

EPSON

AX Portal エラーコード・メッセージ一覧

翻訳版

© Seiko Epson Corporation 2026

Rev.2
JAM268S9138F

目次

1. はじめに	3
1.1 はじめに	4
1.2 商標	4
1.3 ご注意	4
1.4 製造元	4
1.5 お問い合わせ先	4
2. エラーコード一覧	5
2.1 エラーコード / メッセージ一覧	6

1. はじめに

1.1 はじめに

このたびは当社のロボットシステムをお求めいただきましてありがとうございます。本マニュアルは、ロボットシステムを正しくお使いいただくために必要な事項を記載したものです。

システムをご使用になる前に、本マニュアルおよび関連マニュアルをお読みいただき、正しくお使いください。お読みになった後は、いつでも取り出せる所に保管し、不明な点があったら再読してください。

当社は、厳密な試験や検査を行い、当社のロボットシステムの性能が、当社規格に満足していることを確認しております。マニュアルに記載されている使用条件を超えて、当社ロボットシステムを使用した場合は、製品の基本性能は発揮されませんのでご注意ください。

マニュアルの内容は、当社が予見する範囲の、危険やトラブルについて記載しています。当社のロボットシステムを、安全に正しくお使いいただくため、マニュアルに記載されている安全に関するご注意は、必ず守ってください。

1.2 商標

EtherCAT® is a registered trademark and patented technology, licensed by Beckhoff Automation GmbH, Germany.

その他の社名, ブランド名, 製品名は、各社の登録商標または商標です。

1.3 ご注意

本取扱説明書の一部、または全部を無断で複製や転載をすることはできません。

本書に記載の内容は、将来予告なく変更することがあります。

本書の内容について、誤りや、お気づきの点がありましたら、ご連絡くださいますようお願いいたします。

1.4 製造元

セイコーエプソン株式会社

1.5 お問い合わせ先

お問い合わせ先の詳細は、以下のマニュアルの"お問い合わせ先"を参照してください。

"AX6 / RC-A101 安全マニュアル"

2. エラーコード一覧

2.1 エラーコード / メッセージ一覧

キーポイント

- 本書に記載されているエラーメッセージ内の {{ }} で囲まれた部分は、エラー発生時に実際の値 (ユーザー名、ファイル名、数値、機能名など) に自動的に置き換えて表示される可変項目です。

例:

名前 ' {{ username }} ' のアカウントはすでに存在します。

この場合、{{ username }} の部分には、重複しているアカウント名が表示されます。

- Slave ID番号と対応するハードウェア項目は以下のとおりです。

Slave ID	項目
1	Safety PLC
2	Base I/O Board
3	Joint 1
4	Joint 2
5	Joint 3
6	Joint 4
7	Joint 5
8	Joint 6
9	Tool I/O Board

エラーコード	メッセージ	対処方法
ADMIN_DB_001	データベースへの接続に失敗しました: {{ error }}	コントローラーを再起動してください。
ADMIN_DB_002	データベースの初期化に失敗しました: {{ error }}	コントローラーを再起動してください。
ADMIN_DB_003	データベース接続ハンドラーは閉じられています。	コントローラーを再起動してください。
ADMIN_DB_004	設定が存在しないため、書き込めません。	■ インターフェースを再接続してください (例: ページ再読み込み、ブラウザーキャッシュのクリア)。 ■ エラーが続く場合は、コントローラーを再起動してください。
ADMIN_DB_005	設定が存在しないため、書き込めません。	■ インターフェースを再接続してください (例: ページ再読み込み、ブラウザーキャッシュのクリア)。 ■ エラーが続く場合は、コントローラーを再起動してください。

エラーコード	メッセージ	対処方法
ADMIN_DB_006	パスワードは保存前に正しくハッシュ化する必要があります。	■ インターフェースを再接続してください (例: ページ再読み込み、ブラウザキャッシュのクリア)。 ■ エラーが続く場合は、コントローラーを再起動してください。
ADMIN_DB_007	読み込むアカウントを指定してください。	■ インターフェースを再接続してください (例: ページ再読み込み、ブラウザキャッシュのクリア)。 ■ エラーが続く場合は、コントローラーを再起動してください。
ADMIN_DB_008	アカウントが存在しないため、読み込めません。	■ インターフェースを再接続してください (例: ページ再読み込み、ブラウザキャッシュのクリア)。 ■ エラーが続く場合は、コントローラーを再起動してください。
ADMIN_DB_009	サービスアカウントは常に1つだけ必要です。	■ インターフェースを再接続してください (例: ページ再読み込み、ブラウザキャッシュのクリア)。 ■ エラーが続く場合は、コントローラーを再起動してください。
ADMIN_DB_010	名前 '{{ username }}' のアカウントはすでに存在します。アカウント名は重複できません。	エラーメッセージに従って、テキスト、関数の引数、チェックボックスなどの入力内容を調整し、再度試してください。
ADMIN_DB_011	名前 '{{ username }}' のアカウントはすでに存在します。アカウント名は重複できません。	エラーメッセージに従って、テキスト、関数の引数、チェックボックスなどの入力内容を調整し、再度試してください。
ADMIN_DB_012	変更する属性を指定してください。	■ インターフェースを再接続してください (例: ページ再読み込み、ブラウザキャッシュのクリア)。 ■ エラーが続く場合は、コントローラーを再起動してください。
ADMIN_DB_013	{{ user_level }} アカウントの属性 {{ attributes }} は変更できません。	■ インターフェースを再接続してください (例: ページ再読み込み、ブラウザキャッシュのクリア)。 ■ エラーが続く場合は、コントローラーを再起動してください。
ADMIN_DB_014	{{ user_level }} アカウントの属性 {{ attributes }} は変更できません。	■ インターフェースを再接続してください (例: ページ再読み込み、ブラウザキャッシュのクリア)。 ■ エラーが続く場合は、コントローラーを再起動してください。

エラーコード	メッセージ	対処方法
ADMIN_DB_015	名前 '{{ username }}' のアカウントはすでに存在します。アカウント名は重複できません。	エラーメッセージに従って、テキスト、関数の引数、チェックボックスなどの入力内容を調整し、再度試してください。
ADMIN_DB_016	サービスアカウントは削除できません。	■ インターフェースを再接続してください (例: ページ再読み込み、ブラウザークャッシュのクリア)。 ■ エラーが続く場合は、コントローラーを再起動してください。
AUTH_001	ログイントークンはすでに使用されています。	■ インターフェースを再接続してください (例: ページ再読み込み、ブラウザークャッシュのクリア)。 ■ エラーが続く場合は、コントローラーを再起動してください。
AUTH_002	ログイントークンの有効期限が切れています。	■ インターフェースを再接続してください (例: ページ再読み込み、ブラウザークャッシュのクリア)。 ■ エラーが続く場合は、コントローラーを再起動してください。
AUTH_003	{{ function }} 機能を実行する権限がありません。	■ インターフェースを再接続してください (例: ページ再読み込み、ブラウザークャッシュのクリア)。 ■ エラーが続く場合は、コントローラーを再起動してください。
AUTH_004	認証情報が見つかりません。	■ インターフェースを再接続してください (例: ページ再読み込み、ブラウザークャッシュのクリア)。 ■ エラーが続く場合は、コントローラーを再起動してください。
AUTH_005	ロボットタイプ {{ robot_type }} では {{ function }} 機能を使用できません。	■ インターフェースを再接続してください (例: ページ再読み込み、ブラウザークャッシュのクリア)。 ■ エラーが続く場合は、コントローラーを再起動してください。
AUTH_006	ログイントークンは使用できません。	■ インターフェースを再接続してください (例: ページ再読み込み、ブラウザークャッシュのクリア)。 ■ エラーが続く場合は、コントローラーを再起動してください。

エラーコード	メッセージ	対処方法
AUTH_007	このセッションに有効なトークンはありません。	■ インターフェースを再接続してください (例: ページ再読み込み、ブラウザキャッシュのクリア)。 ■ エラーが続く場合は、コントローラーを再起動してください。
AUTH_008	ログイントークンは使用できません。	■ インターフェースを再接続してください (例: ページ再読み込み、ブラウザキャッシュのクリア)。 ■ エラーが続く場合は、コントローラーを再起動してください。
AUTH_009	ログイントークンは使用できません。	■ インターフェースを再接続してください (例: ページ再読み込み、ブラウザキャッシュのクリア)。 ■ エラーが続く場合は、コントローラーを再起動してください。
AUTH_010	ユーザー名またはパスワードが正しくありません。	■ 再度ログインしてください。 ■ ログインできない場合は、ロボット管理者に連絡してください。
AUTH_011	ユーザー名またはパスワードが正しくありません。	■ 再度ログインしてください。 ■ ログインできない場合は、ロボット管理者に連絡してください。
AUTH_012	ユーザー '{{ username }}' は削除済みです。	■ 再度ログインしてください。 ■ ログインできない場合は、ロボット管理者に連絡してください。
AUTH_013	サービスユーザーを作成できませんでした。	コントローラーを再起動してください。
AUTH_014	初期管理者はすでに登録されています。	コントローラーを再起動してください。
COMMAND_001	{{ error }}	コントローラーを再起動してください。
COMMAND_002	{{ error }}	コントローラーを再起動してください。
EXPORT_001	エクスポートできません。先に更新を完了してください。	コントローラーを再起動してください。
EXPORT_002	ログとデータベースのエクスポート中にエラーが発生しました。	コントローラーを再起動してください。
IMAGE_001	サポートされていない形式です。次のいずれかの画像形式を使用してください: {{ allowed_types }}	エラーメッセージの指示に従ってください。
IMAGE_002	アップロードした画像が小さすぎます。{{ min_size }}×{{ min_size }} ピクセル以上の画像を選択してください。	エラーメッセージの指示に従ってください。

エラーコード	メッセージ	対処方法
IMAGE_003	アップロードした画像が大きすぎます。最大 {{ max_size }}×{{ max_size }} ピクセルの画像を選択してください。	エラーメッセージの指示に従ってください。
IMAGE_004	画像の形式を判別できませんでした。	エラーメッセージに従って、テキスト、関数の引数、チェックボックスなどの入力内容を調整し、再度試してください。
REQUEST_001	エグゼキューター {{ name }} は実行中です。	■ 処理が完了するまで待ってから、再度試してください。 ■ エラーが続く場合は、コントローラーを再起動してください。
REQUEST_002	{{ error }}	■ インターフェースを再接続してください (例: ページ再読み込み、ブラウザークャッシュのクリア)。 ■ エラーが続く場合は、コントローラーを再起動してください。
REQUEST_003	リクエスト {{ request }} は認識されません。	■ インターフェースを再接続してください (例: ページ再読み込み、ブラウザークャッシュのクリア)。 ■ エラーが続く場合は、コントローラーを再起動してください。
REQUEST_004	リクエスト {{ request }} は認識されません。	■ インターフェースを再接続してください (例: ページ再読み込み、ブラウザークャッシュのクリア)。 ■ エラーが続く場合は、コントローラーを再起動してください。
REQUEST_005	受信したメッセージは無効な形式です。JSON文字列ではありません。	■ インターフェースを再接続してください (例: ページ再読み込み、ブラウザークャッシュのクリア)。 ■ エラーが続く場合は、コントローラーを再起動してください。
REQUEST_006	{{ error }}	■ インターフェースを再接続してください (例: ページ再読み込み、ブラウザークャッシュのクリア)。 ■ エラーが続く場合は、コントローラーを再起動してください。
REQUEST_007	システム機能は使用できません。	コントローラーを再起動してください。
REQUEST_008	応答が破損しています。	■ インターフェースを再接続してください (例: ページ再読み込み、ブラウザークャッシュのクリア)。 ■ エラーが続く場合は、コントローラーを再起動してください。

エラーコード	メッセージ	対処方法
REQUEST_009	リクエストは正常に処理されませんでした: {{ response }}	コントローラーを再起動してください。
REQUEST_010	ユーザー '{{ username }}' を作成できません。	コントローラーを再起動してください。
REQUEST_011	ユーザーID {{ user_id }} を変更できません。	コントローラーを再起動してください。
REQUEST_012	ユーザーID {{ user_id }} のパスワードを設定できません。	■ インターフェースを再接続してください (例: ページ再読み込み、ブラウザキャッシュのクリア)。 ■ エラーが続く場合は、コントローラーを再起動してください。
REQUEST_013	パスワードが無効です。もう一度入力してください。	エラーメッセージに従って、テキスト、関数の引数、チェックボックスなどの入力内容を調整し、再度試してください。
REQUEST_014	ユーザーID {{ user_id }} のパスワードを設定できません。	■ インターフェースを再接続してください (例: ページ再読み込み、ブラウザキャッシュのクリア)。 ■ エラーが続く場合は、コントローラーを再起動してください。
REQUEST_015	ユーザーID {{ user_id }} を削除できません。	■ インターフェースを再接続してください (例: ページ再読み込み、ブラウザキャッシュのクリア)。 ■ エラーが続く場合は、コントローラーを再起動してください。
REQUEST_016	ユーザー名が短すぎます。{{ num }}文字以上入力してください。	エラーメッセージに従って、テキスト、関数の引数、チェックボックスなどの入力内容を調整し、再度試してください。
REQUEST_017	名前 '{{ username }}' のアカウントはすでに存在します。アカウント名は重複できません。	エラーメッセージに従って、テキスト、関数の引数、チェックボックスなどの入力内容を調整し、再度試してください。
REQUEST_018	フルネームが短すぎます。{{ num }} 文字以上入力してください。	エラーメッセージに従って、テキスト、関数の引数、チェックボックスなどの入力内容を調整し、再度試してください。
REQUEST_019	パスワードが短すぎます。{{ num }} 文字以上入力してください。	エラーメッセージに従って、テキスト、関数の引数、チェックボックスなどの入力内容を調整し、再度試してください。
REQUEST_020	アクション {{ action }} に必要な引数 {{ argument }} が指定されていません。	エラーメッセージに従って、テキスト、関数の引数、チェックボックスなどの入力内容を調整し、再度試してください。

