étiquette de ligne.		
3109	Erreur de dépassement.	La spécification numérique directe est excessive. Réduisez la valeur numérique.		
3110	Une variable indéfinie a été spécifiée (%s).	Il y a une variable non définie. Déclarez la variable.		
3111	L'une des variables spécifiées n'est pas une variable tableau.	Spécifiez la variable de tableau.		
3112	Impossible de modifier les dimensions de la variable tableau.	La dimension du tableau ne peut pas être modifiée dans l'instruction Redim pendant le temps d'exécution. Corrigez le programme.		
3114	La variable Next spécifiée ne correspond pas à la variable For spécifiée.	Corrigez le nom de variable.		
3115	Impossible d'utiliser une expression de point dans le premier argument.	Spécifiez un point unique pour la configuration de l'indicateur de point. Ne spécifiez pas une expression de point.		
3116	Le numéro du tableau des dimensions ne correspond pas à la déclaration.	Vérifiez le nombre de dimensions du tableau.		
3117	Fichier introuvable.	Le fichier qui configure le projet ne peut pas être trouvé. Vérifiez le dossier de projet si le fichier existe.		
3118	Commande EndIf correspondante introuvable.	Le nombre d'instructions EndIf qui correspond aux instructions If et ElseIf n'est pas suffisant. Ajoutez les instructions EndIf.		
3119	Boucle correspondante introuvable.	Le nombre d'instructions Loop correspondant aux instructions Do n'est pas suffisant. Ajoutez les instructions Loop.		
3120	Commande Next correspondante introuvable.	Le nombre d'instructions Next correspondant aux instructions For n'est pas suffisant. Ajoutez les instructions Next.		
3121	Commande Send correspondante introuvable.	Le nombre d'instructions Send correspondant aux instructions Select n'est pas suffisant. Ajoutez les instructions Send.		
3123	Les instructions Marche/Arrêt sont supérieures au nombre maximal.	Une limite supérieure (max. 16) est définie en fonction du nombre d'instructions On/Off dans l'instruction Curve. Vérifiez la limite supérieure et corrigez le programme.		

No.	Message	Solution	Note 1	Note 2
3124	Le nombre de points est supérieur au nombre maximum.	Une limite supérieure peut être spécifiée dans le style d'écriture (P1, P2,) dans lequel les points sont listés côte à côte avec des virgules. Pour spécifier plusieurs points à l'aide de la commande Curve, utilisez P(:) à la place.		
3125	Commande If correspondante introuvable.	Le nombre d'instructions EndIf correspondant aux instructions If est trop élevé. Supprimez l'instruction EndIf inutile.		
3126	Commande Do correspondante introuvable.	Le nombre d'instructions Loop correspondant aux instructions Do est trop élevé. Supprimez l'instruction Loop inutile.		
3127	Commande Select correspondante introuvable.	Le nombre d'instructions Send correspondant aux instructions Select est trop élevé. Supprimez l'instruction Send inutile.		
3128	Commande For correspondante introuvable.	Le nombre d'instructions Next correspondant aux instructions For est trop élevé. Supprimez l'instruction Next inutile.		
3129	'_' ne peut être utilisé comme premier caractère d'un identifiant.	Changez le premier caractère de l'identifiant en caractère alphabétique.		
3130	Impossible de spécifier le paramètre ROT.	Le paramètre ROT ne peut pas être spécifié dans les instructions BGo, Go, TGo, Jump et Jump3. Corrigez le programme.		
3131	Impossible de spécifier le paramètre ECP.	Le paramètre ECP ne peut pas être spécifié dans les instructions BGo, Go, TGo, Jump, Jump3 et Arc. Corrigez le programme.		
3132	Impossible de spécifier le paramètre Arch.	Le paramètre Arch ne peut pas être spécifié dans les instructions BGo, Go, TGo, Arc, Arc3, BMove, Move et TMove. Corrigez le programme.		
3133	Impossible de spécifier le paramètre LimZ.	Le paramètre LimZ ne peut pas être spécifié dans les instructions BGo, Go, TGo, Jump3, Arc, Arc3, BMove, Move et TMove. Corrigez le programme.		
3134	Impossible de spécifier le paramètre Sense.	Le paramètre Sense ne peut pas être spécifié dans les instructions BGo, Go, TGo, Arc, Arc3, BMove, Move et TMove. Corrigez le programme.		
3135	Un paramètre non valide a été spécifié.	Un paramètre non valide est spécifié dans les instructions Xqt et Call. Corrigez le programme.		
3137	Impossible de spécifier le sous-scénario de la variable tableau.	L'indice de variable de tableau ne peut pas être spécifié. Corrigez le programme.		
3138	ByRef n'était pas spécifié dans la déclaration de fonction.	Spécifiez ByRef dans la liste de paramètres de la déclaration de fonction qui est appelée par l'instruction Call.		

No.	Message	Solution	Note 1	Note 2
3139	Impossible d'exécuter l'instruction Xqt pour une fonction nécessitant un paramètre ByRef.	L'instruction Xqt ne peut pas être exécutée pour une fonction nécessitant un paramètre ByRef. Supprimez le paramètre ByRef.		
3140	Impossible d'exécuter l'instruction Redim pour une variable ByRef.	L'instruction Redim ne peut pas être exécutée pour une variable spécifiant le paramètre ByRef. Supprimez le paramètre ByRef.		
3141	Le fichier OBJ est corrompu.	-		
3142	La taille du fichier OBJ est supérieure à la taille disponible après compilation.	Le résultat de compilation dépasse la valeur limite (max. 1 Mo par fichier). Divisez le programme.		
3143	La longueur Ident est supérieure à la taille disponible.	La longueur disponible de l'identifiant est de 32 caractères max. pour les étiquettes et les noms de variable, et de 64 caractères pour les noms de fonction. Réduisez le nombre de caractères afin de ne pas dépasser la longueur disponible. Pour plus d'informations sur la longueur disponible, reportez-vous à <i>EPSON RC+ User's Guide "6.4 Function and Variable Names (Naming restriction)"</i> .		
3144	'%s' est déjà utilisé comme nom de fonction.	Corrigez l'identifiant ' ** ' ou le nom de fonction.		
3145	'%s' est déjà utilisé comme variable de conservation globale.	Corrigez l'identifiant ' ** ' ou le nom de variable de conservation globale.		
3146	'%s' est déjà utilisé comme variable globale.	Corrigez l'identifiant ' ** ' ou le nom de variable globale.		
3147	'%s' est déjà utilisé comme variable de module.	Corrigez l'identifiant ' ** ' ou le nom de variable de module.		
3148	'%s' est déjà utilisé comme variable locale.	Corrigez l'identifiant ' ** ' ou le nom de variable locale.		
3149	'%s' est déjà utilisé comme étiquette d'E/S.	Corrigez l'identifiant ' ** ' ou le nom d'étiquette E/S.		
3150	'%s' est déjà utilisé comme étiquette d'erreur de l'utilisateur.	Corrigez l'identifiant ' ** ' ou le nom de l'étiquette d'erreur utilisateur.		
3151	Impossible d'utiliser un paramètre de fonction.	L'argument ne peut pas être spécifié pour la fonction exécuté par l'instruction Trap. Corrigez le programme.		
3152	Valeur des éléments supérieure.	La valeur limite des éléments de tableau dépend du type de variables. Reportez-vous à <i>EPSON RC+7.0 User's Guide "6.7.6 Array"</i> et corrigez le nombre d'éléments de tableau afin de ne pas dépasser la valeur limite.		
3153	Le type de paramètre ne correspond pas.	Le type de paramètre ne correspond pas dans les instructions Call, Force_GetForces, et Xqt. Corrigez le type de paramètre.		
3154	'%s' n'est pas une étiquette de bit d'entrée.	Spécifiez une étiquette de bit d'entrée valide.		
3155	'%s' n'est pas une étiquette d'octet d'entrée.	Spécifiez une étiquette d'octet d'entrée valide.		

No.	Message	Solution	Note 1	Note 2
3156	'%s' n'est pas une étiquette de mot d'entrée.	Spécifiez une étiquette de mot d'entrée valide.		
3157	'%s' n'est pas une étiquette de bit de sortie.	Spécifiez une étiquette de bit de sortie valide.		
3158	'%s' n'est pas une étiquette d'octet de sortie.	Spécifiez une étiquette d'octet de sortie valide.		
3159	'%s' n'est pas une étiquette de mot de sortie.	Spécifiez une étiquette de mot de sortie valide.		
3160	'%s' n'est pas une étiquette de bit de mémoire.	Spécifiez une étiquette de bit E/S de mémoire valide.		
3161	'%s' n'est pas une étiquette d'octet de mémoire.	Spécifiez une étiquette d'octet E/S de mémoire valide.		
3162	'%s' n'est pas une étiquette de mot de mémoire.	Spécifiez une étiquette de mot E/S de mémoire valide.		
3163	Trop grand nombre d'arguments de fonction.	Le nombre maximum de paramètres de fonction est de 100. Réduisez le nombre de paramètres.		
3164	Impossible de comparer la valeur booléenne.	La taille des valeurs booléennes ne peut pas être comparée. Corrigez le programme.		
3165	Impossible d'utiliser une valeur booléenne dans cette expression.	La valeur booléenne ne peut pas être utilisée dans l'expression. Corrigez le programme.		
3166	Impossible de faire une comparaison entre une valeur booléenne et une expression.	La taille de la valeur booléenne et l'expression ne peuvent pas être comparées. Corrigez le programme.		
3167	Impossible d'enregistrer une valeur booléenne pour la variable numérique.	La valeur booléenne ne peut pas être utilisée dans la variable numérique. Corrigez le programme.		
3168	Impossible d'enregistrer une valeur numérique pour la variable booléenne.	La valeur numérique ne peut pas être utilisée dans la variable booléenne. Corrigez le programme.		
3169	Une étiquette d'E/S indéfinie a été spécifiée.	Définissez une nouvelle étiquette E/S ou spécifiez l'étiquette E/S définie.		
3170	Une expression de condition non valide a été spécifiée.	L'expression de chaîne est spécifiée pour le côté droit de l'expression de condition dans l'instruction Do...Loop. Corrigez l'expression de condition de façon à ce que le côté droit de l'expression soit une valeur booléenne.		
3171	Impossible de faire une comparaison entre une valeur numérique et une chaîne.	La valeur numérique et la chaîne ne peuvent pas être comparées. Corrigez le programme.		
3172	Impossible d'utiliser un mot clé pour le nom d'une variable.	Certains mots-clés SPEL+ ne peuvent pas être utilisés comme noms de variable. Corrigez le nom de variable pour ne pas chevaucher les mots-clés.		
3173	'%s' est déjà utilisé comme étiquette de ligne.	Corrigez l'identifiant '*' ou le nom de l'étiquette de ligne.		
3174	Dupliquez le numéro de ligne ou de l'étiquette (%s).	Les étiquettes de ligne portant le même nom ne peuvent pas être spécifiées dans la même fonction. Supprimez l'étiquette de ligne '*', ou définissez une nouvelle étiquette de ligne et corrigez le programme.		

No.	Message	Solution	Note 1	Note 2
3175	Une étiquette de point indéfinie a été spécifiée.	Définissez une nouvelle étiquette de point ou spécifiez l'étiquette de point définie.		
3176	Une variable indéfinie a été spécifiée.	Définissez une nouvelle variable ou spécifiez la variable définie.		
3177	'%s' est déjà utilisé comme étiquette de point.	Corrigez l'identifiant '*' ou le nom de l'étiquette de point.		
3178	Impossible d'utiliser le nombre résultant.	Le numéro de résultat ne peut pas être spécifié lorsqu'un objet de vision qui ne renvoie pas plusieurs résultats est utilisé dans les instructions VSet et VGet. Corrigez le programme.		
3179	Chaîne de caractère en dehors de la taille disponible.	La valeur limite de la longueur de chaîne est de 255 caractères maximum. Réduisez la longueur de la chaîne afin de ne pas dépasser la valeur limite.		
3180	Impossible de modifier la valeur de calibration avec la commande VSet.	La propriété Calibration ne peut pas être modifiée dans l'instruction VSet. Corrigez le programme.		
3181	Une variable de type Array doit être utilisée avec la fonction ByRef.	ByVal ne peut pas être spécifié pour la variable de tableau. Spécifiez le paramètre ByRef.		
3182	Définition de tableau non spécifiée.	Spécifiez un indice.		
3183	Le paramètre ne peut être omis.	Ajoutez un paramètre.		
3184	Le paramètre SYNC ne peut être utilisé avec une commande de Tracking.	Le paramètre SYNC ne peut pas être spécifié dans les commandes de suivi. Supprimez le paramètre SYNC.		
3185	Impossible d'utiliser les données de la file d'attente (Queue).	Les données de file d'attente ne peuvent pas être spécifiées dans les instructions BGo, BMove, TGo et TMove. Supprimez les données de file d'attente.		
3186	La combinaison entre les valeurs de la file d'attente (Queue) et du Point ne correspondent pas.	La combinaison des données de file d'attente et des données de points ne peut pas être spécifiée pour les instructions Arc, Arc3, Jump3 et Jump3CP. Utilisez les données de file d'attente ou les données de points.		
3187	La valeur de Flag du point est incorrecte.	Corrigez le programme de façon à ce que la valeur de l'indicateur de point soit comprise entre 0 et 127.		
3188	La commande Call ne peut être utilisée dans un processus multi-tâches.	La commande Call ne peut être utilisée dans un processus parallèle. Corrigez le programme.		
3189	Une variable locale ne peut être utilisée avec la commande Wait.	Le changement de variable locale ne peut pas être attendu par l'instruction Wait. Corrigez le programme.		
3190	Une variable de type Array ne peut être utilisée avec la commande Wait.	La modification de variable de tableau ne peut pas être attendue par l'instruction Wait. Corrigez le programme.		
3191	Une variable de type Real ne peut être utilisée avec la commande Wait.	Le changement de variable réelle ne peut pas être attendu par l'instruction Wait. Corrigez le programme.		

No.	Message	Solution	Note 1	Note 2
3192	Une variable de type String ne peut être utilisée avec la commande Wait.	La modification de variable de chaîne ne peut pas être attendue par l'instruction Wait. Corrigez le programme.		
3193	Nom de l'objet vision manquant.	Le nom d'objet Vision ne peut pas être omis dans l'instruction VTeach. Spécifiez le nom d'objet.		
3194	Impossible d'utiliser une variable type Boolean pour une valeur de timeout.	La valeur booléenne ne peut pas être utilisée pour la valeur de délai d'expiration de l'instruction Wait. Corrigez le programme.		
3196	Fend introuvable.	Le nombre d'instructions Fend correspondant aux instructions Function n'est pas suffisant. Ajoutez les instructions Fend.		
3197	Une variable numérique ne peut utiliser le caractère '\$'.	Une variable numérique ne peut utiliser le caractère '\$'. Corrigez le nom de variable.		
3198	Les variables de type String doivent utiliser le caractère '\$'.	Les variables de chaîne doivent utiliser le suffixe '\$'. Ajoutez le suffixe '\$' au nom de variable.		
3199	Objet spécifié incorrect.	Un objet de vision invalide est spécifié dans les commandes Vision Guide telles que VSet et VGet. Spécifiez l'objet de vision valide.		
3200	Valeur introuvable.	Ajoutez une valeur.		
3201	Prévu « , ».	Ajoutez ' , '.		
3202	Prévu « (».	Ajoutez ' ('.		
3203	Prévu «) ».	Ajoutez ') '.		
3204	L'identifiant est absent.	Spécifiez un identifiant.		
3205	Le point n'est pas spécifié.	Spécifiez un point.		
3206	Expression de la condition de l'événement introuvable.	Ajoutez une expression de condition d'événement.		
3207	Formule introuvable.	Ajoutez une formule.		
3208	Formule de la chaîne introuvable.	Ajoutez une formule de chaîne.		
3209	Formule du point introuvable.	Ajoutez une formule de point.		
3210	L'étiquette de ligne n'a pas été spécifiée.	Vérifiez si l'étiquette de ligne spécifiée existe dans le programme. Ajoutez une étiquette de ligne valide.		
3211	La variable n'a pas été spécifiée.	Spécifiez une variable.		
3212	Commande Fend correspondante introuvable.	Le nombre d'instructions Fend correspondant aux instructions Function n'est pas suffisant. Ajoutez les instructions Fend.		
3213	Prévu « : ».	Ajoutez ' : '.		
3214	La valeur vrai/faux n'a pas été spécifiée.	True/False n'a pas été spécifié dans la propriété de Vision Guide/GUI Builder ou la substitution de l'expression logique qui nécessite un réglage de la valeur booléenne. Spécifiez True ou False.		
3215	La valeur marche/arrêt n'a pas été spécifiée.	On ou Off doivent être spécifiés pour le réglage de logique de sortie à distance des instructions Moteur, Brake, AutoLJM, SetSw et Box. Spécifiez On ou Off.		

No.	Message	Solution	Note 1	Note 2
		Format de commande PF_OutputOnOff invalide est utilisé. Lisez la description de la commande correspondante fournie dans <i>Part Feeding 7.0 Introduction & Hardware (Common) & Software Software 3. Part Feeding SPEL+ Command Reference</i> et corrigez le code.		
3216	La valeur élevé/faible n'a pas été spécifiée.	High ou Low doit être spécifié pour le réglage du mode de puissance de l'instruction Power. Spécifiez High ou Low.		
3217	L'étiquette de bit d'entrée n'a pas été spécifiée.	L'étiquette de bit d'entrée n'est pas spécifiée dans les instructions SetSW, CTRreset, et dans les fonctions Sw et Ctr. Spécifiez une étiquette de bit d'entrée valide.		
3218	L'étiquette d'octet d'entrée n'a pas été spécifiée.	L'étiquette d'octet d'entrée n'est pas spécifiée dans l'instruction SetIn, et dans les fonctions In et InBCD. Spécifiez une étiquette d'octet d'entrée valide.		
3219	L'étiquette de mot d'entrée n'a pas été spécifiée.	L'étiquette de mot d'entrée n'est pas spécifiée dans l'instruction SetInW et dans les fonctions InReal et InW. Spécifiez une étiquette de mot d'entrée valide.		
3220	L'étiquette de bit de sortie n'a pas été spécifiée.	L'étiquette de bit de sortie n'est pas spécifiée dans les instructions On, Off, et dans la fonction Oport. Spécifiez une étiquette de bit de sortie valide.		
3221	L'étiquette d'octet de sortie n'a pas été spécifiée.	L'étiquette d'octet de sortie n'est pas spécifiée dans les instructions Out, OpBCD, et dans la fonction Out. Spécifiez une étiquette d'octet de sortie valide.		
3222	L'étiquette de mot de sortie n'a pas été spécifiée.	L'étiquette de mot de sortie n'est pas spécifiée dans les instructions OutW, OutReal et dans les fonctions OutW et OutReal. Spécifiez une étiquette de mot de sortie valide.		
3223	L'étiquette de bit de mémoire n'a pas été spécifiée.	L'étiquette de bit mémoire n'est pas spécifiée dans les instructions MemOn, MemOff et dans la fonction MemSw. Spécifiez une étiquette de bit mémoire valide.		
3224	L'étiquette d'octet de mémoire n'a pas été spécifiée.	L'étiquette d'octet de mémoire n'est pas spécifiée dans l'instruction MemOut, et dans la fonction MemIn. Spécifiez une étiquette d'octet de mémoire valide.		
3225	L'étiquette de mot de mémoire n'a pas été spécifiée.	L'étiquette de mot de mémoire n'est pas spécifiée dans l'instruction MemOutW, et dans la fonction MemInW. Spécifiez une étiquette de mot de mémoire valide.		

No.	Message	Solution	Note 1	Note 2
3226	L'étiquette d'erreur de l'utilisateur n'a pas été spécifiée.	L'étiquette d'erreur utilisateur n'est pas spécifiée dans l'instruction Error. Spécifiez une étiquette d'erreur utilisateur valide.		
3227	Le nom de la fonction n'a pas été spécifié.	Le nom de fonction n'est pas spécifié dans l'instruction qui nécessite la désignation du nom de fonction, tel que Call et Xqt. Spécifiez un nom de fonction valide.		
3228	Le type de variable n'a pas été spécifié.	Le type de variable n'est pas spécifié pour la définition de paramètre de l'instruction Function et la spécification de paramètre Preserve de l'instruction Global. Spécifiez un type de variable correct.		
3229	Paramètre d'instruction de déroutement non valide. Utilisez Goto, Call ou Xqt.	Spécifiez soit GoTo, Call, ou Xqt comme paramètre d'instruction Trap.		
3230	Prévu For/Do/Fonction.	Spécifiez soit For, Do ou Fonction comme paramètre d'instruction Exit.		
3231	La valeur supérieur/inférieur n'a pas été spécifiée.	La valeur de réglage pour l'orientation du coude n'est pas spécifiée dans l'instruction Elbow. Indiquez Above ou Below.		
3232	La valeur à droite/à gauche n'a pas été spécifiée.	La valeur de réglage de l'orientation de la main n'est pas spécifiée dans l'instruction Hand. Spécifiez Righty ou Lefty.		
3233	Aucun demi-tour/demi-tour a été spécifié.	La valeur de réglage de l'orientation du poignet n'est pas spécifiée dans l'instruction Wrist. Indiquez NoFlip ou Flip.		
3234	Le numéro de port n'a pas été spécifié.	Le numéro de port qui indique le fichier ou le port de communication n'est pas spécifié dans les instructions Read, ReadBin, Write et WriteBin. Reportez-vous à <i>SPEL+ Language Reference "Read Statement"</i> et spécifiez un numéro de fichier ou de port approprié.		
3235	Aucune variable de type chaîne n'a été spécifiée.	La variable de type chaîne n'est pas spécifiée dans la commande qui nécessite la spécification d'une variable de type chaîne comme paramètre. Spécifiez une variable de type chaîne valide.		
3236	Le numéro de port RS232C n'a pas été spécifié.	Le numéro de port RS-232C n'est pas spécifié dans les instructions OpenCom, CloseCom et SetCom. Reportez-vous à <i>SPEL+ Language Reference "OpenCom Statement"</i> et spécifiez un numéro de port approprié.		

No.	Message	Solution	Note 1	Note 2
3237	Le numéro du port de communication réseau n'a pas été spécifié.	Le numéro de port de communication réseau n'est pas spécifié dans les instructions OpenNet, CloseNet, SetNet et WaitNet. Spécifiez un nombre entier entre 201 et 216.		
3238	La vitesse de communication n'a pas été spécifiée.	La vitesse de communication (débit en bauds) n'est pas spécifiée dans l'instruction SetCom. Reportez-vous à <i>SPEL+ Language Reference "SetCom Statement"</i> et spécifiez un débit en bauds correct.		
3239	Le nombre de bits de données n'a pas été spécifié.	La longueur de bit de données n'est pas spécifiée dans l'instruction SetCom. Reportez-vous à <i>SPEL+ Language Reference "SetCom Statement"</i> et spécifiez une longueur de bit de données correcte.		
3240	Le nombre de bits d'arrêt n'a pas été spécifié.	La longueur de bit d'arrêt n'est pas spécifiée dans l'instruction SetCom. Reportez-vous à <i>SPEL+ Language Reference "SetCom Statement"</i> et spécifiez une longueur de bit d'arrêt correcte.		
3241	La parité n'a pas été spécifiée.	La parité n'est pas spécifiée dans l'instruction SetCom. Reportez-vous à <i>SPEL+ Language Reference "SetCom Statement"</i> et spécifiez une parité correcte.		
3242	Le caractère d'arrêt n'a pas été spécifié.	Le terminateur (fin de ligne d'envoi/réception) n'est pas spécifié dans les instructions SetCom et SetNet. Reportez-vous à <i>SPEL+ Language Reference "SetCom Statement"</i> et spécifiez un terminateur correct.		
3243	Le flux matériel n'a pas été spécifié.	Le flux matériel n'est pas spécifié dans l'instruction SetCom. Reportez-vous à <i>SPEL+ Language Reference "SetCom Statement"</i> et spécifiez un contrôle de flux correct.		
3244	Le flux logiciel n'a pas été spécifié.	Le flux logiciel n'est pas spécifié dans l'instruction SetCom. Reportez-vous à <i>SPEL+ Language Reference "SetCom Statement"</i> et spécifiez un contrôle de flux correct.		
3245	Rien n'a été spécifié.	"NONE" n'est pas spécifié pour le paramètre du contrôle de flux logiciel dans l'instruction SetNet. Spécifiez "NONE".		
3246	Le paramètre « O » ou « C » n'a pas été spécifié.	Le paramètre d'ouverture ou de fermeture pour la fin d'une courbe n'est pas spécifié dans l'instruction Curve. Reportez-vous à <i>SPEL+ Language Reference "Curve Statement"</i> et spécifiez un paramètre d'ouverture/fermeture correct.		

No.	Message	Solution	Note 1	Note 2
3247	Le paramètre NumAxes n'a pas été spécifié.	Le nombre d'axes de coordonnées contrôlés pendant un mouvement de courbe n'est pas spécifié dans l'instruction Curve. Reportez-vous à <i>SPEL+ Language Reference "Curve Statement"</i> et spécifiez un nombre approprié des axes de coordonnées.		
3248	La valeur J4Flag (0-1) n'a pas été spécifiée.	Spécifiez 0 ou 1, ou une expression pour la valeur J4Flag.		
3249	La valeur J6Flag (0-127) n'a pas été spécifiée.	Spécifiez un nombre entier entre 0 et 127, ou une expression pour la valeur J6Flag.		
3250	La variable tableau n'a pas été spécifiée.	La variable de tableau n'est pas spécifiée dans l'instruction qui nécessite la spécification de variable de tableau. Spécifiez une variable de tableau valide.		
3251	La variable tableau de chaîne n'a pas été spécifiée.	Le tableau contenant un jeton doit être une variable de tableau de chaîne dans l'instruction ParseStr et la fonction ParseStr. Spécifiez une variable de tableau de chaîne.		
3252	L'identité de l'appareil n'a pas été spécifiée.	L'identifiant de dispositif n'est pas spécifié dans l'instruction DispDev ou la commande Cls. Reportez-vous à <i>SPEL+ Language Reference "DispDev Statement"</i> et spécifiez un identifiant de dispositif correct.		
3253	Le type d'E/S n'a pas été spécifié.	Le type E/S n'est pas spécifié dans la fonction IOLabel\$. Reportez-vous à <i>SPEL+ Language Reference "IOLabel\$ Function"</i> et spécifiez un type E/S approprié.		
3254	La largeur des bits d'E/S n'a pas été spécifiée.	La taille de bit E/S (largeur de port E/S) n'est pas spécifiée dans les fonctions IODef et IOLabel. Reportez-vous à <i>SPEL+ Language Reference "IODef Function"</i> et spécifiez une taille de bit E/S appropriée.		
3255	ByRef n'a été spécifié.	Bien que le ByRef soit spécifié dans la déclaration de fonction, aucun ByRef n'est spécifié pour l'appel. Spécifiez le paramètre ByRef.		
3256	Le type de variable n'a pas été spécifié.	Le type de variable n'est pas spécifié dans l'instruction Global. Spécifiez un type de variable correct.		
3257	L'expression de la condition ne renvoie pas une valeur booléenne.	L'expression de condition dans les instructions If, Elseif, Do et Loop doit renvoyer une valeur booléenne. Corrigez l'expression de condition pour renvoyer une valeur booléenne.		
3258	Le numéro de port RS232C n'a pas été spécifié.	Le numéro de port RS-232C n'est pas spécifié dans la fonction ChkCom. Reportez-vous à <i>SPEL+ Language Reference "ChkCom Function"</i> et spécifiez un numéro de port correct.		

No.	Message	Solution	Note 1	Note 2
3259	Le numéro de port de communication réseau n'a pas été spécifié.	Le numéro de port de communication réseau n'est pas spécifié dans la fonction ChkNet. Reportez-vous à <i>SPEL+ Language Reference "ChkNet Function"</i> et spécifiez un numéro de port correct.		
3260	L'identifiant de langage n'a pas été spécifié.	L'identifiant de langue n'est pas spécifié dans la fonction ErrMsg\$. Reportez-vous à <i>SPEL+ Language Reference "ErrMsg\$ Function"</i> et spécifiez un identifiant de langue approprié.		
3261	Prévu '!'.	Ajoutez '!'.		
3262	Le nom de séquence vision n'a pas été spécifié.	Le nom de séquence Vision n'est pas spécifié dans les commandes Vision Guide telles que VSet, VGet et VRun. Ajoutez un nom de séquence.		
3263	Le nom de séquence vision ou nom de calibration n'a pas été spécifié.	Le nom de séquence Vision ou le nom de calibration n'est pas spécifié dans les déclarations VSet. Ajoutez un nom de séquence ou un nom de calibration.		
3264	Le nom de propriété vision ou nom de résultat n'a pas été spécifié.	Le nom de propriété Vision ou le nom de résultat n'est pas spécifié dans les instructions VSet et VGet. Ajoutez un nom de propriété ou un nom de résultat.		
3265	Le nom de propriété vision, de résultat ou nom d'objet n'a pas été spécifié.	Le nom de propriété Vision, le nom de résultat ou le nom d'objet n'est pas spécifié dans les instructions VSet et VGet. Ajoutez un nom de propriété, un nom de résultat ou un nom d'objet.		
3266	Le nom de propriété de calibration vision n'a pas été spécifié.	Le nom de propriété de calibration Vision n'est pas spécifié dans les déclarations VSet et VGet. Ajoutez un nom de propriété.		
3267	Type de tâche non spécifié.	Le type de tâche n'est pas spécifié dans l'instruction Xqt. Reportez-vous à <i>SPEL+ Language Reference "Xqt Statement"</i> et spécifiez un type de tâche correct.		
3268	Nom du formulaire (Form) non spécifié.	Le nom du formulaire n'est pas spécifié dans les instructions GSet, GGet, GShow, GShowDialog et GClose. Spécifiez un nom de formulaire.		
3269	Nom de la propriété (Property) ou du contrôle (Control) non spécifié.	Le nom de propriété ou le nom de contrôle n'est pas spécifié dans les instructions GSet et GGet. Spécifiez un nom de propriété ou un nom de contrôle.		
3270	Nom de la propriété (Property) non spécifié.	Le nom de propriété n'est pas spécifié dans les instructions GSet et GGet. Spécifiez un nom de propriété.		

No.	Message	Solution	Note 1	Note 2
3271	La propriété BackColorMode n'est pas spécifiée.	La valeur de réglage de propriété BackColorMode n'est pas spécifiée dans l'instruction GSet. Reportez-vous au manuel <i>GUI Builder 7.0 "BackColorMode Property"</i> et spécifiez une valeur de réglage appropriée.		
3272	La propriété BorderStyle n'est pas spécifiée.	La valeur de réglage de propriété BorderStyle n'est pas spécifiée dans l'instruction GSet. Reportez-vous au manuel <i>GUI Builder 7.0 "BorderStyle Property"</i> et spécifiez une valeur de réglage appropriée.		
3273	La propriété DropDownStyle n'est pas spécifiée.	La valeur de réglage de propriété DropDownStyle n'est pas spécifiée dans l'instruction GSet. Reportez-vous au manuel <i>GUI Builder 7.0 "DropDownStyle Property"</i> et spécifiez une valeur de réglage appropriée.		
3274	La propriété EventTaskType n'est pas spécifiée.	La valeur de réglage de propriété EventTaskType n'est pas spécifiée dans l'instruction GSet. Reportez-vous au manuel <i>GUI Builder 7.0 "EventTaskType Property"</i> et spécifiez une valeur de réglage appropriée.		
3275	La propriété ImageAlign n'est pas spécifiée.	La valeur de réglage de propriété ImageAlign n'est pas spécifiée dans l'instruction GSet. Reportez-vous au manuel <i>GUI Builder 7.0 "ImageAlign Property"</i> et spécifiez une valeur de réglage appropriée.		
3276	La propriété IOType n'est pas spécifiée.	La valeur de réglage de propriété IOType n'est pas spécifiée dans l'instruction GSet. Reportez-vous au manuel <i>GUI Builder 7.0 "IOType Property"</i> et spécifiez une valeur de réglage appropriée.		
3277	La propriété FormBorderStyle n'est pas spécifiée.	La valeur de réglage de propriété FormBorderStyle n'est pas spécifiée dans l'instruction GSet. Reportez-vous au manuel <i>GUI Builder 7.0 "FormBorderStyle Property"</i> et spécifiez une valeur de réglage appropriée.		
3278	La propriété ScrollBars n'est pas spécifiée.	La valeur de réglage de propriété ScrollBars n'est pas spécifiée dans l'instruction GSet. Reportez-vous au manuel <i>GUI Builder 7.0 "ScrollBars Property"</i> et spécifiez une valeur de réglage appropriée.		
3279	La propriété SizeMode n'est pas spécifiée.	La valeur de réglage de propriété SizeMode n'est pas spécifiée dans l'instruction GSet. Reportez-vous au manuel <i>GUI Builder 7.0 "SizeMode Property"</i> et spécifiez une valeur de réglage appropriée.		

No.	Message	Solution	Note 1	Note 2
3280	La propriété StartPosition n'est pas spécifiée.	La valeur de réglage de propriété StartPosition n'est pas spécifiée dans l'instruction GSet. Reportez-vous au manuel <i>GUI Builder 7.0 "StartPosition Property"</i> et spécifiez une valeur de réglage appropriée.		
3281	La propriété TextAlign n'est pas spécifiée.	La valeur de réglage de la propriété TextAlign n'est pas spécifiée dans l'instruction GSet. Cette erreur se produit lorsque le type de contrôle ne peut pas être identifié, car le contrôle est spécifié par une variable de chaîne. Reportez-vous au manuel <i>GUI Builder 7.0 "TextAlign Property"</i> et spécifiez une valeur de réglage correcte.		
3282	La propriété TextAlign n'est pas spécifiée.	La valeur de réglage de la propriété TextAlign n'est pas spécifiée dans l'instruction GSet. Cette erreur se produit lorsque le contrôle est une zone de texte. Reportez-vous au manuel <i>GUI Builder 7.0 "TextAlign Property"</i> et spécifiez une valeur de réglage correcte.		
3283	La propriété TextAlign n'est pas spécifiée.	La valeur de réglage de la propriété TextAlign n'est pas spécifiée dans l'instruction GSet. Cette erreur se produit lorsque le contrôle est autre qu'une zone de texte. Reportez-vous au manuel <i>GUI Builder 7.0 "TextAlign Property"</i> et spécifiez une valeur de réglage correcte.		
3284	La propriété WindowState n'est pas spécifiée.	La valeur de réglage de propriété WindowState n'est pas spécifiée dans l'instruction GSet. Reportez-vous au manuel <i>GUI Builder 7.0 "WindowState Property"</i> et spécifiez une valeur de réglage appropriée.		
3285	La propriété J1FLAG n'est pas spécifiée.	Spécifiez 0 ou 1, ou une expression pour la valeur J1Flag.		
3286	La propriété J2FLAG n'est pas spécifiée.	Spécifiez 0 ou 1, ou une expression pour la valeur J2Flag.		
3287	La propriété robotID n'est pas spécifiée.	Spécifiez un numéro de robot.		
3288	La propriété robotID/All n'est pas spécifiée.	Le numéro de robot ou All n'est pas spécifié dans les fonctions InsideBox et InsidePlane. Spécifiez un numéro de robot qui effectue la détection d'intrusion, ou All.		

No.	Message	Solution	Note 1	Note 2
3289	La propriété arealD n'est pas spécifiée.	Le numéro de zone n'est pas spécifié dans les fonctions InsideBox et InsidePlane. Spécifiez un numéro de la zone de vérification d'approche qui renvoie l'état avec un nombre entier compris entre 1 et 15.		
3290	La propriété File number n'est pas spécifiée.	Le numéro de fichier n'est pas spécifié dans la commande liée à la gestion de fichier. Spécifiez un numéro de fichier avec un nombre entier compris entre 30 et 63 ou une expression.		
3292	La propriété Database type n'est pas spécifiée.	Le type de base de données n'est pas spécifié dans l'instruction OpenDB. Reportez-vous à <i>SPEL+ Language Reference "OpenDB Statement"</i> et spécifiez un type de base de données correct.		
3293	La propriété Disk type n'est pas spécifiée.	Le type de disque sujet à la manipulation de fichier n'est pas spécifié dans l'instruction ChDisk. Reportez-vous à <i>SPEL+ Language Reference "ChDisk Statement"</i> et spécifiez un type de disque correct.		
3295	La propriété Conveyor area ID n'est pas spécifiée.	L'identifiant de zone soumis au comptage des données de file d'attente n'est pas spécifié dans la fonction Cnv_QueueLen. Reportez-vous à <i>SPEL+ Language Reference "Cnv_QueueLen Function"</i> et spécifiez un identifiant de zone approprié.		
3296	La propriété Database file number n'est pas spécifiée.	Le numéro de base de données sujet à l'opération n'est pas spécifié dans les fonctions OpenDB, CloseDB, DeleteDB, UpdateDB et SelectDB. Reportez-vous à <i>SPEL+ Language Reference "OpenDB Statement"</i> et spécifiez un nombre de base de données correct.		
3297	Le nom de la calibration Vision n'est pas spécifié.	Le nom de calibration n'est pas spécifié dans l'instruction VCal. Spécifiez un nom de calibration sujet à la calibration.		
3298	La propriété Vision object type ID n'est pas spécifiée.	Le type d'objet Vision n'est pas spécifié dans l'instruction VCreateObject. Reportez-vous à <i>Vision Guide 7.0 Properties & Results Reference "VCreateObject Statement"</i> et spécifiez un type d'objet approprié.		
3299	La propriété Shutdown mode ID n'est pas spécifiée.	La valeur de mode d'arrêt n'est pas spécifiée dans l'instruction et la fonction ShutDown. Reportez-vous à <i>SPEL+ Language Reference "Shutdown Statement"</i> et spécifiez une valeur de mode correcte.		