エラーコード	メッセージ	対処方法
REQUEST_021	usbhookコマンド {{ command }} の実行に失敗しました。	■ USBストレージを接続し直して、再度試してください。 ■ エラーが解消されない場合は、別のUSBストレージを使用してください。 ■ エラーが続く場合は、コントローラーを再起動してください。
REQUEST_022	USBストレージからアップデートリストを読み取れませんでした。	■ USBストレージを接続し直して、再度試してください。 ■ エラーが解消されない場合は、別のUSBストレージを使用してください。 ■ エラーが続く場合は、コントローラーを再起動してください。
REQUEST_023	終了コード {{ exit_code }} は認識されません。	コントローラーを再起動してください。
REQUEST_024	内部バージョンの不一致により、この機能は使用できません。別の方法でソフトウェアをアップデートしてください。	■ インターフェースを再接続してください (例: ページ再読み込み、ブラウザキャッシュのクリア)。 ■ エラーが続く場合は、コントローラーを再起動してください。
REQUEST_025	アップデートを確認するか、再実行前に電源を入れ直してください。	エラーメッセージの指示に従ってください。
REQUEST_026	アップデートを再実行する前にロボットの電源を入れ直してください。	エラーメッセージの指示に従ってください。
REQUEST_027	アップデートが実行中のため、別のアップデートは実行できません。	■ 処理が完了するまで待ってから、再度試してください。 ■ エラーが続く場合は、コントローラーを再起動してください。
REQUEST_028	クリーンアップ中にファイル {{ file_name }} の削除に失敗しました。	コントローラーを再起動してください。
REQUEST_029	{{ error }}	■ インターフェースを再接続してください (例: ページ再読み込み、ブラウザキャッシュのクリア)。 ■ エラーが続く場合は、コントローラーを再起動してください。
REQUEST_030	{{ error }}	■ インターフェースを再接続してください (例: ページ再読み込み、ブラウザキャッシュのクリア)。 ■ エラーが続く場合は、コントローラーを再起動してください。

エラーコード	メッセージ	対処方法
REQUEST_031	{{ error }}	■ インターフェースを再接続してください (例: ページ再読み込み、ブラウザのキャッシュのクリア)。 ■ エラーが続く場合は、コントローラーを再起動してください。
REQUEST_032	無効なリクエストグループ	■ インターフェースを再接続してください (例: ページ再読み込み、ブラウザのキャッシュのクリア)。 ■ エラーが続く場合は、コントローラーを再起動してください。
SYSTEM_001	チェックサムの計算に失敗しました。	コントローラーを再起動してください。
SYSTEM_002	ファイル {{ file_name }} を読み込めませんでした。	コントローラーを再起動してください。
SYSTEM_003	ファイル {{ file_name }} を読み込めませんでした。	コントローラーを再起動してください。
SYSTEM_004	ファイル {{ file_name }} に書き込めませんでした。	コントローラーを再起動してください。
SYSTEM_005	ファイル {{ file_name }} に書き込めませんでした。	コントローラーを再起動してください。
SYSTEM_006	指定できる日付は {{ min_date }} 以降 {{ max_date }} 以前のみです。	エラーメッセージに従って、テキスト、関数の引数、チェックボックスなどの入力内容を調整し、再度試してください。
SYSTEM_007	アップロードされた証明書ファイルを検証できません。対応するファイルのペアをアップロードしてください。	エラーメッセージの指示に従ってください。
SYSTEM_008	SSL証明書のタイムゾーン情報を読み取れません。取得した時刻が正しくない可能性があります。	エラーメッセージに従って、テキスト、関数の引数、チェックボックスなどの入力内容を調整し、再度試してください。
UPDATE_001	ロボットタイプが定義されていません。アップデートを実行できません。	■ コントローラーを再起動してください。 ■ アップデートを再度実行するか、別のアップデート方法を選択してください。
UPDATE_002	アップデートを含むUSBストレージをマウントできませんでした。	■ コントローラーを再起動してください。 ■ アップデートを再度実行するか、別のアップデート方法を選択してください。
UPDATE_003	アップデートファイルが見つかりません。アップデートをスキップします。	■ コントローラーを再起動してください。 ■ アップデートを再度実行するか、別のアップデート方法を選択してください。

エラーコード	メッセージ	対処方法
UPDATE_004	アップデートファイルの形式が不正です。	■ コントローラーを再起動してください。 ■ アップデートを再度実行するか、別のアップデート方法を選択してください。
UPDATE_005	USBデバイスが検出されました。アップデートを実行する前に取り外してください。	エラーメッセージの指示に従ってください。
UPDATE_006	アップデートデータフォルダーが見つかりません。	■ コントローラーを再起動してください。 ■ アップデートを再度実行するか、別のアップデート方法を選択してください。
UPDATE_007	複数のUSBデバイスが検出されました。アップデートを実行する前に、アップデートを含まないUSBデバイスを取り外してください。	エラーメッセージの指示に従ってください。
UPDATE_008	アップデートが予期せず失敗しました。詳細はログを参照してください。	■ コントローラーを再起動してください。 ■ アップデートを再度実行するか、別のアップデート方法を選択してください。
UPDATE_009	USBマウントポイントを検出できませんでした。	■ USBストレージを接続し直して、再度試してください。 ■ エラーが解消されない場合は、別のUSBストレージを使用してください。 ■ エラーが続く場合は、コントローラーを再起動してください。
UPDATE_010	未定義のusbhookサービスが呼び出されました。	■ コントローラーを再起動してください。 ■ アップデートを再度実行するか、別のアップデート方法を選択してください。
UPDATE_011	アップデートが予期せず失敗しました。詳細はログを参照してください。	■ コントローラーを再起動してください。 ■ アップデートを再度実行するか、別のアップデート方法を選択してください。
UPDATE_012	RAUCアップデートは使用できません。	■ コントローラーを再起動してください。 ■ アップデートを再度実行するか、別のアップデート方法を選択してください。

エラーコード	メッセージ	対処方法
UPDATE_013	アップデートのフラッシュ処理に失敗しました。	■ コントローラーを再起動してください。 ■ アップデートを再度実行するか、別のアップデート方法を選択してください。
UPDATE_014	キーリングフォルダーが見つかりません。	■ コントローラーを再起動してください。 ■ アップデートを再度実行するか、別のアップデート方法を選択してください。
UPDATE_015	キーリングフォルダーにキーが見つかりません。	■ コントローラーを再起動してください。 ■ アップデートを再度実行するか、別のアップデート方法を選択してください。
UPDATE_016	アップデートファイルが見つかりません。アップデートをスキップします。	■ コントローラーを再起動してください。 ■ アップデートを再度実行するか、別のアップデート方法を選択してください。
UPDATE_017	アップデート署名を抽出できませんでした。	■ コントローラーを再起動してください。 ■ アップデートを再度実行するか、別のアップデート方法を選択してください。
UPDATE_018	アップデート署名を検証できませんでした。	■ コントローラーを再起動してください。 ■ アップデートを再度実行するか、別のアップデート方法を選択してください。
UPDATE_019	アップデートファイルが破損しています。アップデートをスキップします。	■ コントローラーを再起動してください。 ■ アップデートを再度実行するか、別のアップデート方法を選択してください。
UPDATE_020	ランナーイメージの読み込みに失敗しました。アップデートを開始できません。	■ コントローラーを再起動してください。 ■ アップデートを再度実行するか、別のアップデート方法を選択してください。

エラーコード	メッセージ	対処方法
UPDATE_021	アップデートランナーイメージが見つかりません。アップデートを開始できません。	■ コントローラーを再起動してください。 ■ アップデートを再度実行するか、別のアップデート方法を選択してください。
UPDATE_022	ファームウェアのインストールに失敗しました。	■ コントローラーを再起動してください。 ■ アップデートを再度実行するか、別のアップデート方法を選択してください。
UPDATE_023	更新が失敗したため確認できません。電源を入れ直し、更新を再開してください。	エラーメッセージの指示に従ってください。
UPDATE_024	別のusbhookコマンドが実行中です。	■ 処理が完了するまで待つてから、再度試してください。 ■ エラーが続く場合は、コントローラーを再起動してください。
ADDONS_001	ロボットのシリアル番号が定義されていません。ライセンスアドオンはすべて無効化されます。	コントローラーを再起動してください。
ADDONS_002	ライセンスマネージャーを初期化できません。ライセンスアドオンはすべて無効化されます。	コントローラーを再起動してください。
BLOCK_001	プログラミングブロックを追加できません。	■ インターフェースを再接続してください (例: ページ再読み込み、ブラウザキャッシュのクリア)。 ■ エラーが続く場合は、コントローラーを再起動してください。
BLOCK_002	プログラミングブロックを編集できません。	■ インターフェースを再接続してください (例: ページ再読み込み、ブラウザキャッシュのクリア)。 ■ エラーが続く場合は、コントローラーを再起動してください。
BLOCK_003	プログラミングブロックを削除できません。	■ インターフェースを再接続してください (例: ページ再読み込み、ブラウザキャッシュのクリア)。 ■ エラーが続く場合は、コントローラーを再起動してください。
BLOCK_004	プログラミングブロックからデータを取得できません。	■ インターフェースを再接続してください (例: ページ再読み込み、ブラウザキャッシュのクリア)。 ■ エラーが続く場合は、コントローラーを再起動してください。

エラーコード	メッセージ	対処方法
BLOCK_005	プログラミングブロックを移動できません。	■ インターフェースを再接続してください (例: ページ再読み込み、ブラウザキャッシュのクリア)。 ■ エラーが続く場合は、コントローラーを再起動してください。
BLOCK_006	プログラミングブロックを複製できません。	■ インターフェースを再接続してください (例: ページ再読み込み、ブラウザキャッシュのクリア)。 ■ エラーが続く場合は、コントローラーを再起動してください。
BLOCK_007	無効なブロック構造が検出されました。読み込みできません。	■ インターフェースを再接続してください (例: ページ再読み込み、ブラウザキャッシュのクリア)。 ■ エラーが続く場合は、コントローラーを再起動してください。
BLOCK_008	ブロックプログラミングは無効化されています。手動で解除してください。	■ インターフェースを再接続してください (例: ページ再読み込み、ブラウザキャッシュのクリア)。 ■ エラーが続く場合は、コントローラーを再起動してください。
BLOCK_009	コーディングは無効化されています。手動で解除してください。	■ インターフェースを再接続してください (例: ページ再読み込み、ブラウザキャッシュのクリア)。 ■ エラーが続く場合は、コントローラーを再起動してください。
BRIDGE_001	次のエラーにより正常な動作が中断されました。{{ error_type }}: {{ error }}	■ インターフェースを再接続してください (例: ページ再読み込み、ブラウザキャッシュのクリア)。 ■ エラーが続く場合は、コントローラーを再起動してください。
BRIDGE_002	指定されたブリッジ {{ bridge }} は存在しません。 (呼び出しアクション: {{ action }})	■ インターフェースを再接続してください (例: ページ再読み込み、ブラウザキャッシュのクリア)。 ■ エラーが続く場合は、コントローラーを再起動してください。
BRIDGE_003	送信されたアクション {{ action }} はブリッジ {{ bridge }} には存在しません。	■ インターフェースを再接続してください (例: ページ再読み込み、ブラウザキャッシュのクリア)。 ■ エラーが続く場合は、コントローラーを再起動してください。

エラーコード	メッセージ	対処方法
BRIDGE_004	関数 {{ function }} の呼び出しに失敗しました。ログインしていない可能性があります。管理インターフェースに戻り、ログインしてください。	■ インターフェースを再接続してください (例: ページ再読み込み、ブラウザキャッシュのクリア)。 ■ 再度ログインしてください。 ■ ログインできない場合は、ロボット管理者に連絡してください。
BRIDGE_005	ユーザータイプ {{ user_level }} には関数 {{ function }} を実行する権限がありません。正しくログインしているか確認してください。	■ インターフェースを再接続してください (例: ページ再読み込み、ブラウザキャッシュのクリア)。 ■ 再度ログインしてください。 ■ ログインできない場合は、ロボット管理者に連絡してください。
BRIDGE_006	アクション {{ target_function }} に必要な引数 {{ name }} がありません。	■ インターフェースを再接続してください (例: ページ再読み込み、ブラウザキャッシュのクリア)。 ■ エラーが続く場合は、コントローラーを再起動してください。
BRIDGE_007	{{ response }}。再度ログインしてください。	■ インターフェースを再接続してください (例: ページ再読み込み、ブラウザキャッシュのクリア)。 ■ 再度ログインしてください。 ■ ログインできない場合は、ロボット管理者に連絡してください。
BRIDGE_008	{{ response }}	■ インターフェースを再接続してください (例: ページ再読み込み、ブラウザキャッシュのクリア)。 ■ 再度ログインしてください。 ■ ログインできない場合は、ロボット管理者に連絡してください。
BRIDGE_009	アクション {{ action }} は、ロボットの電源が切れているときのみ実行できます。	ロボットの電源を切り、再度試してください。
BRIDGE_010	アクション {{ action }} は、状態が「準備完了」のときのみ実行できます。	■ ロボットの電源が入っている場合は、停止アクションを実行してください。 ■ ロボットの電源が切れている場合は、電源を入れてください。 ■ その後、再度試してください。

エラーコード	メッセージ	対処方法
BRIDGE_011	アクション {{ action }} は、状態が「準備完了」のときのみ実行できます。	■ ロボットの電源が入っている場合は、停止アクションを実行してください。 ■ ロボットの電源が切れている場合は、電源を入れてください。 ■ その後、再度試してください。
BRIDGE_013	アクション {{ action }} は、ロボットの電源が切れているときのみ実行できます。	ロボットの電源を切り、再度試してください。
BRIDGE_014	アクション {{ action }} は、状態が「準備完了」のときのみ実行できます。	■ ロボットの電源が入っている場合は、停止アクションを実行してください。 ■ ロボットの電源が切れている場合は、電源を入れてください。 ■ その後、再度試してください。
BRIDGE_015	並列/バックグラウンドアプリケーションはパネルアプリケーションとして保存できません。	エラーメッセージに従って、テキスト、関数の引数、チェックボックスなどの入力内容を調整し、再度試してください。
BRIDGE_016	アプリケーションを保存できません。バックグラウンドアプリケーションはプロジェクト内で1つのみ許可されています。	エラーメッセージに従って、テキスト、関数の引数、チェックボックスなどの入力内容を調整し、再度試してください。
BRIDGE_017	削除しようとしているアプリケーションは存在しません。	■ インターフェースを再接続してください (例: ページ再読み込み、ブラウザーキャッシュのクリア)。 ■ エラーが続く場合は、コントローラーを再起動してください。
BRIDGE_018	アクション {{ action }} は、状態が「準備完了」のときのみ実行できます。	■ ロボットの電源が入っている場合は、停止アクションを実行してください。 ■ ロボットの電源が切れている場合は、電源を入れてください。 ■ その後、再度試してください。
BRIDGE_019	アクション {{ action }} は、状態が「準備完了」のときのみ実行できます。	■ ロボットの電源が入っている場合は、停止アクションを実行してください。 ■ ロボットの電源が切れている場合は、電源を入れてください。 ■ その後、再度試してください。

エラーコード	メッセージ	対処方法
BRIDGE_020	アクション {{ action }} は、状態が「準備完了」のときのみ実行できます。	■ ロボットの電源が入っている場合は、停止アクションを実行してください。 ■ ロボットの電源が切れている場合は、電源を入れてください。 ■ その後、再度試してください。
BRIDGE_021	アクション {{ action }} は、状態が「準備完了」のときのみ実行できます。	■ ロボットの電源が入っている場合は、停止アクションを実行してください。 ■ ロボットの電源が切れている場合は、電源を入れてください。 ■ その後、再度試してください。
BRIDGE_022	パスが正しく定義されていません。有効なパスになるように修正してください。	エラーメッセージに従って、テキスト、関数の引数、チェックボックスなどの入力内容を調整し、再度試してください。
BRIDGE_023	アクション {{ action }} は、状態が「準備完了」のときのみ実行できます。	■ ロボットの電源が入っている場合は、停止アクションを実行してください。 ■ ロボットの電源が切れている場合は、電源を入れてください。 ■ その後、再度試してください。
BRIDGE_024	次に進む前にグリッド名を指定してください。	エラーメッセージの指示に従ってください。
BRIDGE_025	グリッドが正しく定義されていません。保存する前にウィザードを完了するか、中止してください。	エラーメッセージの指示に従ってください。
BRIDGE_026	アクション {{ action }} は、ロボットの電源が切れているときのみ実行できます。	ロボットの電源を切り、再度試してください。
BRIDGE_027	新しいデータベースはロボットが電源オフのときのみアップロードできます。	ロボットの電源を切り、再度試してください。
BRIDGE_028	アクション {{ action }} は、状態が「準備完了」のときのみ実行できます。	■ ロボットの電源が入っている場合は、停止アクションを実行してください。 ■ ロボットの電源が切れている場合は、電源を入れてください。 ■ その後、再度試してください。
BRIDGE_029	アクション {{ action }} は、状態が「準備完了」のときのみ実行できます。	■ ロボットの電源が入っている場合は、停止アクションを実行してください。 ■ ロボットの電源が切れている場合は、電源を入れてください。 ■ その後、再度試してください。

エラーコード	メッセージ	対処方法
BRIDGE_030	アクション {{ action }} は、状態が「準備完了」のときのみ実行できます。	■ ロボットの電源が入っている場合は、停止アクションを実行してください。 ■ ロボットの電源が切れている場合は、電源を入れてください。 ■ その後、再度試してください。
BRIDGE_031	アクション {{ action }} は、状態が「準備完了」のときのみ実行できます。	■ ロボットの電源が入っている場合は、停止アクションを実行してください。 ■ ロボットの電源が切れている場合は、電源を入れてください。 ■ その後、再度試してください。
BRIDGE_032	アクション {{ action }} は、状態が「準備完了」のときのみ実行できます。	■ ロボットの電源が入っている場合は、停止アクションを実行してください。 ■ ロボットの電源が切れている場合は、電源を入れてください。 ■ その後、再度試してください。
BRIDGE_033	アクション {{ action }} は、状態が「準備完了」のときのみ実行できます。	■ ロボットの電源が入っている場合は、停止アクションを実行してください。 ■ ロボットの電源が切れている場合は、電源を入れてください。 ■ その後、再度試してください。
BRIDGE_034	アクション {{ action }} は、状態が「準備完了」のときのみ実行できます。	■ ロボットの電源が入っている場合は、停止アクションを実行してください。 ■ ロボットの電源が切れている場合は、電源を入れてください。 ■ その後、再度試してください。
BRIDGE_035	アクション {{ action }} は、状態が「準備完了」のときのみ実行できます。	■ ロボットの電源が入っている場合は、停止アクションを実行してください。 ■ ロボットの電源が切れている場合は、電源を入れてください。 ■ その後、再度試してください。

エラーコード	メッセージ	対処方法
BRIDGE_036	操作 '{{ action }}' を実行できません。アクティブ制御を取得した状態にしてください。	■ アクティブ制御を要求してください。 ■ 別の接続がロボットを制御している場合は、制御が解放されるまで待ってください。 ■ その後、再度試してください。
BRIDGE_037	操作 '{{ action }}' を実行できません。ロボットの電源を入れてください。	ロボットの電源を入れ、再度試してください。
BRIDGE_038	操作 '{{ action }}' を実行できません。ロボットがエラー状態です。	■ エラーを解決してから、再度試してください。 ■ エラーが解決できない場合は、コントローラーを再起動してください。
BRIDGE_039	マルチターン軸データの形式が無効です。各項目は一意的な軸名と数値の目標位置を含むリストである必要があります。	エラーメッセージに従って、テキスト、関数の引数、チェックボックスなどの入力内容を調整し、再度試してください。
BRIDGE_040	位置オフセットデータの形式が無効です。6個のfloat値のリストで、各値は-5.0～5.0の範囲内にしてください。	エラーメッセージに従って、テキスト、関数の引数、チェックボックスなどの入力内容を調整し、再度試してください。
BRIDGE_041	操作 '{{ action }}' を実行できません。ロボットの電源を切ってください。	ロボットの電源を切り、再度試してください。
COGNEX_001	カメラがコマンドに対して時間内に応答しませんでした。	■ カメラデバイスがロボットと同じネットワーク内にあることを確認してください。 ■ カメラデバイスをロボットに接続する前に、単体で正常に動作することを確認してください。
COGNEX_002	カメラとの接続が切断されました。	■ カメラデバイスがロボットと同じネットワーク内にあることを確認してください。 ■ カメラデバイスをロボットに接続する前に、単体で正常に動作することを確認してください。
COGNEX_003	ユーザー名とパスワードの組み合わせが無効です。デフォルトではユーザー「admin」にパスワードは設定されていません。	カメラが適切に設定されていることを確認してください (例: トリガーするジョブが含まれていること)。
COGNEX_004	カメラとの接続が切断されました。	■ カメラデバイスがロボットと同じネットワーク内にあることを確認してください。 ■ カメラデバイスをロボットに接続する前に、単体で正常に動作することを確認してください。

エラーコード	メッセージ	対処方法
COGNEX_005	カメラの接続に時間がかかりすぎています。	■ カメラデバイスがロボットと同じネットワーク内にあることを確認してください。 ■ カメラデバイスをロボットに接続する前に、単体で正常に動作することを確認してください。
COGNEX_006	カメラへの接続中にタイムアウトが発生しました。	■ カメラデバイスがロボットと同じネットワーク内にあることを確認してください。 ■ カメラデバイスをロボットに接続する前に、単体で正常に動作することを確認してください。
COGNEX_007	カメラの接続に時間がかかりすぎています。	■ カメラデバイスがロボットと同じネットワーク内にあることを確認してください。 ■ カメラデバイスをロボットに接続する前に、単体で正常に動作することを確認してください。
COGNEX_008	カメラへの接続中にタイムアウトが発生しました。	■ カメラデバイスがロボットと同じネットワーク内にあることを確認してください。 ■ カメラデバイスをロボットに接続する前に、単体で正常に動作することを確認してください。
COGNEX_009	指定されたアドレスにカメラが見つかりません。	■ カメラデバイスがロボットと同じネットワーク内にあることを確認してください。 ■ カメラデバイスをロボットに接続する前に、単体で正常に動作することを確認してください。
COGNEX_010	オフラインモードに設定できませんでした。	■ カメラデバイスがロボットと同じネットワーク内にあることを確認してください。 ■ カメラデバイスをロボットに接続する前に、単体で正常に動作することを確認してください。
COGNEX_011	ジョブを変更できませんでした。	カメラが適切に設定されていることを確認してください (例: トリガーするジョブが含まれていること)。

エラーコード	メッセージ	対処方法
COGNEX_012	オンラインモードに設定できませんでした。	■ カメラデバイスがロボットと同じネットワーク内にあることを確認してください。 ■ カメラデバイスをロボットに接続する前に、単体で正常に動作することを確認してください。
COGNEX_013	指定されたアドレスにカメラが見つかりません。	■ カメラデバイスがロボットと同じネットワーク内にあることを確認してください。 ■ カメラデバイスをロボットに接続する前に、単体で正常に動作することを確認してください。
COGNEX_014	このセルにFormatStringは見つかりません。この関数はCognexのFormatStringを持つセルでのみ使用してください。	カメラが適切に設定されていることを確認してください (例: トリガーするジョブが含まれていること)。
COGNEX_015	指定されたアドレスにカメラが見つかりません。	■ カメラデバイスがロボットと同じネットワーク内にあることを確認してください。 ■ カメラデバイスをロボットに接続する前に、単体で正常に動作することを確認してください。
COGNEX_016	指定されたアドレスにカメラが見つかりません。	■ カメラデバイスがロボットと同じネットワーク内にあることを確認してください。 ■ カメラデバイスをロボットに接続する前に、単体で正常に動作することを確認してください。
COGNEX_017	指定されたアドレスにカメラが見つかりません。	■ カメラデバイスがロボットと同じネットワーク内にあることを確認してください。 ■ カメラデバイスをロボットに接続する前に、単体で正常に動作することを確認してください。
COGNEX_018	カメラがキーワード文字列を時間内に送信しませんでした。	■ カメラデバイスがロボットと同じネットワーク内にあることを確認してください。 ■ カメラデバイスをロボットに接続する前に、単体で正常に動作することを確認してください。
CONFIG_001	キー {{ key }} の設定値がありません。	コントローラーを再起動してください。
CONFIG_002	キー {{ key }} の設定値がありません。次のキーのいずれかを意味している可能性があります: {{ alternatives }}	コントローラーを再起動してください。

エラーコード	メッセージ	対処方法
CONFIG_003	パラメーター {{ name }} は {{ range }} の範囲内にしてください。{{ value }} は設定できません。	エラーメッセージに従って、テキスト、関数の引数、チェックボックスなどの入力内容を調整し、再度試してください。
CONFIG_004	モーションパラメーター {{ name }} は0に設定できません。ロボットが動作しなくなります。	エラーメッセージに従って、テキスト、関数の引数、チェックボックスなどの入力内容を調整し、再度試してください。
CONFIG_005	このツールのピック動作のデジタル出力が正しく設定されていません。	ツールのピッキング動作設定を調整してから、再度試してください。
CONFIG_006	選択した信号出力モードの出力は一意にしてください。ツールの出力信号をリセットします。	ツールのピッキング動作設定を調整してから、再度試してください。
CONNECTION_001	処理中のコマンドが多すぎます。アクション {{ action }} は実行できませんでした。	■ コントローラーのCPUに過負荷がかかっているようです。ロボットへのコマンド送信量を減らしてください (例: 動作やデータ要求の頻度を下げる)。 ■ 接続中のブラウザウィンドウなど、接続数を減らしてください。
CONNECTION_002	{{ user_level }} より高いアクセス権を持つユーザーのみ登録できます。	■ インターフェースを再接続してください (例: ページ再読み込み、ブラウザキャッシュのクリア)。 ■ エラーが続く場合は、コントローラーを再起動してください。
CONNECTION_003	すでにユーザーが登録されています。	■ インターフェースを再接続してください (例: ページ再読み込み、ブラウザキャッシュのクリア)。 ■ エラーが続く場合は、コントローラーを再起動してください。
CONNECTION_004	ユーザーが登録されていません。	■ インターフェースを再接続してください (例: ページ再読み込み、ブラウザキャッシュのクリア)。 ■ エラーが続く場合は、コントローラーを再起動してください。
CONNECTION_005	この接続はJSON文字列のメッセージのみ対応しています。	有効で互換性のあるメッセージ形式を、ロボット接続に送信してください。
CONNECTION_006	この接続はJSON文字列のメッセージのみ対応しています。	有効で互換性のあるメッセージ形式を、ロボット接続に送信してください。
CONNECTION_007	受信したJSONメッセージに辞書型が必要です。	有効で互換性のあるメッセージ形式を、ロボット接続に送信してください。
CONNECTION_008	受信したJSONメッセージにactionキーが必要です。	有効で互換性のあるメッセージ形式を、ロボット接続に送信してください。
CONNECTION_009	受信したJSONメッセージにactionキーが必要です。	有効で互換性のあるメッセージ形式を、ロボット接続に送信してください。

エラーコード	メッセージ	対処方法
CONNECTION_010	引数 {{ argument_name }} の型は {{ argument_type }} にしてください。	有効で互換性のあるメッセージ形式を、ロボット接続に送信してください。
CONNECTION_011	引数 {{ argument_name }} の型は {{ argument_type }} にしてください。	有効で互換性のあるメッセージ形式を、ロボット接続に送信してください。
CONNECTION_012	受信したJSONメッセージのsequenceキーは正の整数である必要があります。	有効で互換性のあるメッセージ形式を、ロボット接続に送信してください。
CONNECTION_013	受信したJSONメッセージのargumentsキーは辞書型である必要があります。	有効で互換性のあるメッセージ形式を、ロボット接続に送信してください。
CONNECTION_014	送信するメッセージはJSON形式でシリアル化可能にしてください。	有効で互換性のあるメッセージ形式を、ロボット接続に送信してください。
CONNECTION_015	送信キューがいっぱいです。処理負荷が高いことが原因の可能性があります。	■ コントローラーのCPUに過負荷がかかっているようです。ロボットへのコマンド送信量を減らしてください (例: 動作やデータ要求の頻度を下げる)。 ■ 接続中のブラウザーウィンドウなど、接続数を減らしてください。
CONTROLLER_002	MCMに接続できません。MCMが動作していないか、クラッシュしている可能性があります。	コントローラーを再起動してください。
CONTROLLER_003	MCM検出ループの初期化がタイムアウトしました。	コントローラーを再起動してください。
CONTROLLER_004	MCM検出ループの初期化に失敗しました: {{ answer }}	コントローラーを再起動してください。
CONTROLLER_005	この関数はMCMが接続されていないときのみ呼び出せます。	■ 内部モジュール間に互換性の問題がある可能性があります。コントローラーを再起動してから、再度試してください。 ■ エラーが解消されない場合は、ソフトウェアを新しいバージョンに更新してください。
CONTROLLER_006	この関数はMCMが接続されていないときのみ呼び出せます。	■ 内部モジュール間に互換性の問題がある可能性があります。コントローラーを再起動してから、再度試してください。 ■ エラーが解消されない場合は、ソフトウェアを新しいバージョンに更新してください。

エラーコード	メッセージ	対処方法
CONTROLLER_007	MCMからデータを要求できません: {{ error }}	■ 内部モジュール間に互換性の問題がある可能性があります。コントローラーを再起動してから、再度試してください。 ■ エラーが解消されない場合は、ソフトウェアを新しいバージョンに更新してください。
CONTROLLER_008	この関数はMCMが接続されていないときのみ呼び出せます。	■ 内部モジュール間に互換性の問題がある可能性があります。コントローラーを再起動してから、再度試してください。 ■ エラーが解消されない場合は、ソフトウェアを新しいバージョンに更新してください。
CONTROLLER_009	MCMからデータを要求できません: {{ error }}	■ 内部モジュール間に互換性の問題がある可能性があります。コントローラーを再起動してから、再度試してください。 ■ エラーが解消されない場合は、ソフトウェアを新しいバージョンに更新してください。
CONTROLLER_010	この関数はMCMが接続されていないときのみ呼び出せます。	■ 内部モジュール間に互換性の問題がある可能性があります。コントローラーを再起動してから、再度試してください。 ■ エラーが解消されない場合は、ソフトウェアを新しいバージョンに更新してください。
CONTROLLER_011	MCMからデータを要求できません: {{ error }}	■ 内部モジュール間に互換性の問題がある可能性があります。コントローラーを再起動してから、再度試してください。 ■ エラーが解消されない場合は、ソフトウェアを新しいバージョンに更新してください。
CONTROLLER_012	この関数はMCMが接続されていないときのみ呼び出せます。	■ 内部モジュール間に互換性の問題がある可能性があります。コントローラーを再起動してから、再度試してください。 ■ エラーが解消されない場合は、ソフトウェアを新しいバージョンに更新してください。