No.	Message	Solution	Note 1	Note 2
3301	La version du fichier OBJ associé ne correspond pas.	Tous les fichiers de projet ne sont pas compilés dans la même version. Reconstituez le projet.		
3302	Le fichier OBJ associé ne correspond pas à l'étiquette d'E/S compilée.	La configuration du projet a été modifiée. Reconstituez le projet.		
3303	Le fichier OBJ associé ne correspond pas à l'étiquette d'erreur de l'utilisateur compilée.	La configuration du projet a été modifiée. Reconstituez le projet.		
3304	Le fichier OBJ associé ne correspond pas à l'option de compilation compilée.	La configuration du projet a été modifiée. Reconstituez le projet.		
3305	Le fichier OBJ associé ne correspond pas à l'option de lien compilée.	La configuration du projet a été modifiée. Reconstituez le projet.		
3306	Le fichier OBJ associé ne correspond pas à l'option SPEL compilée.	La configuration du projet a été modifiée. Reconstituez le projet.		
3307	Dupliquez une fonction.	Le même nom de fonction est utilisé pour plus d'un fichier. Corrigez le programme (nom de fonction).		
3308	Dupliquez une variable de conservation globale.	Le même nom de variable de conservation globale est utilisé pour plus d'un fichier. Corrigez le programme (nom de variable).		
3309	Dupliquez une variable globale.	Le même nom de variable globale est utilisé pour plus d'un fichier. Corrigez le programme (nom de variable).		
3310	Dupliquez une variable de module.	Le même nom de variable de module est utilisé pour plus d'un fichier. Corrigez le programme (nom de variable).		
3311	Fichier introuvable.	-		
3312	Le fichier OBJ est corrompu.	-		
3313	Le nom de fichier spécifié comprend un ou des caractères qui ne peuvent être utilisés.	-		
3314	Impossible d'ouvrir le fichier.	Le fichier est utilisé pour une autre application. Quittez l'autre application.		
3315	'%s' est déjà utilisé comme nom de fonction.	Corrigez l'identifiant ' ** ' ou le nom de fonction. Reconstituez le projet.		
3316	'%s' est déjà utilisé comme variable de conservation globale.	Corrigez l'identifiant ' ** ' ou le nom de variable de conservation globale. Reconstituez le projet.		
3317	'%s' est déjà utilisé comme variable globale.	Corrigez l'identifiant ' ** ' ou le nom de variable globale. Reconstituez le projet.		
3318	'%s' est déjà utilisé comme variable de module.	Corrigez l'identifiant ' ** ' ou le nom de variable de module. Reconstituez le projet.		
3319	La dimension de la variable tableau ne correspond pas à la déclaration.	Corrigez la dimension du tableau et reconstituez le projet.		

No.	Message	Solution	Note 1	Note 2
3320	Le type de valeur de retour de la fonction ne correspond pas à la déclaration.	Corrigez le type de valeur de retour de la fonction et reconstruisez le projet.		
3321	'%s' est déjà utilisé avec le nom de fonction.	Corrigez l'identifiant '**' ou le nom de fonction. Reconstruisez le projet.		
3322	'%s' est déjà utilisé avec le nom de conservation globale.	Corrigez l'identifiant '**' ou le nom de variable de conservation globale. Reconstruisez le projet.		
3323	'%s' est déjà utilisé avec le nom global.	Corrigez l'identifiant '**' ou le nom de variable globale. Reconstruisez le projet.		
3324	'%s' est déjà utilisé avec le nom de module.	Corrigez l'identifiant '**' ou le nom de variable de module. Reconstruisez le projet.		
3325	'%s' est déjà utilisé avec le nom local.	Corrigez l'identifiant '**' ou le nom de variable locale. Reconstruisez le projet.		
3326	Le nombre de paramètres ne correspond pas à la déclaration.	Vérifiez le nombre de paramètres dans la fonction, corrigez le programme, puis reconstruisez le projet.		
3327	ByRef n'était pas spécifié dans la déclaration de fonction pour le paramètre #%s.	-		
3328	ByRef n'a été spécifié pour le paramètre #%s.	-		
3329	Erreur de type du paramètre #%s.	-		
3330	Le fichier OBJ ne correspond pas au projet Vision compilé.	Reconstruisez le projet.		
3331	La taille du fichier OBJ est au dessus de la taille disponible après compilation.	La taille du fichier OBJ dépasse la valeur limite (8 Mo). Réduisez le programme.		
3332	Variable '%s' est redéfinie.	La variable '**' est surchargée. Supprimez la définition de variable superflue et reconstruisez le projet.		
3333	Le fichier compilé OBJ ne correspond pas au fichier de projet GUI Builder.	Reconstruisez le projet.		
3334	Le nombre de variables utilisant la commande Wait est au-delà des limites.	Le nombre de variables qui utilisent la commande Wait dépasse le nombre maximum autorisé (64). Supprimez les variables et reconstruisez le projet.		
3335	La fonction Call ne peut être utilisée dans un processus multi-tâches.	La fonction Call ne peut être utilisée dans un processus multi-tâches. Corrigez le programme et reconstruisez le projet.		
3336	Variable redéfinie.	Corrigez le type de données de la variable et reconstruisez le projet.		
3351	Index d'objet non valide spécifié.			
3352	Nom de séquence guide force non spécifié.			
3353	Nom de propriété guide force ou nom de résultat non spécifié.			
3354	Nom de propriété guide force, nom de résultat ou nom d'objet non spécifié.			

No.	Message	Solution	Note 1	Note 2
3355	Format du fichier de projet guide force non pris en charge.			
3356	L'objet OBJ lié ne correspond pas au projet Guide force compilé.			
3400	La propriété Dialog ID n'est pas spécifiée.	L'identifiant de dialogue n'est pas spécifié dans l'instruction RunDialog. Reportez-vous à <i>SPEL+ Language Reference "RunDialog Statement"</i> et spécifiez un identifiant de dialogue correct.		
3401	Le nom de la fonction Main n'est pas spécifié.	Le nom de la fonction principale à exécuter n'est pas spécifié dans l'instruction StartMain. Spécifiez un nom de fonction principale (main à main63).		
3402	Le nom de l'objet Vision n'est pas spécifié.	Le nom d'objet Vision n'est pas spécifié dans les instructions VLoadModel, VSaveModel, VShowModel, VTeach, et VTrain. Spécifiez un nom d'objet.		
3403	La propriété Recover mode ID n'est pas spécifiée.	Le mode de reprise n'est pas spécifié dans l'instruction Recover ou la fonction Recover. Reportez-vous à <i>SPEL+ Language Reference "Recover Statement"</i> et spécifiez un mode approprié.		
3404	La condition de la fonction Trap n'est pas spécifiée.	Le numéro de déroutement ou l'événement de déroutement n'est pas spécifié dans l'instruction Trap. Reportez-vous à <i>SPEL+ Language Reference "Trap Statement"</i> et spécifiez un numéro ou un événement de déroutement approprié.		
3405	La propriété DialogResult n'est pas spécifiée.	La valeur de réglage de propriété DialogResult n'est pas spécifiée dans l'instruction GSet. Reportez-vous à <i>GUI Builder 7.0 "DialogResult Property"</i> et spécifiez une valeur de réglage appropriée.		
3406	La propriété MsgBox_Type n'est pas spécifiée.	Le type d'affichage n'est pas spécifié dans l'instruction MsgBox. Reportez-vous à <i>SPEL+ Language Reference "MsgBox Statement"</i> et spécifiez une valeur de réglage correcte.		
3407	La variable de type Byte array n'est pas spécifiée.	La variable de tableau de type d'octet n'est pas spécifiée pour envoyer ou recevoir des données dans l'instruction FbusIO_SendMsg. Les données d'envoi/réception doivent être spécifiées par le tableau de type d'octet.		
3408	La variable de type Single array n'est pas spécifiée.	Le nombre de dimensions n'est pas correct dans la commande où une variable de tableau unique est uniquement disponible. Corrigez le nombre de dimensions.		

No.	Message	Solution	Note 1	Note 2
3409	Liste de points non spécifié.	Les coordonnées de pixel ou les coordonnées du robot ne sont pas spécifiées comme données de points continus dans l'instruction VxCalib. Spécifiez une donnée de points continus dans le format suivant : P (début : fin)		
3410	"CodeType" non spécifié.	La valeur de réglage de propriété CodeType n'est pas spécifiée dans l'instruction VSet. Reportez-vous à <i>Vision Guide 7.0 Properties & Results Reference "CodeType Property"</i> et spécifiez une valeur de réglage appropriée.		
3411	"EdgeType" non spécifié.	La valeur de réglage de la propriété EdgeType n'est pas spécifiée dans l'instruction VSet. Reportez-vous à <i>Vision Guide 7.0 Properties & Results Reference "EdgeType Property"</i> et spécifiez une valeur de réglage appropriée.		
3412	"ECC" non spécifié.	La valeur de réglage de propriété ErrorCorrection n'est pas spécifiée dans l'instruction VSet. Cette erreur concerne l'ancien RC+6.x. La configuration de l'ancienne version est possible en configurant la version du compilateur. Reportez-vous à <i>Vision Guide 6.0 Properties & Results Reference "ErrorCorrection Property"</i> et spécifiez une valeur de réglage appropriée.		
3413	"ImageColor" non spécifié.	La valeur de réglage de propriété ImageColor n'est pas spécifiée dans l'instruction VSet. Reportez-vous à <i>Vision Guide 7.0 Properties & Results Reference "ImageColor Property"</i> et spécifiez une valeur de réglage appropriée.		
3414	Point non spécifié.	La valeur de réglage de propriété PointType n'est pas spécifiée dans l'instruction VSet. Reportez-vous à <i>Vision Guide 7.0 Properties & Results Reference "PointType Property"</i> et spécifiez une valeur de réglage appropriée.		
3415	Reference non spécifiée.	La valeur de réglage de propriété ReferenceType n'est pas spécifiée dans l'instruction VSet. Reportez-vous à <i>Vision Guide 7.0 Properties & Results Reference "ReferenceType Property"</i> et spécifiez une valeur de réglage appropriée.		
3416	"EdgeType" non spécifié.	La logique (type de bord) de l'entrée de déclenchement n'est pas spécifiée dans l'instruction SetLatch. Spécifiez 0 (logique négative) ou 1 (logique positive).		

No.	Message	Solution	Note 1	Note 2
3417	Numéro de port non spécifié.	Le numéro de port d'entrée E/S R où l'entrée de déclenchement est connectée n'est pas spécifié dans l'instruction SetLatch. Reportez-vous à <i>SPEL+ Language Reference "SetLatch Statement"</i> et spécifiez un numéro de port correct.		
3418	Axe non spécifié.	Le paramètre d'axe n'est pas spécifié dans la fonction Force_GetForce ou l'instruction Force_SetTrigger. Reportez-vous à <i>SPEL+ Language Reference "Force_GetForce Function"</i> et spécifiez une valeur de réglage appropriée.		
3419	"CompareType" non spécifié.	Le paramètre ComapreType pour définir la condition d'évaluation n'est pas spécifié dans l'instruction Force_SetTrigger. Reportez-vous à <i>SPEL+ Language Reference "Force_SetTrigger Statement"</i> et spécifiez un paramètre correct.		
3420	Un tableau Integer ou Short n'a pas été spécifié.	-		
3421	Un nom de Formulaire ou une ID de fenêtre n'a pas été spécifié.	Le nom de formulaire ou l'identifiant de fenêtres du système qui est soumis au fonctionnement n'est pas spécifié dans les instructions GShow et GClose. Spécifiez un nom de formulaire valide ou un identifiant de fenêtre. Pour plus de détails sur les identifiants de fenêtre, reportez-vous au manuel <i>GUI Builder 7.0 "GShow Statement"</i> .		
3422	ID de fenêtre non spécifié.	L'identifiant de fenêtres du système qui est soumis au fonctionnement n'est pas spécifié dans les instructions GShow et GClose. Reportez-vous au manuel <i>GUI Builder7.0 "GShow Statement"</i> et spécifiez un identifiant de fenêtre correct.		
3423	Mode Performance ID n'a pas été précisé.	Le mode de performance n'est pas spécifié dans le paramètre <i>PerformMode</i> de l'instruction PerformMode et des instructions Go, BGo, TGo et Jump. Reportez-vous à <i>SPEL+ Language Reference "PerformMode"</i> et spécifiez un mode de performance approprié.		
3424	Type de protocole n'a pas été précisé.	La configuration du protocole de communication n'est pas spécifiée dans l'instruction SetNet. Spécifiez UDP ou TCP.		

No.	Message	Solution	Note 1	Note 2
3425	Type ou étiquette E/S n'a pas été précisé.	Le type E/S ou l'étiquette E/S n'est pas spécifié dans la fonction IODef. Spécifiez l'étiquette E/S ou le type E/S pour vérifier l'existence de la définition. Pour plus de détails concernant les type d'E/S, reportez-vous à <i>SPEL+ Language Reference "IODef Function"</i> .		
3426	Le mode d'évitement de Singularity n'a pas été précisé.	Le mode d'évitement de singularité n'est pas spécifié dans l'instruction AvoidSingularity. Reportez-vous à <i>SPEL+ Language Reference "AvoidSingularity Statement"</i> et spécifiez un mode approprié.		
3427	Valeur d'accélération n'a pas été précisé.	Le numéro de réglage d'accélération n'est pas spécifié dans la fonction AccelR. Reportez-vous à <i>SPEL+ Language Reference "AccelR Function"</i> et spécifiez une valeur de réglage appropriée.		
3428	Valeur d'accélération n'a pas été précisé.	Le numéro de réglage d'accélération n'est pas spécifié dans la fonctions Accel, la fonction AccelMax, la fonction AccelS et la fonction RealAccel. Reportez-vous à <i>SPEL+ Language Reference "Accel Function"</i> et spécifiez un nombre correct.		
3429	L'ordre de classement des données de file d'attente de travail n'a pas été précisé.	L'ordre de tri pour les données de file d'attente de travail n'est pas spécifié dans l'instruction WorkQue_Sort. Reportez-vous à <i>SPEL+ Language Reference "WorkQue_Sort Statement"</i> et spécifiez un ordre de tri approprié.		
3430	Le numéro d'axe de coordonnées n'a pas été spécifié.	-		
3431	Le numéro d'axe de coordonnées n'a pas été spécifié.	-		
3432	Le point ou l'expression de point n'est pas spécifié. Vérifiez le programme.	Redémarrez le contrôleur. Initialisez le micrologiciel du contrôleur. Remplacez le contrôleur.		
3433	Une variable de tableau de type booléen n'a pas été spécifiée. Spécifiez une variable de tableau de type booléen.	Le tableau qui stocke une valeur de propriété Enabled ou LPF_Enabled doit être une variable de tableau de type booléen dans l'instruction FGet. Spécifiez une variable de tableau booléen.		
3434	Une variable de tableau de type réel ou double n'a pas été spécifiée. Spécifiez une variable de tableau de type réel ou double.	La variable de tableau de type réel ou double n'est pas spécifiée dans l'instruction FGet ou MPGet. Spécifiez une variable de tableau de type réel ou double.		

No.	Message	Solution	Note 1	Note 2
3435	Une variable de tableau de type intégral n'a pas été spécifiée. Spécifiez une variable de tableau de type intégral.	Le tableau qui stocke une valeur de propriété Polarities doit être une variable de tableau de type intégral dans l'instruction FGet. Spécifiez une variable de tableau de type intégral.		
3436	La durée de la déclaration FCKeep n'est pas spécifiée. Spécifiez la durée.	La durée de contrôle de force (valeur de délai d'expiration) n'est pas spécifiée dans l'instruction FCKeep. Spécifiez une valeur de réglage appropriée.		
3437	Le type de pièce de contrôleur n'a pas été spécifié.	Spécifiez le type de pièce de contrôleur.		
3438	Le type de pièce de robot n'a pas été spécifié.	Spécifiez le type de pièce de robot.		
3439	Le type de pièce de robot n'a pas été spécifié.	Spécifiez le type de pièce de robot.		
3440	Valeur autre que numérique spécifiée comme paramètre de commande. Spécifiez une valeur numérique.	Spécifiez une valeur numérique pour le 7ème paramètre de la commande AIO_TrackingSet.		
3441	Valeur autre que numérique spécifiée comme paramètre de commande. Spécifiez une valeur numérique.	Spécifiez une valeur numérique pour le 6ème paramètre de la commande AIO_TrackingSet.		
3450	Le nom de propriété de force ou le nom d'état n'est pas spécifié. Ajoutez un nom de propriété ou un nom d'état.	Le nom de propriété Force ou le nom d'état n'est pas spécifié dans les instructions FSet, FGet, MPSet et MPGet. Ajoutez un nom de propriété ou un nom de d'état.		
3451	Le nom de propriété de force, nom d'état ou nom d'objet n'est pas spécifié. Ajoutez un nom de propriété, un nom d'état ou un nom d'objet.	Le nom de propriété Force, le nom d'état ou le nom d'objet n'est pas spécifié dans les instructions FSet, FGet, MPSet et MPGet. Ajoutez un nom de propriété, un nom d'état ou un nom d'objet.		
3452	Le nom d'objet de force n'est pas spécifié. Ajoutez un nom d'objet de force.	Redémarrez le contrôleur. Initialisez le micrologiciel du contrôleur. Remplacez le contrôleur.		
3453	L'objet Propriété de masse n'est pas spécifié. Spécifiez un objet Propriété de masse.	Spécifiez un objet Propriété de masse valide.		
3454	L'objet Système de coordonnées de force n'est pas spécifié. Spécifiez un objet Système de coordonnées de force.	Spécifiez un objet Système de coordonnées de force valide.		
3455	L'objet Contrôle de force n'est pas spécifié. Spécifiez un objet Contrôle de force.	Spécifiez un objet Contrôle de force valide.		
3456	L'objet Moniteur de force n'est pas spécifié. Spécifiez un objet Moniteur de force.	Spécifiez un objet Moniteur de force valide.		
3457	L'objet Déclencheur de force n'est pas spécifié. Spécifiez un objet Déclencheur de force.	Spécifiez un objet Déclencheur de force valide.		

No.	Message	Solution	Note 1	Note 2
3458	L'objet Contrôle de force ou l'objet Système de coordonnées de force n'est pas spécifié. Spécifiez un objet Contrôle de force ou Système de coordonnées de force.	Les données de Contrôle de force ou les données de Système de coordonnées de force ne sont pas spécifiées dans l'instruction FCSMove. Spécifiez un objet Contrôle de force ou un objet Système de coordonnées de force valide.		
3459	Des données d'objet de force ne sont pas spécifiées.	Spécifiez un objet Force.		
3460	L'étiquette d'objet de force n'est pas spécifiée.	Spécifiez l'étiquette d'objet Force.		
3461	Des données ou l'étiquette d'objet de force ne sont pas spécifiées.	Spécifiez un objet ou une étiquette Force.		
3462	L'objet ou l'étiquette Système de coordonnées de force n'est pas spécifié. Spécifiez un objet ou une étiquette Système de coordonnées de force.	Spécifiez un objet ou une étiquette Système de coordonnées de force valide.		
3463	L'objet ou l'étiquette Contrôle de force n'est pas spécifié. Spécifiez un objet ou une étiquette Contrôle de force.	Spécifiez un objet ou une étiquette Contrôle de force valide.		
3464	L'objet ou l'étiquette Moniteur de force n'est pas spécifié. Spécifiez un objet ou une étiquette Moniteur de force.	Spécifiez un objet ou une étiquette Moniteur de force valide.		
3465	L'objet ou l'étiquette Déclencheur de force n'est pas spécifié. Spécifiez un objet ou une étiquette Déclencheur de force.	Spécifiez un objet ou une étiquette Déclencheur de force valide.		
3466	L'objet ou l'étiquette Propriété de masse n'est pas spécifié. Spécifiez un objet ou une étiquette Propriété de masse.	Spécifiez un objet ou une étiquette Propriété de masse valide.		
3467	L'objet ou l'étiquette Système de coordonnées de force n'est pas spécifié. Spécifiez un objet ou une étiquette Système de coordonnées de force.	Spécifiez un objet ou une étiquette Système de coordonnées de force valide.		
3468	L'étiquette d'objet Contrôle de force n'est pas spécifiée. Spécifiez une étiquette d'objet Contrôle de force.	Spécifiez une étiquette d'objet Contrôle de force valide.		
3469	L'étiquette d'objet Moniteur de force n'est pas spécifiée. Spécifiez une étiquette d'objet Moniteur de force.	Spécifiez une étiquette d'objet Moniteur de force valide.		
3470	L'étiquette d'objet Déclencheur de force n'est pas spécifiée. Spécifiez une étiquette d'objet Déclencheur de force.	Spécifiez une étiquette d'objet Déclencheur de force valide.		
3471	L'étiquette d'objet Détecteur de force n'est pas spécifiée. Spécifiez une étiquette d'objet Détecteur de force.	Spécifiez une étiquette d'objet Capteur de force valide.		

No.	Message	Solution	Note 1	Note 2
3472	L'étiquette d'objet Propriété de masse n'est pas spécifiée. Spécifiez une étiquette d'objet Propriété de masse.	Spécifiez une étiquette d'objet Propriété de masse valide.		
3473	L'étiquette d'objet Propriété de masse n'est pas spécifiée. Spécifiez une étiquette d'objet Propriété de masse.	Spécifiez une étiquette d'objet Propriété de masse valide.		
3474	La valeur de réglage de la propriété Fmag_Axes ou Tmag_Axes n'est pas spécifiée. Spécifiez une valeur de réglage appropriée.	La valeur de réglage de la propriété Fmag_Axes ou Tmag_Axes n'est pas spécifiée dans l'instruction FSet. Reportez-vous à "Fmag_Axes property" ou "Tmag_Axes property" et spécifiez une valeur de réglage appropriée.		
3475	La valeur de réglage de la propriété TriggerMode n'est pas spécifiée. Spécifiez une valeur de réglage appropriée.	La valeur de réglage de propriété TriggerMode n'est pas spécifiée dans l'instruction FSet. Reportez-vous à "TriggerMode property" et spécifiez une valeur de réglage appropriée.		
3476	La valeur de réglage de la propriété Opérateur n'est pas spécifiée. Spécifiez une valeur de réglage appropriée.	La valeur de réglage de propriété Operator n'est pas spécifiée dans l'instruction FSet. Reportez-vous à "Operator property" et spécifiez une valeur de réglage appropriée.		
3477	La valeur de réglage de la propriété Orientation n'est pas spécifiée. Spécifiez une valeur de réglage appropriée.	La valeur de réglage de propriété Orientation n'est pas spécifiée dans l'instruction FSet. Reportez-vous à "Orientation property" et spécifiez une valeur de réglage appropriée.		
3478	La valeur de réglage de la propriété Polarité n'est pas spécifiée. Spécifiez une valeur de réglage appropriée.	Les valeurs de réglage de propriété de Fmag_Polarity, Fx_Polarity, Fy_Polarity, Fz_Polarity, Tmag_Polarity, Tx_Polarity, Ty_Polarity, et Tz_Polarity ne sont pas spécifiées dans l'instruction FSet. Spécifiez une valeur de réglage appropriée.		
3479	Valeur de réglage de propriété TillStopMode non spécifiée. Spécifiez une valeur de réglage appropriée.	La valeur de réglage de la propriété TillStopMode n'est pas spécifiée dans l'instruction FSet. Reportez-vous à "TillStopMode property" et spécifiez une valeur de réglage appropriée.		
3500	Dupliquez la macro dans l'instruction #define.	Une autre macro du même nom a été définie. Modifiez le nom de la macro.		
3501	Le nom de la macro n'a pas été spécifié.	Le nom de macro n'est pas spécifié dans les instructions #define, #ifdef, #ifndef et #undef. Ajoutez un nom de macro.		

No.	Message	Solution	Note 1	Note 2
3502	Nom du fichier à inclure introuvable.	Le nom de fichier d'inclusion n'est pas spécifié dans l'instruction <code>#include</code> . Ajoutez un nom de fichier d'inclusion valide.		
3503	Fichier à inclure spécifié introuvable dans le projet.	Le fichier d'inclusion qui n'est pas enregistré dans la configuration du projet est spécifié. Ajoutez le fichier d'inclusion à la configuration du projet.		
3504	Le paramètre de la fonction macro ne correspond pas à celui déclaré.	Vérifiez le nombre de paramètres et corrigez la fonction macro.		
3505	La macro possède une référence circulaire.	La macro possède une référence circulaire. Corrigez la référence circulaire.		
3506	<code>#define</code> , <code>#ifdef</code> , <code>#ifndef</code> , <code>#else</code> , <code>#endif</code> , <code>#undef</code> et les instructions de déclaration des variables ne sont valides que dans un fichier à inclure.	Vérifiez et corrigez le contenu du fichier d'inclusion.		
3507	Niveau d'imbrication <code>#ifdef</code> ou <code>#ifndef</code> supérieur.	La limite des niveaux d'imbrication est de 7 maximum. Corrigez le programme afin de ne pas dépasser la valeur limite.		
3508	<code>#ifdef</code> ou <code>#ifndef</code> correspondant introuvable.	Le nombre d'instructions <code>#endif</code> correspondant aux instructions <code>#ifdef</code> et <code>#ifndef</code> est trop élevé. Supprimez les instructions <code>#endif</code> ou ajoutez les instructions <code>#ifdef</code> et <code>#ifndef</code> .		
3509	Aucun <code>#endif</code> trouvé pour <code>#ifdef</code> ou <code>#ifndef</code> .	Le nombre d'instructions <code>#endif</code> correspondant aux instructions <code>#ifdef</code> et <code>#ifndef</code> n'est pas suffisant. Ajoutez les instructions <code>#endif</code> .		
3510	Impossible de récupérer le buffer de la macro.	-		
3550	Le paramètre pour la fonction macro n'a pas été spécifié.	La macro déclarée comme fonction macro est appelée sans argument. Corrigez le programme.		
3600	Tracking (suivi de convoyeur) ne peut pas utiliser le paramètre Sense.	Lorsque les données de file d'attente sont spécifiées dans les instructions Jump, Jump3 et Jump3CP, le paramètre Sense ne peut pas être spécifié. Supprimez l'instruction Sense.		
3601	Type de paramètre en inadéquation avec la fonction externe '%s'. Confirmez tout lieu utilisant cette fonction, dans ce fichier.	Le paramètre LJM ne peut pas être spécifié dans les instructions BGo, TGo, Arc, Arc3, BMove, Move et TMove. Supprimez le paramètre LJM.		
3602	La commande de mouvement spécifiée ne permet pas l'utilisation du paramètre LJM.	La fonction InReal ne peut pas être utilisée avec l'instruction Wait. Corrigez le programme.		
3603	La fonction InReal ne peut pas être utilisée avec l'instruction Wait.	Le paramètre PerformMode ne peut pas être spécifié dans les instructions Jump3, Jump3CP, Arc, Arc3, BMove, Move et TMove. Supprimez le paramètre PerformMode.		

No.	Message	Solution	Note 1	Note 2
3605	La commande de mouvement spécifiée ne peut pas utiliser le paramètre PerformMode.	Le paramètre LJM ne peut pas être spécifié dans les instructions BGo, TGo, Arc, Arc3, BMove, Move et TMove. Supprimez le paramètre LJM.		
3606	Impossible d'utiliser l'index.	Le numéro d'index ne peut pas être spécifié, à l'exception de la propriété Liste dans les instructions GSet et GGet. Corrigez le programme.		
3607	Un index d'objets non valide a été spécifié.	Un index non valide est spécifié dans la propriété Objects des instructions VSet et VGet. L'index doit être supérieur à 1 et inférieur au nombre d'objets dans la séquence spécifiée. Spécifiez un index approprié.		
3608	Un index de contrôles non valide a été spécifié.	Un index non valide est spécifié dans la propriété Controls des instructions GSet et GGet. L'index doit être supérieur à 1 et inférieur au nombre de contrôles dans le formulaire spécifié. Spécifiez un index approprié.		
3609	Des paramètres qualifiés sont dupliqués. Vérifiez le programme.	Les données Force Guide ou le paramètre CF sont dupliqués dans les instructions CVMove, FCKeep ou autre instruction pour le mouvement du robot. Corrigez le programme.		
3610	Impossible utiliser mot-clé pour nom d'étiquette.	Les mots-clés tels qu'une commande ou une fonction sont utilisés pour un nom d'étiquette. Changez le nom de d'étiquette qui n'utilise pas ces mots-clés.		
3611	Invalid sequence index was specified.	Veillez consulter l'index de séquence.		
3613	Trop de fichiers dans le projet. Réduisez le nombre de fichiers.	Réduisez le nombre de fichiers de projet.		
3614	You cannot specify a String for Declare return data type.	Spécifiez un nombre entier pour le type de données de retour de Declare autre qu'une chaîne. De plus, si vous voulez demander une chaîne, spécifiez un nombre entier de chaîne en tant qu'argument, et non pas un type de données de retour.		
3733	Le nom de séquence vision ou nom de calibration n'a pas été spécifié.	Le nom de séquence ou le nom de calibration de vision n'est pas spécifié dans les instructions VGet. Ajoutez un nom de séquence ou un nom de calibration.		
3755	ToolType was not specified.	Spécifiez l'argument pour ToolType.		
3759	Monitoring Method was not specified.	Spécifiez la méthode de surveillance pour l'argument.		
3763	TOOL was not specified.	Spécifiez TOOL pour l'argument.		
3764	kind was not specified.	Spécifiez le type de correction pour l'argument.		
3765	Cnv was not specified.	Spécifiez "Cnv" pour l'argument.		
3766	L'index n'a pas été spécifié.	Spécifiez l'index pour l'argument.		

No.	Message	Solution	Note 1	Note 2
3767	Le numéro SLS n'a pas été spécifié.	Spécifiez le numéro SLS pour l'argument.		
3768	L'index n'a pas été spécifié.	Spécifiez l'index pour l'argument.		
3800	Processus de compilation annulé.	-		
3801	Processus de liaison annulé.	-		
3802	Processus de compilation annulé. Le nombre d'erreurs de compilation a atteint le nombre maximum.	Corrigez l'erreur dans le programme et reconstruisez le projet.		
3803	Processus de liaison annulé. Le nombre d'erreurs de liaison a atteint le nombre maximum.	Corrigez l'erreur dans le programme et reconstruisez le projet.		
3804	Impossible d'exécuter la commande spécifiée à partir de la fenêtre de commande.	La déclaration des variables et des fonctions, l'instruction de contrôle de programme, les commandes de préprocesseur et certaines commandes ne peuvent pas être exécutées à partir de la fenêtre de commande. Pour plus de détails, reportez-vous à <i>SPEL+ Language Reference "Appendix A : SPEL+ Command Use Condition List"</i> .		
3805	La commande spécifiée ne peut être exécutée qu'à partir de la fenêtre de commande.	Les instructions Brake, SysConfig, Where, Cnv_QueueList et WorlQue_List peuvent seulement être exécutées à partir de la fenêtre de commande. Supprimez ces instructions du programme.		
3806	La commande spécifiée ne peut pas être exécutée à partir de la fenêtre de commande.	La fonction LogIn ne peut pas être exécutée à partir de la fenêtre de commande même si elle est utilisée avec l'instruction Print. Utilisez la fonction dans le programme.		
3808	La commande spécifiée ne peut pas être utilisée avec la version actuelle.	Les paramètres LJM et PerformMode des commandes de mouvement peuvent ne pas être spécifiés en fonction de la version du compilateur. Paramètre LJM : 6.0.x.x ou supérieur Paramètre PerformMode : 7.0.4.x ou supérieur Vérifiez la version du compilateur de la propriété du projet.		
3809	La variable Module ne peut pas être utilisée dans la fenêtre de commandes.	La variable Module ne peut pas être accédée depuis la fenêtre de commande. Vérifiez la commande d'entrée.		
3812	La fonction spécifiée ne peut pas être utilisée avec une sortie Remote utilisateur.	Les fonctions pour l'expression de condition de la sortie à distance définie par l'utilisateur sont limitées. Reportez-vous au <i>EPSON RC+7.0 User's Guide "12.4 User-defined Remote Output I/O"</i> et spécifiez une fonction valide.		

No.	Message	Solution	Note 1	Note 2
3813	Étiquette définie par l'utilisateur, fonction ou variable ne peuvent pas être utilisés avec une sortie Remote utilisateur.	L'étiquette, la fonction et la variable définies par l'utilisateur ne peuvent pas être utilisées avec l'expression de condition de sortie à distance définie par l'utilisateur. Corrigez l'expression de condition.		
3814	Taille du code Objet est au-delà de la taille disponible.	Une combinaison de plusieurs instructions dépasse la taille disponible du code intermédiaire qui peut être exécuté simultanément (1024 octets). Divisez les instructions.		
3815	Le paramètre ne peut pas être spécifié pour la propriété ou l'état dans la fenêtre de commandes. Supprimez le paramètre et réexécutez.	Lors de l'exécution de l'instruction FGet ou MPGet à partir d'une fenêtre de commande, un paramètre ne peut pas être spécifié pour une propriété ou un état. Supprimez le paramètre et exécutez à nouveau.		
3850	Fichier non trouvé.	-		
3851	Fichier de points introuvable.	Échec de lecture du fichier de points qui configure le projet. Vérifiez le dossier de projet si le fichier existe.		
3852	Fichier d'étiquettes E/S introuvable.	Échec de lecture du fichier d'étiquette E/S qui configure le projet. Vérifiez le dossier de projet si le fichier existe.		
3853	Fichier d'Erreurs utilisateur introuvable.	Échec de lecture du fichier d'étiquette d'erreur utilisateur qui configure le projet. Vérifiez le dossier de projet si le fichier existe.		
3854	Le fichier de force n'existe pas. Vérifiez dans le dossier du projet si le fichier existe.	Échec de lecture du fichier Force qui configure le projet. Vérifiez le dossier de projet si le fichier existe.		
3860	Le format de fichier de description E/S n'est pas supporté.	Régénérez le fichier d'étiquette E/S.		
3861	Le format de fichier de description d'erreurs utilisateur n'est pas supporté.	Régénérez le fichier d'erreur utilisateur.		
3862	Le format de fichier de points n'est pas supporté.	Régénérez le fichier de points.		
3863	Le format de fichier de projet vision n'est pas supporté.	Régénérez la séquence vision.		
3864	Le format de fichier de projet GUI Builder n'est pas supporté.	Régénérez le formulaire de GUI Builder.		
3865	Le format de fichier OBJ n'est pas supporté.	Reconstruisez le projet.		
3866	Le format du fichier de force n'est pas pris en charge. Recréez le fichier de force.	Régénérez le fichier Force.		
3870	Impossible de spécifier un objet Propriété de masse. Vérifiez le programme.	L'objet Propriété de masse ne peut pas être spécifié dans les instructions FSet, FGet, FDel et FList, et dans les fonctions FDef et FLabel\$. Corrigez le programme.		

No.	Message	Solution	Note 1	Note 2
3871	Impossible de spécifier un objet Système de coordonnées de force. Vérifiez le programme.	L'objet Système de coordonnées de force ne peut pas être spécifié dans les instructions Go, BGo, TGo, Jump, Jump3, Mode, BMove, TMove, Arc, Arc3, les instructions MPSet, MPGet, MPDel, MPLList, et dans les fonctions MPDef et MPLLabel\$. Corrigez le programme.		
3872	Impossible de spécifier un objet Contrôle de force. Vérifiez le programme.	L'objet Contrôle de force ne peut pas être spécifié dans les instructions Go, BGo, TGo, Jump, Jump3 et dans les instructions MPSet, MPGet, MPDel et MPLList, et dans les fonctions MPDef et MPLLabel\$. Corrigez le programme.		
3873	Impossible de spécifier un objet Moniteur de force. Vérifiez le programme.	L'objet Moniteur de force ne peut pas être spécifié dans les instructions MPSet, MPGet, MPDel et MPLList et dans les fonctions MPDef et MPLLabel\$. Corrigez le programme.		
3874	Impossible de spécifier un objet Déclencheur de force. Vérifiez le programme.	L'objet Déclencheur de force ne peut pas être spécifié dans les instructions MPSet, MPGet, MPDel et MPLList et dans les fonctions MPDef et MPLLabel\$. Corrigez le programme.		
3875	Impossible de spécifier un objet Détecteur de force. Vérifiez le programme.	L'objet Capteur de force ne peut pas être spécifié dans les instructions FDel, FList, dans les fonctions FDef, FLabel\$, dans les instructions MPSet, MPGet, MPDel, MPLList et dans les fonctions MPDef et MPLLabel\$. Corrigez le programme.		
3876	Impossible de spécifier un objet Robot. Vérifiez le programme.	L'objet Robot ne peut pas être spécifié dans les instructions FDel, FList, dans les fonctions FDef, FLabel\$, dans les instructions MPSet, MPGet, MPDel, MPLList et dans les fonctions MPDef et MPLLabel\$. Corrigez le programme.		
3877	Impossible de spécifier un objet Contrôle de force et un objet Système de coordonnées de force en même temps. Vérifiez le programme.	L'objet Contrôle de force et l'objet Système de coordonnées de force ne peuvent pas être spécifiés en même temps dans l'instruction FCSMove. Corrigez le programme.		
3878	Impossible de spécifier le paramètre CF. Supprimez le paramètre CF.	Le paramètre CF ne peut pas être spécifié dans les instructions Go, BGo, TGo, Jump, Jump3. Supprimez le paramètre CF.		
3879	Impossible de spécifier une étiquette d'objet Propriété de masse. Vérifiez le programme.	L'étiquette de l'objet Propriété de masse ne peut pas être spécifiée dans les instructions MPDel et MPLList. Corrigez le programme.		

No.	Message	Solution	Note 1	Note 2
3880	Impossible de spécifier une étiquette d'objet Système de coordonnées de force. Vérifiez le programme.	L'étiquette d'objet Système de coordonnées de force ne peut pas être spécifiée dans les instructions FDel et FList. Corrigez le programme.		
3881	Impossible de spécifier une étiquette d'objet Contrôle de force. Vérifiez le programme.	L'étiquette d'objet Contrôle de force ne peut pas être spécifiée dans les instructions FDel et FList. Corrigez le programme.		
3882	Impossible de spécifier une étiquette d'objet Moniteur de force. Vérifiez le programme.	L'étiquette d'objet Moniteur de force ne peut pas être spécifiée dans les instructions FDel et FList. Corrigez le programme.		
3883	Impossible de spécifier une étiquette d'objet Déclencheur de force. Vérifiez le programme.	L'étiquette d'objet de Déclencheur de force ne peut pas être spécifiée dans les instructions FDel et FList. Corrigez le programme.		
3884	Impossible de spécifier une étiquette d'objet Détecteur de force. Vérifiez le programme.	Redémarrez le contrôleur. Initialisez le micrologiciel du contrôleur. Remplacez le Contrôleur.		
3885	Impossible de spécifier un numéro d'objet Propriété de masse. Vérifiez le programme.	Le numéro d'objet Propriété de masse ne peut pas être spécifié dans la fonction MPNumber. Corrigez le programme.		
3886	Impossible de spécifier un numéro d'objet Système de coordonnées de force. Vérifiez le programme.	Le numéro d'objet Système de coordonnées de force ne peut pas être spécifié dans la fonction FNumber. Corrigez le programme.		
3887	Impossible de spécifier un numéro d'objet Contrôle de force. Vérifiez le programme.	Le numéro d'objet Contrôle de force ne peut pas être spécifié dans la fonction FNumber. Corrigez le programme.		
3888	Impossible de spécifier un numéro d'objet Moniteur de force. Vérifiez le programme.	Le numéro d'objet Moniteur de force ne peut pas être spécifié dans la fonction FNumber. Corrigez le programme.		
3889	Impossible de spécifier un numéro d'objet Déclencheur de force. Vérifiez le programme.	Le numéro d'objet Déclencheur de force ne peut pas être spécifié dans la fonction FNumber. Corrigez le programme.		
3890	Impossible de spécifier un numéro d'objet Détecteur de force. Vérifiez le programme.	-		
3891	Le type des deux objets spécifiés ne correspond pas. Spécifiez le même type d'objets.	Le type de données des premier et second paramètres ne correspond pas dans les instructions FDel, FList, MPDel et MPLList. Corrigez le programme.		
3894	Cannot specify Force Motion Restriction Object label. Review the program.	L'étiquette d'objet de restriction de mouvement de force ne peut pas être spécifiée dans les instructions FDel et FList. Corrigez le programme.		
3900	Impossible d'obtenir la mémoire tampon des communications internes.	-		

No.	Message	Solution	Note 1	Note 2
3901	Mémoire tampon (Buffer) trop petite.	-		
3910	Une commande indéfinie a été spécifiée.	-		
3911	Impossible d'entrer le nom du fichier dans la mémoire tampon des noms de fichier.	-		
3912	Impossible d'obtenir la mémoire tampon interne.	-		
3913	Impossible de modifier la priorité.	Redémarrez le contrôleur.		
3914	ICode incorrect.	Reconstruisez le projet.		
3915	ICode incorrect.	Reconstruisez le projet.		
3916	ICode incorrect.	Reconstruisez le projet.		
3917	ICode incorrect.	Reconstruisez le projet.		
3918	ICode incorrect.	Reconstruisez le projet.		
3919	ICode incorrect.	Reconstruisez le projet.		
3920	ICode incorrect.	Reconstruisez le projet.		
3921	ICode incorrect.	Reconstruisez le projet.		
3930	ID de type VDefTool non spécifié.	Spécifiez une valeur numérique pour le 2ème paramètre de commande VDefTool.		
3931	ID de type VDefArm non spécifié.	Spécifiez une valeur numérique pour le 2ème paramètre de commande VDefArm.		
3932	VDefArm ArmSetMode non spécifié.	Spécifiez une valeur numérique pour le 3ème paramètre de commande VDefArm.		
3933	ID de type VDefLocal non spécifié.	Spécifiez une valeur numérique pour le 2ème paramètre de commande VDefLocal.		
3934	ID de type VDefLocal CalibPlate non spécifié.	Spécifiez une valeur numérique pour le 3ème paramètre de commande VDefLocal.		
3940	ID de type LatchPos non spécifié.	Spécifiez une valeur numérique pour le 1er paramètre de commande LatchPos.		
3945	Nom de feeder non spécifié.	La syntaxe de commande n'est pas correcte. Vérifiez la description de la commande dans Part Feeding 7.0 Introduction & Hardware (Common) & Software Software "Part 3: Feeding SPEL+ Command Reference" et modifiez le code.		
3946	ID d'objet non spécifié.	La syntaxe de commande n'est pas correcte. Vérifiez la description de la commande dans Part Feeding 7.0 Introduction & Hardware (Common) & Software Software "Part 3: Feeding SPEL+ Command Reference" et modifiez le code.		

No.	Message	Solution	Note 1	Note 2
3947	ID de propriété non spécifiée.	La syntaxe de commande n'est pas correcte. Vérifiez la description de la commande dans Part Feeding 7.0 Introduction & Hardware (Common) & Software Software "Part 3: Feeding SPEL+ Command Reference" et modifiez le code.		
3948	ID de propriété non spécifiée.	La syntaxe de commande n'est pas correcte. Vérifiez la description de la commande dans Part Feeding 7.0 Introduction & Hardware (Common) & Software Software "Part 3: Feeding SPEL+ Command Reference" et modifiez le code.		
3949	PartOrient non spécifié.	La syntaxe de commande n'est pas correcte. Vérifiez la description de la commande dans Part Feeding 7.0 Introduction & Hardware (Common) & Software Software "Part 3: Feeding SPEL+ Command Reference" et modifiez le code.		
3960	Aucun Robot, Objet ni ResetCollision spécifié.			
3961	Aucune Main ni Propriété spécifiée.			
3962	Propriété non valide spécifiée.			
3963	Aucun Robot ni Objet spécifié.			
3964	Objet non valide spécifié.			
3965	Index d'objet non valide spécifié.			
3990	Type TCPSpeed E/S analogique non spécifié.	Spécifiez une valeur numérique pour le 3ème paramètre de commande AIO_Set.		

Numéro de code 4000 ~

No.	Message	Solution	Note 1	Note 2
4001	Le bras a atteint la limite de la plage de mouvements.	Vérifiez le point à déplacer, le point actuel et réglage de la plage.		
4002	La valeur spécifiée est en dehors de la plage permise.	Examinez les paramètres de réglage.		Le paramètre provoquant l'erreur
4003	Échec du gestionnaire de l'appareil mobile. Erreur de communication dans le module de contrôle des mouvements.	Redémarrez le contrôleur. Initialisez le micrologiciel du contrôleur. Remplacez le contrôleur.		
4004	Échec du gestionnaire de l'appareil mobile. Erreur d'attente d'un événement dans le module de contrôle des mouvements.	Redémarrez le contrôleur. Initialisez le micrologiciel du contrôleur. Remplacez le contrôleur.		
4005	La position du point actuel est supérieure à la valeur LimZ spécifiée.	Abaissez l'axe Z. Augmentez la valeur LimZ spécifiée.		
4006	La position du point cible est supérieure à la valeur LimZ spécifiée.	Abaissez la position de coordonnée Z du point cible. Augmentez la valeur LimZ spécifiée.		
4007	Erreur de conversion des coordonnées. Le point final/milieu est hors de la zone de mouvement. Mouvements d'avance continue jusqu'à l'extérieur de la zone de mouvements.	Vérifiez que les coordonnées en dehors de la plage de mouvement ne sont pas spécifiées.		
4008	La position actuelle du point ou la valeur LimZ spécifiée est en dehors de la plage de mouvements.	Changez la valeur LimZ spécifiée.		
4009	Échec du gestionnaire de l'appareil mobile. Erreur de délai d'inactivité dans le module de contrôle des mouvements.	Redémarrez le contrôleur. Initialisez le micrologiciel du contrôleur. Remplacez le contrôleur.		
4010	La coordonnée locale spécifiée n'a pas été définie.	Définissez le système de coordonnées local.		Numéro local
4011	Le bras a atteint la limite de la plage de mouvement XY spécifiée par l'instruction XYLim.	Vérifiez la zone limitée par l'instruction XYLim.		
4012	Valeur limite supérieure de la boîte est inférieure à la valeur limite inférieure. Modifiez les valeurs limites supérieures et inférieures.	Réglez la valeur limite supérieure de façon à ce qu'elle soit supérieure à la valeur de limite inférieure.		
4013	Erreur de calcul interne du module de contrôle des mouvements. Erreur inhabituelle.	Le calcul de temps du mouvement Arch a échoué. Procédez comme suit : - Vérifiez et modifiez le paramètre Arch - Désactivez Arch		
4014	MCAL n'a pas été achevé.	Exécutez MCal. Assurez-vous que le MCOdr est réglé pour l'articulation connectée à la carte PG.		

No.	Message	Solution	Note 1	Note 2
4016	Tentative d'exécution de l'instruction SFree pour un ou des joints interdits.	En raison de la limitation mécanique du robot, le réglage de certaines articulations sur l'état libre servo est interdit. Vérifiez les spécifications du robot.		
4018	Erreur de communication dans le module de contrôle des mouvements. Vérifiez l'erreur de calcul.	Redémarrez le contrôleur. Initialisez le micrologiciel du contrôleur. Remplacez le contrôleur.		
4021	Les positions de points utilisées pour définir la variable locale sont trop rapprochées.	Réglez la distance entre les points à plus de 1 µm.		
4022	Les coordonnées des points utilisées pour définir la variable locale ne sont pas valides.	Faites correspondre les données de coordonnées pour les points à spécifier.		
4023	Impossible d'exécuter cette commande lorsque le moteur est arrêté.	Mettez le moteur sous tension, puis exécutez.		
4024	Impossible de terminer le positionnement du bras à l'aide des spécifications fines actuelles.	Vérifiez que le robot ne génère pas de vibration et que toutes les pièces et les vis sont bien serrées et fixées. Augmentez la valeur de réglage Fine.		
4025	Impossible d'exécuter une commande de mouvement lors d'un arrêt d'urgence.	Effacez la condition d'arrêt d'urgence et exécutez la commande de mouvement.		
4026	Erreur de communication dans le module de contrôle des mouvements. Échec du servomécanisme I/F.	Redémarrez le contrôleur. Initialisez le micrologiciel du contrôleur. Remplacez le contrôleur.		
4028	Erreur de communication dans le module de contrôle des mouvements. Échec de l'état du gestionnaire de l'appareil.	Redémarrez le contrôleur. Initialisez le micrologiciel du contrôleur. Remplacez le contrôleur.		
4030	La mémoire tampon destinée au calcul du couple moyen a été dépassée. Raccourcir l'intervalle entre Atclr et Atrq.	Réduisez l'intervalle de temps entre Atclr et Atrq à moins d'environ deux minutes.		
4031	Impossible d'exécuter une commande de mouvement lorsque le moteur est arrêté.	Mettez le moteur sous tension puis exécutez la commande de mouvement.		
4032	Impossible d'exécuter une commande de mouvement lorsqu'un ou plusieurs joints sont en état SFree.	Réglez toutes les articulations sur l'état SLock et exécutez la commande de mouvement.		
4033	La commande n'est pas supportée par une articulation de carte PG.	La commande spécifiée n'est pas autorisée pour les articulations avec la carte PG.		
4034	La commande spécifiée n'est pas prise en charge pour ce modèle de manipulateur.	Supprimez la commande non prise en charge du programme.		
4035	L'instruction CP a seulement tenté de modifier l'orientation de l'outil.	Réglez une distance de déplacement entre les points. Utilisez la modification ROT, l'instruction SpeedR et l'instruction AccelR.		

No.	Message	Solution	Note 1	Note 2
4036	La vitesse de rotation commandée par l'instruction CP d'orientation de l'outil est trop rapide.	Diminuez les valeurs de réglage pour les instructions SpeedS et AccelS. Utilisez la modification ROT, l'instruction SpeedR et l'instruction AccelR.		
4037	L'attribut des points des positions de points actuelles et cibles est différent pour l'exécution d'une commande de contrôle CP.	Faites correspondre l'attribut de point.		
4038	Deux positions de points sont trop rapprochées pour pouvoir exécuter l'instruction Arc.	Réglez la distance entre les points à plus de 1 µm.		
4039	Trois positions de points spécifiées par l'instruction Arc sont sur une ligne droite.	Utilisez l'instruction Move.		
4041	Tentative d'exécution d'une commande de mouvement dans une zone interdite à l'arrière du robot.	Vérifiez la plage de mouvement du robot.		
4042	Échec du gestionnaire de l'appareil mobile. Impossible de détecter l'interruption du format circulaire.	Redémarrez le contrôleur. Initialisez le micrologiciel du contrôleur. Remplacez le contrôleur.		
4043	La commande spécifiée n'est pas prise en charge pour ce modèle de manipulateur ou ce type de joint.	Supprimez la commande non prise en charge du programme.		
4044	Échec de la courbe. La forme de la courbe spécifiée n'est pas prise en charge.	Créez à nouveau un fichier de courbe avec l'instruction Curve.		
4045	Échec de la courbe. Le mode spécifié n'est pas pris en charge.	Spécifiez correctement le mode de courbe. Créez à nouveau un fichier de courbe avec l'instruction Curve.		
4046	Échec de la courbe. Le numéro des coordonnées spécifié est en dehors de la plage permise.	Le nombre d'axes de coordonnées disponibles est 2, 3, 4 et 6. Créez à nouveau un fichier de courbe avec l'instruction Curve.		
4047	Échec de la courbe. Les données des points n'ont pas été spécifiées.	Créez à nouveau un fichier de courbe avec l'instruction Curve.		
4048	Échec de la courbe. Un processus parallèle a été spécifié avant la désignation du point.	Créez à nouveau un fichier de courbe avec l'instruction Curve.		
4049	Échec de la courbe. Le nombre de processus parallèles est en dehors de la plage permise.	Créez à nouveau un fichier de courbe avec l'instruction Curve.		
4050	Échec de la courbe. Le nombre de points est en dehors de la plage permise.	Le nombre de points disponibles diffère en fonction de la forme de courbe. Vérifiez à nouveau le nombre de points.		
4051	Échec de la courbe. L'attribut local et l'attribut de point de tous les points spécifiés ne correspondent pas.	Faites correspondre l'indicateur local et de point pour tous les points spécifiés.		

No.	Message	Solution	Note 1	Note 2
4052	Échec de la courbe. Mémoire insuffisante pour mettre en forme le fichier de courbe.	Redémarrez le contrôleur.		
4053	Échec de la courbe. Échec de la mise en forme du fichier de courbe.	Réviser les données de points. Vérifiez que deux points adjacents ne chevauchent pas la ligne de points spécifiée.		
4054	Échec de la courbe. Erreur du fichier de courbe	Le fichier de courbe est cassé. Créez à nouveau un fichier de courbe avec l'instruction Curve.		
4055	Échec de la courbe. Aucune distance pour le mouvement du fichier de courbe.	Réviser les données de points.		
4056	Échec de la courbe. Les positions de point de l'instruction Courbe sont trop rapprochées.	Réglez la distance entre deux points adjacents au point spécifié sur plus de 0,001 mm.		
4058	Commande interdite pendant l'exécution du suivi.	Supprimez la commande interdite du programme.		
4059	Commande de réinitialisation du codeur exécutée alors que le moteur est en marche.	Mettez le moteur hors tension.		
4060	Commande non valide exécutée alors que le moteur est en marche.	Mettez le moteur hors tension.		
4061	Le paramètre spécifié est en utilisation.	Vous avez tenté d'effacer le bras et l'outil spécifiés en cours. Sélectionnez un autre bras et un autre outil et exécutez.		
4062	La variation de l'orientation dépasse 360 degrés.	Vous avez tenté de tourner l'articulation #J6 de plus de 360 degrés avec une commande de mouvement CP.		
4063	La variation de l'orientation du point adjacent dépasse 90 degrés.	Sur la ligne de points spécifiée par l'instruction Curve, réglez la variation de l'orientation des valeurs de coordonnées U, V et W entre deux points adjacents sur moins de 90 degrés.		
4064	Impossible d'exécuter automatiquement la correction d'orientation.	Sur la ligne de points spécifiée, une courbe ne peut pas être créée par la correction d'orientation automatique. Modifiez la ligne de points spécifiée de sorte que la variation d'orientation de l'articulation #J6 diminue.		
4065	Tentative de faire tourner J6 d'un tour dans le même sens dans l'instruction CP.	Vous avez tenté de tourner l'articulation #J6 de plus de 360 degrés avec une commande de mouvement CP. Vous avez essayé de faire pivoter l'articulation 6 d'une rotation avec la même orientation de début du mouvement. Changez le point cible de sorte que l'articulation #J6 effectue moins d'une rotation.		

No.	Message	Solution	Note 1	Note 2
4066	La tentative de commande de mouvement dans une zone interdite dépendait d'une combinaison de joints.	Vous avez tenté de déplacer les articulations dans la zone limitée d'interférence du robot.		
4068	Le paramètre du modificateur ROT a été spécifié pour la commande de mouvement CP sans rotation avec orientation.	Supprimez le ROT de la commande de mouvement CP.		
4069	ECP spécifié sans sélection d'ECP dans l'instruction CP.	Spécifiez un ECP valide.		
4070	Le nombre ECP spécifié ne correspond pas au nombre ECP utilisé lors de la création du fichier de courbe.	Spécifiez un ECP valide.		
4071	Tentative de commande de mouvement durant un verrouillage électronique des freins.	Relâchez le frein électromagnétique.		
4072	Échec de l'initialisation. La supervision du matériel n'a pas été initialisée.	Redémarrez le contrôleur. Initialisez le micrologiciel du contrôleur. Remplacez le contrôleur.		
4073	La variation de l'orientation du point adjacent dépasse 90 degrés.	N'importe quelle modification de U, V ou W de 90 degrés ou plus. Modifiez le point ou l'orientation.		
4074	Le type de moteur ne correspond pas à la configuration actuelle du robot.	Vérifiez si le modèle de robot spécifié est connecté.		
4075	L'option n'est pas active.	Activez l'option.		
4076	Les points utilisés pour définir la variable Plane sont trop rapprochés.	Réglez la distance entre les points à plus de 1 µm.		
4077	Les coordonnées des points utilisés pour définir la variable Plane ne sont pas valides.	Faites correspondre les données de coordonnées pour les points à spécifier.		
4078	Seul l'axe additionnel ST a été modifié par l'instruction CP.	Utilisez les commandes de mouvement PTP afin de déplacer uniquement l'axe supplémentaire.		
4079	La vitesse de l'axe additionnel ST attribuée par l'instruction CP est trop rapide.	Réduisez les valeurs définies de SpeedS et AccelS.		
4080	Exécution impossible lorsque le bouton Enable n'est pas validé.	Activez l'interrupteur d'activation, puis exécutez.		
4081	Erreur détectée lors de l'opération.	Vérifiez la carte PG. Vérifiez la connexion avec l'entraînement du moteur. Remplacez la carte PG. Remplacez le contrôleur.		
4082	Erreur de Carte PG lors de l'opération.	Vérifiez la carte PG. Vérifiez la connexion avec l'entraînement du moteur. Remplacez la carte PG.		
4083	MCAL non terminé dans le temps imparti.	Réglez le paramètre PG de manière à ce que MCAL puisse être terminé dans un délai de 120 secondes.		

No.	Message	Solution	Note 1	Note 2
4084	Erreur de détecteur de fin de course (Limit Sensor) lors de l'opération.	Vérifiez le capteur de limite.		
4085	Impossible de modifier l'emplacement.	Redémarrez le contrôleur. Initialisez le micrologiciel du contrôleur. Remplacez le contrôleur.		
4086	Impossible d'exécuter car le mode Simulation n'est pas activé (Dry Run).	Passez en mode simulation et exécutez.		
4087	Impossible de formater le fichier de playback.	Vérifiez la quantité d'espace libre sur l'ordinateur. Redémarrez l'ordinateur. Réinstallez le RC +. Remplacez l'ordinateur.		
4088	Le tampon du calcul de vitesse moyenne a été dépassé. Réduisez l'intervalle de temps entre AvgSpeedClear et AvgSpeed.	Réduisez l'intervalle de temps entre AvgSpeedClear et AvgSpeed.		
4089	L'intervalle de temps entre HealthRBStart et HealthRBStop est trop long ou trop court.	Régalez l'intervalle de temps entre HealthRBStart et HealthRBStop pour qu'il soit compris entre 1 et 3600 secondes.	-	-
4090	HealthRBStop est exécuté sans HealthRBStart.	Exécutez HealthRBStop après avoir exécuté HealthRBStart. Cette erreur se produit également lorsque HealthRBStop est exécuté à nouveau sans exécuter HealthRBStart après HealthRBStop.	-	-
4091	Le canal E/S analogique spécifié n'existe pas.	Vérifiez le numéro de canal. Montez la carte E/S analogique en option.		
4092	Le canal de sortie analogique spécifié est utilisé pour une sortie de données de vitesse.	Exécutez après avoir arrêté la sortie de vitesse du canal spécifié.		
4093	Si le mouvement est suspendu pendant l'évitement de singularité il ne peut pas reprendre. Abandonnez commande de mouvement.	Annulez la commande de mouvement.		
4094	Position Actuelle en dehors de plage de mouvement.	L'axe J1 ou J2 est en dehors de la plage de mouvement. Suivez les procédures ci-dessous et déplacez le robot dans la plage de mouvement. - Utilisez la commande Pulse et JTran pour déplacer le robot dans la plage de mouvement. - Déplacez le robot manuellement dans la plage de mouvement. (Cette erreur se produit uniquement dans les séries RS et N.)		

No.	Message	Solution	Note 1	Note 2
4096	Robot en cours d'utilisation. Impossible d'exécuter une commande de mouvement lorsque le robot effectue d'autres tâches.	La commande de mouvement pour le robot ne peut pas être exécutée simultanément à partir de plus d'une tâche. Réviser le programme. Cette erreur ne peut pas être récupérée automatiquement par OnErr.		
4097	Échec du réglage de la calibration de longueur du bras.	Assurez-vous que la distance horizontale est à $\pm 0,75$ mm de la longueur du bras par défaut et que l'angle de décalage de l'articulation est à $\pm 2^\circ$.	Numéro de paramètre	1 000 fois plus grand que la valeur définie
4099	Une erreur de servomécanisme a été détectée durant le fonctionnement.	Vérifiez si une erreur de numéro 5000 se produit dans l'historique du système. Si l'erreur se produit, prenez des mesures pour une erreur de numéro 5000.		
4100	Erreur de communication dans le module de contrôle des mouvements. Impossible de calculer le point ou l'impulsion actuel.	Redémarrez le contrôleur. Initialisez le micrologiciel du contrôleur. Remplacez le contrôleur.		
4101	Erreur de communication dans le module de contrôle des mouvements. Impossible de calculer le point ou l'impulsion actuel.	Redémarrez le contrôleur. Initialisez le micrologiciel du contrôleur. Remplacez le contrôleur.		
4102	Initialization failure. Servo control module initialization error.	Redémarrez le contrôleur. Initialisez le micrologiciel du contrôleur. Remplacez le DMB. Remplacez le contrôleur.		
4103	Échec de l'initialisation. Erreur d'initialisation du module de contrôle des mouvements.	Manipulateurs de série T/VT : Pour le Manipulateur de série T/VT, redémarrez le contrôleur et prenez des mesures contre le bruit. Si le numéro d'articulation s'affiche dans l'historique du système, remplacez l'unité de moteur. Dans le cas contraire, remplacez la carte du processeur. Autres Manipulateurs : Redémarrez le contrôleur. Initialisez le micrologiciel du contrôleur. Remplacez le contrôleur.		
4104	Le positionnement de l'axe connecté à la Carte PG a dépassé le temps imparti (timeout).	Impossible de recevoir le signal de fin de positionnement (DEND) du moteur servo connecté à la carte PG.		
4105	Bris de connexion du connecteur d'URGENCE.	Vérifiez la connexion du connecteur d'URGENCE.		
4106	Échec du mécanisme d'entraînement. Erreur inhabituelle.	Vérifiez si le DU est connecté correctement.		

No.	Message	Solution	Note 1	Note 2
4108	Erreur d'initialisation. Erreur de connexion du moteur.	Vérifiez le câblage de l'unité de moteur.		
4150	Échec du signal d'entrée redondant de l'arrêt d'urgence.	L'état d'entrée de l'entrée d'arrêt d'urgence redondante diffère en permanence de plus de deux secondes. Vérifiez qu'il n'y a pas de déconnexion, de défaut à la terre ou de court-circuit au niveau des sorties de signal d'entrée d'arrêt d'urgence. Ensuite, redémarrez le contrôleur.		
4151	Échec du signal d'entrée redondant du dispositif de protection.	L'état d'entrée de l'entrée d'arrêt d'urgence redondante diffère en permanence de plus de deux secondes. Vérifiez qu'il n'y a pas de déconnexion, de défaut à la terre ou de court-circuit au niveau des sorties de signal de l'activation de la protection. Ensuite, redémarrez le contrôleur.		
4152	Erreur de soudure de relais dans le circuit principal.	Une erreur de soudure de relais a été détectée en raison d'une surtension du système d'alimentation. Remplacez le contrôleur. Remplacez le robot.		
4153	Échec du signal d'entrée redondant du commutateur de validation.	L'état d'entrée du signal d'activation redondant diffère en permanence de plus de deux secondes. Vérifiez la connexion du connecteur TP. Remplacez le TP. Remplacez le contrôleur.		
4154	La température de la résistance de régénération est au dessus de la température indiquée.	La charge du robot est trop élevée. Augmentez le temps d'attente ou réduisez la valeur d'accélération. Si l'erreur se produit bien que la charge ait été réduite, remplacez le DPB.		
4180	Échec de l'initialisation du manipulateur. Manipulateur spécifié introuvable.	Configurez le manipulateur.		
4181	Échec de l'initialisation du manipulateur. Le manipulateur spécifié était en cours d'utilisation par une autre tâche.	Le manipulateur spécifié ne peut pas être configuré car il est déjà configuré.		
4182	Échec de l'initialisation du manipulateur. Le nom du manipulateur est trop long.	Raccourcissez le nom du manipulateur.		
4183	Échec de l'initialisation du manipulateur. Erreur de version des données du manipulateur.	Reconfigurez le manipulateur.		

No.	Message	Solution	Note 1	Note 2
4187	Échec de l'initialisation du manipulateur. Erreur de communication avec le module : VSRCMNPK.	Redémarrez le contrôleur. Initialisez le micrologiciel du contrôleur. Remplacez le contrôleur.		
4188	Échec de l'initialisation du manipulateur. La matrice d'interférence des angles de joint n'est pas valide.	Redémarrez le contrôleur. Initialisez le micrologiciel du contrôleur. Remplacez le contrôleur.		
4189	Échec de l'initialisation du manipulateur. Erreur de communication avec le module : VSRCMC.	Redémarrez le contrôleur. Initialisez le micrologiciel du contrôleur. Remplacez le contrôleur.		
4191	Échec de l'initialisation du manipulateur. La matrice de transformation des impulsions physiques/logiques est valide.	Redémarrez le contrôleur. Initialisez le micrologiciel du contrôleur. Remplacez le contrôleur.		
4192	Échec de l'initialisation du manipulateur. Erreur de communication avec le module du servomécanisme.	Redémarrez le contrôleur. Initialisez le micrologiciel du contrôleur. Remplacez le contrôleur.		
4210	Le circuit RAS a détecté le mauvais fonctionnement du système de servomécanisme. Redémarrez le contrôleur. Mesurez le bruit. Remplacez le contrôleur.	Redémarrez le contrôleur, prenez des mesures contre le bruit ou remplacez le DMB.		
4211	Échec de la mémoire vive interne de l'UC du servomécanisme. Redémarrez le contrôleur. Mesurez le bruit. Remplacer le DMB.	Redémarrez le contrôleur, prenez des mesures contre le bruit ou remplacez le DMB.		
4212	Échec de la mémoire vive pour la communication entre l'UC principale et le servomécanisme. Redémarrez le contrôleur. Mesurez le bruit. Remplacer le DMB.	Redémarrez le contrôleur, prenez des mesures contre le bruit ou remplacez le DMB.		
4213	Échec de la mémoire vive interne de l'UC du servomécanisme. Redémarrez le contrôleur. Mesurez le bruit. Remplacez le DMB.	Redémarrez le contrôleur, prenez des mesures contre le bruit ou remplacez le DMB. Pour la série T/VT, il ne s'agit pas du DMB mais la carte CPU.		
4214	Échec de communication d'initialisation entre l'UC principale et du servomécanisme. Redémarrez le contrôleur. Mesurez le bruit. Remplacez le DMB.	Redémarrez le contrôleur, prenez des mesures contre le bruit ou remplacez le DMB. Pour la série T/VT il ne s'agit pas du DMB mais de la carte CPU.		
4215	Échec de communication d'initialisation entre l'UC principale et du servomécanisme. Redémarrez le contrôleur. Mesurez le bruit. Remplacez le DMB.	Redémarrez le contrôleur, prenez des mesures contre le bruit ou remplacez le DMB.		

No.	Message	Solution	Note 1	Note 2
4216	Échec de communication entre l'UC principale et du servomécanisme. Redémarrez le contrôleur. Mesurez le bruit. Remplacez le DMB.	Redémarrez le contrôleur, prenez des mesures contre le bruit ou remplacez le DMB. Pour la série T/VT, il ne s'agit pas du DMB mais de la carte CPU.		
4217	Échec de communication entre l'UC principale et du servomécanisme. Redémarrez le contrôleur. Mesurez le bruit. Remplacez le DMB.	Redémarrez le contrôleur, prenez des mesures contre le bruit ou remplacez le DMB. Pour la série T/VT, il ne s'agit pas du DMB mais de la carte CPU.		
4218	Dépassement de la commande de temps accru du servomécanisme.	Redémarrez le contrôleur, prenez des mesures contre le bruit ou remplacez le DMB.		
4219	Erreur de calcul de la vérification de la commande de temps accru du servomécanisme.	Redémarrez le contrôleur, prenez des mesures contre le bruit ou remplacez le DMB.		
4220	L'horloge de surveillance du système a détecté une panne. Redémarrez le contrôleur. Mesurez le bruit. Remplacez le DMB.	Redémarrez le contrôleur, prenez des mesures contre le bruit ou remplacez le DMB. Pour la série T/VT, il ne s'agit pas du DMB mais de la carte CPU.		
4221	Échec de la vérification du mécanisme d'entraînement.	Redémarrez le contrôleur, prenez des mesures contre le bruit ou remplacez le DMB.		
4222	Échec de la mémoire vive de l'UC du servomécanisme. Redémarrez le contrôleur. Mesurez le bruit. Remplacez le DMB.	Redémarrez le contrôleur, prenez des mesures contre le bruit ou remplacez le DMB.		
4223	Échec du circuit en double de l'arrêt d'urgence ou du dispositif de protection. Vérifiez le câblage.	Vérifiez le câblage de l'arrêt d'urgence ou de la protection.		
4224	Faible tension de l'alimentation du circuit principal détectée. Vérifiez la tension de l'alimentation. Redémarrez le contrôleur.	Vérifiez la tension de l'alimentation ou redémarrez le contrôleur.		
4225	Le contact du relais de contrôle de l'alimentation du circuit principal est soudé. Remplacez le DPB.	Remplacez le DPB.		
4226	Une reconnaissance différente du CPU secondaire et du CPU principal a été détectée.	Redémarrez le contrôleur, prenez des mesures contre le bruit ou remplacez la carte CPU.		
4227	La température de la résistance de régénération était supérieure à la température spécifiée.	Spécifiez le réglage du poids/Inertie. Vérifiez la charge. Vérifiez le robot. (Mollesse, contrecoup, mouvement irrégulier, desserrement de courroie, frein) Vérifiez les interférences avec l'équipement périphérique. (Collision, contact) Vérifiez le réglage du modèle. Vérifiez la connexion du câble d'alimentation.		
4228	Surtension du CPU secondaire.	Remplacez la carte du DPB.		

No.	Message	Solution	Note 1	Note 2
4229	Le circuit principal est en cours de chargement. Réinitialisez l'erreur après le chargement. Lors de l'utilisation de TP, ne désactivez pas l'interrupteur d'activation avant la fin du chargement.	Il est nécessaire de charger le condensateur du circuit principal étant donné que le moteur n'a pas été activé depuis longtemps. Il faut compter environ 120 secondes pour l'exécution du chargement. Après avoir consulté le message 2599, réinitialisez l'erreur. Lors de l'utilisation de TP Lors de l'activation du moteur depuis TP, il n'est pas chargé si vous relâchez l'interrupteur d'activation. Consultez le message 2599 pour réinitialiser l'erreur, puis activez le moteur. Le chargement redémarrera.		
4230	Échec en temps réel du servomécanisme. Vérifiez l'erreur de calcul.	Une erreur de somme de contrôle de données a été détectée dans le contrôleur. Vérifiez la présence de court-circuit et les défauts de connexion du câblage de l'équipement périphérique. (Connecteurs d'urgence, D-E/S et E/S d'extension) Remplacez le contrôleur.		
4232	Échec en temps réel du servomécanisme. Erreur de compteur non synchronisé avec le servomécanisme.	Une erreur de compteur d'exécution libre a été détectée dans le contrôleur. Vérifiez la présence de court-circuit et les défauts de connexion du câblage de l'équipement périphérique. (Connecteurs d'urgence, D-E/S et E/S d'extension) Remplacez le contrôleur.		
4233	Échec en temps réel du servomécanisme. Erreur de communication avec l'UC du servomécanisme.	Une erreur de communication a été détectée dans le contrôleur. Vérifiez la présence de court-circuit et les défauts de connexion du câblage de l'équipement périphérique. (Connecteurs d'urgence, D-E/S et E/S d'extension) Remplacez le contrôleur.		
4240	Détection d'une interruption de contrôle des mouvements irréguliers. Interruption en double.	Une erreur d'interruption a été détectée dans le contrôleur. Vérifiez la présence de court-circuit et les défauts de connexion du câblage de l'équipement périphérique. (Connecteurs d'urgence, D-E/S et E/S d'extension) Remplacez le contrôleur.		

No.	Message	Solution	Note 1	Note 2
4241	Détection d'une survitesse en mode faible puissance.	Une survitesse du robot a été détectée en mode faible puissance. Vérifiez le mécanisme du robot. (Mollesse, contrecoup, mouvement irrégulier, desserrement de la courroie, frein) Vérifiez que le robot n'interfère pas avec l'équipement périphérique. (Collision, Contact) Remplacez l'entraînement du moteur. Remplacez le moteur. (Panne du moteur et du codeur) Vérifiez la présence de court-circuit et les défauts de connexion du câblage de l'équipement périphérique. (Connecteurs d'urgence, D-E/S et E/S d'extension)		
4242	Création d'une référence d'accélération incorrecte.	Vous avez tenté d'actionner le robot avec la référence d'accélération supérieure à la valeur spécifiée. Pour un mouvement CP, diminuez la valeur AccelS. Lors de l'utilisation d'un convoyeur, réduisez aussi la valeur de Cnv_Accel.		
4243	Création d'une référence de vitesse incorrecte en mode puissance élevée.	Une survitesse du robot a été détectée en mode puissance élevée. Vérifiez le mécanisme du robot. (Mollesse, contrecoup, mouvement irrégulier, desserrement de la courroie, frein) Vérifiez que le robot n'interfère pas avec l'équipement périphérique. (Collision, Contact) Remplacez l'entraînement du moteur. Remplacez le moteur. (Panne du moteur et du codeur) Vérifiez la présence de court-circuit et les défauts de connexion du câblage de l'équipement périphérique. (Connecteurs d'urgence, D-E/S et E/S d'extension)		
4248	Le robot se heurte à lui-même. Modifiez la position cible.	Réglez un point de relais. Ou changez le point cible.		
4249	Une référence inappropriée a été détectée.	Réduisez la valeur d'accélération.		
4250	Le bras a atteint la limite de la plage de mouvements durant l'opération.	Vérifiez si une trajectoire de mouvement CP se trouve dans la plage de mouvement.		
4251	Le bras a atteint la limite de la plage de mouvement XY spécifiée par XYLim durant l'opération.	Vérifiez le réglage XYLim.		