エラーコード	メッセージ	対処方法
CONTROLLER_013	{{ parameter_name }} と actuator_ids は同じ長さにしてください。	モーションコマンドを実行できませんでした。エラーメッセージに従って、関数の引数を調整し、再度試してください。
CONTROLLER_014	関節 {{ joint }} のプロパティ {{ parameter_name }} は {{ range }} の範囲内でなければなりません、現在の値は {{ value }} です。	モーションコマンドを実行できませんでした。エラーメッセージに従って、関数の引数を調整し、再度試してください。
CONTROLLER_015	{{ parameter_name }} と actuator_ids は同じ長さにしてください。	モーションコマンドを実行できませんでした。エラーメッセージに従って、関数の引数を調整し、再度試してください。
CONTROLLER_016	関節 {{ joint }} のプロパティ {{ parameter_name }} は {{ range }} の範囲内でなければなりません、現在の値は {{ value }} です。	モーションコマンドを実行できませんでした。エラーメッセージに従って、関数の引数を調整し、再度試してください。
CONTROLLER_017	キャリブレーションに失敗しました。キャリブレーションを再度実行してください。	エラーメッセージの指示に従ってください。
CONTROLLER_018	キャリブレーションに失敗しました。キャリブレーションを再度実行してください。	エラーメッセージの指示に従ってください。
CONTROLLER_019	移動対象のアクチュエータの一部がキャリブレーションされていません。移動前にロボットをキャリブレーションしてください。	エラーメッセージの指示に従ってください。
CONTROLLER_021	この関数はMCMが正しく接続されているときのみ呼び出せます。	■ 内部モジュール間に互換性の問題がある可能性があります。コントローラーを再起動してから、再度試してください。 ■ エラーが解消されない場合は、ソフトウェアを新しいバージョンに更新してください。
CONTROLLER_022	この関数はMCMが正しく接続されているときのみ呼び出せます。	■ 内部モジュール間に互換性の問題がある可能性があります。コントローラーを再起動してから、再度試してください。 ■ エラーが解消されない場合は、ソフトウェアを新しいバージョンに更新してください。
CONTROLLER_023	MCMからデータを要求できません: {{ error }}	■ 内部モジュール間に互換性の問題がある可能性があります。コントローラーを再起動してから、再度試してください。 ■ エラーが解消されない場合は、ソフトウェアを新しいバージョンに更新してください。

エラーコード	メッセージ	対処方法
CONTROLLER_024	ステータス {{ status }} は無効です。選択できるステータス: {{ available_status }}	■ 内部モジュール間に互換性の問題がある可能性があります。コントローラーを再起動してから、再度試してください。 ■ エラーが解消されない場合は、ソフトウェアを新しいバージョンに更新してください。
CONTROLLER_025	モード切替コマンド送信後、リセットフラグが有効になりませんでした。ロボットの電源を入れ直してください。	エラーメッセージの指示に従ってください。
CONTROLLER_026	モーターに接続できません。想定モーター数: {{ expected_motors }}、接続されているモーター数: {{ connected_motors }}。	■ 1つ以上のデバイスと接続されていません。エラーメッセージを参照してください。 ■ 故障している可能性がある部品: 未接続のデバイスに接続されているケーブル。 ■ 故障している可能性がある部品: "Motor Unit"
CONTROLLER_027	MCMコマンドの解析に失敗しました: {{ error }}	■ 内部モジュール間に互換性の問題がある可能性があります。コントローラーを再起動してから、再度試してください。 ■ エラーが解消されない場合は、ソフトウェアを新しいバージョンに更新してください。
CONTROLLER_028	{{ error }}	■ 内部モジュール間に互換性の問題がある可能性があります。コントローラーを再起動してから、再度試してください。 ■ エラーが解消されない場合は、ソフトウェアを新しいバージョンに更新してください。
CONTROLLER_029	元のエラーメッセージ: {{ error }}	■ 内部モジュール間に互換性の問題がある可能性があります。コントローラーを再起動してから、再度試してください。 ■ エラーが解消されない場合は、ソフトウェアを新しいバージョンに更新してください。

エラーコード	メッセージ	対処方法
CONTROLLER_030	元のエラーメッセージ: {{ error }}	■ 内部モジュール間に互換性の問題がある可能性があります。コントローラーを再起動してから、再度試してください。 ■ エラーが解消されない場合は、ソフトウェアを新しいバージョンに更新してください。
CONTROLLER_031	エラーチェーンが空のMCMエラーを受信しました。	■ 内部モジュール間に互換性の問題がある可能性があります。コントローラーを再起動してから、再度試してください。 ■ エラーが解消されない場合は、ソフトウェアを新しいバージョンに更新してください。
CONTROLLER_032	この関数はMCMが接続されていないときのみ呼び出せます。	■ 内部モジュール間に互換性の問題がある可能性があります。コントローラーを再起動してから、再度試してください。 ■ エラーが解消されない場合は、ソフトウェアを新しいバージョンに更新してください。
CONTROLLER_033	MCMからデータを要求できません: {{ error }}	■ 内部モジュール間に互換性の問題がある可能性があります。コントローラーを再起動してから、再度試してください。 ■ エラーが解消されない場合は、ソフトウェアを新しいバージョンに更新してください。
CONTROLLER_034	この関数はMCMが接続されていないときのみ呼び出せます。	■ 内部モジュール間に互換性の問題がある可能性があります。コントローラーを再起動してから、再度試してください。 ■ エラーが解消されない場合は、ソフトウェアを新しいバージョンに更新してください。
CONTROLLER_035	MCMからデータを要求できません: {{ error }}	■ 内部モジュール間に互換性の問題がある可能性があります。コントローラーを再起動してから、再度試してください。 ■ エラーが解消されない場合は、ソフトウェアを新しいバージョンに更新してください。

エラーコード	メッセージ	対処方法
CONTROLLER_036	この関数はMCMが接続されていないときのみ呼び出せます。	■ 内部モジュール間に互換性の問題がある可能性があります。コントローラーを再起動してから、再度試してください。 ■ エラーが解消されない場合は、ソフトウェアを新しいバージョンに更新してください。
CONTROLLER_037	この関数はMCMが接続されていないときのみ呼び出せます。	■ 内部モジュール間に互換性の問題がある可能性があります。コントローラーを再起動してから、再度試してください。 ■ エラーが解消されない場合は、ソフトウェアを新しいバージョンに更新してください。
CORE_002	このロボットはシミュレーションモードに対応していません。	■ インターフェースを再接続してください (例: ページ再読み込み、ブラウザキャッシュのクリア)。 ■ エラーが続く場合は、コントローラーを再起動してください。
CORE_003	アクション {{ action }} は、ロボットの電源が入っているときのみ実行できます。	ロボットの電源を入れ、再度試してください。
CORE_004	アプリケーション {{ name }} は存在しません。	■ インターフェースを再接続してください (例: ページ再読み込み、ブラウザキャッシュのクリア)。 ■ エラーが続く場合は、コントローラーを再起動してください。
CORE_005	スクリプトが選択されていません。実行するスクリプトを選択してください。	エラーメッセージの指示に従ってください。
CORE_006	execute_scriptはバックグラウンドアプリケーションの実行を許可していません。	エラーメッセージに従って、テキスト、関数の引数、チェックボックスなどの入力内容を調整し、再度試してください。
CORE_007	アクション {{ action }} は、状態が「準備完了」のときのみ実行できます。	■ ロボットの電源が入っている場合は、停止アクションを実行してください。 ■ ロボットの電源が切れている場合は、電源を入れてください。 ■ その後、再度試してください。
CORE_008	引数 {{ argument_name }} の型は {{ argument_type }} にしてください。	エラーメッセージに従って、テキスト、関数の引数、チェックボックスなどの入力内容を調整し、再度試してください。
CORE_009	アプリケーション {{ name }} は存在しません。	エラーメッセージに従って、テキスト、関数の引数、チェックボックスなどの入力内容を調整し、再度試してください。

エラーコード	メッセージ	対処方法
CORE_010	run_scriptはメインアプリケーションのみ実行できません。	エラーメッセージに従って、テキスト、関数の引数、チェックボックスなどの入力内容を調整し、再度試してください。
CORE_011	引数 {{ argument_name }} の型は {{ argument_type }} にしてください。	エラーメッセージに従って、テキスト、関数の引数、チェックボックスなどの入力内容を調整し、再度試してください。
CORE_012	アプリケーション {{ name }} は存在しません。	エラーメッセージに従って、テキスト、関数の引数、チェックボックスなどの入力内容を調整し、再度試してください。
CORE_013	start_parallel_scriptは並列アプリケーションのみ実行できます。	エラーメッセージに従って、テキスト、関数の引数、チェックボックスなどの入力内容を調整し、再度試してください。
CORE_014	キャリブレーションアプリケーションではすべてのモーターをキャリブレーションしてください。	エラーメッセージに従って、テキスト、関数の引数、チェックボックスなどの入力内容を調整し、再度試してください。
CORE_015	アクション {{ action }} は、状態が「準備完了」のときのみ実行できます。	■ ロボットの電源が入っている場合は、停止アクションを実行してください。 ■ ロボットの電源が切れている場合は、電源を入れてください。 ■ その後、再度試してください。
CORE_016	アクション {{ action }} は、状態が「準備完了」のときのみ実行できます。	■ ロボットの電源が入っている場合は、停止アクションを実行してください。 ■ ロボットの電源が切れている場合は、電源を入れてください。 ■ その後、再度試してください。
CORE_017	アクション {{ action }} は、状態が「準備完了」のときのみ実行できます。	■ ロボットの電源が入っている場合は、停止アクションを実行してください。 ■ ロボットの電源が切れている場合は、電源を入れてください。 ■ その後、再度試してください。
CORE_018	アクション {{ action }} は、状態が「準備完了」のときのみ実行できます。	■ ロボットの電源が入っている場合は、停止アクションを実行してください。 ■ ロボットの電源が切れている場合は、電源を入れてください。 ■ その後、再度試してください。

エラーコード	メッセージ	対処方法
CORE_019	機能 {{ function_name }} はツール使用時にのみ使用できます。	■ ロボットの電源を切ってください。 ■ 起動に使用するツールを選択してください。 ■ ロボットの電源を入れ、再度試してください。
CORE_020	機能 {{ function_name }} を使用するには、アクティブなツールに出力信号が定義してください。	ツールのピッキング動作設定を調整してから、再度試してください。
CORE_021	機能 {{ function_name }} はツール使用時にのみ使用できます。	■ ロボットの電源を切ってください。 ■ 起動に使用するツールを選択してください。 ■ ロボットの電源を入れ、再度試してください。
CORE_022	機能 {{ function_name }} を使用するには、アクティブなツールに出力信号が定義してください。	ツールのピッキング動作設定を調整してから、再度試してください。
CORE_023	機能 {{ function_name }} はP-Grip使用時にのみ使用できます。	■ ロボットの電源を切ってください。 ■ 起動に使用するツールを選択してください。 ■ ロボットの電源を入れ、再度試してください。
CORE_024	アクション {{ action }} は、状態が「準備完了」のときのみ実行できます。	■ ロボットの電源が入っている場合は、停止アクションを実行してください。 ■ ロボットの電源が切れている場合は、電源を入れてください。 ■ その後、再度試してください。
CORE_025	アクション {{ action }} は、状態が「準備完了」のときのみ実行できます。	■ ロボットの電源が入っている場合は、停止アクションを実行してください。 ■ ロボットの電源が切れている場合は、電源を入れてください。 ■ その後、再度試してください。
CORE_026	アクション {{ action }} は、状態が「準備完了」のときのみ実行できます。	■ ロボットの電源が入っている場合は、停止アクションを実行してください。 ■ ロボットの電源が切れている場合は、電源を入れてください。 ■ その後、再度試してください。
CORE_027	{{ error }}	これはアプリケーションコード内で作成されたカスタムエラーです。解決方法が不明な場合は、アプリケーションのプログラマーに問い合わせてください。

エラーコード	メッセージ	対処方法
CORE_028	引数 {{ argument_name }} の型は {{ argument_type }} にしてください。	エラーメッセージに従って、テキスト、関数の引数、チェックボックスなどの入力内容を調整し、再度試してください。
CORE_029	共有変数 '{{ name }}' は定義されていません。	変数は、読み取る前に書き込む必要があります。
CORE_030	共有変数 '{{ name }}' は定義されていません。	変数は、読み取る前に書き込む必要があります。
CORE_031	引数 {{ argument_name }} の型は {{ argument_type }} にしてください。	エラーメッセージに従って、テキスト、関数の引数、チェックボックスなどの入力内容を調整し、再度試してください。
CORE_032	グローバル変数 '{{ name }}' は定義されていません。	変数は、読み取る前に書き込む必要があります。
CORE_033	グローバル変数 '{{ name }}' は定義されていません。	変数は、読み取る前に書き込む必要があります。
CORE_034	引数 {{ argument_name }} の型は {{ argument_type }} にしてください。	エラーメッセージに従って、テキスト、関数の引数、チェックボックスなどの入力内容を調整し、再度試してください。
CORE_035	引数 {{ name }} は有効なファイルパスを指定してください。使用可能な文字: A-Z a-z 0-9 _ - /	エラーメッセージに従って、テキスト、関数の引数、チェックボックスなどの入力内容を調整し、再度試してください。
CORE_036	引数 {{ name }} の値が無効です。使用できる値は {{ options }} です。	エラーメッセージに従って、テキスト、関数の引数、チェックボックスなどの入力内容を調整し、再度試してください。
CORE_039	IPアドレスは文字列にしてください。	エラーメッセージに従って、テキスト、関数の引数、チェックボックスなどの入力内容を調整し、再度試してください。
CORE_040	ポート番号は整数にしてください。	エラーメッセージに従って、テキスト、関数の引数、チェックボックスなどの入力内容を調整し、再度試してください。
CORE_041	ポートは {{ port_min }} から {{ port_max }} の範囲内にしてください。	エラーメッセージに従って、テキスト、関数の引数、チェックボックスなどの入力内容を調整し、再度試してください。
CORE_042	終了文字は文字列にしてください。	エラーメッセージに従って、テキスト、関数の引数、チェックボックスなどの入力内容を調整し、再度試してください。
CORE_043	ポート番号は整数にしてください。	エラーメッセージに従って、テキスト、関数の引数、チェックボックスなどの入力内容を調整し、再度試してください。
CORE_044	ポートは {{ port_min }} から {{ port_max }} の範囲内にしてください。	エラーメッセージに従って、テキスト、関数の引数、チェックボックスなどの入力内容を調整し、再度試してください。
CORE_045	終了文字は文字列にしてください。	エラーメッセージに従って、テキスト、関数の引数、チェックボックスなどの入力内容を調整し、再度試してください。

エラーコード	メッセージ	対処方法
CORE_046	ポート番号は整数にしてください。	エラーメッセージに従って、テキスト、関数の引数、チェックボックスなどの入力内容を調整し、再度試してください。
CORE_047	ポートは {{ port_min }} から {{ port_max }} の範囲内にしてください。	エラーメッセージに従って、テキスト、関数の引数、チェックボックスなどの入力内容を調整し、再度試してください。
CORE_048	終了文字は文字列にしてください。	エラーメッセージに従って、テキスト、関数の引数、チェックボックスなどの入力内容を調整し、再度試してください。
CORE_049	引数 {{ argument_name }} の型は {{ argument_type }} にしてください。	エラーメッセージに従って、テキスト、関数の引数、チェックボックスなどの入力内容を調整し、再度試してください。
CORE_050	送信するメッセージはJSON形式でシリアライズ可能にしてください。	エラーメッセージに従って、テキスト、関数の引数、チェックボックスなどの入力内容を調整し、再度試してください。
CORE_051	channel引数は1から {{ number_of_buttons }} の範囲で指定してください。	エラーメッセージに従って、テキスト、関数の引数、チェックボックスなどの入力内容を調整し、再度試してください。
CORE_052	すべてのボタンには機能が割り当てられており、値を読み取ることはできません。	エラーメッセージに従って、テキスト、関数の引数、チェックボックスなどの入力内容を調整し、再度試してください。
CORE_053	無効なchannel引数です。読み取れるのは機能が割り当てられていないボタンのみです: {{ keys }}。	エラーメッセージに従って、テキスト、関数の引数、チェックボックスなどの入力内容を調整し、再度試してください。
CORE_054	引数 {{ name }} の値が無効です。使用できる値は {{ options }} です。	エラーメッセージに従って、テキスト、関数の引数、チェックボックスなどの入力内容を調整し、再度試してください。
CORE_055	機能 {{ function_name }} はP-Grip使用時にのみ使用できます。	■ ロボットの電源を切ってください。 ■ 起動に使用するツールを選択してください。 ■ ロボットの電源を入れ、再度試してください。
CORE_056	機能 {{ function_name }} はP-Grip使用時にのみ使用できます。	■ ロボットの電源を切ってください。 ■ 起動に使用するツールを選択してください。 ■ ロボットの電源を入れ、再度試してください。

エラーコード	メッセージ	対処方法
CORE_057	管理インターフェイスがリクエスト {{ request }} のアクション {{ action }} でタイムアウトしました。	■ 内部モジュール間に互換性の問題がある可能性があります。コントローラーを再起動してから、再度試してください。 ■ エラーが解消されない場合は、ソフトウェアを新しいバージョンに更新してください。
CORE_058	ロボットは起動中またはシャットダウン中でなければなりません、現在の状態は {{ status }} です。	コントローラーを再起動してください。
CORE_059	アクチュエーターがキャリブレーションされていないため、関節 {{ joint }} を動かさせません。	■ ロボットの電源を切ってください。 ■ 起動時に実行するキャリブレーションルーチンを選択してください。このルーチンでは、すべてのアクチュエーターをキャリブレーションする必要があります。 ■ ロボットの電源を入れ、再度試してください。
CORE_060	引数 {{ name }} は空の {{ container_type }} にしないでください。	エラーメッセージに従って、テキスト、関数の引数、チェックボックスなどの入力内容を調整し、再度試してください。
CORE_061	アクチュエーターがキャリブレーションされていないため、グリッパーを動かさせません。	■ ロボットの電源を切ってください。 ■ 起動時に実行するキャリブレーションルーチンを選択してください。このルーチンでは、すべてのアクチュエーターをキャリブレーションする必要があります。 ■ ロボットの電源を入れ、再度試してください。
CORE_062	アクチュエーターがキャリブレーションされていないため、関節 {{ joint }} を動かさせません。	■ ロボットの電源を切ってください。 ■ 起動時に実行するキャリブレーションルーチンを選択してください。このルーチンでは、すべてのアクチュエーターをキャリブレーションする必要があります。 ■ ロボットの電源を入れ、再度試してください。
CORE_063	{{ parameter_name }} と actuator_ids は同じ長さにしてください。	エラーメッセージに従って、テキスト、関数の引数、チェックボックスなどの入力内容を調整し、再度試してください。
CORE_064	パラメーター {{ parameter_name }} は actuator_ids と同じ要素を持ってください。	エラーメッセージに従って、テキスト、関数の引数、チェックボックスなどの入力内容を調整し、再度試してください。

エラーコード	メッセージ	対処方法
CORE_065	引数 {{ argument_name }} の型は {{ argument_types }} のいずれかにしてください。	エラーメッセージに従って、テキスト、関数の引数、チェックボックスなどの入力内容を調整し、再度試してください。
CORE_066	{{ name }} の値はすべて {{ value_type }} 型にしてください。	エラーメッセージに従って、テキスト、関数の引数、チェックボックスなどの入力内容を調整し、再度試してください。
CORE_067	関節 {{ joint }} のプロパティ {{ parameter_name }} は {{ range }} の範囲内でなければなりません、現在の値は {{ value }} です。	エラーメッセージに従って、テキスト、関数の引数、チェックボックスなどの入力内容を調整し、再度試してください。
CORE_068	{{ name }} の値はすべて正の数値にしてください。	エラーメッセージに従って、テキスト、関数の引数、チェックボックスなどの入力内容を調整し、再度試してください。
CORE_069	引数 {{ argument_name }} の型は {{ argument_type }} にしてください。	エラーメッセージに従って、テキスト、関数の引数、チェックボックスなどの入力内容を調整し、再度試してください。
CORE_070	引数 {{ argument_name }} の型は {{ argument_type }} にしてください。	エラーメッセージに従って、テキスト、関数の引数、チェックボックスなどの入力内容を調整し、再度試してください。
CORE_071	{{ axis }} 軸上の位置は原点に一致できません。	エラーメッセージに従って、テキスト、関数の引数、チェックボックスなどの入力内容を調整し、再度試してください。
CORE_072	{{ axis }} 軸上の位置は原点に一致できません。	エラーメッセージに従って、テキスト、関数の引数、チェックボックスなどの入力内容を調整し、再度試してください。
CORE_073	x軸とy軸は90°の角度でなければなりません、現在の角度は {{ angle }}° です。	エラーメッセージに従って、テキスト、関数の引数、チェックボックスなどの入力内容を調整し、再度試してください。
CORE_074	パスに無効なポーズが含まれています。ポーズを調整してください。	エラーメッセージに従って、テキスト、関数の引数、チェックボックスなどの入力内容を調整し、再度試してください。
CORE_075	このポーズには姿勢構成 {{ configuration }} はありません。次の姿勢構成から選択してください: {{ available_configurations }}。	エラーメッセージに従って、テキスト、関数の引数、チェックボックスなどの入力内容を調整し、再度試してください。
CORE_076	ポーズ {{ name }} は存在しません。	エラーメッセージに従って、テキスト、関数の引数、チェックボックスなどの入力内容を調整し、再度試してください。
CORE_077	引数 {{ argument_name }} の型は {{ argument_types }} のいずれかにしてください。	エラーメッセージに従って、テキスト、関数の引数、チェックボックスなどの入力内容を調整し、再度試してください。
CORE_078	オフセットパラメーターは [x, y, z, frame] の形式にしてください。x, y, zは数値、frameは'base'または'tool'です。	エラーメッセージに従って、テキスト、関数の引数、チェックボックスなどの入力内容を調整し、再度試してください。

エラーコード	メッセージ	対処方法
CORE_079	引数 {{ name }} はint、float、または 'MAX' にしてください。	エラーメッセージに従って、テキスト、関数の引数、チェックボックスなどの入力内容を調整し、再度試してください。
CORE_080	引数 {{ name }} はint、float、または 'MAX' にしてください。	エラーメッセージに従って、テキスト、関数の引数、チェックボックスなどの入力内容を調整し、再度試してください。
CORE_081	移動コマンドを実行できません。引数 {{ argument_name }} は {{ value_min }}{{ unit }} より大きくなければなりません、現在の値は {{ value }}{{ unit }} です。	エラーメッセージに従って、テキスト、関数の引数、チェックボックスなどの入力内容を調整し、再度試してください。
CORE_082	移動コマンドを実行できません。引数 {{ argument_name }} は {{ value_min }}{{ unit }} より大きくなければなりません、現在の値は {{ value }}{{ unit }} です。	エラーメッセージに従って、テキスト、関数の引数、チェックボックスなどの入力内容を調整し、再度試してください。
CORE_083	移動コマンドを実行できません。引数 {{ argument_name }} は {{ value_min }}{{ unit }} より大きくなければなりません、現在の値は {{ value }}{{ unit }} です。	エラーメッセージに従って、テキスト、関数の引数、チェックボックスなどの入力内容を調整し、再度試してください。
CORE_084	移動コマンドを実行できません。引数 {{ argument_name }} は {{ value_min }}{{ unit }} より大きくなければなりません、現在の値は {{ value }}{{ unit }} です。	エラーメッセージに従って、テキスト、関数の引数、チェックボックスなどの入力内容を調整し、再度試してください。
CORE_085	移動コマンドを実行できません。引数 {{ argument_name }} は {{ value_min }}{{ unit }} より大きくなければなりません、現在の値は {{ value }}{{ unit }} です。	エラーメッセージに従って、テキスト、関数の引数、チェックボックスなどの入力内容を調整し、再度試してください。
CORE_086	{{ joint_number }} 個すべての関節に {{ argument_name }} を指定してください。	エラーメッセージに従って、テキスト、関数の引数、チェックボックスなどの入力内容を調整し、再度試してください。
CORE_087	関節 {{ joint }} の引数 {{ argument_name }} は {{ value_range }} {{ unit }} の範囲内でなければなりません、指定された値は {{ value }}{{ unit }} です。	エラーメッセージに従って、テキスト、関数の引数、チェックボックスなどの入力内容を調整し、再度試してください。
CORE_088	最初の通過点は現在のロボットポーズと異なるようにしてください。	エラーメッセージに従って、テキスト、関数の引数、チェックボックスなどの入力内容を調整し、再度試してください。
CORE_089	poses引数に連続する同一のポーズを含めないでください。	エラーメッセージに従って、テキスト、関数の引数、チェックボックスなどの入力内容を調整し、再度試してください。
CORE_090	パス {{ name }} は存在しません。	エラーメッセージに従って、テキスト、関数の引数、チェックボックスなどの入力内容を調整し、再度試してください。
CORE_091	引数 {{ argument_name }} の型は {{ argument_types }} のいずれかにしてください。	エラーメッセージに従って、テキスト、関数の引数、チェックボックスなどの入力内容を調整し、再度試してください。

エラーコード	メッセージ	対処方法
CORE_092	グリッド {{ name }} は存在しません。	エラーメッセージに従って、テキスト、関数の引数、チェックボックスなどの入力内容を調整し、再度試してください。
CORE_093	引数 {{ argument_name }} の型は {{ argument_type }} にしてください。	エラーメッセージに従って、テキスト、関数の引数、チェックボックスなどの入力内容を調整し、再度試してください。
CORE_094	引数 {{ argument_name }} は正の数値にしてください。	エラーメッセージに従って、テキスト、関数の引数、チェックボックスなどの入力内容を調整し、再度試してください。
CORE_095	引数 {{ argument_name }} は正の数値にしてください。	エラーメッセージに従って、テキスト、関数の引数、チェックボックスなどの入力内容を調整し、再度試してください。
CORE_096	安全のリセットはデジタル入力でのみ許可されています。'安全リセット' 機能に入力を割り当ててください。	エラーメッセージに従って、テキスト、関数の引数、チェックボックスなどの入力内容を調整し、再度試してください。
CORE_097	ロボット動作中は、コマンド {{ command }} を実行できません。	■ アプリケーションコードに誤りがないか確認してください。 ■ エラーメッセージに基づいて、アプリケーションコードを見直してください。 ■ アプリケーションコードのエラー処理を見直してください。
CORE_098	ハードウェア情報を取得または書き込みできませんでした。	■ コントローラーを再起動してください。 ■ 故障している可能性がある部品: "Main I/O Board" または "Tool I/O Board"
CORE_099	環境変数 {{ var }} が設定されていません。	■ 内部モジュール間に互換性の問題がある可能性があります。コントローラーを再起動してから、再度試してください。 ■ エラーが解消されない場合は、ソフトウェアを新しいバージョンに更新してください。
CORE_100	ハードウェア情報を取得または書き込みできませんでした。	■ コントローラーを再起動してください。 ■ 故障している可能性がある部品: "Main I/O Board" または "Tool I/O Board"

エラーコード	メッセージ	対処方法
CORE_101	コントローラーのホスト名をリセットできませんでした。	■ コントローラーを再起動してください。 ■ 故障している可能性がある部品: "Main I/O Board" または "Tool I/O Board"
CORE_102	ハードウェア情報を取得または書き込みできませんでした。	■ コントローラーを再起動してください。 ■ 故障している可能性がある部品: "Main I/O Board" または "Tool I/O Board"
CORE_103	自動起動シーケンスに失敗しました。	■ 設定メニューで起動時の設定を調整してください。 ■ コントローラーを再起動してください。
DATABASE_001	{{ error_class }}: {{ error }}	■ データベースに互換性がないか、破損している可能性があります。アップロード前などに、手動で変更された可能性があります。 ■ リセット前に、現在のデータベースをダウンロードする手順が表示される場合があります。 ■ この手順が表示されない場合でも、現在のデータベースをダウンロードしてください。アプリケーションと設定のバックアップとして使用できます。 ■ 以前に互換性があったデータベースのバックアップをアップロードできます。
DATABASE_002	データベースのバージョンに互換性がありません。最新のマイグレーションは {{ required_version }} ではなく {{ migration_version }} に更新されます。	■ データベースに互換性がないか、破損している可能性があります。アップロード前などに、手動で変更された可能性があります。 ■ リセット前に、現在のデータベースをダウンロードする手順が表示される場合があります。 ■ この手順が表示されない場合でも、現在のデータベースをダウンロードしてください。アプリケーションと設定のバックアップとして使用できます。 ■ 以前に互換性があったデータベースのバックアップをアップロードできます。