No.	Message	Solution	Note 1	Note 2
4252	Une erreur de conversion des coordonnées est survenue durant l'opération.	Vérifiez si une trajectoire de mouvement CP se trouve dans la plage de mouvement.		
4255	SpeedS étant trop élevé le robot ne peut pas passer la posture spécifique du coude	Réduisez la valeur SpeedS.		
4256	Un arrêt ou une pause a été effectué lorsqu'un robot a passé une posture spécifique du coude	N'exécutez pas Stop ou Pause.		
4257	Le robot ne peut pas passer une zone de singularité de coude	Le robot ne peut pas passer la zone de singularité de coude. Pour passer la zone de singularité de coude, utilisez SING_AVOID d'"AvoidSingularity".		
4261	Le bras a atteint sa limite de mouvement lors de la fonction de suivi de convoyeur (Tracking).	Placez le convoyeur dans la plage de mouvement. En même temps, activez la plage de suivi de la décélération pour passer du mouvement de suivi au mouvement de non-suivi.		
4262	Le bras a atteint sa limite de mouvement XY lors de la fonction de suivi de convoyeur (Tracking).	Si une erreur se produit pendant le changement du mouvement de suivi, elle peut être évitée en augmentant la vitesse d'accélération pour terminer le mouvement de suivi.		
4263	Le bras a atteint sa limite de mouvement en pulsation lors de la fonction de suivi de convoyeur (Tracking).			
4267	Tentative de dépassement de l'attribut J4Flag sans indication.	Vous avez tenté de dépasser l'attribut J4Flag pendant le mouvement sans l'indication J4Flag. Changez le J4Flag pour le point cible.		
4268	Tentative de dépassement de l'attribut J6Flag sans indication.	Vous avez tenté de dépasser l'attribut J6Flag pendant le mouvement sans l'indication J6Flag. Changez le J6Flag pour le point cible.		
4269	Tentative de dépassement de l'attribut d'orientation d'un poignet particulier sans indication.	Vous avez tenté de dépasser l'attribut d'orientation du poignet particulier pendant le mouvement sans l'indication de Poignet. Modifiez l'attribut de Poignet pour le point cible. Modifiez le point cible pour éviter une orientation particulière du poignet.		
4270	Tentative de dépassement de l'attribut d'orientation d'un bras particulier sans indication.	Vous avez tenté de dépasser l'attribut d'orientation de la main particulier pendant le mouvement sans l'indication de Main. Modifiez l'attribut Main pour le point cible. Modifiez le point cible pour éviter une orientation particulière de la main.		

No.	Message	Solution	Note 1	Note 2
4271	Tentative de dépassement de l'attribut d'orientation d'un coude particulier sans indication.	Vous avez tenté de dépasser l'attribut d'orientation du coude particulier pendant le mouvement sans l'indication de Coude. Changez l'attribut Coude pour le point cible. Modifiez le point cible pour éviter une orientation particulière du coude.		
4272	L'indicateur de point spécifié n'est pas valide.	Pour une commande de mouvement CP, la forme du bras au point cible est différente de l'indicateur de point spécifié avec le point cible. Modifiez l'indicateur de point pour le point cible.		
4273	Vous ne pouvez pas modifier J6Flag pendant un mouvement de départ Jump3 en tracking.	Réglez l'orientation de l'outil de sorte que le J6Flag ne change pas.		
4274	J6Flag spécifié n'est pas atteint. Changer J6Flag pour le point cible.	Pour une commande de mouvement CP, le manipulateur a atteint le point cible avec J6Flag qui diffère de celui spécifié pour le point cible. Changez le J6Flag pour le point cible.		
4275	J4Flag spécifié n'est pas atteint. Changer J4Flag pour le point cible.	Pour une commande de mouvement CP, le manipulateur a atteint le point cible avec J4Flag qui diffère de celui spécifié pour le point cible. Changez le J4Flag pour le point cible.		
4276	ArmFlag spécifié n'est pas atteint. Changer ArmFlag pour le point cible.	Pour une commande de mouvement CP, le manipulateur a atteint le point cible avec ArmFlag qui diffère de celui spécifié pour le point cible. Changez ArmFlag pour le point cible.		
4277	Flag Elbow spécifié n'est pas atteint. Changer Flag Elbow pour le point cible.	Pour une commande de mouvement CP, le manipulateur a atteint le point cible avec ElbowFlag qui diffère de celui spécifié pour le point cible. Changez ElbowFlag pour le point cible.		
4278	WristFlag spécifié n'est pas atteint. Changer WristFlag pour le point cible.	Pour une commande de mouvement CP, le manipulateur a atteint le point cible avec WristFlag qui diffère de celui spécifié pour le point cible. Changez le WristFlag pour le point cible.		

No.	Message	Solution	Note 1	Note 2
4279	J1Flag spécifié non atteint. Modifiez J4Flag du point cible.	Pour une commande de mouvement CP, le manipulateur a atteint le point cible avec J1Flag qui diffère de celui spécifié pour le point cible. Changez le J1Flag pour le point cible.		
4291	Erreur lors de l'envoi de données au système de mouvement.	Vérifiez la connexion du câble de l'unité d'entraînement.		
4292	Erreur lors de la réception de données au système de mouvement.	Vérifiez la connexion du câble de l'unité d'entraînement.		
4297	Echec envoi de données de carte I/F de capteur de force. Vérifiez la connexion de la carte I/F de capteur de force et du capteur de force.	Vérifiez la connexion de la carte I/F du Capteur de force et du Capteur de force. Redémarrez le contrôleur. Veuillez nous consulter si une erreur similaire se produit même après avoir redémarré le contrôleur.		
4298	Echec réception de données de la carte I/F de capteur de force. Vérifiez la connexion de la carte I/F de capteur de force et du capteur de force.	Vérifiez la connexion de la carte I/F du Capteur de force et du Capteur de force. Redémarrez le contrôleur. Veuillez nous consulter si une erreur similaire se produit même après avoir redémarré le contrôleur.		
4301	La Carte PG a détecté un signal de limite (Limit Signal).	Réinitialisez puis exécutez le prochain mouvement.		
4302	La Carte PG a détecté une signal d'alarme (Alarm Signal).	Désactivez l'alarme de l'entraînement du moteur d'impulsion.		
4401	Le numéro de convoyeur spécifié est interdit.	Réviser le numéro de convoyeur.		
4402	La file d'attente spécifiée (Queue) est pleine.	Le numéro d'enregistrement a atteint la limite supérieure (1000 pièces) Supprimez la file d'attente.		
4403	L'instruction Continue ne peut être utilisée durant un mouvement de suivi (tracking motion).	Le mouvement de suivi ne peut être continué après une interruption/pause ?		
4404	Les données de file d'attente spécifiées n'existent pas.	Réviser le numéro de file d'attente. Ou vérifiez si la file d'attente est enregistrée.		
4405	Le convoyeur n'est pas correctement initialisé.	Reconstruisez le projet. Supprimez le convoyeur, puis rétablissez le réglage.		

No.	Message	Solution	Note 1	Note 2
4406	Les données de file d'attente (queue) est hors des limites fixées.	La file d'attente en dehors de la plage ne peut pas être suivie. Si la file d'attente spécifiée est supérieure à la limite en amont, changez le programme pour que le suivi ne démarre pas tant que la file d'attente ne pénètre pas dans la zone située sous la limite supérieure. Si la file d'attente spécifiée est inférieure à la limite en aval, modifiez le programme pour supprimer les données de la file d'attente.		
4407	Le codeur n'est pas correctement assigné.	Régalez le codeur.		
4409	Le paramètre de l'instruction convoyeur est incorrecte.	Réviser le paramètre.		
4410	Une erreur s'est produite lors de la conversion des coordonnées sur le convoyeur.	Reconstruisez le projet. Supprimez le convoyeur, puis rétablissez le réglage.		
4411	Erreur de communication avec les modules convoyeurs (Conveyor Modules).	Redémarrez le contrôleur. Initialisez le micrologiciel du contrôleur. Remplacez le contrôleur.		
4413	Erreur lors du démarrage du suivi de convoyeur.	Redémarrez le contrôleur. Initialisez le micrologiciel du contrôleur. Remplacez le contrôleur.		
4414	Le suivi de convoyeur ne peut être utilisé après une instruction de mouvement avec le paramètre CP.	Démarrez le suivi de convoyeur à l'aide de la commande CP OFF.		
4415	Les paramètres de la limite diagonale amont ou avale sont incorrects.	La limite en aval diagonale est supérieure à la limite en amont, ou la limite en amont/en aval diagonale est horizontale par rapport au sens du convoyeur. Réviser le réglage de la limite en amont/en aval diagonale.		

No.	Message	Solution	Note 1	Note 2
4500	Impossible d'exécuter les fonctions spécifiées simultanément. Remarques 1, 2 : Type des fonctions. Réviser le programme.	Réviser le programme.	Type de fonctions 1 : Mouvement du point de contrôle externe (ECP) 2 : Contrôle du couple 3 : Suivi de convoyeur 4 : Fonction de contrôle de force 5 : FCSMove 6 : Fonction de suivi de distance 7 : Bras auxiliaire activé 8 : Mouvement de trajectoire 9 : Jump3 10 : Commande de mouvement associée à CP 11 : ROT 100 : Option VRT 101 : Faible oscillation 102 : Réglage d'inertie excessive	Type de fonctions * Identique à Note 1
4501	Appareil utilisé. Remarque 1 : Type de l'appareil. Vérifiez si d'autres commandes utilisent l'appareil.	Vérifiez si le dispositif est utilisé dans une autre tâche ou commande.	Type de dispositif 1 : Canal d'entrées E/S analogique	
4502	Impossible d'exécuter cette commande pendant la fonction de contrôle. Remarque 1 : Type de la fonction de contrôle. Quittez la fonction de contrôle.	Vérifiez si la fonction de contrôle est exécutée dans une autre tâche ou commande Quittez la fonction de contrôle pour exécuter la commande.	Type de fonction de contrôle 1 : Fonction de suivi de distance	
4503	Paramètre non défini spécifié. Remarque 1 : Type du paramètre. Vérifiez le paramètre.	Vérifiez si le paramètre est défini. Définissez le paramètre.	Type de paramètre 1 : Paramètre de la fonction de suivi de distance	
4504	Option non activée. Vérifiez le réglage d'option.	Activez l'option.		
4505	Impossible de mettre le moteur en marche car la carte de sécurité émet un signal d'arrêt.	- Vérifiez les Codes 27, 28 et les "Détails des informations de note", puis réinitialisez le signal d'arrêt de la carte de sécurité. - Fermez le Gest. des fct de sécurité et réinitialisez le Contrôleur. - Redémarrez le Contrôleur.		
4511	Area number is undefined. Use the defined area number.	Définissez la zone.		

No.	Message	Solution	Note 1	Note 2
4512	The reference points are invalid. Note 1: Check the type of error.	Vérifiez les points de référence et d'apprentissage en vous reportant aux Notes.	<p>Type d'erreur</p> <p>1 : Le nombre de points de référence n'est pas égal</p> <p>2 : Un point a un indicateur de point différent</p> <p>3 : Certains points de référence sont dupliqués</p> <p>4 : Le nombre de points de référence est trop petit</p> <p>5 : Ne faites pas de ligne droite avec les points de référence lorsque la correction plate est utilisée</p> <p>6 : Ne placez pas les points de référence sur le même plan lorsque la correction 3D est utilisée</p> <p>7 : Spécifiez des points sur le même plan lorsque la correction 3D est utilisée</p> <p>8 : Certains points ne peuvent pas être corrigés</p> <p>9 : Les orientations des points de référence correspondants sont très différentes</p> <p>10 : Les positions des points de référence correspondants sont très différentes</p>	

No.	Message	Solution	Note 1	Note 2
4513	The input point is invalid. Note 1: Check the type of error.	Vérifiez le point d'entrée.	Type d'erreur 1 : L'indicateur de point est différent 2 : Les orientations de point de référence et de point d'entrée sont différentes	
4514	La variation d'orientation est trop faible. Sélectionnez des points avec un grand changement d'orientation.	Réviser l'orientation à spécifier dans Tool Wizard. Lorsque la variation d'orientation est trop petite, l'outil ne peut pas être réglé.		
4601	Echec initialisation mouvement. Redémarrez le contrôleur.	Redémarrez le contrôleur. Initialisez le micrologiciel du contrôleur. Remplacez le contrôleur.		
4602	Erreur de calcul mouvement. Redémarrez le contrôleur.	Redémarrez le contrôleur. Initialisez le micrologiciel du contrôleur. Remplacez le contrôleur.		
4603	Valeur de capteur hors plage. Vérifiez le capteur.	Vérifiez la valeur mesurée par le capteur. Vérifiez l'état du capteur. Vérifiez le réglage de la plage du capteur. Lorsque Note 1 est 1 (capteur utilisé par la fonction de suivi de distance), vérifiez et réglez le paramètre spécifié par AIO_TrackingStart ou AIO_TrackingSet.	Type de capteur 1 : Capteur utilisé par la fonction de suivi de distance	
4604	Point de singularité approché. Evitez le point de singularité.	Vérifiez si les coordonnées proches de la singularité sont spécifiées. Vérifiez si le robot se rapproche de la singularité pendant l'opération. Réviser la position d'installation du robot.		

Numéro de code 5000 ~

No.	Message	Solution	Note 1	Note 2
5000	Échec de la matrice des portes de contrôle du servomécanisme. Vérifiez le DMB.	Vérifiez la présence de court-circuit et les défauts de connexion du câblage de l'équipement périphérique. (Connecteurs d'urgence et d'E/S) Remplacez le DMB. Remplacez l'unité d'axe supplémentaire. Pour la série T/VT, redémarrez le contrôleur, prenez des mesures contre le bruit, et remplacez la carte CPU et l'unité de moteur.		
5001	Déconnexion du signal du codeur parallèle. Vérifiez la connexion du câble de transmission du signal ou le câblage interne du robot.	Vérifiez le signal du câble M/C. Vérifiez le câblage du signal du robot. (Broche manquante, déconnexion, court-circuit) Remplacez le moteur. Remplacez le DMB. Vérifiez la connexion du connecteur dans le contrôleur. (Desserrement, connexion à la borne du codeur série sur le DMB) Vérifiez le réglage du modèle. Vérifiez le câblage de l'équipement périphérique. (Urgence et E/S) Pour la série T/VT, redémarrez le contrôleur, prenez des mesures contre le bruit et remplacez l'unité de moteur.		
5002	Le gestionnaire du moteur n'est pas installé. Installez le gestionnaire du moteur. Vérifiez le DMB ou le gestionnaire du moteur.	Vérifiez si l'entraînement du moteur est monté. Vérifiez le réglage du modèle et le réglage du matériel. Remplacez l'entraînement du moteur. Remplacez le DMB. Pour la série T/VT, vérifiez le câblage de l'unité de moteur.		
5003	Échec de la communication d'initialisation du codeur incrémentiel. Vérifiez la connexion du câble de transmission du signal et la configuration du robot.	Vérifiez le réglage du modèle. Remplacez le moteur. (Défaillance du codeur) Remplacez le DMB. Pour la série T/VT, redémarrez le contrôleur, prenez des mesures contre le bruit, et remplacez la carte CPU et l'unité de moteur.		
5004	Échec de l'initialisation du codeur absolu. Vérifiez la connexion du câble de transmission du signal ou la configuration du robot.	Vérifiez le réglage du modèle. Remplacez le moteur. (Défaillance du codeur) Remplacez le DMB. Pour la série T/VT, redémarrez le contrôleur, prenez des mesures contre le bruit et remplacez l'unité de moteur.		
5005	Échec des paramètres de division du codeur. Vérifiez la configuration du robot.	Vérifiez le réglage du modèle.		

No.	Message	Solution	Note 1	Note 2
5006	Échec des données durant l'initialisation du codeur absolu. Vérifiez la connexion du câble de transmission du signal, le contrôleur ou le moteur.	Remplacez le moteur. Remplacez le DMB. (Défaillance du codeur) Vérifiez les contre-mesures pour le bruit. Pour la série T/VT, redémarrez le contrôleur, prenez des mesures contre le bruit et remplacez l'unité de moteur.		
5007	Le nombre de tours multiples du codeur absolu est supérieur à la plage maximum. Réinitialisez le codeur.	Réinitialisez le codeur. Remplacez le moteur.		
5008	La position est hors plage. Réinitialisez le codeur.	Réinitialisez le codeur. Remplacez le DMB. Remplacez le moteur.		
5009	Aucune réponse du codeur série. Vérifiez la connexion du câble de transmission du signal, le moteur, le DMB ou la carte IF du codeur.	Vérifiez le réglage du modèle. (Réglage incorrect du modèle de codeur parallèle) Vérifiez la connexion du câble de signal. Remplacez le DMB et la carte I/F du codeur.		
5010	Échec de l'initialisation du codeur série. Redémarrez le contrôleur. Vérifiez le moteur, le DMB ou la carte IF du codeur.	Vérifiez la configuration du robot. Vérifiez la connexion du câble de signal. Remplacez le DMB et la carte I/F du codeur. Pour la série T/VT, redémarrez le contrôleur, prenez des mesures contre le bruit et remplacez l'unité de moteur.		
5011	Échec de la communication du codeur série. Redémarrez le contrôleur. Vérifiez le moteur, le DMB ou la carte IF du codeur.	Vérifiez la configuration du robot. Vérifiez la connexion du câble de signal. Remplacez le DMB et la carte I/F du codeur. Pour la série T/VT, redémarrez le contrôleur, prenez des mesures contre le bruit et remplacez l'unité de moteur.		
5012	Échec de l'horloge de surveillance de l'UC du servomécanisme. Redémarrez le contrôleur. Vérifiez le moteur ou le DMB.	Remplacez le DMB. Vérifiez les contre-mesures pour le bruit. Pour la série T/VT, vérifiez la connexion du câble de signal. Redémarrez le contrôleur, prenez des mesures contre le bruit et remplacez l'unité de moteur.		
5013	Échec WDT du circuit de contrôle actuel. Redémarrez le contrôleur. Vérifiez le contrôleur.	Vérifiez la connexion du câble d'alimentation. Vérifiez l'alimentation électrique de 15 V et la connexion du câble. Remplacez le DMB. Vérifiez les contre-mesures pour le bruit. Pour la série T/VT, redémarrez le contrôleur, prenez des mesures contre le bruit et remplacez l'unité de moteur.		
5014	Le DMB ne s'applique pas à ce robot.	Vérifiez le réglage du robot. Remplacez par le DMB prise en charge.		
5015	Le codeur est réinitialisé. Redémarrez le contrôleur.	Redémarrez le contrôleur.		

No.	Message	Solution	Note 1	Note 2
5016	Panne d'alimentation du codeur absolu. Remplacez la batterie. Vérifiez le câblage interne du robot.	Réinitialisez le codeur. Vérifiez la connexion du câble de signal.		
5017	Échec des données de sauvegarde du codeur absolu. Réinitialisez le codeur.	Réinitialisez le codeur. Vérifiez la connexion du câble de signal.		
5018	Alarme de la batterie du codeur absolu.	Remplacez la batterie. Vérifiez la connexion du câble de signal.		
5019	Échec de la position du codeur absolu. Réinitialisez le codeur. Remplacez le moteur.	Réinitialisez le codeur. Remplacez le moteur. (Défaillance du codeur) Pour la série T/VT, redémarrez le contrôleur, prenez des mesures contre le bruit et remplacez l'unité de moteur.		
5020	La vitesse est trop élevée lorsque le contrôleur est sous tension. Arrêtez le robot et redémarrez le contrôleur.	Redémarrez le contrôleur. Réinitialisez le codeur. Pour la série T/VT, redémarrez le contrôleur, prenez des mesures contre le bruit et remplacez l'unité de moteur. Vérifiez les interférences avec d'autres dispositifs.		
5021	Surchauffe du codeur absolu.	Réduisez la charge de mouvement. Attendez que la température du codeur diminue.		
5022	Erreur Résolveur. Vérifier la carte capteur.	Réinitialisez le codeur. Vérifiez le câblage du signal du manipulateur (broche desserrée, déconnexion, court-circuit). Remplacez la carte de résolveur.		
5023	Erreur de communication avec le capteur de G. Vérifiez la connexion du câble de signal ou le câblage interne du robot.	Vérifiez la connexion de câblage du signal. Vérifiez le câblage du signal du manipulateur (broche desserrée, déconnexion, court-circuit). Vérifiez les contre-mesures pour le bruit. Remplacez la carte de contrôle. Remplacez le DMB.		
5024	Erreur de données du capteur de G. Vérifier le tableau de commande.	Remplacez la carte de contrôle.		
5025	Resolver mixing failure. Réinitialiser le codeur.	Réinitialisez le résolveur. Vérifiez les contre-mesures pour le bruit. Remplacez la carte de résolveur.		
5026	Déconnexion du signal du capteur d'excitation. Vérifier le moteur ou la carte capteur.	Vérifiez le câblage du signal du manipulateur (broche desserrée, déconnexion, court-circuit). Remplacez la carte de résolveur.		
5027	Erreur de communication S-DSP. Vérifiez le DMB.	Redémarrez le contrôleur. Vérifiez les contre-mesures pour le bruit. Remplacez le DMB.		

No.	Message	Solution	Note 1	Note 2
5028	Échec des données de rétroaction actuelles. Vérifiez le DMB.	Redémarrez le contrôleur. Vérifiez les contre-mesures pour le bruit. Remplacez le DMB. Pour la série T/VT, vérifiez la présence de court-circuit et les défauts de mise à la terre du câble d'alimentation. Redémarrez le contrôleur ou remplacez l'unité de moteur.		
5029	Erreur de communication D-DSP. Vérifiez le DMB.	Redémarrez le contrôleur. Vérifiez les contre-mesures pour le bruit. Remplacez le DMB.		
5030	La vitesse est trop élevée à la mise hors tension du contrôleur. Réinitialisez le codeur.	Réinitialisez le codeur. Remplacez le moteur.		
5031	La vitesse est trop élevée. Réinitialisez l'encodeur. Montant du calcul excessif.	Réinitialisez le codeur. Remplacez le moteur. Pour la série T/VT, redémarrez le contrôleur et remplacez l'unité de moteur.		
5032	Alarme A du servomécanisme.	Redémarrez le contrôleur.		
5033	Échec de l'initialisation du capteur G.	Redémarrage du contrôleur. Vérifiez la connexion de câblage du signal. Vérifiez les contre-mesures pour le bruit.		
5034	Échec de la réinitialisation du codeur.	Redémarrage du contrôleur. Réinitialisez le codeur de nouveau. Vérifiez la connexion de câblage du signal. Remplacez le moteur. (Défaillance du codeur) Vérifiez les contre-mesures pour le bruit.		
5040	Échec de la sortie du couple du moteur à grande puissance. Vérifiez la connexion du câble d'alimentation, le robot, le gestionnaire ou le moteur.	Spécifiez le réglage du poids/inertie. Vérifiez la charge. Vérifiez le robot. (Régularité, contrecoup, mouvement irrégulier, desserrement de courroie, frein) Vérifiez l'interférence avec l'équipement périphérique. (Collision, contact) Vérifiez le réglage du modèle. Vérifiez la connexion du câble d'alimentation. Vérifiez le câblage d'alimentation du robot. (Broche manquante, déconnexion, court-circuit) Vérifiez la tension d'alimentation. (Tension d'alimentation de faible puissance) Remplacez l'entraînement du moteur. Remplacez le DMB. Remplacez le moteur. Pour la série T/VT, remplacez la carte CPU et l'unité de moteur en plus des éléments ci-dessus.		

No.	Message	Solution	Note 1	Note 2
5041	Échec de la sortie du couple du moteur à faible puissance. Vérifiez la connexion du câble d'alimentation, le robot, les freins, le gestionnaire ou le moteur.	<p>Vérifiez le robot. (Régularité, contrecoup, mouvement irrégulier, desserrement de courroie, frein)</p> <p>Vérifiez l'interférence avec l'équipement périphérique. (Collision, contact)</p> <p>Vérifiez le réglage du modèle.</p> <p>Vérifiez la connexion du câble d'alimentation.</p> <p>Vérifiez le câblage d'alimentation du robot. (Broche manquante, déconnexion, court-circuit)</p> <p>Vérifiez la tension d'alimentation. (Tension d'alimentation de faible puissance)</p> <p>Remplacez l'entraînement du moteur.</p> <p>Remplacez le DMB.</p> <p>Remplacez le moteur.</p> <p>Pour la série T/VT, remplacez la carte CPU et l'unité de moteur en plus des éléments ci-dessus.</p>		
5042	Dépassement de l'erreur de position à grande puissance. Vérifiez la connexion du câble d'alimentation, le robot, le gestionnaire et le moteur.	<p>Spécifiez le réglage du poids/inertie.</p> <p>Vérifiez la charge.</p> <p>Vérifiez le robot. (Régularité, contrecoup, mouvement irrégulier, desserrement de courroie, frein)</p> <p>Vérifiez l'interférence avec l'équipement périphérique. (Collision, contact)</p> <p>Vérifiez le réglage du modèle.</p> <p>Vérifiez la connexion du câble d'alimentation.</p> <p>Vérifiez le câblage d'alimentation du robot. (Broche manquante, déconnexion, court-circuit)</p> <p>Vérifiez la tension d'alimentation. (Tension d'alimentation de faible puissance)</p> <p>Remplacez l'entraînement du moteur.</p> <p>Remplacez le DMB.</p> <p>Remplacez le moteur.</p> <p>Pour la série T/VT, remplacez la carte CPU et l'unité de moteur en plus des éléments ci-dessus.</p>		

No.	Message	Solution	Note 1	Note 2
5043	Dépassement de l'erreur de position à faible puissance. Vérifiez la connexion du câble d'alimentation, le robot, les freins, le gestionnaire ou le moteur.	<p>Vérifiez le robot. (Régularité, contrecoup, mouvement irrégulier, desserrement de courroie, frein)</p> <p>Vérifiez l'interférence avec l'équipement périphérique. (Collision, contact)</p> <p>Vérifiez le réglage du modèle.</p> <p>Vérifiez la connexion du câble d'alimentation.</p> <p>Vérifiez le câblage d'alimentation du robot. (Broche manquante, déconnexion, court-circuit)</p> <p>Vérifiez la tension d'alimentation. (Tension d'alimentation de faible puissance)</p> <p>Remplacez l'entraînement du moteur.</p> <p>Remplacez le DMB.</p> <p>Remplacez le moteur.</p> <p>Pour la série T/VT, remplacez la carte CPU et l'unité de moteur en plus des éléments ci-dessus.</p>		
5044	Dépassement de l'erreur de vitesse à grande puissance. Vérifiez la connexion du câble d'alimentation, le robot, les freins, le gestionnaire ou le moteur.	<p>Spécifiez le réglage du poids/inertie.</p> <p>Vérifiez la charge.</p> <p>Vérifiez le robot. (Régularité, contrecoup, mouvement irrégulier, desserrement de courroie, frein)</p> <p>Vérifiez l'interférence avec l'équipement périphérique. (Collision, contact)</p> <p>Vérifiez le réglage du modèle.</p> <p>Vérifiez la connexion du câble d'alimentation.</p> <p>Vérifiez le câblage d'alimentation du robot. (Broche manquante, déconnexion, court-circuit)</p> <p>Vérifiez la tension d'alimentation. (Tension d'alimentation de faible puissance)</p> <p>Remplacez l'entraînement du moteur.</p> <p>Remplacez le DMB.</p> <p>Remplacez le moteur.</p> <p>Pour la série T/VT, remplacez la carte CPU et l'unité de moteur en plus des éléments ci-dessus.</p>		

No.	Message	Solution	Note 1	Note 2
5045	Dépassement de l'erreur de vitesse à faible puissance. Vérifiez la connexion du câble d'alimentation, le robot, les freins, le gestionnaire ou le moteur.	<p>Vérifiez le robot. (Régularité, contrecoup, mouvement irrégulier, desserrement de courroie, frein)</p> <p>Vérifiez l'interférence avec l'équipement périphérique. (Collision, contact)</p> <p>Vérifiez le réglage du modèle.</p> <p>Vérifiez la connexion du câble d'alimentation.</p> <p>Vérifiez le câblage d'alimentation du robot. (Broche manquante, déconnexion, court-circuit)</p> <p>Vérifiez la tension d'alimentation. (Tension d'alimentation de faible puissance)</p> <p>Remplacez l'entraînement du moteur.</p> <p>Remplacez le DMB.</p> <p>Remplacez le moteur.</p> <p>Pour la série T/VT, remplacez la carte CPU et l'unité de moteur en plus des éléments ci-dessus.</p>		
5046	Survitesse à grande puissance. Vérifiez la connexion du câble de transmission du signal, le robot, les freins, le gestionnaire ou le moteur.	<p>Réduisez SpeedS du mouvement CP.</p> <p>Modifiez l'orientation du mouvement CP.</p> <p>Spécifiez le réglage du poids/inertie.</p> <p>Vérifiez la charge.</p> <p>Vérifiez le robot. (Régularité, contrecoup, mouvement irrégulier, desserrement de courroie, frein)</p> <p>Vérifiez l'interférence avec l'équipement périphérique. (Collision, contact)</p> <p>Vérifiez le réglage du modèle.</p> <p>Vérifiez la connexion du câble d'alimentation.</p> <p>Vérifiez le câblage d'alimentation du robot. (Broche manquante, déconnexion, court-circuit)</p> <p>Vérifiez la tension d'alimentation. (Tension d'alimentation de faible puissance)</p> <p>Remplacez l'entraînement du moteur.</p> <p>Remplacez le DMB.</p> <p>Remplacez le moteur.</p> <p>Pour la série T/VT, remplacez la carte CPU et l'unité de moteur en plus des éléments ci-dessus.</p>		

No.	Message	Solution	Note 1	Note 2
5047	Survitesse à faible puissance. Vérifiez la connexion du câble de transmission du signal, le robot, les freins, le gestionnaire ou le moteur.	Vérifiez le mouvement en état de puissance élevée. Vérifiez le robot. (Régularité, contrecoup, mouvement irrégulier, desserrement de courroie, frein) Vérifiez l'interférence avec l'équipement périphérique. (Collision, contact) Vérifiez le réglage du modèle. Vérifiez la connexion du câble d'alimentation. Vérifiez le câblage d'alimentation du robot. (Broche manquante, déconnexion, court-circuit) Vérifiez la tension d'alimentation. (Tension d'alimentation de faible puissance) Remplacez l'entraînement du moteur. Remplacez le DMB. Remplacez le moteur. Pour la série T/VT, remplacez la carte CPU et l'unité de moteur en plus des éléments ci-dessus.		
5048	Surtension du circuit principal d'alimentation. Vérifiez la tension du circuit d'alimentation principal ou le module de régénération.	Spécifiez le réglage du poids/inertie. Vérifiez la charge. Vérifiez le robot. (Régularité, contrecoup, mouvement irrégulier, desserrement de courroie, frein) Vérifiez l'interférence avec l'équipement périphérique. (Collision, contact) Vérifiez le réglage du modèle. Vérifiez la connexion du câble d'alimentation. Vérifiez le câblage d'alimentation du robot. (Broche manquante, déconnexion, court-circuit) Vérifiez la tension d'alimentation. (Tension d'alimentation de faible puissance) Remplacez l'entraînement du moteur. Remplacez le DMB. Remplacez le moteur.		
5049	Surintensité du gestionnaire du moteur. Vérifiez la connexion du câble d'alimentation ou le câblage interne du robot.	Vérifiez la présence de court-circuit et de défaut à la terre de la ligne d'alimentation. Remplacez l'entraînement du moteur. Remplacez le DMB. Pour la série T/VT, vérifiez la présence de court-circuit et les défauts de mise à la terre du câble d'alimentation. Redémarrez le contrôleur ou remplacez l'unité de moteur.		
5050	Survitesse durant le contrôle du couple. Vérifiez la plage de vitesse des mouvements de travail.	Vérifiez la vitesse de mouvement pendant le contrôle de couple.		
5051	Panne de l'alimentation de l'entraînement à DIM de 15 V. Redémarrez le contrôleur. Remplacez la source d'alimentation 15 V.	Vérifiez l'alimentation électrique de 15 V et la connexion du câble. Remplacez l'entraînement du moteur. Remplacez le DMB.		

No.	Message	Solution	Note 1	Note 2
5054	Surcharge du moteur. Diminuez les fonctions de mouvement et l'Accel.	Réduisez la charge de mouvement. Vérifiez le réglage de poids/inertie. Vérifiez le robot. (Contrecoup, charge importante, desserrement de courroie, frein)		
5055	Surcharge du moteur. Diminuez les fonctions de l'opération et l'Accel.	Réduisez la charge de mouvement. Vérifiez le réglage de poids/inertie. Vérifiez le robot. (Contrecoup, charge importante, desserrement de courroie, frein)		
5056	Des données de détecteur G ont changé rapidement. Vérifiez le tableau de commande.	Vérifiez les contre-mesures pour le bruit. Remplacez la carte de contrôle.		
5057	Collision ou anomalie de mouvement du robot détectée en mode puissance élevée.	<p>Une détection de collision (détection d'erreur de mouvement du robot) s'est produite.</p> <p>Les erreurs suivantes ont été détectées :</p> <ul style="list-style-type: none"> - Une collision ou un contact du bras du robot se produit. - Saturation de couple en raison du faible réglage de poids ou d'inertie. - Saturation de couple en raison du mouvement combiné de plusieurs articulations et de projections autour de l'objet long. - Saturation de couple due à la baisse de tension d'alimentation. - Erreur de mouvement due à une erreur matérielle ou un dysfonctionnement du logiciel. <p>Contre-mesures :</p> <p>Vérifiez qu'il n'y a pas de collision ou de contact du bras du robot et changez la disposition pour éviter les interférences. Confirmez que la saturation de couple est survenue.</p> <p>Pendant la saturation de couple : vérifiez que le réglage de poids et d'inertie est correct et corrigez-le si nécessaire.</p> <p>Pendant un mouvement combiné : ajustez l'accélération et la décélération pour éviter une saturation de couple.</p> <p>Vérifiez la tension de l'alimentation et corrigez-la si nécessaire.</p> <p>Si une autre erreur se produit en même temps, prenez une contre-mesure pour la résoudre d'abord.</p> <p>Référence : <i>EPSON RC+ 7.0 User's Guide</i> "6.18.10 Collision Detection Function (Error detection function of robot motion)"</p>		

No.	Message	Solution	Note 1	Note 2
5058	Collision ou anomalie de mouvement du robot détectée en mode faible puissance.	<p>Une détection de collision (détection d'erreur de mouvement du robot) s'est produite.</p> <p>Les erreurs suivantes ont été détectées :</p> <ul style="list-style-type: none"> - Une collision ou un contact du bras du robot se produit. - Saturation de couple due à la préhension d'une main ou d'un objet long qui dépasse le poids décrit dans les spécifications. - Erreur de mouvement due à une erreur matérielle ou un dysfonctionnement du logiciel. <p>Contre-mesures :</p> <p>Vérifiez qu'il n'y a pas de collision ou de contact du bras du robot et changez la disposition pour éviter les interférences. Vérifiez le poids de la main et corrigez-le si nécessaire.</p> <p>Articulation #4 et 5 du robot 6 axes :</p> <p>Confirmez que la saturation de couple est survenue.</p> <p>Si la saturation de couple s'est produite: modifiez pour une préhension en mode puissance élevée.</p> <p>Si une autre erreur se produit en même temps, prenez une contre-mesure pour la résoudre d'abord.</p> <p>Référence : <i>EPSON RC+ 7.0 User's Guide</i> "6.18.10 Collision Detection Function (Error detection function of robot motion)"</p>		
5059	L'erreur de communication du capteur G se produit souvent.	Vérifiez la connexion de câblage du signal. Vérifiez les contre-mesures pour le bruit.		
5060	Basse tension au niveau du MDB détectée.	Veuillez contacter le fournisseur dans votre région.		
5072	Alarme B du servomécanisme.	Effacez l'erreur en réinitialisant ou en redémarrant le contrôleur.		
5080	Surcharge du moteur. Diminuez les fonctions et l'Accel.	Réduisez la charge de mouvement. Vérifiez le réglage de poids/inertie. Vérifiez le robot. (Contrecoup, charge importante, desserrement de courroie, frein)		
5098	Température élevée du codeur. Diminuez les fonctions. Vérifiez le démultiplicateur du robot.	Attendez que la température du codeur diminue. Réduisez la charge de mouvement. Vérifiez le réglage de poids/inertie. Vérifiez le robot. (Contrecoup, charge importante, desserrement de courroie, frein)		
5099	Température élevée du gestionnaire du moteur. Nettoyez le filtre du ventilateur du contrôleur. Vérifiez la température ambiante. Diminuez les fonctions.	Nettoyez le filtre du ventilateur de refroidissement. Réduisez la charge de mouvement. Vérifiez le réglage de poids/inertie. Réduisez la température ambiante.		
5112	Alarme C du servomécanisme.	Redémarrez le contrôleur.		