エラーコード	メッセージ	対処方法
DATABASE_003	データベースのバージョンに互換性がありません。 現在のバージョン {{ actual_version }} は必要なバージョン {{ required_version }} と一致しません。	■ データベースに互換性がないか、破損している可能性があります。アップロード前などに、手動で変更された可能性があります。 ■ リセット前に、現在のデータベースをダウンロードする手順が表示される場合があります。 ■ この手順が表示されない場合でも、現在のデータベースをダウンロードしてください。アプリケーションと設定のバックアップとして使用できます。 ■ 以前に互換性があったデータベースのバックアップをアップロードできます。
DATABASE_004	列 {{ column }} はテーブル {{ table_name }} に存在しません。	■ データベースに互換性がないか、破損している可能性があります。アップロード前などに、手動で変更された可能性があります。 ■ リセット前に、現在のデータベースをダウンロードする手順が表示される場合があります。 ■ この手順が表示されない場合でも、現在のデータベースをダウンロードしてください。アプリケーションと設定のバックアップとして使用できます。 ■ 以前に互換性があったデータベースのバックアップをアップロードできます。
DATABASE_005	JSON文字列 {{ json_string }} のデコードに失敗しました。	■ データベースに互換性がないか、破損している可能性があります。アップロード前などに、手動で変更された可能性があります。 ■ リセット前に、現在のデータベースをダウンロードする手順が表示される場合があります。 ■ この手順が表示されない場合でも、現在のデータベースをダウンロードしてください。アプリケーションと設定のバックアップとして使用できます。 ■ 以前に互換性があったデータベースのバックアップをアップロードできます。

エラーコード	メッセージ	対処方法
DATABASE_006	ID {{ element_id }} は {{ table_name }} に存在しません。	■ データベースに互換性がないか、破損している可能性があります。アップロード前などに、手動で変更された可能性があります。 ■ リセット前に、現在のデータベースをダウンロードする手順が表示される場合があります。 ■ この手順が表示されない場合でも、現在のデータベースをダウンロードしてください。アプリケーションと設定のバックアップとして使用できます。 ■ 以前に互換性があったデータベースのバックアップをアップロードできます。
DATABASE_007	要素を追加するには、id以外のすべての列を定義してください。	■ データベースに互換性がないか、破損している可能性があります。アップロード前などに、手動で変更された可能性があります。 ■ リセット前に、現在のデータベースをダウンロードする手順が表示される場合があります。 ■ この手順が表示されない場合でも、現在のデータベースをダウンロードしてください。アプリケーションと設定のバックアップとして使用できます。 ■ 以前に互換性があったデータベースのバックアップをアップロードできます。
DATABASE_008	列 {{ column }} はテーブル {{ table_name }} に存在しません。	■ データベースに互換性がないか、破損している可能性があります。アップロード前などに、手動で変更された可能性があります。 ■ リセット前に、現在のデータベースをダウンロードする手順が表示される場合があります。 ■ この手順が表示されない場合でも、現在のデータベースをダウンロードしてください。アプリケーションと設定のバックアップとして使用できます。 ■ 以前に互換性があったデータベースのバックアップをアップロードできます。

エラーコード	メッセージ	対処方法
DATABASE_009	SQLコマンドの実行に失敗しました: {{ sql_command }}	■ データベースに互換性がないか、破損している可能性があります。アップロード前などに、手動で変更された可能性があります。 ■ リセット前に、現在のデータベースをダウンロードする手順が表示される場合があります。 ■ この手順が表示されない場合でも、現在のデータベースをダウンロードしてください。アプリケーションと設定のバックアップとして使用できます。 ■ 以前に互換性があったデータベースのバックアップをアップロードできます。
DATABASE_010	列 {{ column }} はテーブル {{ table_name }} に存在しません。	■ データベースに互換性がないか、破損している可能性があります。アップロード前などに、手動で変更された可能性があります。 ■ リセット前に、現在のデータベースをダウンロードする手順が表示される場合があります。 ■ この手順が表示されない場合でも、現在のデータベースをダウンロードしてください。アプリケーションと設定のバックアップとして使用できます。 ■ 以前に互換性があったデータベースのバックアップをアップロードできます。
DATABASE_011	名前 {{ element_name }} は {{ table_name }} にすでに存在します。	■ データベースに互換性がないか、破損している可能性があります。アップロード前などに、手動で変更された可能性があります。 ■ リセット前に、現在のデータベースをダウンロードする手順が表示される場合があります。 ■ この手順が表示されない場合でも、現在のデータベースをダウンロードしてください。アプリケーションと設定のバックアップとして使用できます。 ■ 以前に互換性があったデータベースのバックアップをアップロードできます。

エラーコード	メッセージ	対処方法
DATABASE_012	次のデータベース列は予約されています: {{ columns }}	■ データベースに互換性がないか、破損している可能性があります。アップロード前などに、手動で変更された可能性があります。 ■ リセット前に、現在のデータベースをダウンロードする手順が表示される場合があります。 ■ この手順が表示されない場合でも、現在のデータベースをダウンロードしてください。アプリケーションと設定のバックアップとして使用できます。 ■ 以前に互換性があったデータベースのバックアップをアップロードできます。
DATABASE_013	列 {{ column }} はテーブル {{ table_name }} に存在しません。	■ データベースに互換性がないか、破損している可能性があります。アップロード前などに、手動で変更された可能性があります。 ■ リセット前に、現在のデータベースをダウンロードする手順が表示される場合があります。 ■ この手順が表示されない場合でも、現在のデータベースをダウンロードしてください。アプリケーションと設定のバックアップとして使用できます。 ■ 以前に互換性があったデータベースのバックアップをアップロードできます。
DATABASE_014	テーブル {{ table_name }} のID {{ element_id }} はどのプロジェクトにも含まれていません。	■ データベースに互換性がないか、破損している可能性があります。アップロード前などに、手動で変更された可能性があります。 ■ リセット前に、現在のデータベースをダウンロードする手順が表示される場合があります。 ■ この手順が表示されない場合でも、現在のデータベースをダウンロードしてください。アプリケーションと設定のバックアップとして使用できます。 ■ 以前に互換性があったデータベースのバックアップをアップロードできます。

エラーコード	メッセージ	対処方法
DATABASE_015	デフォルトプロジェクトは削除または上書きできません。	■ データベースに互換性がないか、破損している可能性があります。アップロード前などに、手動で変更された可能性があります。 ■ リセット前に、現在のデータベースをダウンロードする手順が表示される場合があります。 ■ この手順が表示されない場合でも、現在のデータベースをダウンロードしてください。アプリケーションと設定のバックアップとして使用できます。 ■ 以前に互換性があったデータベースのバックアップをアップロードできます。
DATABASE_016	ID {{ element_id }} は {{ table_name }} に存在しません。	■ データベースに互換性がないか、破損している可能性があります。アップロード前などに、手動で変更された可能性があります。 ■ リセット前に、現在のデータベースをダウンロードする手順が表示される場合があります。 ■ この手順が表示されない場合でも、現在のデータベースをダウンロードしてください。アプリケーションと設定のバックアップとして使用できます。 ■ 以前に互換性があったデータベースのバックアップをアップロードできます。
DATABASE_017	ID {{ element_id }} は {{ table_name }} に存在しません。	■ データベースに互換性がないか、破損している可能性があります。アップロード前などに、手動で変更された可能性があります。 ■ リセット前に、現在のデータベースをダウンロードする手順が表示される場合があります。 ■ この手順が表示されない場合でも、現在のデータベースをダウンロードしてください。アプリケーションと設定のバックアップとして使用できます。 ■ 以前に互換性があったデータベースのバックアップをアップロードできます。

エラーコード	メッセージ	対処方法
DATABASE_018	ID {{ element_id }} は {{ table_name }} に存在しません。	■ データベースに互換性がないか、破損している可能性があります。アップロード前などに、手動で変更された可能性があります。 ■ リセット前に、現在のデータベースをダウンロードする手順が表示される場合があります。 ■ この手順が表示されない場合でも、現在のデータベースをダウンロードしてください。アプリケーションと設定のバックアップとして使用できます。 ■ 以前に互換性があったデータベースのバックアップをアップロードできます。
DATABASE_019	名前 {{ element_name }} は {{ table_name }} に存在しません。	■ データベースに互換性がないか、破損している可能性があります。アップロード前などに、手動で変更された可能性があります。 ■ リセット前に、現在のデータベースをダウンロードする手順が表示される場合があります。 ■ この手順が表示されない場合でも、現在のデータベースをダウンロードしてください。アプリケーションと設定のバックアップとして使用できます。 ■ 以前に互換性があったデータベースのバックアップをアップロードできます。
DATABASE_020	列 {{ column }} はテーブル {{ table_name }} に存在しません。	■ データベースに互換性がないか、破損している可能性があります。アップロード前などに、手動で変更された可能性があります。 ■ リセット前に、現在のデータベースをダウンロードする手順が表示される場合があります。 ■ この手順が表示されない場合でも、現在のデータベースをダウンロードしてください。アプリケーションと設定のバックアップとして使用できます。 ■ 以前に互換性があったデータベースのバックアップをアップロードできます。

エラーコード	メッセージ	対処方法
DATABASE_021	アップロードしたファイルを展開できません。	互換性のあるファイルをアップロードしてください。
DATABASE_022	{{ element_string }} {{ element_name }} はこのプロジェクトにすでに存在します。	■ インターフェースを再接続してください (例: ページ再読み込み、ブラウザキャッシュのクリア)。 ■ エラーが続く場合は、コントローラーを再起動してください。
DATABASE_023	グローバルデータベースにエントリー {{ entry }} を書き込めません。このエントリーがJSON形式でシリアル化可能であることを確認してください。	エラーメッセージに従って、テキスト、関数の引数、チェックボックスなどの入力内容を調整し、再度試してください。
DATABASE_024	設定データベースのテーブルを読み込めません。新しいデータベースを古い(非互換)ソフトウェアで読み込もうとしている可能性があります。	■ データベースに互換性がないか、破損している可能性があります。アップロード前などに、手動で変更された可能性があります。 ■ リセット前に、現在のデータベースをダウンロードする手順が表示される場合があります。 ■ この手順が表示されない場合でも、現在のデータベースをダウンロードしてください。アプリケーションと設定のバックアップとして使用できます。 ■ 以前に互換性があったデータベースのバックアップをアップロードできます。
DATABASE_025	データベースのバージョンに互換性がありません。最新のマイグレーションは {{ required_version }} ではなく {{ migration_version }} に更新されます。	■ データベースに互換性がないか、破損している可能性があります。アップロード前などに、手動で変更された可能性があります。 ■ リセット前に、現在のデータベースをダウンロードする手順が表示される場合があります。 ■ この手順が表示されない場合でも、現在のデータベースをダウンロードしてください。アプリケーションと設定のバックアップとして使用できます。 ■ 以前に互換性があったデータベースのバックアップをアップロードできます。

エラーコード	メッセージ	対処方法
DATABASE_026	データベースのバージョンに互換性がありません。 現在のバージョン {{ actual_version }} は必要なバージョン {{ required_version }} と一致しません。	■ データベースに互換性がないか、破損している可能性があります。アップロード前などに、手動で変更された可能性があります。 ■ リセット前に、現在のデータベースをダウンロードする手順が表示される場合があります。 ■ この手順が表示されない場合でも、現在のデータベースをダウンロードしてください。アプリケーションと設定のバックアップとして使用できます。 ■ 以前に互換性があったデータベースのバックアップをアップロードできます。
DATABASE_027	マイグレーションファイル {{ file_name }} の {{ parameter }} に無効な値があります。	■ 内部モジュール間に互換性の問題がある可能性があります。コントローラーを再起動してから、再度試してください。 ■ エラーが解消されない場合は、ソフトウェアを新しいバージョンに更新してください。
DATABASE_028	マイグレーションファイル {{ file_name }} の {{ parameter }} に無効な値があります。	■ 内部モジュール間に互換性の問題がある可能性があります。コントローラーを再起動してから、再度試してください。 ■ エラーが解消されない場合は、ソフトウェアを新しいバージョンに更新してください。
DATABASE_029	データベースマイグレーション中に操作 {{ operation }} が失敗しました: {{ error }}	■ データベースに互換性がないか、破損している可能性があります。アップロード前などに、手動で変更された可能性があります。 ■ リセット前に、現在のデータベースをダウンロードする手順が表示される場合があります。 ■ この手順が表示されない場合でも、現在のデータベースをダウンロードしてください。アプリケーションと設定のバックアップとして使用できます。 ■ 以前に互換性があったデータベースのバックアップをアップロードできます。

エラーコード	メッセージ	対処方法
DATABASE_030	データベースマイグレーション中に操作 {{ operation }} が失敗しました: {{ error }}	■ データベースに互換性がないか、破損している可能性があります。アップロード前などに、手動で変更された可能性があります。 ■ リセット前に、現在のデータベースをダウンロードする手順が表示される場合があります。 ■ この手順が表示されない場合でも、現在のデータベースをダウンロードしてください。アプリケーションと設定のバックアップとして使用できます。 ■ 以前に互換性があったデータベースのバックアップをアップロードできます。
DATABASE_031	SQLコマンドの実行に失敗しました: {{ sql_command }}	■ データベースに互換性がないか、破損している可能性があります。アップロード前などに、手動で変更された可能性があります。 ■ リセット前に、現在のデータベースをダウンロードする手順が表示される場合があります。 ■ この手順が表示されない場合でも、現在のデータベースをダウンロードしてください。アプリケーションと設定のバックアップとして使用できます。 ■ 以前に互換性があったデータベースのバックアップをアップロードできます。
DATABASE_032	データベースマイグレーション中に操作 {{ operation }} が失敗しました: {{ error }}	■ データベースに互換性がないか、破損している可能性があります。アップロード前などに、手動で変更された可能性があります。 ■ リセット前に、現在のデータベースをダウンロードする手順が表示される場合があります。 ■ この手順が表示されない場合でも、現在のデータベースをダウンロードしてください。アプリケーションと設定のバックアップとして使用できます。 ■ 以前に互換性があったデータベースのバックアップをアップロードできます。