No.	Message	Solution	Note 1	Note 2
5501	Échec de l'initialisation du contrôle de force. Redémarrez le contrôleur.	Redémarrez le contrôleur. Initialisez le micrologiciel du contrôleur. Remplacez le contrôleur.		
5510	Erreur de calcul du contrôle de force. Redémarrez le contrôleur.	Redémarrez le contrôleur. Initialisez le micrologiciel du contrôleur. Remplacez le contrôleur.		
5511	Erreur de transformation de coordonnées dans le contrôle de force. Vérifiez si le robot se déplace en dehors de la plage de mouvement.	Vérifiez si les coordonnées se trouvant en dehors de la plage de mouvement sont spécifiées. Vérifiez si le robot se déplace en dehors de la plage de mouvement pendant l'exécution de contrôle de force.		
5520	Erreur de paramètre d'impédance. Vérifiez la combinaison Masse, Amortisseur et Ressort.	Vérifiez la combinaison du Ressort, de l'Amortisseur et de la Masse. Vérifiez si la propriété de Masse n'est pas trop petite pour la propriété d'Amortisseur.		
5521	Le mode de système de coordonnées autre que le mode personnalisé est spécifié pour le détecteur de force qui n'est pas associé au robot.	Vérifiez l'association avec le robot. Vérifiez si la direction autre que la coordonnée Personnalisée est spécifiée pour la propriété Orientation de l'objet du système de coordonnées de force pour le capteur qui n'est pas associé au robot.		
5522	Des données non définies sont sélectionnées. Vérifiez si les données sélectionnées sont définies.	Le numéro d'Outil, Local ou MP spécifié peut être non défini. Vérifiez si le paramètre spécifié est défini.		
5523	Un paramètre qui ne s'applique pas lorsque le CT continue le contrôle de force est spécifié. Vérifiez l'objet Contrôle de force et l'objet Système de coordonnées de force.	Vérifiez l'objet de contrôle de force et l'objet de coordonnées de force qui sont utilisés par les commandes de mouvement avant et après le contrôle de force par le paramètre CF.		
5530	Le temps spécifié après la réinitialisation du détecteur de force est écoulé. Exécutez la propriété Réinitialiser de l'objet Détecteur de force.	Exécutez la propriété Réinitialiser pour l'objet Capteur de force.		
5531	Le point de singularité a été approché pendant l'exécution du contrôle de force. Évitez le point de singularité lorsque vous utilisez le contrôle de force.	Vérifiez si les coordonnées proches de la singularité sont spécifiées. Vérifiez si le robot se déplace vers la proximité de la singularité pendant l'exécution de contrôle de force. Ou, réviser la position d'installation du robot.		
5532	Le tampon de moyennes de détecteur de force est plein. Réduisez l'intervalle de temps entre AvgForceClear et AvgForce.	Réduisez l'intervalle de temps entre AvgForceClear et AvgForce à moins d'une minute.		
5533	Le temps en continu d'exécution du contrôle de force par CF est écoulé. Pour continuer le contrôle de force, utilisez FCKeep.	Vérifiez si l'intervalle des commandes de mouvement est d'une minute ou moins.		
5535	Le robot SCARA ne peut pas exécuter un contrôle de force si V ou W différent de 0. Vérifiez les paramètres.	Réglez "0" pour la propriété Orientation ou V et W de la position de commande actuelle pour les objets Base, Outil, Local et FCS.		

No.	Message	Solution	Note 1	Note 2
5536	Le contrôle de force n'est pas pris en charge pour ce modèle de robot. Vérifiez le modèle du robot et la version de Firmware du contrôleur.	Vérifiez si le robot spécifié est correct. Vérifiez si le micrologiciel du Contrôleur prend en charge le modèle de robot.		
5540	Erreur transmission de capteur de force. Vérifiez connexion de l'unité (carte) I/F de capteur de force et du capteur de force.	Exécutez la propriété Redémarrer de l'objet Capteur de force. Vérifiez la connexion du Capteur de force et de l'unité I/F du Capteur de force (carte). Redémarrez le Capteur de force et l'unité I/F du Capteur de force (carte). Veuillez nous consulter si une erreur similaire se produit même après avoir pris les mesures correctives ci-dessus.		
5541	Erreur réception de capteur de force. Vérifiez connexion de l'unité (carte) I/F de capteur de force et du capteur de force.	Exécutez la propriété Redémarrer de l'objet Capteur de force. Vérifiez la connexion du Capteur de force et de l'unité I/F du Capteur de force (carte). Redémarrez le Capteur de force et l'unité I/F du Capteur de force (carte). Veuillez nous consulter si une erreur similaire se produit même après avoir pris les mesures correctives ci-dessus.		
5542	Le détecteur de force est utilisé. Vérifiez si d'autres commandes utilisent le détecteur de force.	Vérifiez si la propriété Réinitialiser ou Redémarrer de l'objet Capteur de force est exécutée dans une autre tâche.		
5543	Erreur de communication du détecteur de force. Exécutez la propriété Redémarrer de l'objet Détecteur de force.	Exécutez la propriété Redémarrer de l'objet Capteur de force. Vérifiez la connexion du Capteur de force et de l'unité I/F du Capteur de force (carte). Redémarrez le Capteur de force et l'unité I/F du Capteur de force (carte). Veuillez nous consulter si une erreur similaire se produit même après avoir pris les mesures correctives ci-dessus.		
5544	Erreur d'élément du détecteur de force.	Cette erreur peut se produire si un long délai s'est écoulé alors que le Capteur de force n'est pas réinitialisé. Exécutez la propriété Réinitialiser pour l'objet Capteur de force. Vérifiez si la force excédant la valeur nominale est appliquée au Capteur de force. Redémarrez le Capteur de force et l'unité I/F du Capteur de force (carte). Veuillez nous consulter si une erreur similaire se produit même après avoir pris les mesures correctives ci-dessus.		
5545	Erreur de circuit 1 du détecteur de force. Exécutez la propriété Réinitialiser de l'objet Détecteur de force.	Exécutez la propriété Réinitialiser pour l'objet Capteur de force. Redémarrez le Capteur de force et l'unité I/F du Capteur de force (carte). Veuillez nous consulter si une erreur similaire se produit même après avoir pris les contre-mesures ci-dessus.		

No.	Message	Solution	Note 1	Note 2
5546	Erreur de circuit 2 du détecteur de force. Exécutez la propriété Réinitialiser de l'objet Détecteur de force.	Exécutez la propriété Réinitialiser pour l'objet Capteur de force. Redémarrez le Capteur de force et l'unité I/F du Capteur de force (carte). Si une erreur similaire se produit même après que les contre-mesures ci-dessus ont été prises, vérifiez que l'extrémité du bras du robot émet une vibration.		
5547	Erreur de température élevée du détecteur de force.	Exécutez la propriété Réinitialiser pour l'objet Capteur de force. Vérifiez la température ambiante. Redémarrez le Capteur de force et l'unité I/F du Capteur de force (carte). Veuillez nous consulter si une erreur similaire se produit même après avoir pris les contre-mesures ci-dessus.		
5548	Le détecteur de force a détecté une force supérieure à la valeur nominale.	Exécutez la propriété Réinitialiser pour l'objet Capteur de force. Vérifiez si la force excédant la valeur nominale est appliquée au Capteur de force. Redémarrez le Capteur de force et l'unité I/F du Capteur de force (carte). Veuillez nous consulter si une erreur similaire se produit même après avoir pris les contre-mesures ci-dessus.		
5549	Unité (carte) I/F de capteur de force non connectée. Vérifiez connexion de l'unité (carte) I/F de capteur de force et du capteur de force.	Vérifiez la connexion du Capteur de force et de l'unité I/F du Capteur de force (carte). Redémarrez le Capteur de force et l'unité I/F du Capteur de force (carte). Veuillez nous consulter si une erreur similaire se produit même après avoir pris les contre-mesures ci-dessus.		
5550	La détection de force du détecteur de force est désactivée. Vérifiez la configuration du détecteur de force.	Vérifiez la configuration du Capteur de force. Redémarrez le Capteur de force et l'unité I/F du Capteur de force (carte).		
5551	Un détecteur de force non pris en charge est connecté. Vérifiez la version de Firmware du contrôleur et la connexion du détecteur de force.	Vérifiez si le micrologiciel du contrôleur prend en charge le Capteur de force. Vérifiez la connexion du Capteur de force et de l'unité I/F du Capteur de force (carte). Redémarrez le Capteur de force et l'unité I/F du Capteur de force (carte).		
5552	Echec configuration du capteur de force. Vérifiez la configuration du capteur de force.	Vérifiez la configuration du Capteur de force.		
5553	Une fonction non prise en charge est exécutée sur le capteur de force connecté. Examinez le programme.	Vérifiez les réglages du Capteur de force. Réviser le programme.		
5560	Erreur de correction de dérive du détecteur de force.	Vérifiez la connexion du Capteur de force et de l'unité I/F du Capteur de force (carte). Redémarrez le Capteur de force et l'unité I/F du Capteur de force (carte).		

No.	Message	Solution	Note 1	Note 2
5570	Dépassement du tampon du moniteur de force. Redémarrez le moniteur de force.	Fermez et ouvrez de nouveau le moniteur de force.		
5571	Dépassement du tampon du journal de force. Définissez un intervalle de mesure de données plus long.	Réglez un intervalle de mesure de données plus long. L'ordinateur recevant les données peut être en état de charge lourde.		
5572	Dépassement du tampon du moniteur de contrôle de force. Redémarrez le moniteur de contrôle de force.	Fermez et ouvrez de nouveau le Moniteur de contrôle de force.		
5573	Données journal de la séquence guide force excessives.	Redémarrez le contrôleur. L'ordinateur recevant les données peut être en état de charge lourde.		
5574	Tampon RecordStart plein. Définissez un intervalle de mesure de données plus long.	Réglez un intervalle de mesure de données plus long. L'ordinateur recevant les données peut être en état de charge lourde.		
5800	Échec de l'initialisation du contrôle de force. Redémarrez le contrôleur.	Redémarrez le contrôleur. Initialisez le micrologiciel du contrôleur. Remplacez le contrôleur.		

No.	Message	Solution	Note 1	Note 2
5801	Le contrôle de force n'a pas pu allouer de la mémoire. Redémarrez le contrôleur.	Redémarrez le contrôleur. Initialisez le micrologiciel du contrôleur. Remplacez le contrôleur.		
5802	Erreur de calcul du contrôle de force. Redémarrez le contrôleur.	Redémarrez le contrôleur. Initialisez le micrologiciel du contrôleur. Remplacez le contrôleur.		
5803	Le détecteur de force n'a pas pu se connecter au robot. Vérifiez le réglage de connexion du détecteur de force.	Vérifiez le réglage de connexion du Capteur de force.		
5810	Erreur de paramètre du contrôle de force. Vérifiez la plage du paramètre.	Vérifiez la plage du paramètre spécifié.		
5811	Le paramètre d'objet Contrôle de force est en dehors de la plage. Remarque 1: Propriété. Remarque 2: Axe. Vérifiez le paramètre.	Vérifiez la propriété de l'objet de contrôle de force.	1 : Numéro 2 : Système de coordonnées 3 : Activé 4 : Masse 5 : Amortisseur 6 : Ressort 7 : TargetForce PriorityMode 8 : TargetForce 9 : LimitSpeed 10 : LimitAccel	1 : Fx 2 : Fy 3 : Fz 4 : Tx 5 : Ty 6 : Tz ou 1 : J 2 : S 3 : R
5812	La propriété LimitSpeed ou LimitAccel de l'objet Contrôle de force est inférieure au réglage de vitesse ou d'accélération du robot. Vérifiez le paramètre.	Vérifiez les valeurs de Speed, SpeedS, SpeedR, Accel, AccelS, AccelR, LimitSpeed et LimitAccel.		
5813	Les propriétés activées de l'objet Contrôle de force sont toutes fausses. Définissez sur vrai pour 1 ou plusieurs axes.	Activez la propriété "Activé" pour au moins un axe.		
5814	Le robot SCARA ne peut pas exécuter un contrôle de force si V ou W différent de 0, ou avec Tx, Ty_Enabled défini sur vrai.	Désactivez l'état activé de Tx et Ty. Réglez "0" pour la propriété Orientation ou V et W de la position de commande actuelle pour les objets Base, Outil, Local et FCS.		

No.	Message	Solution	Note 1	Note 2
5815	Le paramètre d'objet Déclencheur de force est en dehors de la plage. Remarque 1: Propriété. Remarque 2: Axe. Vérifiez le paramètre.	Vérifiez la propriété de l'objet déclencheur de force.	1 : Numéro 2 : Capteur de force 3 : Système de coordonnées 4 : TriggerMode 5 : Operator 6 : Activé 7 : FMag_Axes 8 : TMag_Axes 9 : Polarity 10 : UpperLevel 11 : LowerLevel 12 : UpperLevel inférieur au LowerLevel 13 : LPF_Enabled 14 : LPF_TimeConstant	1 : Fx 2 : Fy 3 : Fz 4 : Tx 5 : Ty 6 : Tz 7 : Fmag 8 : Tmag
5816	Le paramètre d'objet Système de coordonnées de force est en dehors de la plage. Remarque 1: Propriété. Remarque 2: Axe. Vérifiez le paramètre.	Vérifiez la propriété de l'objet du système de coordonnées de force.	1 : Numéro 2 : Position 3 : Orientation_Mode 4 : Orientation_UVW 5 : Orientation_Robot Local	1 : X 2 : Y 3 : Z ou 1 : U 2 : V 3 : W
5817	Le paramètre d'objet Moniteur de force est en dehors de la plage. Remarque 1: Propriété. Remarque 2: Axe. Vérifiez le paramètre.	Vérifiez la propriété de l'objet moniteur de force.	1 : Numéro 2 : Capteur de force 3 : Système de coordonnées 4 : FMag_Axes 5 : TMag_Axes 6 : LPF_Enabled 7 : LPF_TimeConstant	

No.	Message	Solution	Note 1	Note 2
5818	Le paramètre d'objet de restriction du mouvement de force est en dehors de la plage.	Vérifiez la propriété de l'objet de restriction de mouvement de force.	1 : Numéro 3 : Système de coordonnées 6 : Dist_Axes 7 : Rot_Axes 8 : UpperLevel 9 : LowerLevel 10 : UpperLevel inférieur au LowerLevel 11 : Operator 12 : Capteur de force 13 : HoldTimeThresh 14 : DatumPoint 15 : RobotLocal 16 : RobotTool 17 : TriggerMode 18 : Activé	
5819	La durée spécifiée pour FCKeep est en dehors de la plage autorisée. Vérifiez la durée.	Vérifiez si la durée spécifiée est de 600 secondes ou moins.		
5830	Le contrôle de force ne peut pas reprendre après une pause. Abandonnez la commande de mouvement.	Annulez le mouvement.		
5831	Impossible d'exécuter cette commande pendant un contrôle de force. Quittez le contrôle de force avec FCEnd.	Annulez le contrôle de force. Exécutez la commande FCEnd.		
5832	Impossible d'exécuter la commande de mouvement sans objet Contrôle de force pendant un contrôle de force. Quittez le contrôle de force avec FCEnd.	Vérifiez si la commande de mouvement juste après le contrôle de force par CT ne contient pas le contrôle de force.		
5833	Impossible d'utiliser compensation de gravité. Utilisation possible numéro d'objet propriété masse '0' uniquement.	Il s'agit de la combinaison du capteur de force et du robot qui ne peut pas utiliser la compensation de gravité Définissez le numéro d'objet Propriété de masse '0'.		
5834	Une fonction non prise en charge est exécutée sur le capteur de force connecté. Examinez le programme.	Vérifiez les réglages du Capteur de force. Réviser le programme.		
5840	Le détecteur de force est utilisé. Vérifiez si d'autres commandes utilisent le détecteur de force.	Vérifiez si la propriété Réinitialiser ou Redémarrer de l'objet Capteur de force est exécutée dans une autre tâche.		

No.	Message	Solution	Note 1	Note 2
5841	Echec réinitialisation du capteur de force. Réinitialisez à nouveau le capteur de force. Remarque 1 : Informations détaillées sur l'erreur.	Lorsque le paramètre est omis ou que FG_RESET_FINE est spécifié, spécifiez FG_RESET_WAIT_VIBRATION pour le paramètre. Lorsque FG_RESET_WAIT_VIBRATION est spécifié, ajustez le temps de réinitialisation par l'instruction Wait ou supprimez la source de vibration externe.	1 : Délai d'expiration depuis que la condition Fine n'est pas satisfaite. 2 : Délai d'expiration depuis que la vibration ne s'arrête pas.	
5901	Le contrôle de force n'a pas pu allouer de la mémoire. Redémarrez le contrôleur.	Redémarrez le contrôleur. Initialisez le micrologiciel du contrôleur. Remplacez le contrôleur.		
5902	Le contrôle de force n'a pas pu libérer de la mémoire. Redémarrez le contrôleur.	Redémarrez le contrôleur. Initialisez le micrologiciel du contrôleur. Remplacez le contrôleur.		
5903	Le robot spécifié est introuvable.	Redémarrez le contrôleur. Initialisez le micrologiciel du contrôleur. Remplacez le contrôleur.		
5904	Le contrôle de force n'a pas pu allouer de la mémoire. Redémarrez le contrôleur.	Redémarrez le contrôleur. Initialisez le micrologiciel du contrôleur. Remplacez le contrôleur.		
5906	Le numéro de données de force spécifié est introuvable. Spécifiez un numéro de données de force valide.	Redémarrez le contrôleur. Initialisez le micrologiciel du contrôleur. Remplacez le contrôleur.		
5907	Le numéro de données de force spécifié n'a pas été défini. Spécifiez un numéro de données de force d'enseignement.	Spécifiez un nombre de données de force défini.		
5908	Le numéro de données de système de coordonnées de force spécifié n'a pas été défini. Spécifiez un numéro de système de coordonnées de force d'enseignement.	Spécifiez un nombre de données de système de coordonnées de force défini.		
5909	Les données de force spécifiées ne peuvent pas être mises à jour.	Les données de force spécifiées ne peuvent pas être mises à jour ou supprimées par les instructions FSet, FDel, MPSet ou MPDel.		
5910	La valeur de données de force spécifiée est en dehors de la plage autorisée.	Spécifiez la valeur dans la plage.		
5911	La valeur de niveau supérieur est inférieure à la valeur de niveau inférieur. Modifiez les valeurs de niveaux supérieur et inférieur.	Changez les valeurs de niveaux supérieur et inférieur.		
5912	Le nombre de paramètres de commande spécifié n'est pas correct. Spécifiez un nombre de paramètres valide.	Spécifiez un nombre de paramètres valide.	Nombre de paramètres	

No.	Message	Solution	Note 1	Note 2
5913	Le nombre de paramètres de fonction spécifié n'est pas correct. Spécifiez un nombre de paramètres valide.	Spécifiez un nombre de paramètres valide.	Nombre de paramètres	
5914	Le type d'un paramètre de commande spécifié n'est pas correct. Spécifiez des paramètres valides.	Spécifiez des paramètres valides.		
5915	Le type d'un paramètre de fonction spécifié n'est pas correct. Spécifiez des paramètres valides.	Redémarrez le contrôleur. Initialisez le micrologiciel du contrôleur. Remplacez le contrôleur.		
5918	L'étiquette de données de force spécifiée est introuvable. Spécifiez une étiquette de données de force valide.	Spécifiez une étiquette de données de force valide définie.		
5921	Étiquette de données de force en double. Le nom d'étiquette spécifié est déjà utilisé. Modifiez le nom d'étiquette.	Changez le nom de l'étiquette.		
5924	Le contrôle de force du robot spécifié n'a pas pu allouer de la mémoire. Redémarrez le contrôleur.	Redémarrez le contrôleur. Initialisez le micrologiciel du contrôleur. Remplacez le contrôleur.		
5927	Impossible de lire les données de force dans le fichier de force. Recréez le fichier de force.	Les données de force sont invalides et ne peuvent pas être lues. Re-créez le fichier de force.	0 : FC 1 : FCS 2 : FT 3 : FM 4 : MASS	Nombre de données de force
5928	Le contrôle de force n'a pas pu allouer de la mémoire. Redémarrez le contrôleur.	Redémarrez le contrôleur. Initialisez le micrologiciel du contrôleur. Remplacez le contrôleur.		
5929	Le nom de fichier de force spécifié n'est pas correct. Spécifiez un nom de fichier de force valide.	Redémarrez le contrôleur. Initialisez le micrologiciel du contrôleur. Remplacez le contrôleur.		
5930	L'étiquette de données de force spécifiée dépasse la longueur maximale. Spécifiez une étiquette de données de force valide.	Spécifiez une étiquette de données de force valide. Reportez-vous à "Label Property" pour plus de détails.		
5931	La description des données de force spécifiées dépasse la longueur maximale. Spécifiez une description valide.	Spécifiez une description valide. Reportez-vous à "Description Property" pour plus de détails.		
5932	Le fichier de force est corrompu. Recréez le fichier de force.	Impossible de charger le fichier de force car il est corrompu ou a été modifié par des outils autres que Force Guide 7.0. Re-créez le fichier de force.		
5933	Le fichier de force spécifié est introuvable. Spécifiez un nom de fichier de force valide.	Spécifiez un nom de fichier de force valide.		
5934	Impossible d'enregistrer le fichier de force.	Réservez un espace suffisant pour écrire le fichier de force.	Numéro de robot	

No.	Message	Solution	Note 1	Note 2
5940	L'étiquette de données de force n'est pas correcte. Spécifiez une étiquette de données de force valide.	Spécifiez une étiquette de données de force valide. Reportez-vous à "Label Property" pour plus de détails.		
5941	L'étiquette de données de force n'est pas correcte. Spécifiez une étiquette de données de force valide.	Spécifiez une étiquette de données de force valide. Reportez-vous à "Label Property" pour plus de détails.		
5943	Version de fichier de force non valide. Mettez à jour le Firmware du contrôleur.	Impossible de charger le fichier de force car il s'agit d'une version plus récente.		
5944	Échec de la lecture du fichier de force. Recréez le fichier de force.	Impossible de charger le fichier de force car le format n'est pas pris en charge.		

Numéro de code 6000 ~

No.	Message	Solution	Note 1	Note 2
6001	Le numéro de la Calibration est hors limite.	Corrigez le numéro de calibration.		
6002	La Calibration n'est pas définie.	Effectuez la calibration.		
6003	L'orientation de la caméra est hors limite.	Corrigez la valeur CameraOrientation.		
6004	L'indicateur TwoRefPoints est hors limite.	Corrigez la valeur TwoRefPoint.		
6005	Impossible de calculer la position du point car des données non valides ont été détectées.	Réenseignez les points.		
6006	Erreur Calibration. Impossible de calculer la calibration car des données non valides ont été détectées.	Effectuez à nouveau l'apprentissage de point et la calibration.		
6007	Erreur de Transformation de coordonnées. Impossible de calculer la transformation car des données non valides ont été détectées.	Réenseignez les points.		
6009	Nom de fichier de calibration incorrect.	Corrigez le nom de fichier de calibration.		
6010	Fichier de calibration introuvable.	Corrigez le nom de fichier de calibration.		
6012	Erreur lors de la lecture du fichier de calibration.	Corrigez le nom de fichier de calibration.		
6013	Erreur lors de l'écriture du fichier de calibration.	Vérifiez les autorisations d'accès pour le dossier de projet.		
6014	9 coordonnées de points vision doivent être spécifiés.	Assurez-vous qu'au moins 9 résultats sont obtenus dans la séquence vision.		
6015	18 coordonnées de points vision doivent être spécifiés.	Assurez-vous qu'au moins 18 résultats sont obtenus dans la séquence vision.		
6016	9 coordonnées de points robot doivent être spécifiés.	Réenseignez les points.		
6017	18 coordonnées de points robot doivent être spécifiés.	Réenseignez les points.		
6018	9 coordonnées de points robot et 1 point de référence doivent être spécifiés.	Effectuez à nouveau l'apprentissage de point et la calibration.		
6019	9 coordonnées de points robot et 2 points de référence doivent être spécifiés.	Effectuez à nouveau l'apprentissage de point et la calibration.		
6502	Contrôleur Vision. Erreur de connexion (-3).	Vérifiez la connexion avec la caméra (câble, réglage).		
6503	Contrôleur Vision. Erreur mémoire (-11).	Redémarrez RC+.		
6506	Contrôleur Vision. Erreur Modeling (-14).	Changez la cible et enseignez à nouveau.		
6507	Contrôleur Vision. Erreur de restauration (-15).	Spécifiez le fichier au format approprié.		
6508	Contrôleur Vision. Nombre d'itérations incorrect (-16).	Réglez une valeur dans la plage valide.		
6509	Contrôleur Vision. Mode non valide (-17).	Réglez une valeur valide.		
6510	Contrôleur Vision. Seuillage incorrect (-18).	Réglez une valeur dans la plage valide.		
6511	Contrôleur Vision. Polarité incorrect (-19).	Réglez une valeur dans la plage valide.		
6512	Contrôleur Vision. Erreur d'ouverture de fichier (-20).	Spécifiez un fichier correct.		

No.	Message	Solution	Note 1	Note 2
6513	Contrôleur Vision. Erreur d'initialisation (-21).	Réinstallez le RC+.		
6514	Contrôleur Vision. Erreur d'état (-22).	Vérifiez la connexion avec la caméra.		
6517	Contrôleur Vision. Format d'image incorrect (-25).	Spécifiez le fichier d'image au format lisible.		
6520	Contrôleur Vision. Valeur de propriété incorrecte (-100).	Réglez une valeur dans la plage valide.		
6521	Contrôleur Vision. Fin de la propriété Exposure incorrecte (-201).	Désactivez le pare-feu Windows.		
6523	Impossible de se connecter à la caméra. Vérifiez si un autre périphérique l'utilise.	Vérifiez si la caméra n'est pas utilisée.		
6533	Contrôleur Vision. Blob, propriété low threshold incorrecte (-11004).	Réglez une valeur dans la plage valide.		
6534	Contrôleur Vision. Blob, propriété high threshold incorrecte (-11005).	Réglez une valeur dans la plage valide.		
6535	Contrôleur Vision. Blob, propriété polarity incorrecte (-11006).	Réglez une valeur dans la plage valide.		
6536	Contrôleur Vision. Blob, propriété number to find incorrecte (-11007).	Réglez une valeur dans la plage valide.		
6537	Contrôleur Vision. Blob, propriété minimum area incorrecte (-11008).	Réglez une valeur dans la plage valide.		
6538	Contrôleur Vision. Blob, propriété maximum area incorrecte (-11009).	Réglez une valeur dans la plage valide.		
6539	Contrôleur Vision. Blob, propriété reject on edge incorrecte (-11010).	Réglez une valeur dans la plage valide.		
6540	Contrôleur Vision. Blob, propriété size to find incorrecte (-11011).	Réglez une valeur dans la plage valide.		
6553	Contrôleur Vision. Geom, propriété accept incorrecte (-11504).	Réglez une valeur dans la plage valide.		
6554	Contrôleur Vision. Geom, propriété number to find incorrecte (-11505).	Réglez une valeur dans la plage valide.		
6555	Contrôleur Vision. Geom, propriété angle enable incorrecte (-11506).	Réglez une valeur dans la plage valide.		
6556	Contrôleur Vision. Geom, propriété angle range incorrecte (-11507).	Réglez une valeur dans la plage valide.		
6557	Contrôleur Vision. Geom, propriété angle start incorrecte (-11508).	Réglez une valeur dans la plage valide.		
6558	Contrôleur Vision. Geom, propriété scale enable incorrecte (-11509).	Réglez une valeur dans la plage valide.		
6559	Contrôleur Vision. Geom, propriété scale factor max incorrecte (-11510).	Réglez une valeur dans la plage valide.		
6560	Contrôleur Vision. Geom, propriété scale factor min incorrecte (-11511).	Réglez une valeur dans la plage valide.		
6561	Contrôleur Vision. Geom, propriété scale target incorrecte (-11512).	Réglez une valeur dans la plage valide.		
6562	Contrôleur Vision. Geom, propriété separation min x incorrecte (-11513).	Réglez une valeur dans la plage valide.		
6563	Contrôleur Vision. Geom, propriété separation min y incorrecte (-11514).	Réglez une valeur dans la plage valide.		
6564	Contrôleur Vision. Geom, propriété separation angle incorrecte (-11515).	Réglez une valeur dans la plage valide.		
6565	Contrôleur Vision. Geom, propriété separation scale incorrecte (-11516).	Réglez une valeur dans la plage valide.		
6566	Contrôleur Vision. Geom, propriété confusion incorrecte (-11517).	Réglez une valeur dans la plage valide.		
6567	Contrôleur Vision. Geom, propriété model org auto center incorrecte (-11518).	Réglez une valeur dans la plage valide.		

No.	Message	Solution	Note 1	Note 2
6570	Contrôleur Vision. Geom, propriété detail level incorrecte (-11521).	Réglez une valeur dans la plage valide.		
6571	Contrôleur Vision. Geom, propriété smoothness incorrecte (-11522).	Réglez une valeur dans la plage valide.		
6572	Contrôleur Vision. Geom, propriété reject on edge incorrecte (-11523).	Réglez une valeur dans la plage valide.		
6573	Contrôleur Vision. Geom, propriété shared edges incorrecte (-11524).	Réglez une valeur dans la plage valide.		
6574	Contrôleur Vision. Geom, propriété timeout incorrecte (-11525).	Réglez une valeur dans la plage valide.		
6575	Contrôleur Vision. Geom, propriété reject by area incorrecte (-11526).	Réglez une valeur dans la plage valide.		
6576	Contrôleur Vision. Geom, propriété search reversed incorrecte (-11527).	Réglez une valeur dans la plage valide.		
6577	Contrôleur Vision. Geom, propriété scale target priority incorrecte (-11528).	Réglez une valeur dans la plage valide.		
6578	Contrôleur Vision. Geom, propriété search reduced incorrecte (-11529).	Réglez une valeur dans la plage valide.		
6586	Contrôleur Vision. Geom model, propriété detail level incorrecte (-11602).	Réglez une valeur dans la plage valide.		
6587	Contrôleur Vision. Geom model, propriété smoothness incorrecte (-11603).	Réglez une valeur dans la plage valide.		
6603	Contrôleur Vision. Patt, propriété accept incorrecte (-12004).	Réglez une valeur dans la plage valide.		
6604	Contrôleur Vision. Patt, propriété number to find incorrecte (-12005).	Réglez une valeur dans la plage valide.		
6605	Contrôleur Vision. Patt, propriété angle enable incorrecte (-12006).	Réglez une valeur dans la plage valide.		
6606	Contrôleur Vision. Patt, propriété angle range incorrecte (-12007).	Réglez une valeur dans la plage valide.		
6607	Contrôleur Vision. Patt, propriété angle start incorrecte (-12008).	Réglez une valeur dans la plage valide.		
6608	Contrôleur Vision. Patt, propriété angle accuracy incorrecte (-12009).	Réglez une valeur dans la plage valide.		
6609	Contrôleur Vision. Patt, propriété confusion incorrecte (-12010).	Réglez une valeur dans la plage valide.		
6610	Contrôleur Vision. Patt, propriété model org auto center incorrecte (-12011).	Réglez une valeur dans la plage valide.		
6613	Contrôleur Vision. Patt, propriété reject on edge incorrecte (-12014).	Réglez une valeur dans la plage valide.		
6614	Contrôleur Vision. Patt, propriété timeout incorrecte (-12015).	Réglez une valeur dans la plage valide.		
6615	Contrôleur Vision. Patt, propriété reject by area incorrecte (-12016).	Réglez une valeur dans la plage valide.		
6630	Contrôleur Vision. Edge, propriété property struct size incorrecte (-12501).	Réglez une valeur dans la plage valide.		
6631	Contrôleur Vision. Edge, résultat header struct size incorrect (-12502).	Réglez une valeur dans la plage valide.		
6632	Contrôleur Vision. Edge, résultat item struct size incorrect (-12503).	Réglez une valeur dans la plage valide.		
6633	Contrôleur Vision. Edge, propriété edge type incorrecte (-12504).	Réglez une valeur dans la plage valide.		
6634	Contrôleur Vision. Edge, propriété number to find incorrecte (-12505).	Réglez une valeur dans la plage valide.		
6635	Contrôleur Vision. Edge, propriété polarity incorrecte (-12506).	Réglez une valeur dans la plage valide.		

No.	Message	Solution	Note 1	Note 2
6636	Contrôleur Vision. Edge, propriété search width incorrecte (-12507).	Réglez une valeur dans la plage valide.		
6637	Contrôleur Vision. Edge, propriété accept incorrecte (-12508).	Réglez une valeur dans la plage valide.		
6638	Contrôleur Vision. Edge, propriété score weight contrast incorrecte (-12509).	Réglez une valeur dans la plage valide.		
6639	Contrôleur Vision. Edge, propriété contrast target incorrecte (-12510).	Réglez une valeur dans la plage valide.		
6640	Contrôleur Vision. Edge, propriété contrast variation incorrecte (-12511).	Réglez une valeur dans la plage valide.		
6641	Contrôleur Vision. Edge, propriété strength target incorrecte (-12512).	Réglez une valeur dans la plage valide.		
6642	Contrôleur Vision. Edge, propriété strength variation incorrecte (-12513).	Réglez une valeur dans la plage valide.		
6653	Contrôleur Vision. Code reader, Erreur de checksum (-1010).	Sélectionnez un code avec une somme de contrôle appropriée. Ou bien, modifiez le réglage pour ne pas utiliser la somme de contrôle.		
6654	Contrôleur Vision. Code reader, Valeur quiet zone incorrecte (-1011).	Créez une zone blanche (marge vierge) autour du code. Réduisez la zone blanche.		
6655	Contrôleur Vision. Code reader, Message trop long (-1012).	Modifiez le code.		
6686	Contrôleur Vision. OCR, caractère max (-2132).	Supprimez les caractères enregistrés.		

Numéro de code 7000 ~

No.	Message	Solution	Note 1	Note 2
7003	Robot spécifié introuvable.	Redémarrez le contrôleur. Initialisez le micrologiciel de contrôle.		
7004	Dupliquez l'allocation de la zone de données des points.	Redémarrez le contrôleur. Initialisez le micrologiciel de contrôle.		
7006	Nombre de points spécifié introuvable. Spécifiez un nombre de points valide.	Vérifiez le numéro de point spécifié.		
7007	Le nombre de points spécifié n'a pas été défini. Spécifiez un nombre de points d'apprentissage.	Vérifiez si les données de point sont enregistrées dans le point spécifié. Effectuez l'apprentissage.		
7010	Impossible d'allouer la zone de mémoire pour la définition des palettes.	Redémarrez le contrôleur. Initialisez le micrologiciel du contrôleur. Remplacez le contrôleur.		
7011	Impossible de libérer la zone de mémoire pour la définition des palettes.	Redémarrez le contrôleur. Initialisez le micrologiciel du contrôleur.		
7012	Nombre de palettes spécifié introuvable. Spécifiez un nombre de palettes valide.	Vérifiez le numéro de palette.		
7013	La palette spécifiée n'est pas définie. Spécifiez une palette définie ou définissez la palette.	Vérifiez si la palette spécifiée est définie par l'instruction Pallet. Déclarez la palette.		
7014	Le nombre de divisions spécifié est supérieur à la définition du nombre de divisions de palette. Spécifiez une division valide.	Vérifiez le numéro de division spécifié.		
7015	Le numéro de l'axe de coordonnées spécifié n'existe pas.	Vérifiez le numéro d'axe de coordonnée spécifié.		
7016	Le numéro d'orientation du bras spécifié n'existe pas.	Vérifiez le numéro d'orientation du bras spécifié.		
7017	Impossible d'allouer la mémoire requise.	Redémarrez le contrôleur. Initialisez le micrologiciel du contrôleur. Remplacez le contrôleur.		
7018	Étiquette de point spécifié introuvable. Spécifiez une étiquette de point valide.	Vérifiez l'étiquette de point spécifiée.		
7019	La configuration des paramètres dans le fichier d'initialisation n'est pas valide.	Redémarrez le contrôleur. Initialisez le micrologiciel du contrôleur.		
7021	Dupliquez l'étiquette de point. Le nom de l'étiquette spécifié est déjà enregistré. Changez le nom de l'étiquette.	Changez l'étiquette de point.		
7022	Le système de coordonnées locales spécifié n'est pas défini. Spécifiez un numéro de système de coordonnées locales valide.	Vérifiez le numéro local spécifié. Définissez le système de coordonnées local.		
7024	La zone de mémoire des données sur les points du robot spécifié n'est pas allouée.	Reconstruisez le projet.		

No.	Message	Solution	Note 1	Note 2
7026	Impossible d'ouvrir le fichier de points. Spécifiez un nom de fichier de points valide.	Vérifiez le nom du fichier de points. Vérifiez si le fichier de points spécifié pour le projet existe.		
7027	Impossible de lire les données de points à partir du fichier de points.	Créez à nouveau le fichier de points.		
7028	La zone de points est allouée au-delà du nombre de points disponible.	Il y a trop de points. Vérifiez le nombre de points.		
7029	Nom du fichier de points spécifié incorrect. Spécifiez un nom de fichier de points valide.	Vérifiez l'extension du fichier.		
7030	L'étiquette de point spécifiée dépasse la longueur maximale. Spécifiez une étiquette de point valide.	Changez l'étiquette de point.		
7031	La description du point spécifié dépasse la longueur maximale. Spécifiez une description valide.	Modifiez le commentaire.		
7032	Le fichier de points est corrompu. Vérifiez l'erreur de calcul.	Créez à nouveau le fichier de points.		
7033	Fichier de points spécifié introuvable. Spécifiez un nom de fichier de points valide.	Vérifiez le nom du fichier de points spécifié.		
7034	Impossible d'enregistrer le fichier de points.	Échec d'enregistrement du fichier de points (créer un fichier temporaire). Redémarrez le contrôleur. Initialisez le micrologiciel du contrôleur. Remplacez le contrôleur.		
7035	Impossible d'enregistrer le fichier de points.	Échec d'enregistrement du fichier de points (fichier ouvert). Redémarrez le contrôleur. Initialisez le micrologiciel du contrôleur. Remplacez le contrôleur.		
7036	Impossible d'enregistrer le fichier de points.	Échec de sauvegarde du fichier de points (renouveler l'en-tête du fichier). Redémarrez le contrôleur. Initialisez le micrologiciel du contrôleur. Remplacez le contrôleur.		
7037	Impossible d'enregistrer le fichier de points.	Échec de sauvegarde du fichier de points (créer le nom de fichier). Redémarrez le contrôleur. Initialisez le micrologiciel du contrôleur. Remplacez le contrôleur.		
7038	Impossible d'enregistrer le fichier de points.	Échec de sauvegarde du fichier de points (copier le fichier). Redémarrez le contrôleur. Initialisez le micrologiciel du contrôleur. Remplacez le contrôleur.		

No.	Message	Solution	Note 1	Note 2
7039	Impossible d'enregistrer le fichier de points.	Échec de sauvegarde du fichier de points (changer le nom du fichier). Redémarrez le contrôleur. Initialisez le micrologiciel du contrôleur. Remplacez le contrôleur.		
7040	Le libellé du point est incorrect. Spécifier un libellé valide.	Le caractère initial du nom de l'étiquette de point est incorrect. Corrigez le nom de l'étiquette.		
7041	Le libellé du point est incorrect. Spécifier un libellé valide.	Un caractère inadéquat est utilisé. Corrigez le nom de l'étiquette.		
7042	La palette ne peut être définie.	Un indicateur non défini pour les données de palette est mélangé. Vérifiez les données de points. Corrigez les données de points.		
7043	Version du fichier de points incorrecte.	La version du fichier de points est différente. Re-créez le fichier de points.		
7044	La version du fichier de points n'est pas supporté.	Le fichier de points n'est pas pris en charge. Re-créez le fichier de points.		
7045	Le numéro de file d'attente spécifié n'est pas valide.	Vérifiez le numéro de file d'attente de travail spécifié.		
7046	La file d'attente de travail spécifiée est pleine.	La file d'attente de travail est pleine. Supprimez les données de points de la file d'attente de travail et les enregistrez.		
7047	Les données de file d'attente de travail n'existent pas.	Vérifiez l'index spécifié.		
7048	La file d'attente de travail n'est pas correctement initialisée.	Échec d'initialisation de la file d'attente de travail (allouer de la mémoire). Redémarrez le contrôleur. Initialisez le micrologiciel du contrôleur. Remplacez le contrôleur.		
7049	Le paramètre de l'instruction de file d'attente n'est pas valide.	Vérifiez les paramètres des commandes relatives à la file d'attente de travail.		
7050	Impossible d'exécuter pendant l'enregistrement des données de file d'attente.	Impossible de définir la file d'attente de travail car les données de points sont enregistrées dans la file d'attente de travail. Videz la file d'attente de travail avant le réglage.		
7051	Numéro de file d'attente PF spécifié non valide.	La plage des numéros de file d'attente PF est comprise entre 1 et 16. Corrigez le code.		
7052	File d'attente PF spécifiée pleine.	Le nombre limite supérieur de données pouvant être enregistré dans la file d'attente PF est de 1000. Corrigez le code.		
7053	Les données de file d'attente PF spécifiée n'existent pas.	Il n'y a pas de données dans la file d'attente PF référencée. Corrigez le code.		

No.	Message	Solution	Note 1	Note 2
7054	La file d'attente PF n'est pas correctement initialisée.	Échec d'initialisation de la file d'attente PF (allouer de la mémoire). Redémarrez le contrôleur. Initialisez le micrologiciel du contrôleur. Remplacez le contrôleur.		
7055	Paramètre d'instruction file d'attente PF non valide.	La syntaxe de commande n'est pas correcte. Vérifiez la description de la commande dans Part Feeding 7.0 Introduction & Hardware (Common) & Software Software "Part 3: Feeding SPEL+ Command Reference" et modifiez le code.		
7056	Impossible d'exécuter pendant l'enregistrement des données file d'attente PF.	Impossible d'exécuter la commande PF_QueueSort après l'enregistrement de la file d'attente PF. Corrigez le code.		
7101	Une erreur de communication est survenue durant la transformation.	La carte bus de terrain esclave est cassée ou le logiciel du contrôleur est endommagé. Restaurez le micrologiciel du contrôleur.	1	
			2	
			3	
			4	
			10	
		Une erreur de données de communication a été détectée pendant la communication. Le câble de communication présente un problème. Vérifiez le câble de communication et ses unités associées.	11	
Le bus de terrain est cassé ou le logiciel du contrôleur est endommagé. Restaurez le micrologiciel du contrôleur.	12			
	13			
	14			
		Une erreur de données de communication (erreur CRC) a été détectée pendant la communication. Le câble de communication présente un problème. (lors de l'utilisation de CCLink)	15	
			20	
		Une erreur de données de communication (Erreur de délai d'expiration) a été détectée pendant la communication. Le câble de communication présente un problème. (lors de l'utilisation de CCLink)	21	
		Une erreur dans le nombre de données reçues a été détectée. Le PLC ou le câble de communication présente un problème. (lors de l'utilisation de CCLink)	23	
			24	
			25	

No.	Message	Solution	Note 1	Note 2
7103	Une erreur de délai d'inactivité est survenue durant la transformation.	La carte bus de terrain esclave est cassée ou le logiciel du contrôleur est endommagé. Restaurez le micrologiciel du contrôleur.	1	
		Une erreur de données de communication a été détectée pendant la communication. Le câble de communication présente un problème. Vérifiez le câble de communication et ses unités associées.	2 3 4	
7104	EPSON RC+ ne prend pas en charge les paramètres CC-Link Ver2.00. Utilisez EPSON RC+ 7.5.0 ou une version ultérieure.	Le RC+ connecté ne prend pas en charge CC-Link Ver2.00. Veuillez mettre à niveau le RC+ à 7.5.0 ou une version plus récente, ou utilisez un RC+ compatible.		
7150	Bus de terrain (Master). Le BUS est déconnecté.	Vérifiez la connexion du câble de communication pour le bus de terrain.		
7151	Bus de terrain (Master). L'alimentation du BUS est coupée.	Vérifiez si le câble de communication pour le bus de terrain est sous tension.		
7152	Bus de terrain (Master). Statut du BUS anormal.	Redémarrez le contrôleur. Vérifiez la carte du bus de terrain maître. Remplacez la carte du bus de terrain maître.		
7200	Argument incorrect.	Vérifiez le paramètre.		
7201	Erreur système.	-		
7202	Mémoire insuffisante.	-		
7203	Accès refusé.	-		
7210	Le lecteur n'est pas prêt.	Réglez le dispositif.		
7211	Le chemin d'accès est incorrect.	Assurez-vous que le chemin d'accès spécifié existe.		
7212	Le chemin d'accès existe déjà.	Si le répertoire ou le fichier spécifié existe déjà, vous ne pouvez exécuter.		
7213	Le fichier spécifié n'existe pas.	Assurez-vous que le fichier spécifié existe.		
7214	Le fichier est trop volumineux.	Spécifiez le fichier qui est inférieur à 2 giga-octets.		
7215	Le fichier spécifié est ouvert.	Le numéro de fichier spécifié existe déjà. Utilisez un autre numéro de fichier.		
7216	Mode d'ouverture incorrect.	Assurez-vous que vous avez ouvert en mode lecture ou écriture.		
7217	Aucune donnée à lire.	Assurez-vous qu'il y a des données à lire.		
7230	La connexion est déjà ouverte.	Le numéro de fichier spécifié existe déjà. Utilisez un autre numéro de fichier.		
7231	Erreur lors de la connexion.	Vérifiez le droit d'accès de la base de données.		
7232	La connexion est déjà fermée.	Utilisez OpenDB et ouvrez la base de données.		
7233	Le type de données n'est pas supporté.	Convertissez les données en chaîne ou en valeur numérique.		

No.	Message	Solution	Note 1	Note 2
7234	Trop de données.	Données trop grandes dans une ligne. Spécifiez la requête de sorte que seulement les champs nécessaires soient récupérés.		
7235	Le type de fichier n'est pas supporté.	Vérifiez le type de fichier Excel.		
7236	Pas de données.	Assurez-vous que les données que vous avez récupérées existent.		
7250	Aucune donnée à lire.	Aucune donnée récupérée. Vérifiez le programme d'envoi.		
7251	Le port n'est pas valide.	Vérifiez le réglage du dispositif pour le port spécifié.		
7252	Le port est déjà ouvert.	Vérifiez le numéro de port à ouvrir.		
7253	Le port est déjà fermé.	Vérifiez le numéro de port à fermer.		
7254	Le port n'est pas ouvert.	Vérifiez le numéro de port à ouvrir.		
7255	Timeout en lecture sur le port.	Vérifiez la période de délai d'expiration du port et mettez à jour au réglage approprié.		
7256	Timeout en écriture sur le port.	Vérifiez la période de délai d'expiration du port et mettez à jour au réglage approprié.		
7260	Checksum non valide.	Reconstruisez le projet.		
7261	Fonction incorrecte.	Vérifiez la définition de fonction pour appeler.		
7262	Paramètre incorrect.	Vérifiez la définition de fonction pour appeler.		
7263	Impossible d'exécuter pendant la création des DLL.	-		
7264	Impossible de créer la DLL.	-		
7265	Fichier DLL ne peut pas être trouvé.	-		

No.	Message	Solution	Note 1	Note 2
7300	Communication Vision. Mode serveur non supporté.	-		
7302	Communication Vision. Echec de lecture de la caméra.	Vérifiez la connexion avec la caméra.		
7303	Communication Vision. Dépassement de lecture de données.	Des données excédant la mémoire tampon de réception ont été reçues.		
7304	Communication Vision. Echec d'ouverture du port Ethernet.	Vérifiez la connexion avec la caméra.		
7305	Communication Vision. Adresse IP de la caméra incorrecte.	Reconstruisez le projet. Vérifiez la configuration de la caméra.		
7306	Communication Vision. Client/serveur non spécifié.	-		
7307	Communication Vision. Echec d'envoi à la caméra.	Vérifiez la connexion avec la caméra.		
7308	Communication Vision. Version de caméra ancienne.	La version de la caméra connectée est ancienne. Mettez à jour la caméra.		
7321	Communication Vision. La configuration de la caméra n'a pas été prise en compte.	Reconstruisez le projet. Vérifiez la configuration de la caméra.		
7322	Communication Vision. Timeout de lecture.	Vérifiez la connexion avec la caméra.		
7323	Communication Vision. Lecture de données incorrectes.	Vérifiez la connexion avec la caméra.		
7324	Communication Vision. Echec d'envoi à la caméra.	Vérifiez la connexion avec la caméra.		
7325	Communication Vision. La connexion n'est pas établie.	Vérifiez la connexion avec la caméra.		
7326	Communication Vision. Les données de lecture sont trop longues.	-		
7327	Communication Vision. Séquence de vision non définie.	Vérifiez le nom de séquence.		
7328	Communication Vision. La configuration de la caméra n'a pas été prise en compte.	Reconstruisez le projet. Vérifiez la configuration de la caméra.		
7329	Communication Vision. Fichier vision introuvable.	Reconstruisez le projet. Vérifiez la configuration de la caméra.		
7330	Communication Vision. Echec d'allocation mémoire.	Réduisez le nombre de séquences, d'objets et de calibrations.		
7341	Communication Vision. Dépassement du nombre maximal de caméras.	Réviser l'enregistrement de la caméra.		
7342	Communication Vision. Nombre de caméras invalide.	Réviser l'enregistrement de la caméra.		
7343	Communication Vision. Le paramètre VSet est trop long.	Réviser les noms et les variables de chaîne des séquences, objets et des calibrations.		
7344	Communication Vision: Trop de paramètres pour VGet.	Le nombre de variables spécifié est supérieur à 32. Réduisez le nombre de paramètres.		
7345	Communication Vision. Pas assez de données pour l'attribution de la variable par Vget.	Redémarrez la caméra. Vérifiez la version de la caméra.		

No.	Message	Solution	Note 1	Note 2
7346	Communication vision. Impossible d'exécuter un événement vision à partir de la fenêtre de commande.	Exécutez la commande à partir du programme.		
7400	Matrice déterminée trop petite.	Si vous spécifiez la caméra virtuelle, spécifiez la caméra réelle.		
7402	Valeur de distance de mouvement maximale non valide.	Spécifiez la valeur valide.		
7403	Valeur d'angle de la différence de pose maximale non valide.	Spécifiez la valeur valide.		
7404	Valeur LJMMode non valide.	Spécifiez la valeur valide.		
7405	Commande abandonnée par l'utilisateur	-		
7406	Le changement d'angle de l'articulation 1 a dépassé le maximum autorisé pendant la calibration.	Ajustez l'angle de démarrage de l'articulation 1.		
7407	Le changement d'angle de l'articulation 2 a dépassé le maximum autorisé pendant la calibration.	Ajustez l'angle de démarrage de l'articulation 2.		
7408	Le changement d'angle de l'articulation 4 a dépassé le maximum autorisé pendant la calibration.	Ajustez l'angle de démarrage de l'articulation 4.		
7409	Le changement d'angle de l'articulation 6 a dépassé le maximum autorisé pendant la calibration.	Ajustez l'angle de démarrage de l'articulation 6.		
7410	Caméra réseau. Délai d'expiration pendant le transfert de fichier image à partir du PC.	Vérifiez la connexion du PC et de la caméra.		
7411	Aucune séquence caméra vers le haut spécifiée pour calibration mobile avec référence vers le haut.	Spécifiez la séquence existante.		
7412	La séquence caméra vers le haut spécifiée n'a pas de calibration.	Réglez la calibration pour la séquence de caméra en amont.		
7413	Calibration de séquence caméra vers le haut spécifiée incomplète.	Terminez la calibration de séquence de caméra en amont.		
7414	Impossible d'utiliser séquence cible lorsque RuntimeAcquire = Stroboscopique.	Réglez RuntimeAcquire de séquence cible sur Stationary.		
7415	Type de référence calibration non valide.	Le ReferenceType sélectionnable est différent selon CameraOrientation. Sélectionnez à nouveau.		
7416	Données calibration non valides. Enseignez à nouveau points de calibration.	Un apprentissage des points de calibration est de nouveau nécessaire.		
7417	Config calibration non valide.	Essayez d'effectuer de nouveau un apprentissage des points de calibration. Ou vérifiez la séquence cible.		
7418	Séquence cible calibration non valide.	Il se peut que la séquence cible ne puisse pas être sélectionnée ou que le numéro de caméra de la séquence cible diffère de celui de la calibration.		

No.	Message	Solution	Note 1	Note 2
7419	Caméra de séquence cible différente de caméra de calibration.	Réglez la séquence de la même caméra.		
7420	La séquence cible n'a pas d'objets.	Ajoutez l'objet de détection à la séquence cible.		
7421	Dernière étape de la séquence cible non valide.	Vérifiez les étapes.		
7422	Exception pendant la recherche de la cible de calibration.	Vérifiez la séquence cible.		
7423	Nombre de résultats de séquence cible de calibration non valide.	Créez une séquence pour détecter les résultats du nombre de cibles requis.		
7424	Impossible de charger points de calibration.	Effectuez à nouveau l'apprentissage des points de calibration.		
7425	Orientation de caméra non valide.	Vérifiez la CameraOrientation de la calibration.		
7426	Calibration de correction de distorsion incomplète.	Effectuez la correction de la distorsion si elle est définie.		
7427	Objet vision non valide spécifié.	Un objet de vision invalide est spécifié dans les commandes Vision Guide telles que VSet et VGet. Spécifiez l'objet Vision valide.		
7428	Les coordonnées V et W doivent être à zéro pour le type de robot utilisé.	Réglez V et W de la Base sur 0.		
7429	La vitesse robot spécifiée pour l'opération en cours est non valide.	Spécifiez la valeur valide.		
7430	L'accélération robot spécifiée pour l'opération en cours est non valide.	Spécifiez la valeur valide.		
7431	Valeur du paramètre ShowWarning non valide.	Spécifiez la valeur valide.		
7432	Impossible de créer l'objet avec la caméra spécifiée dans la séquence.	Vérifiez le type d'objet Vision. Mettez à jour le micrologiciel de la caméra.		
7433	Données de modèle non valides.	Réenseignez le modèle ou utilisez un modèle différent si l'erreur s'est produite pendant	Le modèle chargé peut ne pas être compatible avec la version actuelle de CV ou de RC+.	
7434	Caméra réseau. Mot de passe de connexion non valide.	Entrez le mot de passe correct pour la connexion à la Vision compacte dans la page Caméra RC+. Si le mot de passe est inconnu, vous devez effectuer l'une des opérations suivantes :		

No.	Message	Solution	Note 1	Note 2
7435	Caméra réseau. La commande ne peut pas s'exécuter en raison d'un échec de connexion.	a. Entrez un nouveau mot de passe de connexion depuis le moniteur CV, puis saisissez le même mot de passe dans la page RC+ Caméra. ou b. Effectuez une réinitialisation aux valeurs d'usine sur l'unité de la Vision compacte pour effacer le mot de passe. Reconstituez le projet RC+ en cours et vérifiez le fonctionnement.		
7440	Numéros de points non valides.	Spécifiez un autre numéro de point.		
7441	Numéros d'outils non valides.	Spécifiez un autre numéro d'outil.		
7444	Résolution du fichier image non valide.	Spécifiez un fichier d'image avec la même résolution.		
7445	Invalid condition object.	Vérifiez le réglage pour la propriété ConditionObject de l'objet Décision.		
7446	Object not executed.	Vérifiez l'exécution de la séquence. L'objet n'a pas été exécuté lors de l'exécution de la séquence.		
7500	Caméra autonome. Dépassement de mémoire.	Initialisez la caméra. Réduisez la taille du projet.		
7501	Caméra autonome. Le projet n'existe pas.	Reconstituez le projet.		
7502	Caméra autonome. Le projet n'a pas été mis à jour.	Reconstituez le projet.		
7503	Caméra autonome. Propriété de vision ou résultat non supporté.	Mettez à jour le micrologiciel de la caméra.		
7504	Caméra autonome. Impossible d'ouvrir le fichier projet.	Reconstituez le projet.		
7505	Séquence de vision non définie.	Vérifiez le nom de séquence. Reconstituez le projet.		
7506	Objet de vision non définie.	Réviser le nom d'objet. Reconstituez le projet.		
7507	Caméra autonome. Erreur critique.	Initialisez la caméra. Reconstituez le projet.		
7508	Caméra autonome. Commande invalide.	Mettez à jour le micrologiciel de la caméra.		
7509	Valeur de propriété vision invalide.	Vérifiez la valeur de propriété. Mettez à jour le micrologiciel de la caméra.		
7510	Propriété vision invalide.	Vérifiez le nom de propriété. Mettez à jour le micrologiciel de la caméra.		
7511	Model de vision non appris.	Enseignez le modèle.		
7512	Calibration vision non définie.	Vérifiez le nom de calibration. Reconstituez le projet.		
7513	Objet de model vision pas Self.	Vérifiez la valeur de propriété.		
7514	Résultat vision invalide.	Vérifiez le nom de résultat. Mettez à jour le micrologiciel de la caméra.		
7515	Objet vision pas trouvé.	Vérifiez le résultat trouvé avant d'obtenir le résultat.		
7516	Pas de calibration vision.	Vérifiez le nom de calibration.		

No.	Message	Solution	Note 1	Note 2
7517	Calibration vision incomplète.	Effectuez la calibration.		
7518	Caméra autonome. Impossible de se connecter à la caméra.	Vérifiez la connexion de la caméra.		
7519	Caméra autonome. Erreur de communication.	Vérifiez la connexion de la caméra.		
7520	Fenêtre hors limites.	Réglez la fenêtre à l'intérieur des limites.		
7521	Police OCR incorrecte.	Enregistrez la police OCR.		
7522	La calibration vision existe déjà.	Modifiez le nom de calibration. Supprimez la calibration existante à l'avance.		
7523	La séquence vision existe déjà.	Changez le nom de séquence. Supprimez la séquence existante à l'avance.		
7524	L'objet vision existe déjà.	Changez le nom d'objet. Supprimez la séquence existante à l'avance.		
7525	Impossible de charger le projet vision.	Le dossier du projet peut être corrompu. Restaurez les données de sauvegarde.		
7526	Sauvegarde du projet vision impossible.	Le dossier du projet peut être protégé en écriture. Vérifiez les autorisations d'accès pour le dossier du projet.		
7527	Gestion vision. Erreur critique.	Initialisez la caméra. Reconstruisez le projet.		
7528	Fichier image introuvable.	Vérifiez le fichier d'image.		
7529	La caméra n'existe pas.	Vérifiez la connexion de la caméra.		
7530	Erreur lors de l'acquisition.	Vérifiez la connexion de la caméra.		
7531	Aucun modèle à apprendre.	Enseignez le modèle.		
7532	Impossible de charger l'image.	Vérifiez le fichier d'image.		
7533	La caméra n'est pas supportée dans EPSON RC+ 7.0.	SC300/SC1200 est non pris en charge par RC+7.0. Utilisez CV1/CV2.		
7534	Le firmware de la caméra ne supporte pas les nouvelles fonction de EPSON RC+ 7.0.	Mettez à jour le micrologiciel de la caméra.		
7535	Données incorrectes depuis la caméra réseau.	Initialisez la caméra.		
7536	Erreur d'export du statut de la caméra réseau.	Initialisez la caméra.		
7537	Valeur ImageSize incorrecte. La valeur spécifiée n'est pas supportée par la caméra.	L'ImageSize excédant la résolution de la caméra ne peut pas être spécifiée. Corrigez la valeur de propriété.		
7538	Valeur ZoomFactor incorrecte. La Valeur spécifiée demande des données hors de la zone image.	Les valeurs réglables vont de 0,1 à 10,0. Corrigez la valeur de propriété.		
7539	La caméra ne prend pas en charge la fonction Code Reader.	Mettez à jour le micrologiciel de la caméra.		
7540	La caméra ne prend pas en charge la fonction OCR.	Mettez à jour le micrologiciel de la caméra.		
7541	Données insuffisantes pour apprendre le modèle.	L'image en noir ou blanc ne peut pas être enregistrée comme modèle.		

No.	Message	Solution	Note 1	Note 2
7542	La fenêtre de modèle ne peut pas être en dehors de l'image.	Corrigez la position de la fenêtre de modèle.		
7543	Les points de calibration n'ont pas été enseignés.	Effectuez un apprentissage des points de calibration.		
7544	Calibration doit être fixé vers le haut.	La séquence avec les données de calibration de la caméra fixe en amont est uniquement configurable.		
7545	Le point n'a pas été défini.	Effectuez un apprentissage des points de calibration.		
7546	RobotPlacePos n'a pas été calibré.	Cliquez sur CalRobotPlacePos et calibrez RobotPlacePos.		
7547	L'adresse IP de la caméra est en dehors du sous-réseau actuel.	Corrigez l'adresse IP de la caméra.		
7548	Caméra n'a pas été détecté.	Vérifiez le câblage de la caméra.		
7549	Rayon invalide. Rayon doit être \geq RadiusInner et \leq RadiusOuter.	Corrigez la valeur de propriété.		
7550	Il n'existe pas de caractère OCR.	Enregistrez le caractère OCR.		
7551	L'option OCR n'est pas active.	Activez l'option.		
7552	La propriété ImageSize de la séquence ne correspond pas à la largeur et hauteur de vidéo de calibration.	Modifiez l'ImageSize, selon les paramètres définis lors de l'exécution de la calibration ou effectuez une nouvelle calibration.		
7553	Un seul caractère non ASCII est autorisé pendant l'enseignement d'un caractère de police pour OCR.	Spécifiez un caractère de police.		
7560	La calibration de correction de distorsion n'a pas pu exécuter la séquence cible.	Rendez la séquence cible exécutable.		
7561	Séquence cible de calibration de correction de distorsion non valide.	Rendez la séquence cible détectable.		
7562	Échec de la calibration de correction de distorsion.	Réviser la position d'installation de la caméra ou de la cible. Ou réviser l'objectif sélectionné.		
7563	La calibration de correction de distorsion n'a pas pu trouver les cibles.	Réviser la position d'installation de la caméra ou de la cible. Ou réviser l'objectif sélectionné.		
7564	Propriété RuntimeAcquire de la séquence cible de calibration non fixe.	Réviser la propriété de séquence cible.		
7565	Caméra de la calibration non valide. Différente de la caméra de la séquence cible.	Réviser la séquence cible de la calibration de correction de la distorsion et la propriété de séquence cible de calibration du robot.		
7566	RobotLocal ne peut pas être modifié pendant l'exécution lorsqu'une calibration est terminée.	-		
7567	Impossible de localiser le centre de rotation du modèle.	Réglez l'origine du modèle manuellement.		
7568	Un nombre insuffisant de cibles a été trouvé pour la calibration de correction de distorsion (minimum de 100).	Modifiez le champ de vision ou la cible de calibration de façon à pouvoir trouver 100 cibles ou plus.		
7569	Le réglage de la propriété ArcSearchType ne correspond pas à la propriété ArcSearchType de ArcObject.	Réviser les réglages de ArcSearchType.		

No.	Message	Solution	Note 1	Note 2
7570	ThresholdLow et ThresholdHigh ne peuvent pas être modifiés lorsque ThresholdAuto = True.	Modifiez sur ThresholdAuto = False, puis modifiez ThresholdLow et ThresholdHigh.		
7572	Nom de séquence non valide.	Spécifiez un nom qui commence par un caractère alphabétique. Des caractères alphanumériques et un tiret du bas (_) sont disponibles pour le nom.		
7573	Nom de calibration non valide.	Spécifiez un nom qui commence par un caractère alphabétique. Des caractères alphanumériques et un tiret du bas (_) sont disponibles pour le nom.		
7574	Le nom de séquence ou de calibration existe déjà.	Spécifiez un autre nom de calibration.		
7575	Caméra non valide.	Spécifiez une caméra valide.		
7576	La cible vision n'a pas pu être trouvée.	Vérifiez la séquence de vision pour détecter la cible		
7577	Échec du positionnement de la cible vision dans la tolérance spécifiée.	Vérifiez la séquence de vision pour détecter la cible		
7578	Aucun objet avec une fenêtre de recherche n'a été trouvé dans la séquence.	Ajoutez un objet pour détecter la cible dans la séquence de vision.		
7579	Angle de rotation initial non valide.	Spécifiez la valeur valide.		
7580	Angle de rotation final non valide.	Spécifiez la valeur valide.		
7581	Tolérance cible non valide.	Spécifiez la valeur valide.		
7582	Type de définition d'outil non valide.	Spécifiez la valeur valide.		
7583	Angle de rotation non valide.	Spécifiez la valeur valide.		
7584	Type de définition locale non valide.	Spécifiez la valeur valide.		
7585	Échec de la détection de la plaque de calibration.	Ajustez la mise au point et le temps d'exposition de l'objectif pour afficher clairement la cible.		
7586	Échec de la détection de la distance focale.	Réduisez le diaphragme d'un objectif.		
7587	Échec de la détection de l'échelle de définition locale.	Ajustez la mise au point et le temps d'exposition de l'objectif pour afficher clairement la cible.		
7588	Échec de la détection de la pose de la plaque de calibration.	Ajustez la mise au point et le temps d'exposition de l'objectif pour afficher clairement la cible.		
7589	Nom d'objet non valide.	Spécifiez un nom qui commence par un caractère alphabétique. Des caractères alphanumériques et un tiret du bas (_) sont disponibles pour le nom.		
7590	La distance de déplacement maximale a dépassé la limite définie par VDefSetMotionRange.	Ajustez la position de démarrage. Ou réglez largement la valeur limite.		
7591	L'angle de la différence de pose maximum a dépassé la limite définie par VDefSetMotionRange.	Ajustez la position de démarrage. Ou réglez largement la valeur limite.		
7592	La différence d'angle d'articulation maximale a dépassé la limite définie par VDefSetMotionRange.	Ajustez la position de démarrage. Ou réglez largement la valeur limite.		
7596	Échec de l'alignement approximatif de la caméra de définition locale.	Ajustez la position de démarrage.		

No.	Message	Solution	Note 1	Note 2
7597	Le plan de définition locale n'a pas pu être calculé.	Ajustez la séquence de vision pour afficher clairement la plaque de calibration.		
7598	La calibration génère une distance de déplacement des points trop petite.	Augmentez la zone de recherche ou réduisez la cible.		
7599	La calibration génère une erreur de relation caméra/robot des points.	Si vous spécifiez la caméra virtuelle, spécifiez la caméra réelle.		
7600	GUI Builder. Impossible d'utiliser une commande Gui Builder dans la fenêtre de commandes.	-		
7602	GUI Builder. Le paramètre GSet est trop long.	Corrigez le paramètre à la longueur appropriée.		
7603	GUI Builder. Trop de paramètres pour la fonction GGet.	Vérifiez le nombre de paramètres.		
7604	GUI Builder. Pas assez de données pour l'assignement de la fonction GGet.	Spécifiez la variable.		
7610	GUI Builder. L'évènement ne peut être exécuté. Le Système est en pause et le paramètre EventTaskType est Normal.	Le système peut être actionné en changeant EventTaskType sur "NoPause"		
7611	GUI Builder. L'évènement ne peut être exécuté. La sécurité de porte (Safeguard) est active et le paramètre EventTaskType est Normal.	Le système peut être actionné en changeant EventTaskType sur "NoEmgAbort"		
7612	GUI Builder. L'évènement ne peut être exécuté. L'arrêt d'urgence (Estop) est actif et le paramètre EventTaskType est NoEmgAbort.	Le système peut être actionné en changeant EventTaskType sur "NoEmgAbort"		
7613	GUI Builder. L'évènement ne peut être exécuté. Le System est en erreur et le paramètre EventTaskType est NoEmgAbort.	Le système peut être actionné en changeant EventTaskType sur "NoEmgAbort"		
7650	GUI Builder. Propriété incorrecte.	Spécifiez la propriété valide.		
7651	GUI Builder. Formulaire (Form) incorrect.	Spécifiez le formulaire valide.		
7652	GUI Builder. Contrôle (Control) incorrect.	Spécifiez le contrôle valide.		
7653	GUI Builder. Le formulaire (Form) spécifié est déjà ouvert.	Modifiez le programme pour éviter un double lancement.		
7654	GUI Builder. La fonction Event n'existe pas.	Vérifiez le nom de fonction défini pour l'évènement.		
7655	GUI Builder. L'objet n'existe pas.	Spécifiez l'article valide.		
7656	GUI Builder. Valeur de propriété incorrecte.	Vérifiez la valeur de propriété et spécifiez la valeur valide.		
7657	GUI Builder. Numéro de ligne non valide.	Vérifiez le numéro de ligne.		
7658	GUI Builder. Numéro de colonne non valide.	Vérifiez le numéro de colonne.		
7659	GUI Builder. Nombre de lignes non valide.	Réduisez le nombre de lignes.		
7700	Sécurité. Utilisateur incorrect.	Contactez l'administrateur pour enregistrer l'utilisateur.		

No.	Message	Solution	Note 1	Note 2
7701	Sécurité. Mot de passe incorrect.	Vérifiez le mot de passe.		
7702	Sécurité. Permission refusée.	Contactez l'administrateur pour définir l'autorité.		
7703	Sécurité. Option non active.	Enregistrez les options.		
7710	La source et la destination ne peuvent être identiques.	Spécifiez une autre destination.		
7711	Le nom du fichier de points est utilisé par un autre robot.	Vérifiez le nom du fichier de points.		
7712	Articulation incorrecte.	Vérifiez si l'axe spécifié est valide. Vérifiez si l'axe est spécifié correctement.		
7713	Option non activée	Activez l'option.		
7714	Fichier introuvable.	Spécifiez le nom de fichier correct.		
7715	Numéro de robot hors limite.	Vérifiez le numéro de robot.		
7716	Le robot n'existe pas.	Vérifiez si le robot est enregistré.		
7717	Erreur de fichier. Répertoire incorrect.	Vérifiez le nom du dossier.		
7718	Impossible d'écrire le fichier.	Vérifiez le stockage ou l'autorité d'écriture.		
7719	Clé USB d'option Licence est non valide.	Activez l'option avec la clé USB pour la licence en option.		
7720	Alimentation en pièces. Aucun dispositif d'alimentation dans le système.	Vérifiez la page Configuration Configuration du Système Contrôleur Chargement de pièce de EPSON RC+.		
7730	Il y a trop de robots par dispositif d'alimentation.	Lors de l'utilisation de l'option PartFeeding, le nombre maximum de robots par dispositif de chargement est de 2. Examinez les réglages du robot de chaque pièce spécifiée dans l'argument de la commande PF_Start.		
7731	Il y a trop de dispositifs d'alimentation simultanés pour le type de contrôleur.	Le contrôleur T/VT permet d'utiliser jusqu'à deux dispositifs de chargement en même temps. Vérifiez le code pour s'assurer que pas plus de trois dispositifs de chargement sont utilisés (PF_Start n'a pas été exécuté plus de trois fois).		
7732	Cette commande ne peut pas être utilisée avec ce modèle de dispositif d'alimentation.	La commande ne peut pas être utilisée avec ce modèle de dispositif de chargement. Supprimez la commande concernée ou remplacez-la par une autre commande.		
7733	Cette commande ne peut pas être exécutée en dehors de la fonction de rappel PF lorsque PF_Start est en cours d'exécution.	Cette commande ne peut pas être exécutée dans une fonction utilisateur lorsque PF_Start est en cours d'exécution. Pensez à supprimer la commande concernée ou exécutez-la dans une fonction de rappel.		

No.	Message	Solution	Note 1	Note 2
7734	Une tâche réservée est utilisée dans le code utilisateur.	Dans l'option PartFeeding, les tâches 32 à 29 sont utilisées dans l'ordre croissant à décroissant. Lors de l'utilisation de l'option PartFeeding, n'utilisez pas ces numéros de tâche. Ou réduisez le nombre de tâches à utiliser en même temps lors de l'attribution automatique de numéros de tâches.		
7735	Impossible de fermer la porte de purge.	Vérifiez s'il y a des matières étrangères qui adhèrent dans la pièce d'ouverture/fermeture de la porte de purge. Vérifiez s'il est possible de communiquer avec un dispositif de chargement. Dans RC+ - [Configuration]-[Configuration du Système]-[Contrôleur]-[Chargement de pièce], sélectionnez le dispositif de chargement applicable et cliquez sur le bouton [Test] pour effectuer le test de communication.		
7736	Purge gate is enabled but not installed.	Vérifiez si la porte de purge est installée correctement et câblée.		
7737	L'angle de la fenêtre de recherche est en dehors de la plage.	Lors de la rotation de la fenêtre de recherche, réglez l'angle de rotation dans les ± 45 degrés.		
7738	Le type de fenêtre de recherche de l'objet blob de la pièce n'est ni Rectangle ni RotatedRectangle.	Réglez la propriété de SearchWin sur Rectangle ou RotatedRectangle.		
7750	Simulator. Échec d'initialisation.	Redémarrez RC+.		
7751	Simulator. Impossible d'enregistrer les objets.	Redémarrez RC+.		
7752	Simulator. Impossible de charger les objets.	Redémarrez RC+.		
7753	Simulator. Échec de la cartographie de la mémoire.	Redémarrez RC+.		
7754	Simulator. Le contrôleur virtuel existe déjà.	Le nom de contrôleur virtuel peut être dupliqué. Vérifiez le nom du contrôleur.		
7755	Simulator. Impossible de créer les informations de connexion de contrôleur virtuel.	Redémarrez RC+.		
7756	Simulator. La source de copie du contrôleur virtuel n'existe pas.	Vérifiez le nom du contrôleur virtuel.		
7757	Simulator. La destination de copie du contrôleur virtuel existe déjà.	Le nom de contrôleur virtuel peut être dupliqué. Vérifiez le nom du contrôleur.		
7758	Simulator. Impossible de copier les informations de connexion de contrôleur virtuel.	Redémarrez RC+.		
7759	Simulator. Impossible de supprimer les informations de connexion de contrôleur virtuel.	Redémarrez RC+.		