エラーコード	メッセージ	対処方法
DATABASE_033	データベースマイグレーション中に操作 {{ operation }} が失敗しました: {{ error }}	■ データベースに互換性がないか、破損している可能性があります。アップロード前などに、手動で変更された可能性があります。 ■ リセット前に、現在のデータベースをダウンロードする手順が表示される場合があります。 ■ この手順が表示されない場合でも、現在のデータベースをダウンロードしてください。アプリケーションと設定のバックアップとして使用できます。 ■ 以前に互換性があったデータベースのバックアップをアップロードできます。
DATABASE_034	データベースマイグレーション中に操作 {{ operation }} が失敗しました: {{ error }}	■ データベースに互換性がないか、破損している可能性があります。アップロード前などに、手動で変更された可能性があります。 ■ リセット前に、現在のデータベースをダウンロードする手順が表示される場合があります。 ■ この手順が表示されない場合でも、現在のデータベースをダウンロードしてください。アプリケーションと設定のバックアップとして使用できます。 ■ 以前に互換性があったデータベースのバックアップをアップロードできます。
DATABASE_035	マイグレーション {{ file_name }} は使用できません。	■ 内部モジュール間に互換性の問題がある可能性があります。コントローラーを再起動してから、再度試してください。 ■ エラーが解消されない場合は、ソフトウェアを新しいバージョンに更新してください。

エラーコード	メッセージ	対処方法
DATABASE_036	SQLコマンドの実行に失敗しました: {{ sql_command }}	■ データベースに互換性がないか、破損している可能性があります。アップロード前などに、手動で変更された可能性があります。 ■ リセット前に、現在のデータベースをダウンロードする手順が表示される場合があります。 ■ この手順が表示されない場合でも、現在のデータベースをダウンロードしてください。アプリケーションと設定のバックアップとして使用できます。 ■ 以前に互換性があったデータベースのバックアップをアップロードできます。
DATABASE_037	SQLコマンドの実行に失敗しました: {{ sql_command }}	■ データベースに互換性がないか、破損している可能性があります。アップロード前などに、手動で変更された可能性があります。 ■ リセット前に、現在のデータベースをダウンロードする手順が表示される場合があります。 ■ この手順が表示されない場合でも、現在のデータベースをダウンロードしてください。アプリケーションと設定のバックアップとして使用できます。 ■ 以前に互換性があったデータベースのバックアップをアップロードできます。
DATABASE_038	SQLコマンドの実行に失敗しました: {{ sql_command }}	■ データベースに互換性がないか、破損している可能性があります。アップロード前などに、手動で変更された可能性があります。 ■ リセット前に、現在のデータベースをダウンロードする手順が表示される場合があります。 ■ この手順が表示されない場合でも、現在のデータベースをダウンロードしてください。アプリケーションと設定のバックアップとして使用できます。 ■ 以前に互換性があったデータベースのバックアップをアップロードできます。

エラーコード	メッセージ	対処方法
DATABASE_039	指定された名前の階層が深すぎます。	エラーメッセージに従って、テキスト、関数の引数、チェックボックスなどの入力内容を調整し、再度試してください。
DATABASE_040	指定された名前が長すぎます。短い名前を選択してください。	エラーメッセージに従って、テキスト、関数の引数、チェックボックスなどの入力内容を調整し、再度試してください。
DATABASE_041	指定された名前に無効な文字または予約語が含まれています。	エラーメッセージに従って、テキスト、関数の引数、チェックボックスなどの入力内容を調整し、再度試してください。
DATABASE_042	アクションを実行する前に名前を指定してください。	エラーメッセージに従って、テキスト、関数の引数、チェックボックスなどの入力内容を調整し、再度試してください。
DIALOG_001	ダイアログ {{ dialog_id }} はすでに存在しません。	■ インターフェースを再接続してください (例: ページ再読み込み、ブラウザークャッシュのクリア)。 ■ エラーが続く場合は、コントローラーを再起動してください。
DIALOG_002	ダイアログ {{ dialog_type }} のダイアログは {{ expected_type }} 型の回答を必要としますが、{{ answer_type }} が渡されました。	エラーメッセージに従って、テキスト、関数の引数、チェックボックスなどの入力内容を調整し、再度試してください。
DIALOG_003	ダイアログ {{ dialog_type }} のダイアログは {{ expected_type }} 型の回答を必要としますが、{{ answer_type }} が渡されました。	エラーメッセージに従って、テキスト、関数の引数、チェックボックスなどの入力内容を調整し、再度試してください。
DIALOG_004	ダイアログ {{ dialog_type }} のダイアログは {{ expected_type }} 型の回答を必要としますが、{{ answer_type }} が渡されました。	エラーメッセージに従って、テキスト、関数の引数、チェックボックスなどの入力内容を調整し、再度試してください。
DIALOG_005	ダイアログオプション {{ option }} は存在しません。使用できるオプションは {{ available_options }} です。	エラーメッセージに従って、テキスト、関数の引数、チェックボックスなどの入力内容を調整し、再度試してください。
DIALOG_006	ダイアログオプション {{ option }} は存在しません。使用できるオプションは {{ available_options }} です。	エラーメッセージに従って、テキスト、関数の引数、チェックボックスなどの入力内容を調整し、再度試してください。
DIALOG_007	ダイアログ {{ dialog_type }} のダイアログは {{ expected_type }} 型の回答を必要としますが、{{ answer_type }} が渡されました。	エラーメッセージに従って、テキスト、関数の引数、チェックボックスなどの入力内容を調整し、再度試してください。
DIALOG_008	ダイアログ {{ dialog_type }} のダイアログは {{ expected_type }} 型の回答を必要としますが、{{ answer_type }} が渡されました。	エラーメッセージに従って、テキスト、関数の引数、チェックボックスなどの入力内容を調整し、再度試してください。
DIALOG_009	割り込みアクション {{ interrupt_action }} はありません。使用できるアクションは {{ available_interrupt_actions }} です。	■ インターフェースを再接続してください (例: ページ再読み込み、ブラウザークャッシュのクリア)。 ■ エラーが続く場合は、コントローラーを再起動してください。

エラーコード	メッセージ	対処方法
DISTRIBUTOR_001	引数 {{ argument_name }} の型は {{ argument_types }} のいずれかにしてください。	エラーメッセージに従って、テキスト、関数の引数、チェックボックスなどの入力内容を調整し、再度試してください。
DISTRIBUTOR_002	引数 {{ argument_name }} の型は {{ argument_types }} のいずれかにしてください。	エラーメッセージに従って、テキスト、関数の引数、チェックボックスなどの入力内容を調整し、再度試してください。
DISTRIBUTOR_003	引数 {{ argument_name }} の型は {{ argument_types }} のいずれかにしてください。	エラーメッセージに従って、テキスト、関数の引数、チェックボックスなどの入力内容を調整し、再度試してください。
DISTRIBUTOR_004	引数 {{ argument_name }} の型は {{ argument_type }} にしてください。	エラーメッセージに従って、テキスト、関数の引数、チェックボックスなどの入力内容を調整し、再度試してください。
DISTRIBUTOR_005	引数 {{ argument_name }} の型は {{ argument_types }} のいずれかにしてください。	エラーメッセージに従って、テキスト、関数の引数、チェックボックスなどの入力内容を調整し、再度試してください。
DISTRIBUTOR_006	引数 {{ name }} は組み込みAPI関数名にできません。	エラーメッセージに従って、テキスト、関数の引数、チェックボックスなどの入力内容を調整し、再度試してください。
DISTRIBUTOR_007	引数 {{ name }} は空の {{ container_type }} にしないでください。	エラーメッセージに従って、テキスト、関数の引数、チェックボックスなどの入力内容を調整し、再度試してください。
DISTRIBUTOR_008	identifiersとvaluesの型は互換性がありません。	エラーメッセージに従って、テキスト、関数の引数、チェックボックスなどの入力内容を調整し、再度試してください。
DISTRIBUTOR_009	identifiersとvaluesは同じ要素数にしてください。	エラーメッセージに従って、テキスト、関数の引数、チェックボックスなどの入力内容を調整し、再度試してください。
DISTRIBUTOR_010	valuesの要素は {{ value_type }} 型にしてください。	エラーメッセージに従って、テキスト、関数の引数、チェックボックスなどの入力内容を調整し、再度試してください。
DISTRIBUTOR_011	identifiersとvaluesの型は互換性がありません。	エラーメッセージに従って、テキスト、関数の引数、チェックボックスなどの入力内容を調整し、再度試してください。
DISTRIBUTOR_012	identifiersとvaluesは同じ要素数にしてください。	エラーメッセージに従って、テキスト、関数の引数、チェックボックスなどの入力内容を調整し、再度試してください。
DISTRIBUTOR_013	引数valuesのキーはidentifiersと一致させてください。	エラーメッセージに従って、テキスト、関数の引数、チェックボックスなどの入力内容を調整し、再度試してください。
DISTRIBUTOR_014	valuesの要素は {{ value_type }} 型にしてください。	エラーメッセージに従って、テキスト、関数の引数、チェックボックスなどの入力内容を調整し、再度試してください。

エラーコード	メッセージ	対処方法
DISTRIBUTOR_015	rangeは2つの要素を持つリストにしてください。1つは数値で、Noneも使用できます。	エラーメッセージに従って、テキスト、関数の引数、チェックボックスなどの入力内容を調整し、再度試してください。
DISTRIBUTOR_016	rangeの値は [0.0, 20.0] 以内にしてください。	エラーメッセージに従って、テキスト、関数の引数、チェックボックスなどの入力内容を調整し、再度試してください。
DISTRIBUTOR_017	rangeの値は昇順に指定してください。	エラーメッセージに従って、テキスト、関数の引数、チェックボックスなどの入力内容を調整し、再度試してください。
DISTRIBUTOR_018	アクチュエーターIDはstr, int, list, またはset型で指定してください。	エラーメッセージに従って、テキスト、関数の引数、チェックボックスなどの入力内容を調整し、再度試してください。
DISTRIBUTOR_019	アクチュエーターID {{ actuator_id }} は存在しません。	エラーメッセージに従って、テキスト、関数の引数、チェックボックスなどの入力内容を調整し、再度試してください。
DISTRIBUTOR_020	actuator_idsがリストの場合、{{ parameter_name }} もリストにしてください。	エラーメッセージに従って、テキスト、関数の引数、チェックボックスなどの入力内容を調整し、再度試してください。
DISTRIBUTOR_021	{{ parameter_name }} とactuator_idsは同じ長さにしてください。	エラーメッセージに従って、テキスト、関数の引数、チェックボックスなどの入力内容を調整し、再度試してください。
DISTRIBUTOR_022	actuator_idsがセットの場合、{{ parameter_name }} は辞書にしてください。	エラーメッセージに従って、テキスト、関数の引数、チェックボックスなどの入力内容を調整し、再度試してください。
DISTRIBUTOR_023	パラメーター {{ parameter_name }} はactuator_idsと同じ要素を持ってください。	エラーメッセージに従って、テキスト、関数の引数、チェックボックスなどの入力内容を調整し、再度試してください。
DISTRIBUTOR_024	引数 {{ argument_name }} の型は {{ argument_type }} にしてください。	エラーメッセージに従って、テキスト、関数の引数、チェックボックスなどの入力内容を調整し、再度試してください。
DISTRIBUTOR_025	引数 {{ name }} のサイズは {{ size }} にしてください。	エラーメッセージに従って、テキスト、関数の引数、チェックボックスなどの入力内容を調整し、再度試してください。
DISTRIBUTOR_026	{{ name }} の要素はすべて {{ element_type }} 型にしてください。	エラーメッセージに従って、テキスト、関数の引数、チェックボックスなどの入力内容を調整し、再度試してください。
DISTRIBUTOR_027	引数 {{ name }} は {{ size }} 個以上の要素を含むことはできません。	エラーメッセージに従って、テキスト、関数の引数、チェックボックスなどの入力内容を調整し、再度試してください。
DISTRIBUTOR_028	辞書 {{ name }} のすべてのキーは {{ key_type }} 型にしてください。	エラーメッセージに従って、テキスト、関数の引数、チェックボックスなどの入力内容を調整し、再度試してください。

エラーコード	メッセージ	対処方法
DISTRIBUTOR_029	{{ name }} の値はすべて {{ value_type }} 型にしてください。	エラーメッセージに従って、テキスト、関数の引数、チェックボックスなどの入力内容を調整し、再度試してください。
DISTRIBUTOR_030	引数 {{ name }} はパーセント値です。(0, 100) の範囲内で指定してください。	エラーメッセージに従って、テキスト、関数の引数、チェックボックスなどの入力内容を調整し、再度試してください。
DISTRIBUTOR_031	この機能で動かせるのはロボットアームの関節のみです。	エラーメッセージに従って、テキスト、関数の引数、チェックボックスなどの入力内容を調整し、再度試してください。
DISTRIBUTOR_032	frame引数は'base'または'tool'を指定してください。	エラーメッセージに従って、テキスト、関数の引数、チェックボックスなどの入力内容を調整し、再度試してください。
DISTRIBUTOR_033	引数 {{ name }} はint、float、または 'MAX' にしてください。	エラーメッセージに従って、テキスト、関数の引数、チェックボックスなどの入力内容を調整し、再度試してください。
DISTRIBUTOR_034	引数 {{ name }} は空の {{ container_type }} にしないでください。	エラーメッセージに従って、テキスト、関数の引数、チェックボックスなどの入力内容を調整し、再度試してください。
DISTRIBUTOR_035	引数 {{ name }} は空の {{ container_type }} にしないでください。	エラーメッセージに従って、テキスト、関数の引数、チェックボックスなどの入力内容を調整し、再度試してください。
DISTRIBUTOR_036	引数 {{ name }} の値が無効です。使用できる値は {{ options }} です。	エラーメッセージに従って、テキスト、関数の引数、チェックボックスなどの入力内容を調整し、再度試してください。
DISTRIBUTOR_037	引数 {{ name }} は空の {{ container_type }} にしないでください。	エラーメッセージに従って、テキスト、関数の引数、チェックボックスなどの入力内容を調整し、再度試してください。
DISTRIBUTOR_038	方向は-1または+1を指定してください。	エラーメッセージに従って、テキスト、関数の引数、チェックボックスなどの入力内容を調整し、再度試してください。
DISTRIBUTOR_039	この機能で動かせるのはロボットアームの関節のみです。	エラーメッセージに従って、テキスト、関数の引数、チェックボックスなどの入力内容を調整し、再度試してください。
DISTRIBUTOR_041	ペイロードは最大許容値 {{ max_payload }} kgを超えることはできません。	エラーメッセージに従って、テキスト、関数の引数、チェックボックスなどの入力内容を調整し、再度試してください。
DISTRIBUTOR_042	ペイロードはツール質量 {{ tool_mass }} kg未満にはできません。	エラーメッセージに従って、テキスト、関数の引数、チェックボックスなどの入力内容を調整し、再度試してください。
DISTRIBUTOR_043	ポーズの最小数は2以上を指定してください。	エラーメッセージに従って、テキスト、関数の引数、チェックボックスなどの入力内容を調整し、再度試してください。