No.	Message	Solution	Note 1	Note 2
7760	Simulator. Impossible de supprimer les informations de connexion du contrôleur.	Redémarrez RC+.		
7761	Simulator. Impossible de renommer les informations de connexion du contrôleur.	Vérifiez le nom du contrôleur virtuel.		
7762	Simulator. La source de renommage du contrôleur virtuel n'existe pas.	Vérifiez le nom du contrôleur virtuel.		
7763	Simulator. La destination de renommage du contrôleur virtuel existe déjà.	Vérifiez le nom du contrôleur virtuel.		
7764	Simulator. Numéro de Robot invalide.	Redémarrez RC+.		
7765	Simulator. Impossible de lire le fichier de définition de robot.	Vérifiez si le fichier de définition existe.		
7766	Simulator. Impossible de copier les objets de mise en page.	Redémarrez RC+.		
7767	Simulator. Impossible de couper les objets de mise en page.	Redémarrez RC+.		
7768	Simulator. Impossible de coller les objets de mise en page.	Redémarrez RC+.		
7769	Simulator. Impossible de supprimer le robot.	Redémarrez RC+.		
7773	Simulator. Robot ou Objet non spécifié.	Spécifiez le robot ou l'objet.		
7774	Simulator. Nom de robot ou d'objet en double.	Modifiez le nom du robot ou le nom d'objet pour qu'il ne soit pas dupliqué.		
7775	Simulator. Robot introuvable.	Vérifiez si le robot est réglé ou vérifiez le nom du robot.		
7776	Simulator. Objet introuvable.	Vérifiez si l'objet est réglé ou vérifiez le nom d'objet.		
7777	Simulator. Main introuvable.	Vérifiez si la main est réglée ou vérifiez le nom de la main.		
7778	Simulator. Objet spécifié déjà enregistré comme objet Pièce.	Désenregistrez la pièce.		
7779	Simulator. Objet spécifié n'est pas un objet Pièce	Spécifiez l'objet défini pour la pièce.		
7780	Simulator. Outil spécifié introuvable.	Spécifiez l'outil défini.		
7781	Simulator. Impossible de sélectionner objet Enfant.	Changez sur objet parent.		
7782	Simulator. Impossible de spécifier objets Parent pour Pièce, Appareil monté ou Caméra mobile.	Désenregistrez en tant que Part, Mounted Device ou Mobile Camera.		
7783	Simulator. Impossible de spécifier Robot.	Spécifiez un objet autre que Robot.		
7784	Simulator. Impossible de spécifier même objet comme objet parent.	Spécifiez un autre objet.		
7785	Simulator. Impossible de spécifier objet Enfant comme objet parent.	Changez sur objet parent.		
7786	Simulator. Objet spécifié déjà enregistré comme objet parent.	Spécifiez un autre objet.		
7787	Simulator. Valeur spécifiée non valide.	Vérifiez la valeur réglée.		

No.	Message	Solution	Note 1	Note 2
7788	Simulator. Type de variable spécifié non valide.	Vérifiez le type de variable.		
7789	Simulator. Impossible de spécifier Objet.	Spécifiez le Robot.		
7790	Simulator. Impossible de spécifier Main.	Spécifiez un objet autre que Main.		
7791	Simulator. Impossible de spécifier Caméra.	Spécifiez un objet autre que Caméra.		
7800	Les données ne peuvent être changées car ce ne sont pas celles d'un axe PG.	-		
7801	Numéro d'articulation incorrect.	-		
7802	Type de robot incorrect.	-		
7803	Paramètre incorrect.	-		
7804	Numéro de robot incorrect.	-		
7805	Erreur MCD. Erreur lors de l'ouverture du fichier MCD.	Restaurez la configuration du contrôleur.		
7806	Erreur MCD. Erreur lors de la lecture du fichier MCD.	Restaurez la configuration du contrôleur.		
7807	Erreur MCD. Erreur lors de la sauvegarde du fichier MCD.	Restaurez la configuration du contrôleur.		
7808	Erreur MCD. Erreur lors de la création du fichier MCD.	Restaurez la configuration du contrôleur.		
7809	Erreur MCD. Erreur lors de l'écriture dans le fichier MCD.	Restaurez la configuration du contrôleur.		
7810	Erreur MPL. Erreur lors de l'ouverture du fichier MPL.	Réinstallez le micrologiciel.		
7811	Erreur MPL. Erreur lors de la lecture du fichier MPL.	Mettez à jour le micrologiciel.		
7812	Erreur MPL. Erreur lors de l'écriture dans le fichier MPL.	1. Redémarrez le contrôleur. 2. Réinstallez le micrologiciel.		
7815	Erreur IFS. Erreur lors de l'ouverture du fichier IFS.	Restaurez la configuration du contrôleur.		
7816	Erreur IFS. Erreur lors de la lecture du fichier IFS.	Restaurez la configuration du contrôleur.		
7817	Erreur IFS. Erreur lors de l'écriture dans le fichier IFS.	Restaurez la configuration du contrôleur.		
7820	Erreur MTR. Erreur lors de la création du fichier MTR.	Veillez contacter le fournisseur dans votre région.		
7821	Erreur MTR. Erreur lors de l'ouverture du fichier MTR.	Veillez contacter le fournisseur dans votre région.		
7822	Erreur MTR. Erreur lors de la lecture du fichier MTR.	1. Redémarrez le contrôleur. 2. Réinstallez le MT.		
7823	Erreur MTR. Erreur lors de l'écriture dans le fichier MTR.	Veillez contacter le fournisseur dans votre région.		
7824	Erreur MTR. Erreur lors de la sauvegarde du fichier MTR.	Redémarrez le contrôleur.		
7825	Erreur PRM. Erreur lors de la création du fichier PRM.	Restaurez la configuration du contrôleur.		
7826	Erreur PRM. Erreur lors de l'ouverture du fichier PRM.	Veillez contacter le fournisseur dans votre région.		
7827	Erreur PRM. Erreur lors de la lecture du fichier PRM.	Restaurez la configuration du contrôleur.		
7828	Erreur PRM. Erreur lors de l'écriture dans le fichier PRM.	Veillez contacter le fournisseur dans votre région.		
7829	Erreur PRM. Erreur lors de la sauvegarde du fichier PRM.	Restaurez la configuration du contrôleur.		

No.	Message	Solution	Note 1	Note 2
7830	Erreur Fichier. Accès au fichier impossible.	1. Redémarrez le contrôleur. 2. Réinstallez le micrologiciel.		
7831	Le type de moteur est incorrect.	Vérifiez l'amplificateur du moteur.		
7840	Erreur d'allocation.	Redémarrez le contrôleur.		
7845	Erreur de FGI. Échec de l'ouverture du fichier FGI.	Redémarrez le contrôleur. Réinstallez le micrologiciel.	-	-
7846	Erreur de FGI. Échec de la lecture du fichier FGI.	Veillez contacter le fournisseur dans votre région.		
7847	Erreur de MDL. Échec de l'ouverture du fichier MDL.	Redémarrez le contrôleur. Réinstallez le micrologiciel.	-	-
7848	Erreur de MDL. Échec de la lecture du fichier MDL.	Redémarrez le contrôleur. Réinstallez la dernière version du micrologiciel.	-	-
7900	Bus de Terrain non installé.	-		
7901	Paramètres Bus de Terrain incorrects.	-		
7902	Problème sur la ligne du Bus de Terrain.	Vérifiez la connexion du câble de communication pour le bus de terrain. Vérifiez si le câble de communication pour le bus de terrain est sous tension. (si le bus de terrain nécessite une alimentation électrique) Vérifiez la connexion du bus de terrain esclave.		
7903	Périphérique Bus de terrain non configuré.	Vérifiez que la carte de bus de terrain maître est installée. Redémarrez l'ordinateur où la carte de bus de terrain maître est installée. Remplacez la carte du bus de terrain maître.		
7904	Carte de bus de terrain incorrecte.	Vérifiez que la carte de bus de terrain maître est installée. Redémarrez l'ordinateur où la carte de bus de terrain maître est installée. Remplacez la carte du bus de terrain maître.		
7905	Connexion Bus de Terrain refusée.	-		
7906	Configuration du périphérique Bus de Terrain incorrecte.	Vérifiez que la carte de bus de terrain maître est installée. Redémarrez l'ordinateur où la carte de bus de terrain maître est installée. Remplacez la carte du bus de terrain maître.		
7907	Erreur générale sur Bus de Terrain.	Vérifiez que la carte de bus de terrain maître est installée. Redémarrez l'ordinateur où la carte de bus de terrain maître est installée. Remplacez la carte du bus de terrain maître.		
7908	Erreur de configuration du Bus de Terrain.	Vérifiez la configuration de la carte de bus de terrain maître.		

No.	Message	Solution	Note 1	Note 2
7909	Pas d'esclaves bus de terrain détectés.	Enregistrez l'esclave sur le bus de terrain maître en accompagnant l'application applicomIO Console.		
7910	Fichier de configuration du bus de terrain introuvable.	Importez le fichier de configuration du bus de terrain comme décrit dans le manuel E/S de bus de terrain.		
7911	Fichier de configuration du bus de terrain non valide.	Importez le fichier de configuration du bus de terrain comme décrit dans le manuel E/S de bus de terrain. Si le problème persiste, contactez Epson.		
7912	ID de périphérique du bus de terrain non valide.	Un paramètre d'identifiant de dispositif non valide a été utilisé. Vérifiez votre programme.		
7913	Un service de bus de terrain non valide a été spécifié.	Un numéro de service de message explicite non valide a été utilisé. Vérifiez votre programme.		
7914	Le bus de terrain ne peut pas ouvrir le pilote de la carte mère.	Vérifiez que la carte de bus de terrain maître est installée correctement. Vérifiez que les pilotes de la carte de bus de terrain maître ont été installés correctement.		
7915	Le bus de terrain ne peut pas ouvrir le canal de la carte mère.	Vérifiez qu'aucune autre application n'utilise la carte de bus de terrain maître. Vérifiez que le micrologiciel correct est installé (téléchargé) sur la carte.		
7916	Délai d'attente de l'hôte de bus de terrain dépassé.	Vérifiez que les pilotes de la carte de bus de terrain maître ont été installés correctement. Redémarrez et réessayez. Remplacez la carte.		
7917	Délai de communication du bus de terrain dépassé.	Vérifiez la puissance du bus et les connexions esclaves.		
7930	Serveur OPC UA. Non activé.	Activez la fonction OPC UA.		
7931	Serveur OPC UA. Certificat non configuré.	Enregistrez un Certificat de serveur. Ou changez le type d'utilisation du Certificat de serveur.		
7932	Serveur OPC UA. Param. invalide.	Reconfigurez le réglage du Serveur.		
7933	Serveur OPC UA. Conflits numéros de port.	Changez le numéro de port.		
7950	Capteur de force. Capteur de force non valide.	-		
7951	Capteur de force. Axe de capteur de force non valide.	-		
7952	Capteur de force. Echec lecture capteur.	-		
7953	Capteur de force. Echec initialisation capteur.	-		
7954	Capteur de force. Le capteur n'est pas initialisé.	-		
7955	Capteur de force. Force ou couple a dépassé le niveau de saturation.	-		
7975	Force Guide. Valeur hors plage.	-		

No.	Message	Solution	Note 1	Note 2
7976	Force Guide. Valeur propriété non valide.	-		
7977	Force Guide. Aucun robot n'utilise un capteur d'effort Epson.	Vérifiez la page Configuration Configuration du Système Contrôleur Capteur de force I/F du Capteur de force de EPSON RC+.		

Numéro de code 9000 ~

No.	Message	Solution	Note 1	Note 2
9001	Panne du circuit d'arrêt d'urgence détectée. Déconnexion ou panne détectée dans l'une des entrées redondantes.	Vérifiez qu'il n'y a pas de déconnexion, de défaut à la terre ou de court-circuit au niveau des sorties de signal d'entrée d'arrêt d'urgence. Ensuite, redémarrez le contrôleur.		
9002	Panne du circuit du dispositif de protection détectée. Déconnexion ou panne détectée dans l'une des entrées redondantes.	Vérifiez qu'il n'y a pas de déconnexion, de défaut à la terre ou de court-circuit au niveau des sorties de signal de l'activation de la protection. Ensuite, redémarrez le contrôleur.		
9003	Erreur lors de l'initialisation. Impossible d'initialiser le firmware.	Ceci est probablement dû à une défaillance matérielle du contrôleur. Vérifiez que le câblage est correct. Si l'erreur n'est pas effacée après le redémarrage du contrôleur, contactez-nous.		
9004	Échec d'initialisation. Échec d'initialisation de DU. Vérifiez l'alimentation et la connexion DU.	Le numéro de l'unité (des unités) d'entraînement défini ne correspond pas au numéro de l'unité (des unités) d'entraînement reconnu. Vérifiez que les câblages d'alimentation électrique et ceux entre l'unité de contrôle et l'unité d'entraînement sont corrects. Si l'erreur n'est pas effacée après le redémarrage du contrôleur, contactez-nous.		
9005	Échec d'initialisation. Échec d'initialisation de DU. Vérifiez la connexion.	Ceci est probablement dû à une défaillance matérielle de l'unité d'entraînement. Vérifiez que le câblage est correct. Si l'erreur n'est pas effacée après le redémarrage du contrôleur, contactez-nous.		
9006	Échec d'initialisation. Échec d'initialisation des E/S Remote. Vérifiez le paramètre d'E/S Remote.	Vérifiez la valeur de réglage E/S Remote.		
9007	Une erreur s'est produite dans capteur de force.	Une erreur de Capteur de force s'est produite. Veuillez confirmer Note 1 par l'historique du système, et prenez une contre-mesure appropriée.	Chaque code d'erreur	
9008	La communication entre RC+ et le contrôleur a été perdue pendant la calibration. Redémarrez le contrôleur.	Redémarrez le contrôleur.	Chaque code d'erreur	
9009	Détection de la carte de sécurité non prise en charge.	Retirez la Carte de sécurité et redémarrez le Contrôleur.		
9010	Détection de la carte EUROMAP non prise en charge.	Retirez la carte EUROMAP et redémarrez le Contrôleur.		

No.	Message	Solution	Note 1	Note 2
9011	La tension de la batterie de la carte CPU est inférieure à la tension spécifiée. Remplacez la batterie de la carte CPU.	Remplacez immédiatement la batterie de la carte CPU. Maintenez le contrôleur en marche aussi longtemps que possible jusqu'à ce que la batterie soit remplacée.	100 fois la valeur actuelle	100 fois la valeur limite
9012	La tension d'entrée de 5 V de la carte CPU est inférieure à la tension spécifiée.	Si la tension normale n'est pas générée par l'alimentation 5 V seulement, remplacez l'alimentation électrique.	100 fois la valeur actuelle	100 fois la valeur limite
9013	La tension d'entrée de 24 V du frein du moteur, du codeur et du ventilateur est inférieure à la tension spécifiée.	Si la tension normale n'est pas générée par l'alimentation 24 V seulement, remplacez l'alimentation électrique.	100 fois la valeur actuelle	100 fois la valeur limite
9014	La température interne du contrôleur est supérieure à la température spécifiée.	Arrêtez le contrôleur dès que possible et vérifiez si la température ambiante du contrôleur n'est pas élevée. Vérifiez si le filtre n'est pas obstrué.	100 fois la valeur actuelle	100 fois la valeur limite
9015	La vitesse du ventilateur du contrôleur est inférieure à la vitesse spécifiée. (VENTILATEUR1)	Vérifiez si le filtre du contrôleur n'est pas obstrué. Remplacez le ventilateur.	Valeur actuelle	Valeur limite
9016	La vitesse du ventilateur du contrôleur est inférieure à la vitesse spécifiée. (VENTILATEUR2)	Vérifiez si le filtre du contrôleur n'est pas obstrué. Remplacez le ventilateur.	Valeur actuelle	Valeur limite
9017	La température interne du contrôleur est supérieure à la température spécifiée.	Arrêtez le contrôleur dès que possible et vérifiez si la température ambiante du contrôleur n'est pas élevée. Vérifiez si le filtre n'est pas obstrué.	100 fois la valeur actuelle	100 fois la valeur limite
9018	La tension d'entrée de 54 V pour la carte CPU est inférieure à la tension spécifiée.	Si la tension normale n'est pas générée par l'alimentation 54 V seulement, remplacez l'alimentation électrique.	100 fois la valeur actuelle	100 fois la valeur limite
9019	La tension d'entrée de 3,3 V pour la carte CPU est inférieure à la tension spécifiée.	Si la tension normale n'est pas générée par l'alimentation 3,3 V seulement, remplacez l'alimentation électrique.	100 fois la valeur actuelle	100 fois la valeur limite
9020	La tension d'entrée CC pour la carte CPU est inférieure à la tension spécifiée.	Si la tension normale n'est pas générée par l'alimentation CC seulement, remplacez l'alimentation électrique.	100 fois la valeur actuelle	100 fois la valeur limite
9021	La tension d'entrée 3.3 V dans la DU1 est en dessous de la valeur autorisée.	Si la tension normale n'est pas générée par l'alimentation 3,3 V de l'unité d'entraînement 1 seulement, remplacez l'alimentation électrique.		
9022	La tension d'entrée 5 V dans la DU1 est en dessous de la valeur autorisée.	Si la tension normale n'est pas générée par l'alimentation 5 V de l'unité d'entraînement 1 seulement, remplacez l'alimentation électrique.		

No.	Message	Solution	Note 1	Note 2
9023	La tension d'entrée 24 V dans la DU1 est en dessous de la valeur autorisée.	Si la tension normale n'est pas générée par l'alimentation 24 V de l'unité d'entraînement 1 seulement, remplacez l'alimentation électrique.		
9024	La température interne de la DU1 est en dessus de la valeur autorisée.	Arrêtez l'unité d'entraînement 1 dès que possible et vérifiez si la température ambiante du contrôleur n'est pas élevée. Vérifiez si le filtre n'est pas obstrué.		
9025	La vitesse de rotation du ventilateur de la DU1 est en dessous de la valeur autorisée. (VENT1)	Vérifiez que le filtre de l'unité d'entraînement 1 n'est pas obstrué. Remplacez le ventilateur.		
9026	La vitesse de rotation du ventilateur de la DU1 est en dessous de la valeur autorisée. (VENT2)	Vérifiez que le filtre de l'unité d'entraînement 1 n'est pas obstrué. Remplacez le ventilateur.		
9031	La tension d'entrée 3,3 V dans la DU2 est en dessous de la valeur autorisée.	Si la tension normale n'est pas générée par l'alimentation 3,3 V de l'unité d'entraînement 2 seulement, remplacez l'alimentation électrique.		
9032	La tension d'entrée 5 V dans la DU2 est en dessous de la valeur autorisée.	Si la tension normale n'est pas générée par l'alimentation 5 V de l'unité d'entraînement 2 seulement, remplacez l'alimentation électrique.		
9033	La tension d'entrée 24 V dans la DU2 est en dessous de la valeur autorisée.	Si la tension normale n'est pas générée par l'alimentation 24 V de l'unité d'entraînement 2 seulement, remplacez l'alimentation électrique.		
9034	La température interne de la DU2 est en dessus de la valeur autorisée.	Arrêtez l'unité d'entraînement 2 dès que possible et vérifiez si la température ambiante du contrôleur n'est pas élevée. Vérifiez si le filtre n'est pas obstrué.		
9035	La vitesse de rotation du ventilateur de la DU2 est en dessous de la valeur autorisée. (VENT1)	Vérifiez que le filtre de l'unité d'entraînement 2 n'est pas obstrué. Remplacez le ventilateur.		
9036	La vitesse de rotation du ventilateur de la DU2 est en dessous de la valeur autorisée. (VENT2)	Vérifiez que le filtre de l'unité d'entraînement 2 n'est pas obstrué. Remplacez le ventilateur.		
9041	La tension d'entrée 3,3 V dans la DU3 est en dessous de la valeur autorisée.	Si la tension normale n'est pas générée par l'alimentation 3,3 V de l'unité d'entraînement 3 seulement, remplacez l'alimentation électrique.		
9042	La tension d'entrée 5 V dans la DU3 est en dessous de la valeur autorisée.	Si la tension normale n'est pas générée par l'alimentation 5 V de l'unité d'entraînement 3 seulement, remplacez l'alimentation électrique.		

No.	Message	Solution	Note 1	Note 2
9043	La tension d'entrée 24 V dans la DU3 est en dessous de la valeur autorisée.	Si la tension normale n'est pas générée par l'alimentation 24 V de l'unité d'entraînement 3 seulement, remplacez l'alimentation électrique.		
9044	La température interne de la DU3 est en dessus de la valeur autorisée.	Arrêtez l'unité d'entraînement 3 dès que possible et vérifiez si la température ambiante du contrôleur n'est pas élevée. Vérifiez si le filtre n'est pas obstrué.		
9045	La vitesse de rotation du ventilateur de la DU3 est en dessous de la valeur autorisée. (VENT1)	Vérifiez que le filtre de l'unité d'entraînement 3 n'est pas obstrué. Remplacez le ventilateur.		
9046	La vitesse de rotation du ventilateur de la DU3 est en dessous de la valeur autorisée. (VENT2)	Vérifiez que le filtre de l'unité d'entraînement 3 n'est pas obstrué. Remplacez le ventilateur.		
9100	Échec de l'initialisation. Impossible d'allouer de la mémoire.	Redémarrez le contrôleur.		
9101	La file d'attente des messages est pleine.	-		
9102	Échec d'initialisation. Échec d'initialisation Modbus.	(Lorsque RTU est sélectionné) Vérifiez si le port sélectionné est installé. (Lorsque TCP est sélectionné) Vérifiez si le numéro de port sélectionné est utilisé par un autre		
9103	Échec d'initialisation. Échec d'initialisation Sortie Remote utilisateur.	Si le manipulateur est spécifié, vérifiez si le manipulateur spécifié est enregistré.		
9104	Echec Sortie Remote utilisateur. Commande spécifiée ne peut pas être exécutée.	Vérifiez l'expression de condition.		
9105	Détection du TP non prise en charge.	Retirez le TP et redémarrez le Contrôleur.	1 : TP1 2 : TP2 3 : TP3	
9233	L'état du gestionnaire d'E/S du bus de terrain est anormal.	Le module est cassé ou le logiciel du contrôleur est endommagé. Restaurez le micrologiciel du contrôleur.		
9234	Échec de l'initialisation du gestionnaire d'E/S du bus de terrain.	Le module est cassé ou le logiciel du contrôleur est endommagé. Restaurez le micrologiciel du contrôleur.		
9610	Le circuit RAS a détecté le mauvais fonctionnement du système de servomécanisme. Redémarrez le contrôleur. Vérifiez s'il y a un bruit. Remplacez le contrôleur.	Vérifiez les contre-mesures pour le bruit. Remplacez le DMB.		

No.	Message	Solution	Note 1	Note 2
9611	Échec de la mémoire vive interne de l'UC du servomécanisme. Redémarrez le contrôleur. Vérifiez s'il y a un bruit. Remplacez le DMB.	Vérifiez les contre-mesures pour le bruit. Remplacez le DMB.		
9612	Échec de la mémoire vive pour la communication entre l'UC principale et le servomécanisme. Redémarrez le contrôleur. Vérifiez s'il y a un bruit. Remplacez le DMB.	Vérifiez les contre-mesures pour le bruit. Remplacez le DMB.		
9613	Échec de la mémoire vive interne de l'UC du servomécanisme. Redémarrez le contrôleur. Vérifiez s'il y a un bruit. Remplacez le DMB.	Redémarrez le contrôleur. Vérifiez les contre-mesures pour le bruit. Remplacez le DMB. Pour la série T/VT, il ne s'agit pas du DMB mais de la carte CPU.		
9614	Échec de communication d'initialisation entre l'UC principale et du servomécanisme. Redémarrez le contrôleur. Vérifiez s'il y a un bruit. Remplacez le DMB.	Redémarrez le contrôleur. Vérifiez les contre-mesures pour le bruit. Remplacez le DMB. Pour la série T/VT, il ne s'agit pas du DMB mais de la carte CPU.		
9615	Échec de communication d'initialisation entre l'UC principale et du servomécanisme. Redémarrez le contrôleur. Vérifiez s'il y a un bruit. Remplacez le DMB.	Vérifiez les contre-mesures pour le bruit. Remplacez le DMB.		
9616	Échec de communication entre l'UC principale et du servomécanisme. Redémarrez le contrôleur. Vérifiez s'il y a un bruit. Remplacez le DMB.	Redémarrez le contrôleur. Vérifiez les contre-mesures pour le bruit. Remplacez le DMB. Pour la série T/VT, il ne s'agit pas du DMB mais de la carte CPU.		
9617	Échec de communication entre l'UC principale et du servomécanisme. Redémarrez le contrôleur. Vérifiez s'il y a un bruit. Remplacez le DMB.	Redémarrez le contrôleur. Vérifiez les contre-mesures pour le bruit. Remplacez le DMB. Pour la série T/VT, il ne s'agit pas du DMB mais de la carte CPU.		
9618	Dépassement de la commande de temps accru du servomécanisme.	Vérifiez les contre-mesures pour le bruit. Remplacez le DMB.		
9619	Erreur de calcul de la vérification de la commande de temps accru du servomécanisme.	Vérifiez les contre-mesures pour le bruit. Remplacez le DMB.		
9620	L'horloge de surveillance du système a détecté une panne. Redémarrez le contrôleur. Vérifiez s'il y a un bruit. Remplacez le DMB.	Redémarrez le contrôleur. Vérifiez les contre-mesures pour le bruit. Remplacez le DMB. Pour la série T/VT, il ne s'agit pas du DMB mais de la carte CPU.		

No.	Message	Solution	Note 1	Note 2
9621	Échec de la vérification du mécanisme d'entraînement.	Vérifiez les contre-mesures pour le bruit. Remplacez le DMB.		
9622	Échec de la mémoire vive de l'UC du servomécanisme. Redémarrez le contrôleur. Vérifiez s'il y a un bruit. Remplacez le DMB..	Vérifiez les contre-mesures pour le bruit. Remplacez le DMB.		
9623	Échec des circuits redondants de l'arrêt d'urgence ou du dispositif de protection. Vérifiez le câblage.	Vérifiez les contre-mesures pour le bruit. Remplacez le DMB.		
9624	Faible tension de l'alimentation du circuit principal détectée. Vérifiez la tension de l'alimentation. Redémarrez le contrôleur.	Vérifiez les contre-mesures pour le bruit. Remplacez le DMB.		
9625	Le contact du relais de contrôle de l'alimentation du circuit principal est soudé hermétiquement. Remplacez le DPB.	Remplacez le DMB.		
9626	Une reconnaissance différente du CPU secondaire et du CPU principal a été détectée.	Redémarrez le contrôleur, prenez des mesures contre le bruit ou remplacez la carte CPU.		
9627	La température de la résistance de régénération était supérieure à la température spécifiée.	Spécifiez le réglage du poids/inertie. Vérifiez la charge. Vérifiez le robot. (Mollesse, contrecoup, mouvement irrégulier, desserrement de courroie, frein) Vérifiez les interférences avec l'équipement périphérique. (Collision, contact) Vérifiez le réglage du modèle. Vérifiez la connexion du câble d'alimentation.		
9628	Surtension du CPU secondaire.	Remplacez la carte du DPB.		
9630	Échec en temps réel du servomécanisme. Vérifiez l'erreur de calcul.	Redémarrez le contrôleur. Remplacez le DMB. Vérifiez les contre-mesures pour le bruit.		
9632	Échec en temps réel du servomécanisme. Erreur de compteur non synchronisé du servomécanisme	Redémarrez le contrôleur. Remplacez le DMB. Vérifiez les contre-mesures pour le bruit.		
9633	Échec en temps réel du servomécanisme. Erreur de communication de l'UC du servomécanisme.	Redémarrez le contrôleur. Remplacez le DMB. Vérifiez les contre-mesures pour le bruit.		
9640	Détection d'une interruption de contrôle des mouvements irréguliers. Interruption en double.	Redémarrez le contrôleur. Remplacez le DMB. Vérifiez les contre-mesures pour le bruit.		
9691	Erreur lors de l'envoi de données au système de mouvement.	Vérifiez la connexion du câble de l'unité d'entraînement.		

No.	Message	Solution	Note 1	Note 2
9692	Erreur lors de la réception de données au système de mouvement.	Vérifiez la connexion du câble de l'unité d'entraînement.		
9697	Echec envoi de données de carte I/F de capteur de force. Vérifiez la connexion de la carte I/F de capteur de force et du capteur de force.	Vérifiez la connexion de la carte I/F du Capteur de force et du Capteur de force. Redémarrez le contrôleur. Veuillez nous consulter si une erreur similaire se produit même après avoir pris les contre-mesures ci-dessus.		
9698	Echec réception de données de la carte I/F de capteur de force. Vérifiez la connexion de la carte I/F de capteur de force et du capteur de force.	Vérifiez la connexion de la carte I/F du Capteur de force et du Capteur de force. Redémarrez le contrôleur. Veuillez nous consulter si une erreur similaire se produit même après avoir pris les contre-mesures ci-dessus.		
9700	Échec de la matrice des portes de contrôle du servomécanisme. Vérifiez le DMB.	Vérifiez la présence de court-circuit et les défauts de connexion du câblage de l'équipement périphérique. (Connecteurs d'urgence et d'E/S) Remplacez le DMB. Remplacez l'unité d'axe supplémentaire. Pour la série T/VT, redémarrez le contrôleur, prenez des mesures contre le bruit, et remplacez la carte CPU et l'unité de moteur.		
9701	Déconnexion du signal du codeur parallèle. Vérifiez la connexion du câble de transmission du signal ou le câblage interne du robot.	Vérifiez le signal du câble M/C. Vérifiez le câblage du signal du robot. (Broche manquante, déconnexion, court-circuit) Remplacez le moteur. (Défaillance du codeur) Remplacez le DMB. (Défaillance du circuit de détection) Vérifiez la connexion du connecteur dans le contrôleur. (Desserrement, connexion à la borne du codeur série sur le DMB) Vérifiez le réglage du modèle. (Réglage incorrect du codeur parallèle) Vérifiez le câblage de l'équipement périphérique. (Urgence et E/S) Pour la série T/VT, redémarrez le contrôleur, prenez des mesures contre le bruit et remplacez l'unité de moteur.		

No.	Message	Solution	Note 1	Note 2
9702	Le gestionnaire du moteur n'est pas installé. Installez le gestionnaire du moteur. Vérifiez le DMB ou le gestionnaire du moteur.	Vérifiez si l'entraînement du moteur est monté. Vérifiez le réglage du modèle et le réglage du matériel. Remplacez l'entraînement du moteur. Remplacez le DMB. Pour la série T/VT, vérifiez le câblage de l'unité de moteur.		
9703	Échec de la communication d'initialisation du codeur incrémentiel. Vérifiez la connexion du câble de transmission du signal et la configuration du robot.	Vérifiez le réglage du modèle. Remplacez le moteur. (Défaillance du codeur) Remplacez le DMB. Pour la série T/VT, redémarrez le contrôleur, prenez des mesures contre le bruit, et remplacez la carte CPU et l'unité de moteur.		
9704	Échec de l'initialisation du codeur absolu. Vérifiez la connexion du câble de transmission du signal ou la configuration du robot.	Vérifiez le réglage du modèle. Remplacez le moteur. (Défaillance du codeur) Remplacez le DMB. Pour la série T/VT, redémarrez le contrôleur, prenez des mesures contre le bruit et remplacez l'unité de moteur.		
9705	Échec des paramètres de division du codeur. Vérifiez la configuration du robot.	Vérifiez le réglage du modèle.		
9706	Échec des données lors de l'initialisation du codeur absolu. Vérifiez la connexion du câble de transmission du signal, le contrôleur ou le moteur.	Remplacez le moteur. (Défaillance du codeur) Remplacez le DMB. Vérifiez les contre-mesures pour le bruit. Pour la série T/VT, redémarrez le contrôleur, prenez des mesures contre le bruit et remplacez l'unité de moteur.		
9707	Le nombre de tours multiples du codeur absolu est supérieur à la plage maximum. Réinitialisez le codeur.	Réinitialisez le codeur. Remplacez le moteur. (Défaillance du codeur)		
9708	La position est hors plage. Réinitialisez le codeur.	Réinitialisez le codeur. Remplacez le DMB. Remplacez le moteur. (Défaillance du codeur)		
9709	Aucune réponse du codeur série. Vérifiez la connexion du câble de transmission du signal, le moteur, le DMB ou la carte I/F du codeur.	Vérifiez le réglage du modèle. (Réglage incorrect du modèle de codeur parallèle) Vérifiez la connexion du câble de signal. Remplacez le DMB et la carte I/F du codeur.		

No.	Message	Solution	Note 1	Note 2
9710	Échec de l'initialisation du codeur série. Redémarrez le contrôleur. Vérifiez le moteur, le DMB ou la carte IF du codeur.	Vérifiez la configuration du robot. Vérifiez le câble du signal. Remplacez le DMB et la carte I/F du codeur. Pour la série T/VT, redémarrez le contrôleur, prenez des mesures contre le bruit et remplacez l'unité de moteur.		
9711	Échec de la communication du codeur série. Redémarrez le contrôleur. Vérifiez le moteur, le DMB ou la carte IF du codeur.	Vérifiez la configuration du robot. Vérifiez le câble du signal. Remplacez le DMB et la carte I/F du codeur. Pour la série T/VT, redémarrez le contrôleur, prenez des mesures contre le bruit et remplacez l'unité de moteur.		
9712	Échec de l'horloge de surveillance de l'UC du servomécanisme. Redémarrez le contrôleur. Vérifiez le moteur ou le DMB.	Remplacez le DMB. Vérifiez les contre-mesures pour le bruit. Pour la série T/VT, vérifiez la connexion du câble de signal. Redémarrez le contrôleur, prenez des mesures contre le bruit et remplacez l'unité de moteur.		
9713	Échec WDT du circuit de contrôle actuel. Redémarrez le contrôleur. Vérifiez le contrôleur.	Vérifiez la connexion du câble d'alimentation. Vérifiez l'alimentation électrique de 15 V et la connexion du câble. Remplacez le DMB. Vérifiez les contre-mesures pour le bruit. Pour la série T/VT, redémarrez le contrôleur, prenez des mesures contre le bruit et remplacez l'unité de moteur.		
9714	Le DMB ne s'applique pas à ce robot.	Vérifiez le réglage du robot. Remplacez par le DMB prise en charge.		
9715	Le codeur est réinitialisé. Redémarrez le contrôleur.	Redémarrez le contrôleur.		
9716	Panne d'alimentation du codeur absolu. Remplacez la batterie. Vérifiez le câblage interne du robot.	Réinitialisez le codeur. Vérifiez la connexion du câble de signal.		
9717	Échec des données de sauvegarde du codeur absolu. Réinitialisez le codeur.	Réinitialisez le codeur. Vérifiez la connexion du câble de signal.		
9718	Alarme de la batterie du codeur absolu.	Remplacez la batterie. Vérifiez la connexion du câble de signal.		

No.	Message	Solution	Note 1	Note 2
9719	Échec de la position du codeur absolu. Réinitialisez le codeur. Remplacez le moteur.	Réinitialisez le codeur. Remplacez le moteur. (Défaillance du codeur) Pour la série T/VT, redémarrez le contrôleur, prenez des mesures contre le bruit et remplacez l'unité de moteur.		
9720	La vitesse est trop élevée lorsque le contrôleur est sous tension. Arrêtez le robot et redémarrez le contrôleur.	Redémarrez le contrôleur. Réinitialisez le codeur. Pour la série T/VT, redémarrez le contrôleur, prenez des mesures contre le bruit et remplacez l'unité de moteur. Vérifiez les interférences avec d'autres dispositifs.		
9721	Surchauffe du codeur absolu.	Réduisez la charge de mouvement. Attendez que la température du codeur diminue.		
9722	Alarme A du servomécanisme.	Réinitialise le codeur. Vérifiez le câblage du signal du manipulateur (broche desserrée, déconnexion, court-circuit). Remplacez la carte de résolveur.		
9723	Erreur de communication avec le capteur de G. Vérifiez la connexion du câble de transmission du signal ou le câblage interne du robot.	Vérifiez la connexion du câble de signal. Vérifiez le câblage du signal du manipulateur (broche desserrée, déconnexion, court-circuit). Vérifiez les contre-mesures pour le bruit. Remplacez la carte de contrôle. Remplacez le DMB.		
9724	Erreur de données du capteur de G. Vérifier le tableau de contrôle.	Remplacez la carte de contrôle.		
9725	Resolver mixing failure. Réinitialiser le codeur.	Réinitialisez le résolveur. Vérifiez les contre-mesures pour le bruit. Remplacez la carte de résolveur.		
9726	Déconnexion du signal du capteur d'excitation. Vérifier le moteur ou la carte capteur.	Vérifiez le câblage du signal du manipulateur (broche desserrée, déconnexion, court-circuit). Remplacez la carte de résolveur.		
9727	Erreur de communication S-DSP. Vérifiez le DMB.	Redémarrez le Contrôleur. Vérifiez les contre-mesures pour le bruit. Remplacez le DMB.		
9728	Erreur des données de rétroaction actuelles. Vérifiez le DMB.	Redémarrez le Contrôleur. Vérifiez les contre-mesures pour le bruit. Remplacez le DMB. Pour la série T/VT, vérifiez la présence de court-circuit et les défauts de mise à la terre du câble d'alimentation. Redémarrez le contrôleur ou remplacez l'unité de moteur.		

No.	Message	Solution	Note 1	Note 2
9729	Erreur de communication D-DSP. Vérifiez le DMB.	Redémarrez le Contrôleur. Vérifiez les contre-mesures pour le bruit. Remplacez le DMB.		
9730	La vitesse est trop élevée en contrôleur hors tension. Réinitialiser les codeurs.	Réinitialisez le codeur. Remplacez le moteur.		
9731	La vitesse est trop élevée. Réinitialisez le codeur.	Réinitialisez le codeur. Remplacez le moteur. Pour la série T/VT, redémarrez le contrôleur et remplacez l'unité de moteur.		
9732	Alarme servo A.	-		
9733	Échec de l'initialisation du capteur G.	Redémarrage du contrôleur. Vérifiez la connexion de câblage du signal. Vérifiez les contre-mesures pour le bruit.		
9734	Échec de la réinitialisation du codeur.	Redémarrage du contrôleur. Réinitialisez le codeur de nouveau. Vérifiez la connexion de câblage du signal. Remplacez le moteur. (Défaillance du codeur) Vérifiez les contre-mesures pour le bruit.		
9800	Détection d'une erreur du codeur par la carte de sécurité.	Procédez comme suit dans l'ordre : 1. Corrigez l'erreur du codeur qui s'est produite dans l'historique du système. 2. Si l'erreur concernée ne s'est pas produite, effectuez l'une des opérations suivantes et redémarrez le Contrôleur. - Vérifiez la connexion de la Carte de sécurité. - Remplacez la Carte de sécurité.	Type d'erreur 1 : Communication. 2 : Interne.	Numéro d'articulation 1 : J1 2 : J2 4 : J3 8 : J4 16 : J5 32 : J6
9801	Détection d'une erreur de position par la carte de sécurité.	Procédez comme suit dans l'ordre : 1. Redémarrez le Contrôleur. 2. Corrigez l'erreur de position qui s'est produite dans l'historique du système. 3. Si le mode de contrôle de couple (commande TCLim) est utilisé, corrigez le programme avec la référence de commande SPEL. 4. Si l'erreur concernée ne s'est pas produite, effectuez les réglages HOFs du Gest. des fct de sécurité.		Numéro d'articulation 1 : J1 2 : J2 4 : J3 8 : J4 16 : J5 32 : J6

No.	Message	Solution	Note 1	Note 2
9802	Détection d'une erreur de duplication d'entrée par la carte de sécurité.	Effectuez l'une des opérations suivantes - Redémarrez le Contrôleur. - Vérifiez comment utiliser le TP. Après avoir redémarré le Contrôleur, actionnez tout en saisissant le milieu de l'interrupteur d'activation et en appliquant la pression uniformément sur l'ensemble de l'interrupteur. - Vérifiez la connexion entre le bouton d'arrêt d'urgence ou les dispositifs d'entrée comme le TP et la carte de sécurité, puis redémarrez le Contrôleur.	Port d'entrée 1 : SAFETY_IN1 2 : SAFETY_IN2 4 : SAFETY_IN3 8 : SAFETY_IN4 16 : SAFETY_IN5 32 : interrupteur d'activation 64: Interrupteur d'arrêt d'urgence (Pupitre d'apprentissage) 128 : Interrupteur d'arrêt d'urgence (connexion du Contrôleur)	
9803	Détection d'une erreur de duplication de sortie par la carte de sécurité.	Effectuez l'une des opérations suivantes pour redémarrer le Contrôleur. - Vérifiez la connexion entre le dispositif externe et le Contrôleur. - Vérifiez la connexion électrique du connecteur d'E/S de sécurité.	Port de sortie 1 : SAFETY_OUT1. 2 : SAFETY_OUT2. 4 : SAFETY_OUT3. 128 : Couple de sécurité désactivé.	
9804	Détection d'une erreur de la carte de sécurité.	Remplacez la Carte de sécurité.	Type d'erreur 2 : Temporisateur de surveillance. 4 : Alimentation électrique (5 V). 8 : Alimentation électrique (3,3 V). 64 : Bus de communication.	

No.	Message	Solution	Note 1	Note 2
9805	Détection d'une erreur du MCU de la carte de sécurité.	<p>Consultez les Notes dans l'historique du système et prenez une mesure appropriée comme suit :</p> <ul style="list-style-type: none"> - Erreur de paramètre non valide (Note1=1 et Note2=255 *) <p>Écrivez les paramètres du robot sur la Carte de sécurité avec le Gest. des fct de sécurité.</p> <p>* L'occurrence de cette erreur après le remplacement de la Carte de sécurité ne constitue pas un problème. Dans ce cas, effectuez l'opération ci-dessus.</p> <ul style="list-style-type: none"> - Erreur autre qu'une erreur de paramètre non valide. Effectuez l'une des opérations suivantes. <ul style="list-style-type: none"> - Redémarrez le contrôleur. - Remplacez la Carte de sécurité, si cette erreur se produit de manière répétée. 	<p>Type d'erreur 1 : données ROM. 2 : ROM de programme. 4 : RAM. 16 : Moniteur de séquence. 128 : CPU.</p>	<p>Si Note 1 est 1. 0 à 254 : Localisation d'échec des données. 255 : Paramètre non valide.</p>
9806	Détection d'une erreur du contrôleur par la carte de sécurité.	<p>Effectuez l'une des opérations suivantes :</p> <ul style="list-style-type: none"> - Redémarrez le Contrôleur. - Si cette erreur se produit de façon répétée, contactez-nous. 	<p>Type d'erreur 1 : Réception d'erreur en mode de fonctionnement.</p>	
9807	Détection d'une soudure de relais par la carte de sécurité.	<p>Procédez comme suit dans l'ordre :</p> <ol style="list-style-type: none"> 1. Corrigez l'erreur de soudure de relais qui s'est produite dans l'historique du système. 2. Si aucune erreur associée ne se produit, effectuez l'une des opérations suivantes : <ul style="list-style-type: none"> - Redémarrez le Contrôleur. - Remplacez la Carte de sécurité. 	<p>Type d'erreur 1 : Soudure de relais.</p>	
9809	Une incompatibilité de signal s'est produite au niveau de la carte de sécurité.	<p>Effectuez l'une des opérations suivantes :</p> <ul style="list-style-type: none"> - Redémarrez le Contrôleur. - Vérifiez comment utiliser le TP. <p>Après avoir redémarré le Contrôleur, actionnez tout en saisissant le milieu de l'interrupteur d'activation et en appliquant la pression uniformément sur l'ensemble de l'interrupteur.</p> <ul style="list-style-type: none"> - Vérifiez la connexion de la Carte de sécurité dans le Contrôleur, puis redémarrez le Contrôleur. - Remplacez la Carte de sécurité, puis redémarrez le Contrôleur. 	<p>Type d'erreur 1 : État. 2 : Position de l'extrémité du bras du robot</p>	
9810	La carte de sécurité n'est pas connectée.	<p>Connectez la Carte de sécurité et redémarrez le Contrôleur.</p>	<p>Type d'erreur 1 : Carte de sécurité.</p>	

No.	Message	Solution	Note 1	Note 2
9811	Détection de paramètres du robot modèle au niveau du contrôleur et de la carte de sécurité.	Procédez comme suit dans l'ordre : 1. Sélectionnez le modèle de robot dans les paramètres du Contrôleur. 2. Corrigez les paramètres de la Carte de sécurité du Gest. des fct de sécurité.		
9812	Détection de paramètres du robot différents au niveau du contrôleur et de la carte de sécurité.	Procédez comme suit dans l'ordre : 1. Sélectionnez le modèle de robot dans les paramètres du Contrôleur. 2. Corrigez les paramètres de la Carte de sécurité du Gest. des fct de sécurité.	Valeur de somme de contrôle du Contrôleur.	Valeur de somme de contrôle de la Carte de sécurité.
9814	Détection de paramètres du contrôleur et de paramètres de la carte de sécurité différents.	Corrigez les paramètres de la Carte de sécurité du Gest. des fct de sécurité.	Les réglages ont détecté la différence 1 : Réglage du Mode simulation	

Numéro de code 10000 ~

No.	Message	Solution	Note 1	Note 2
10000	Commande annulée par l'utilisateur	-		
10001	Commande expirée.	-		
10002	Mauvaise syntaxe de la ligne du fichier de points	-		
10003	Impossible de bâtir le projet.	-		
10004	Impossible d'initialiser l'instance de classe Spel.	-		
10005	Impossible d'initialiser l'analyseur.	-		
10006	Impossible d'initialiser le wbproxy.	-		
10007	Le projet n'existe pas.	Vérifiez si le nom du projet et le chemin d'accès sont corrects.		
10008	Aucun projet spécifié.	Spécifiez le projet.		
10009	Impossible d'ouvrir le fichier.	Vérifiez si le nom du projet et le chemin d'accès sont corrects.		
10010	Impossible de créer le fichier.	-		
10011	Aucun fichier trouvé	Vérifiez si le nom du projet et le chemin d'accès sont corrects.		
10013	Impossible d'exécuter les points de chargement lorsque le gestionnaire de robot est ouvert.	Fermez le gestionnaire du robot et exécutez.		
10014	Impossible de verrouiller le projet. Il est utilisé par une autre session.	Terminez les autres applications.		
10015	Impossible de synchroniser le projet.	-		
10016	Disque occupé.	Vérifiez que la désignation de disque est correcte.		
10017	Adresse IP incorrecte.	Vérifiez l'adresse IP.		
10018	Masque IP incorrect.	Vérifiez le masque IP.		
10019	Passerelle IP incorrecte.	Vérifiez la passerelle IP.		
10020	L'adresse ou la passerelle IP ne peuvent pas être l'adresse du sous-réseau.	Vérifiez l'adresse IP.		
10021	L'adresse ou la passerelle IP ne peuvent pas être l'adresse broadcast.	Vérifiez l'adresse IP.		
10022	Adresse DNS incorrecte.	Vérifiez le DNS.		
10023	Exécution des commandes impossible car le projet n'est pas compilé.	Exécutez une fois que la construction du projet est terminée.		
10024	Nom de tâche incorrect.	Vérifiez le nom de la tâche.		
10100	Commande en cours d'exécution.	-		
10101	Commande annulée par l'utilisateur.	Exécutez ResetAbort.		
10102	Instance de serveur invalide.	Spécifiez une instance correct.		
10103	Valeur CommandTask incorrecte.	Spécifiez le numéro de tâche correct.		
10104	Impossible de modifier ServerInstance après initialisation.	Réglez ServerInstance avant l'initialisation.		
10105	Données non valides.	Vérifiez les données dans la méthode TaskInfo dans RC+ API.		

No.	Message	Solution	Note 1	Note 2
10106	Impossible de continuer lorsqu'une boîte de dialogue est affichée.	Vérifiez si la méthode Rndialog ou la méthode TeachPoint est exécutée pendant que la méthode Rndialog ou la méthode TeachPoint est en cours d'exécution dans RC+ API.		
10250	Function Block. Délai dépassé d'exécution de la commande.	Vérifiez la connexion avec le PLC.		
10251	Function Block. Impossible d'exécuter la commande. ExtError est élevé ou ExtCmdReset est faible.	Vérifiez le bit ExtError et le bit ExtCmdReset.		
10252	Function Block. Configuration non valide détectée.	Réviser la configuration.		
10253	Function Block. An invalid value for MaxTime was used.	Vérifiez que la valeur pour MaxTime est supérieure à 0.		
10254	Function Block. Cannot execute instruction because another instruction is executing.	Vérifiez que les instructions ne sont pas exécutées simultanément.		
10501	Connexion annulée.	-		
10502	Impossible de se connecter à la carte contrôleur SPEL.	-		
10503	Le firmware du contrôleur n'est pas compatible avec cette version de RC+.	Mettez à niveau la version du RC+.		
10504	La connexion USB de ce système est réservée pour le contrôleur SPEL RC620 et ne peut pas être utilisée avec EPSON RC+ 7.0	Installez le RC+7.0 sur un autre ordinateur.		
10505	La connexion spécifiée n'existe pas.	Vérifiez le numéro de connexion.		
10600	Pilotes de la carte d'acquisition non installés.	Installez le pilote.		

Reprise après erreur en mode d'arrêt d'urgence

Le mode d'arrêt d'urgence est l'état dans lequel l'interrupteur d'arrêt d'urgence est enfoncé pendant le fonctionnement du système robot.

À ce moment-là, une erreur peut se produire en plus de l'arrêt d'urgence. Si une erreur se produit, suivez la procédure ci-dessous pour réinitialiser l'erreur.

- (1) Relâchez l'interrupteur d'arrêt d'urgence.
- (2) Effectuez l'opération de réinitialisation avec l'une des méthodes suivantes.
 - Dans le menu EPSON RC+ 7.0 - [Outils] - [Gestionnaire robot]- [Panneau de contrôle], cliquez sur le bouton <Réinitialiser>
 - Dans le menu EPSON RC+ 7.0 - [Outils]-[Fenêtre commande], exécutez la commande Réinitialiser

NOTE



Lorsque la même erreur se produit même après avoir effectué l'opération de réinitialisation, prenez des mesures conformément à la section "Solution" dans ce manuel.

Détails des informations de note

Chaque code d'erreur contient des Notes pour afficher les détails de l'erreur, et certaines Notes qui ont des informations complexes nécessitent une explication.

Les Notes de chaque code d'erreur peuvent être vérifiées à partir de l'historique du système RC+.

Codes d'erreur 27, 28 : « La Carte de sécurité a émis un signal d'arrêt principal. » et « La Carte de sécurité a émis un signal d'arrêt secondaire. »

La Note pour les messages d'erreur « La Carte de sécurité a émis un signal d'arrêt principal » et « La Carte de sécurité a émis un signal d'arrêt secondaire » décrit la raison de l'arrêt par la fonction de sécurité.

Note 1 : type de signal d'arrêt

Note 2 : détails du signal d'arrêt (la signification diffère en fonction de la Note 1 : type de signal d'arrêt)

Comme les fonctions de sécurité sont surveillées par des circuits redondants indépendants, des erreurs avec les mêmes informations relatives aux notes peuvent être signalées plusieurs fois avec les codes d'erreur 27 (principal) et 28 (secondaire).

Le type de signal d'arrêt de la carte de sécurité et les valeurs actuelles des détails peuvent également être obtenus avec la fonction SF_GetStatus. Pour plus de détails, reportez-vous au manuel suivant :

SPEL+ Language Reference EPSON RC+ 7.0

Pour plus d'informations sur la terminologie relative aux fonctions de sécurité, reportez-vous au manuel suivant :

Safety Function Manual

Informations relatives aux notes				Aperçu et contre-mesure
Note 1 (*1)		Note 2		
N°	Type de signal d'arrêt	Détails du signal d'arrêt		
100	Entrée de sécurité	N°	Port d'entrée de sécurité	Arrêté en raison d'un arrêt d'urgence ou d'une sécurité affectée à l'entrée de sécurité de la Note 2. Activez le contact NC (contact normalement fermé) de l'interrupteur de sécurité connecté au port d'entrée de sécurité indiqué dans la Note 2. (*6)
		1 (*4)	SAFETY IN1	
		2 (*5)	SAFETY IN2	
		4	SAFETY IN3	
		8	SAFETY IN4	
101	Vitesse limitée de sécurité pour une articulation du robot (SLS_1)	N°	N° de l'articulation	Le robot s'est arrêté parce que la vitesse de l'articulation indiquée dans la Note 2 a dépassé la vitesse de sécurité SLS_1. Reportez-vous à la section « Éléments à vérifier lors d'un arrêt causé par la vitesse limitée de sécurité (SLS) » et prenez les contre-mesures adaptées.
		1	J1	
		2	J2	
		4	J3	
		8	J4	
		16	J5	
102	Vitesse limitée de sécurité pour une pièce du robot (SLS_1)	N°	Pièce	Le robot s'est arrêté parce que la vitesse de la pièce indiquée dans la Note 2 a dépassé la vitesse de sécurité SLS_1. Reportez-vous à la section « Éléments à vérifier lors d'un arrêt causé par la vitesse limitée de sécurité (SLS) » et prenez les contre-mesures adaptées.
		1	Extrémité (P1 TCP)	
		2	Coude (Coude P2)	
		4	Poignet (Poignet P3)	
		8	Épaule (Épaule P4)	

Informations relatives aux notes				Aperçu et contre-mesure
Note 1 (*1)		Note 2		
N°	Type de signal d'arrêt	Détails du signal d'arrêt		
103	Vitesse limitée de sécurité pour une articulation du robot (SLS_2)	N°	N° de l'articulation	Le robot s'est arrêté parce que la vitesse de l'articulation indiquée dans la Note 2 a dépassé la vitesse de sécurité SLS_2. Reportez-vous à la section « Éléments à vérifier lors d'un arrêt causé par la vitesse limitée de sécurité (SLS) » et prenez les contre-mesures adaptées.
		1	J1	
		2	J2	
		4	J3	
		8	J4	
		16	J5	
104	Vitesse limitée de sécurité pour une pièce du robot (SLS_2)	N°	Pièce	Le robot s'est arrêté parce que la vitesse de la pièce indiquée dans la Note 2 a dépassé la vitesse de sécurité SLS_2. Reportez-vous à la section « Éléments à vérifier lors d'un arrêt causé par la vitesse limitée de sécurité (SLS) » et prenez les contre-mesures adaptées.
		1	Extrémité (P1 TCP)	
		2	Coude (Coude P2)	
		4	Poignet (Poignet P3)	
		8	Épaule (Épaule P4)	
		16	J5	
105	Vitesse limitée de sécurité pour une articulation du robot (SLS_3)	N°	N° de l'articulation	Le robot s'est arrêté parce que la vitesse de l'articulation indiquée dans la Note 2 a dépassé la vitesse de sécurité SLS_3. Reportez-vous à la section « Éléments à vérifier lors d'un arrêt causé par la vitesse limitée de sécurité (SLS) » et prenez les contre-mesures adaptées.
		1	J1	
		2	J2	
		4	J3	
		8	J4	
		16	J5	
106	Vitesse limitée de sécurité pour une pièce du robot (SLS_3)	N°	Pièce	Le robot s'est arrêté parce que la vitesse de la pièce indiquée dans la Note 2 a dépassé la vitesse de sécurité SLS_3. Reportez-vous à la section « Éléments à vérifier lors d'un arrêt causé par la vitesse limitée de sécurité (SLS) » et prenez les contre-mesures adaptées.
		1	Extrémité (P1 TCP)	
		2	Coude (Coude P2)	
		4	Poignet (Poignet P3)	
		8	Épaule (Épaule P4)	
		16	J5	
107	Vitesse limitée de sécurité pour une articulation du robot (SLS_T)	N°	N° de l'articulation	Le robot s'est arrêté parce que la vitesse de l'articulation indiquée dans la Note 2 a dépassé la vitesse de sécurité SLS_T en mode APPRENTISSAGE. Réduisez la vitesse de fonctionnement du robot ou vérifiez les paramètres de sécurité associés SLS_T définie dans le Gestionnaire des fonctions de sécurité.
		1	J1	
		2	J2	
		4	J3	
		8	J4	
		16	J5	
108	Vitesse limitée de sécurité pour une pièce du robot (SLS_T)	N°	Pièce	Le robot s'est arrêté parce que la vitesse de la pièce indiquée dans la Note 2 a dépassé la vitesse de sécurité SLS_T en mode APPRENTISSAGE. Réduisez la vitesse de fonctionnement du robot ou vérifiez les paramètres de sécurité associés SLS_T définie dans le Gestionnaire des fonctions de sécurité.
		1	Extrémité (P1 TCP)	
		2	Coude (Coude P2)	
		4	Poignet (Poignet P3)	
		8	Épaule (Épaule P4)	
		16	J5	

Informations relatives aux notes				Aperçu et contre-mesure
Note 1 (*1)		Note 2		
N°	Type de signal d'arrêt	Détails du signal d'arrêt		
109	Vitesse limitée de sécurité pour une articulation du robot (SLS_T2)	N°	N° de l'articulation	<p>Le robot s'est arrêté parce que la vitesse de l'articulation indiquée dans la Note 2 a dépassé la vitesse de sécurité SLS_T2 en mode T2.</p> <p>Réduisez la vitesse de fonctionnement du robot ou vérifiez les paramètres de sécurité associés à SLS_T2 définie dans le Gestionnaire des fonctions de sécurité.</p>
		1	J1	
		2	J2	
		4	J3	
		8	J4	
		16	J5	
32	J6			
110	Vitesse limitée de sécurité pour une pièce du robot (SLS_T2)	N°	Pièce	<p>Le robot s'est arrêté parce que la vitesse de la pièce indiquée dans la Note 2 a dépassé la vitesse de sécurité SLS_T2 en mode T2.</p> <p>Réduisez la vitesse de fonctionnement du robot ou vérifiez les paramètres de sécurité associés à SLS_T2 définie dans le Gestionnaire des fonctions de sécurité.</p>
		1	Extrémité (P1 TCP)	
		2	Coude (Coude P2)	
		4	Poignet (Poignet P3)	
		8	Épaulé (Épaulé P4)	
115	Position limitée de sécurité (SLP_A)	N°	N° de l'articulation, position surveillée (*2)	<p>Le robot s'est arrêté parce que le numéro d'articulation et la position d'articulation indiqués dans la Note 2 ont interféré avec la position surveillée SLP_A.</p> <p>Reportez-vous à la section « Éléments à vérifier lors d'un arrêt causé par la position limitée de sécurité (SLP) ». Réinitialisez ou prenez les contre-mesures adaptées.</p>
		1001 (*3)	J2, YL (Mur) J2, Zone réglementée	
		2001 (*3)	J2, YU (Mur)	
		4001 (*3)	J2, XL (Mur)	
		8001 (*3)	J2, XU (Mur)	
		16001 (*3)	J2, ZL (Mur)	
		32001 (*3)	J2, ZU (Mur)	
		1002 (*3)	J3, YL (Mur) J3, Zone réglementée	
		2002 (*3)	J3, YU (Mur)	
		4002 (*3)	J3, XL (Mur)	
		8002 (*3)	J3, XU (Mur)	
		16002 (*3)	J3, ZL (Mur)	
		32002 (*3)	J3, ZU (Mur)	
		1004 (*3)	J5, YL (Mur) J5, Zone réglementée	
		2004 (*3)	J5, YU (Mur)	
		4004 (*3)	J5, XL (Mur)	
		8004 (*3)	J5, XU (Mur)	
		16004 (*3)	J5, ZL (Mur)	
		32004 (*3)	J5, ZU (Mur)	
		1008 (*3)	J6, YL (Mur) J6, Zone réglementée	
		2008 (*3)	J6, YU (Mur)	
		4008 (*3)	J6, XL (Mur)	
		8008 (*3)	J6, XU (Mur)	
16008 (*3)	J6, ZL (Mur)			
32008 (*3)	J6, ZU (Mur)			

Détails des informations de note

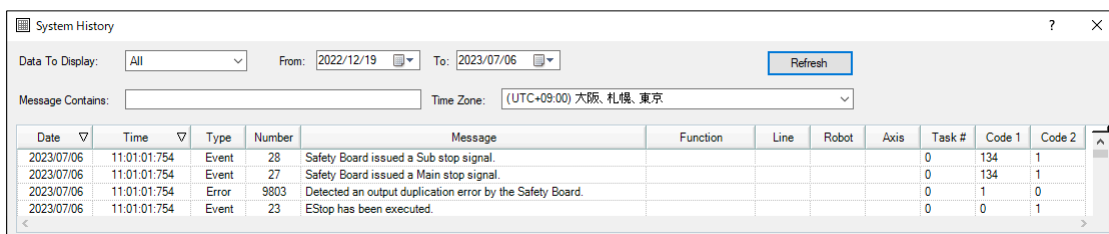
Informations relatives aux notes				Aperçu et contre-mesure
Note 1 (*1)		Note 2		
N°	Type de signal d'arrêt	Détails du signal d'arrêt		
116	Position limitée de sécurité (SLP_B)	N°	N° de l'articulation, position surveillée (*2)	<p>Le robot s'est arrêté parce que le numéro d'articulation et la position d'articulation indiqués dans la Note 2 ont interféré avec la position surveillée SLP_B.</p> <p>Reportez-vous à la section « Éléments à vérifier lors d'un arrêt causé par la position limitée de sécurité (SLP) ».</p> <p>Réinitialisez ou prenez les contre-mesures adaptées.</p>
		1001 (*3)	J2, YL (Mur) J2, Zone réglementée	
		2001 (*3)	J2, YU (Mur)	
		4001 (*3)	J2, XL (Mur)	
		8001 (*3)	J2, XU (Mur)	
		16001 (*3)	J2, ZL (Mur)	
		32001 (*3)	J2, ZU (Mur)	
		1002 (*3)	J3, YL (Mur) J3, Zone réglementée	
		2002 (*3)	J3, YU (Mur)	
		4002 (*3)	J3, XL (Mur)	
		8002 (*3)	J3, XU (Mur)	
		16002 (*3)	J3, ZL (Mur)	
		32002 (*3)	J3, ZU (Mur)	
		1004 (*3)	J5, YL (Mur) J5, Zone réglementée	
		2004 (*3)	J5, YU (Mur)	
		4004 (*3)	J5, XL (Mur)	
		8004 (*3)	J5, XU (Mur)	
		16004 (*3)	J5, ZL (Mur)	
		32004 (*3)	J5, ZU (Mur)	
		1008 (*3)	J6, YL (Mur) J6, Zone réglementée	
		2008 (*3)	J6, YU (Mur)	
		4008 (*3)	J6, XL (Mur)	
		8008 (*3)	J6, XU (Mur)	
		16008 (*3)	J6, ZL (Mur)	
32008 (*3)	J6, ZU (Mur)			

Informations relatives aux notes				Aperçu et contre-mesure
Note 1 (*1)		Note 2		
N°	Type de signal d'arrêt	Détails du signal d'arrêt		
117	Position limitée de sécurité (SLP_C)	N°	N° de l'articulation, position surveillée (*2)	<p>Le robot s'est arrêté parce que le numéro d'articulation et la position d'articulation indiqués dans la Note 2 ont interféré avec la position surveillée SLP_C.</p> <p>Reportez-vous à la section « Éléments à vérifier lors d'un arrêt causé par la position limitée de sécurité (SLP) ». Réinitialisez ou prenez les contre-mesures adaptées.</p>
		1001 (*3)	J2, YL (Mur) J2, Zone réglementée	
		2001 (*3)	J2, YU (Mur)	
		4001 (*3)	J2, XL (Mur)	
		8001 (*3)	J2, XU (Mur)	
		16001 (*3)	J2, ZL (Mur)	
		32001 (*3)	J2, ZU (Mur)	
		1002 (*3)	J3, YL (Mur) J3, Zone réglementée	
		2002 (*3)	J3, YU (Mur)	
		4002 (*3)	J3, XL (Mur)	
		8002 (*3)	J3, XU (Mur)	
		16002 (*3)	J3, ZL (Mur)	
		32002 (*3)	J3, ZU (Mur)	
		1004 (*3)	J5, YL (Mur) J5, Zone réglementée	
		2004 (*3)	J5, YU (Mur)	
		4004 (*3)	J5, XL (Mur)	
		8004 (*3)	J5, XU (Mur)	
		16004 (*3)	J5, ZL (Mur)	
		32004 (*3)	J5, ZU (Mur)	
		1008 (*3)	J6, YL (Mur) J6, Zone réglementée	
2008 (*3)	J6, YU (Mur)			
4008 (*3)	J6, XL (Mur)			
8008 (*3)	J6, XU (Mur)			
16008 (*3)	J6, ZL (Mur)			
32008 (*3)	J6, ZU (Mur)			
118	Limitation d'axe souple	N°	N° de l'articulation	<p>Le robot s'est arrêté parce que le numéro d'articulation indiqué dans la Note 2 a dépassé la plage de mouvement de l'articulation au niveau de la limitation d'axe souple.</p> <p>Reportez-vous à la section « Éléments à vérifier lors d'un arrêt causé par la limitation d'axe souple ». Réinitialisez ou prenez les contre-mesures adaptées.</p>
		1	J1	
		2	J2	
		4	J3	
		8	J4	
		16	J5	
32	J6			

Détails des informations de note

Informations relatives aux notes				Aperçu et contre-mesure
Note 1 (*1)		Note 2		
N°	Type de signal d'arrêt	Détails du signal d'arrêt		
121	Entrée d'interrupteur	N°	N° d'interrupteur	<p>Il s'agit d'informations d'événement notifiées par la carte de sécurité dans les cas suivants. Aucune action n'est requise pour cette notification. (*7)</p> <p>Interrupteur d'activation : Interrupteur d'arrêt d'urgence 1 : Ces interrupteurs sont situés sur le pupitre d'apprentissage. Interrupteur d'arrêt d'urgence 2 : Cet interrupteur est connecté au connecteur d'entrée d'arrêt d'urgence du contrôleur.</p>
		1	Interrupteur d'activation	
		2	Interrupteur d'arrêt d'urgence 1	
		4	Interrupteur d'arrêt d'urgence 2	
122	Contrôle de mode	N°	État	<p>Il s'agit d'informations d'événement qui notifient un changement d'état du contrôle de mode sur la carte de sécurité. Aucune action n'est requise pour cette notification.</p>
		-	-	
123	Surveillance de la décélération	N°	État	<p>Il s'agit d'informations d'événement qui notifient l'état de la surveillance de la décélération sur la carte de sécurité. Aucune action n'est requise pour cette notification.</p>
		-	-	
124	Surveillance de l'angle de l'articulation	N°	N° de l'articulation	<p>Le robot s'est arrêté parce que l'articulation indiquée dans la Note 2 a dépassé la limite d'angle de l'articulation lors de la surveillance de l'angle de l'articulation. Vérifiez les éléments suivants.</p> <ol style="list-style-type: none"> 1. Une limite d'angle d'articulation adaptée a-t-elle été définie ? 2. La surveillance de l'angle de l'articulation a-t-elle été activée une fois le robot complètement arrêté ? 3. Une commande d'opération a-t-elle été exécutée lorsque la surveillance de l'angle de l'articulation était désactivée ? 4. Le robot a-t-il été soumis à des vibrations en raison de facteurs externes ?
		1	J1	
		2	J2	
		4	J3	
		8	J4	
		16	J5	
32	J6			
Autre que ci-dessus (*1)				<p>Notifie lorsqu'une erreur de la carte de sécurité s'est produite. Reportez-vous à (*1).</p>

*1 : Si la Note 1 n'est pas répertoriée dans le tableau, il s'agit d'informations d'événement lorsque la carte de sécurité émet une notification d'erreur. Aucune action n'est requise pour cette notification. Vous êtes notifié des erreurs liées à cet événement avant et après l'historique du système. Gérez les erreurs de manière appropriée.
 Exemple : « Erreur 9803 » est notifiée si la Note 1 est « 134 ».



- *2 La correspondance entre les position surveillées X1, X2, Y1, Y2, Z1, Z2 pour la position limitée de sécurité dans le Gestionnaire des fonctions de sécurité et les positions surveillées XL, XU, YL, YU, ZL, ZU décrites dans ce manuel est la suivante :
- Paramètre « Mur » sélectionné en tant que position surveillée :
X1 = XL, X2 = XU, Y1 = YL, Y2 = YU, Z1 = ZL, Z2= ZU
 - Lorsque « Zone réglementée » est sélectionnée pour la position surveillée :
X1 = XU, X2 = XL, Y1 = YU, Y2 = YL
- Pour plus de détails, reportez-vous au manuel suivant :
« Safety Function Manual du contrôleur de robot - Réglage de la position limitée de sécurité (SLP) »
- *3 :une chaîne numérique de 4 à 5 chiffres qui indique le numéro d'articulation et la position surveillée.
- 3 derniers chiffres (chiffres 1 à 3) : numéro d'articulation (001 : J2, 002 : J3, 004 : J5, 008 : J6)
 - 1 ou 2 chiffres suivants (chiffres 4 à 5) :
Lorsque le paramètre SLP est Mur : position surveillée (1 : YL, 2 : YU, 4 : XL, 8 : XU, 16 : ZL, 32 : ZU)
Lorsque le paramètre SLP est Zone réglementée : position surveillée (1 : valeur fixe. Zone réglementée entourée par YU, YL, XU et XL.)
- Exemple : Si le paramètre SLP est Mur et la Note 2 est « 1002 », un signal d'arrêt a été émis parce que le numéro d'articulation J3 (les 3 derniers chiffres sont 002) a dépassé la position surveillée YL (le chiffre suivant est 1).
Si le paramètre SLP est Zone réglementée et la Note 2 est « 1008 », un signal d'arrêt a été émis parce que le numéro d'articulation J6 (les 3 derniers chiffres sont 008) a interféré avec la position surveillée (zone réglementée).
- *4 :Comme SAFETY_IN1 est défini sur Arrêt d'urgence (ESTOP) dans les paramètres initiaux du contrôleur, connectez un interrupteur d'arrêt d'urgence ou modifiez le paramètre avec le gestionnaire des fonctions de sécurité.
- *5 :Comme SAFETY_IN2 est défini sur Sécurité (SG) dans les paramètres initiaux du contrôleur, connectez une sécurité (porte de sécurité avec interrupteur de sécurité, etc.) ou modifiez le paramètre avec le gestionnaire des fonctions de sécurité.
- *6 :: Si le robot s'arrête car l'interrupteur d'arrêt d'urgence connecté au connecteur d'entrée d'arrêt d'urgence du contrôleur ou l'interrupteur d'arrêt d'urgence du pupitre d'apprentissage a été enfoncé, « 121 » est enregistré dans la Note 1.
- *7 :Si le robot s'arrête car l'entrée de sécurité provoque un arrêt d'urgence, « 100 » est enregistré dans la Note 1.

Éléments à vérifier lors d'un arrêt causé par la vitesse limitée de sécurité (SLS)

Procédure de réinitialisation

Lors de l'arrêt d'urgence du robot, le problème de vitesse excessive est automatiquement résolu.

Reportez-vous à ce qui suit et relâchez l'arrêt d'urgence.

« Procédure de réinitialisation d'une erreur survenue lors d'un arrêt d'urgence »

Contre-mesure

En cas d'arrêt d'urgence inattendu du robot causé par la vitesse limitée de sécurité (SLS), reportez-vous au manuel ci-dessous et procédez aux vérifications suivantes.

« Safety Function Manual - Réglage des paramètres des fonctions de sécurité associés à la vitesse limitée de sécurité (SLS) »

Vérification 1 : la vitesse du robot est-elle contrôlée pour ne pas dépasser la vitesse de surveillance définie dans le Gestionnaire des fonctions de sécurité (*) ?

Vérification 2 : les paramètres des fonctions de sécurité associés à la vitesse limitée de sécurité (SLS) définis dans le Gestionnaire des fonctions de sécurité sont-ils corrects ?

* : la vitesse de la partie surveillée peut être affichée avec SF_PeakSpeedS/SF_RealSpeedS/PeakSpeed. Consultez la vitesse affichée par ces commandes et vérifiez que la vitesse de fonctionnement du robot ne dépasse pas la vitesse de surveillance. La vitesse de fonctionnement du robot peut être réglée avec Speed, SpeedS ou SpeedFactor.

Exemple de réduction de la vitesse en modifiant le réglage de vitesse lorsque le paramètre SLS_1 est activé :

```
If (SF_GetStatus(1) And &H1) Then      ' Déterminez si le paramètre SLS_1 est
activé ou désactivé
    Speed 10                            ' S'il est activé, réglez la vitesse sur 10
EndIf
    Go P1                                ' Allez en P1
    Speed 100                            ' Rétablissez la vitesse d'origine (100
dans ce cas)
```

Éléments à vérifier lors d'un arrêt causé par la position limitée de sécurité (SLP)

Procédure de réinitialisation

Il est nécessaire de déplacer le robot de manière à ce que chaque partie surveillée du robot et les plages de surveillance correspondantes ne touchent pas les murs ou n'entrent pas dans les zones définies par la position limitée de sécurité (SLP) du Gestionnaire des fonctions de sécurité. Reportez-vous à ce qui suit et relâchez l'arrêt d'urgence. Déplacez la partie surveillée du robot de l'une des manières suivantes.

« Procédure de réinitialisation d'une erreur survenue lors d'un arrêt d'urgence »

Méthode de déplacement 1 : modifiez l'état de l'entrée de sécurité pour désactiver la position limitée de sécurité (SLP) cible et déplacez le robot.

Méthode de déplacement 2 : passez en mode APPRENTISSAGE sur le pupitre d'apprentissage et déplacez le robot.

Méthode de déplacement 3 : desserrez le frein moteur et déplacez manuellement le robot. Pour plus d'informations sur la procédure de desserrage du frein, reportez-vous au manuel suivant :
« Manuel du manipulateur »

Contre-mesure

Modifiez le programme de manière à ce que chaque partie surveillée du robot et les plages de surveillance correspondantes ne touchent pas les murs ou n'entrent pas dans les zones définies par la position limitée de sécurité (SLP). (*)

Vérifiez que les paramètres de la position limitée de sécurité (SLP) sont corrects dans le Gestionnaire des fonctions de sécurité.

Exemple de prévention d'une intrusion dans la position limitée de sécurité (SLP) via un point de cheminement lorsque le paramètre SLS_A est activé :

```
Go P1                                     ' Allez en P1
If (SF_GetStatus(2) And &H1) Then        ' Déterminez si le paramètre SLS_A
est activé ou désactivé
    Go P3                                 ' Allez via le point de cheminement P3
s'il est activé
EndIf
Go P2                                     ' Allez en P2
```

Éléments à vérifier lors d'un arrêt causé par la limitation d'axe souple

Procédure de réinitialisation

L'articulation indiquée dans la Note 2 doit être déplacée dans la plage de surveillance de la limitation d'axe souple.

Reportez-vous à ce qui suit et relâchez l'arrêt d'urgence. Déplacez la position de l'articulation du robot de l'une des manières suivantes.

« Procédure de réinitialisation d'une erreur survenue lors d'un arrêt d'urgence »

Méthode de déplacement 1 : passez en mode APPRENTISSAGE sur le pupitre d'apprentissage et déplacez le robot.

Méthode de déplacement 2 : desserrez le frein moteur et déplacez manuellement le robot.
Pour plus d'informations sur la procédure de desserrage du frein, reportez-vous au manuel suivant :
« Manuel du manipulateur »

Contre-mesure

Vérifiez que les paramètres de la limitation d'axe souple sont corrects dans le Gestionnaire des fonctions de sécurité.

Assurez-vous que la valeur Hofs est définie correctement.