エラーコード	メッセージ	対処方法
DISTRIBUTOR_044	引数 {{ name }} のサイズは {{ size_actual }} です。期待されるサイズは {{ size_expected }} です。	エラーメッセージに従って、テキスト、関数の引数、チェックボックスなどの入力内容を調整し、再度試してください。
DISTRIBUTOR_045	{{ name }} の要素はすべて {{ element_type }} 型にしてください。	エラーメッセージに従って、テキスト、関数の引数、チェックボックスなどの入力内容を調整し、再度試してください。
DISTRIBUTOR_046	不明な信号カテゴリ {{ category }} は読み取れません。	有効なシグナルカテゴリを選択してください。
DISTRIBUTOR_047	不明な信号カテゴリ {{ category }} は読み取れません。	有効なシグナルカテゴリを選択してください。
DISTRIBUTOR_048	不明な信号カテゴリ {{ category }} は読み取れません。	有効なシグナルカテゴリを選択してください。
DISTRIBUTOR_049	作業領域の境界はdirectionとconstantキーを持つ辞書で定義してください。	エラーメッセージに従って、テキスト、関数の引数、チェックボックスなどの入力内容を調整し、再度試してください。
DISTRIBUTOR_050	ポートは {{ port_min }} から {{ port_max }} の範囲内にしてください。	エラーメッセージに従って、テキスト、関数の引数、チェックボックスなどの入力内容を調整し、再度試してください。
DISTRIBUTOR_051	グリッパー電流は0から {{ current_limit }} の範囲で指定してください。	エラーメッセージに従って、テキスト、関数の引数、チェックボックスなどの入力内容を調整し、再度試してください。
EDITOR_001	エディター {{ editor_id }} はすでに存在しません。	■ インターフェースを再接続してください (例: ページ再読み込み、ブラウザキャッシュのクリア)。 ■ エラーが続く場合は、コントローラーを再起動してください。
EDITOR_002	このポーズにはロボットが到達できません(キネマティクスの解がありません)。	エラーメッセージに従って、テキスト、関数の引数、チェックボックスなどの入力内容を調整し、再度試してください。
EDITOR_003	すべてのグリッドポイントを正しく定義し、互いに近すぎないようにしてください。	エラーメッセージに従って、テキスト、関数の引数、チェックボックスなどの入力内容を調整し、再度試してください。
EDITOR_004	グリッドの各次元のサイズを2以上にしてください。	エラーメッセージに従って、テキスト、関数の引数、チェックボックスなどの入力内容を調整し、再度試してください。
EDITOR_005	アプリケーションコードファイルがありません: {{ file_name }}	アプリケーションが破損しているか、正しく保存されていないようです。このアプリケーションを削除して、再作成してください。
EDITOR_006	アプリケーションコードファイルがありません: {{ file_name }}	アプリケーションが破損しているか、正しく保存されていないようです。このアプリケーションを削除して、再作成してください。

エラーコード	メッセージ	対処方法
EDITOR_007	状態変数コンテナID {{ container_id }} はありません。	アプリケーションが破損しているか、正しく保存されていないようです。このアプリケーションを削除して、再作成してください。
EDITOR_008	無効な状態変数のインデックスです: {{ index }}	アプリケーションが破損しているか、正しく保存されていないようです。このアプリケーションを削除して、再作成してください。
EDITOR_009	無効な状態変数コンテナのインデックスです: {{ index }}	アプリケーションが破損しているか、正しく保存されていないようです。このアプリケーションを削除して、再作成してください。
EDITOR_010	状態変数タイプ {{ variable_type }} はありません。	アプリケーションが破損しているか、正しく保存されていないようです。このアプリケーションを削除して、再作成してください。
EDITOR_011	無効な状態変数のインデックスです: {{ index }}	アプリケーションが破損しているか、正しく保存されていないようです。このアプリケーションを削除して、再作成してください。
EDITOR_012	無効な状態変数コンテナのインデックスです: {{ index }}	アプリケーションが破損しているか、正しく保存されていないようです。このアプリケーションを削除して、再作成してください。
EDITOR_013	状態変数コンテナはネスト構造に対応していません。	アプリケーションが破損しているか、正しく保存されていないようです。このアプリケーションを削除して、再作成してください。
EDITOR_014	無効な状態変数のインデックスです: {{ index }}	アプリケーションが破損しているか、正しく保存されていないようです。このアプリケーションを削除して、再作成してください。
EDITOR_015	無効な状態変数コンテナのインデックスです: {{ index }}	アプリケーションが破損しているか、正しく保存されていないようです。このアプリケーションを削除して、再作成してください。
EDITOR_016	無効な状態変数のインデックスです: {{ index }}	アプリケーションが破損しているか、正しく保存されていないようです。このアプリケーションを削除して、再作成してください。
EDITOR_017	無効な状態変数のインデックスです: {{ index }}	アプリケーションが破損しているか、正しく保存されていないようです。このアプリケーションを削除して、再作成してください。

エラーコード	メッセージ	対処方法
EDITOR_018	無効な状態変数コンテナのインデックスです: {{ index }}	アプリケーションが破損しているか、正しく保存されていないようです。このアプリケーションを削除して、再作成してください。
EDITOR_019	無効な状態変数コンテナのインデックスです: {{ index }}	アプリケーションが破損しているか、正しく保存されていないようです。このアプリケーションを削除して、再作成してください。
EDITOR_020	引数 {{ argument_name }} の型は {{ argument_type }} にしてください。	エラーメッセージに従って、テキスト、関数の引数、チェックボックスなどの入力内容を調整し、再度試してください。
EDITOR_021	状態変数 '{{ name }}' は定義されていません。	エラーメッセージに従って、テキスト、関数の引数、チェックボックスなどの入力内容を調整し、再度試してください。
EDITOR_022	引数 {{ argument_name }} の型は {{ argument_type }} にしてください。	エラーメッセージに従って、テキスト、関数の引数、チェックボックスなどの入力内容を調整し、再度試してください。
EDITOR_023	状態変数 '{{ name }}' は定義されていません。	エラーメッセージに従って、テキスト、関数の引数、チェックボックスなどの入力内容を調整し、再度試してください。
EDITOR_024	引数 {{ argument_name }} の型は {{ argument_type }} にしてください。	エラーメッセージに従って、テキスト、関数の引数、チェックボックスなどの入力内容を調整し、再度試してください。
EDITOR_025	状態変数 '{{ name }}' は定義されていません。	エラーメッセージに従って、テキスト、関数の引数、チェックボックスなどの入力内容を調整し、再度試してください。
EDITOR_026	引数 {{ argument_name }} の型は {{ argument_type }} にしてください。	エラーメッセージに従って、テキスト、関数の引数、チェックボックスなどの入力内容を調整し、再度試してください。
EDITOR_027	状態変数 '{{ name }}' は定義されていません。	エラーメッセージに従って、テキスト、関数の引数、チェックボックスなどの入力内容を調整し、再度試してください。
EDITOR_028	引数 {{ argument_name }} の型は {{ argument_type }} にしてください。	エラーメッセージに従って、テキスト、関数の引数、チェックボックスなどの入力内容を調整し、再度試してください。
EDITOR_029	状態変数 '{{ name }}' は定義されていません。	エラーメッセージに従って、テキスト、関数の引数、チェックボックスなどの入力内容を調整し、再度試してください。
EDITOR_030	このコンテナの変数値をすべて設定してください。	エラーメッセージに従って、テキスト、関数の引数、チェックボックスなどの入力内容を調整し、再度試してください。
EDITOR_031	このポーズには姿勢構成 {{ configuration }} はありません。次の姿勢構成から選択してください: {{ available_configurations }}。	エラーメッセージに従って、テキスト、関数の引数、チェックボックスなどの入力内容を調整し、再度試してください。

エラーコード	メッセージ	対処方法
EDITOR_032	button_upコマンドがbutton_downコマンドの後に正しく続いていません。	■ コントローラーのCPUに過負荷がかかっているようです。ロボットへのコマンド送信量を減らしてください (例: 動作やデータ要求の頻度を下げる)。 ■ 接続中のブラウザウィンドウなど、接続数を減らしてください。
EDITOR_033	このポーズにはロボットが到達できません(キネマティクスの解がありません)。	エラーメッセージに従って、テキスト、関数の引数、チェックボックスなどの入力内容を調整し、再度試してください。
EVENT_001	このイベントに追加するデリゲートの関数シグネチャは {{ actual_signature }} ですが、正しいシグネチャは {{ expected_signature }} です。	コントローラーを再起動してください。
EVENT_002	このイベントに追加するデリゲートの関数シグネチャは {{ actual_signature }} ですが、正しいシグネチャは {{ expected_signature }} です。	コントローラーを再起動してください。
EVENT_003	このイベントでスレッドが過剰に実行されています。処理負荷が高い可能性があります。	■ コントローラーのCPUに過負荷がかかっているようです。ロボットへのコマンド送信量を減らしてください (例: 動作やデータ要求の頻度を下げる)。 ■ 接続中のブラウザウィンドウなど、接続数を減らしてください。
KINEMATICS_001	引数 {{ name }} のサイズは {{ size_actual }} です。期待されるサイズは {{ size_expected }} です。	エラーメッセージに従って、テキスト、関数の引数、チェックボックスなどの入力内容を調整し、再度試してください。
KINEMATICS_002	{{ name }} の値はすべて数値にしてください。	エラーメッセージに従って、テキスト、関数の引数、チェックボックスなどの入力内容を調整し、再度試してください。
KINEMATICS_003	{{ name }} の値はすべて数値にしてください。	エラーメッセージに従って、テキスト、関数の引数、チェックボックスなどの入力内容を調整し、再度試してください。
KINEMATICS_004	辞書 {{ name }} にキー {{ keys }} を含めてください。	エラーメッセージに従って、テキスト、関数の引数、チェックボックスなどの入力内容を調整し、再度試してください。
KINEMATICS_005	引数 {{ argument_name }} の型は {{ argument_types }} のいずれかにしてください。	エラーメッセージに従って、テキスト、関数の引数、チェックボックスなどの入力内容を調整し、再度試してください。
KINEMATICS_006	座標に無効な方向 {{ orientation }} が含まれています。ロール $\pm 180^\circ$ 、ピッチ $\pm 90^\circ$ 、ヨー $\pm 180^\circ$ が許容範囲です。	エラーメッセージに従って、テキスト、関数の引数、チェックボックスなどの入力内容を調整し、再度試してください。
KINEMATICS_007	座標フレームは他の座標フレームとのみ乗算できません。	エラーメッセージに従って、テキスト、関数の引数、チェックボックスなどの入力内容を調整し、再度試してください。

エラーコード	メッセージ	対処方法
KINEMATICS_008	引数 {{ argument_name }} の型は {{ argument_type }} にしてください。	エラーメッセージに従って、テキスト、関数の引数、チェックボックスなどの入力内容を調整し、再度試してください。
KINEMATICS_009	このポーズには姿勢構成 {{ configuration }} はありません。次の姿勢構成から選択してください: {{ available_configurations }}。	エラーメッセージに従って、テキスト、関数の引数、チェックボックスなどの入力内容を調整し、再度試してください。
KINEMATICS_010	このポーズには姿勢構成インデックス {{ index }} はありません。次のインデックスから選択してください: {{ available_indices }}。	エラーメッセージに従って、テキスト、関数の引数、チェックボックスなどの入力内容を調整し、再度試してください。
KINEMATICS_011	引数 {{ argument_name }} は正の数値にしてください。	エラーメッセージに従って、テキスト、関数の引数、チェックボックスなどの入力内容を調整し、再度試してください。
KINEMATICS_012	引数 {{ argument_name }} は正の数値にしてください。	エラーメッセージに従って、テキスト、関数の引数、チェックボックスなどの入力内容を調整し、再度試してください。
KINEMATICS_013	引数 {{ argument_name }} は正の数値にしてください。	エラーメッセージに従って、テキスト、関数の引数、チェックボックスなどの入力内容を調整し、再度試してください。
KINEMATICS_014	{{ error }}	■ エラーメッセージに従って、テキスト、関数の引数、チェックボックスなどの入力内容を調整し、再度試してください。 ■ エラーが続く場合は、コントローラーを再起動してください。
MODBUS_001	ユーザーレジスターのアドレスは0x10～0xFFの範囲内にしてください。	エラーメッセージに従って、テキスト、関数の引数、チェックボックスなどの入力内容を調整し、再度試してください。
MODBUS_002	ユーザーレジスターのアドレスは0x10～0xFFの範囲内にしてください。	エラーメッセージに従って、テキスト、関数の引数、チェックボックスなどの入力内容を調整し、再度試してください。
MODBUS_003	操作 {{ action }} には入力レジスターに {{ argument }} が必要です。	エラーメッセージに従って、テキスト、関数の引数、チェックボックスなどの入力内容を調整し、再度試してください。
MODBUS_004	操作 {{ action }} には入力レジスターに {{ argument }} が必要です。	エラーメッセージに従って、テキスト、関数の引数、チェックボックスなどの入力内容を調整し、再度試してください。
MODBUS_005	操作 {{ action }} には入力レジスターに {{ argument }} が必要です。	エラーメッセージに従って、テキスト、関数の引数、チェックボックスなどの入力内容を調整し、再度試してください。
MODBUS_006	操作 {{ action }} には入力レジスターに {{ argument }} が必要です。	エラーメッセージに従って、テキスト、関数の引数、チェックボックスなどの入力内容を調整し、再度試してください。

エラーコード	メッセージ	対処方法
REST_001	引数 {{ argument_name }} は {{ options }} のいずれかにしてください。	エラーメッセージに従って、テキスト、関数の引数、チェックボックスなどの入力内容を調整し、再度試してください。
REST_002	引数 {{ argument_name }} は {{ options }} のいずれかにしてください。	エラーメッセージに従って、テキスト、関数の引数、チェックボックスなどの入力内容を調整し、再度試してください。
ROS_001	アクションの実行に時間がかかりすぎています。	■ コントローラーのCPUに過負荷がかかっているようです。ロボットへのコマンド送信量を減らしてください (例: 動作やデータ要求の頻度を下げる)。 ■ 接続中のブラウザウィンドウなど、接続数を減らしてください。
ROS_002	シーケンス {{ sequence }} のROS接続要求はありません。	■ ROS接続を切断し、再接続してください。 ■ エラーが続く場合は、コントローラーを再起動してください。
ROS_003	シーケンス {{ sequence }} のROS接続要求はありません。	■ ROS接続を切断し、再接続してください。 ■ エラーが続く場合は、コントローラーを再起動してください。
ROS_007	Cyclone DDS構成ファイルが {{ file_path }} にありません。	■ 内部モジュール間に互換性の問題がある可能性があります。コントローラーを再起動してから、再度試してください。 ■ エラーが解消されない場合は、ソフトウェアを新しいバージョンに更新してください。
ROS_008	XMLファイル {{ file_path }} の解析中にエラーが発生しました: {{ error }}	■ 内部モジュール間に互換性の問題がある可能性があります。コントローラーを再起動してから、再度試してください。 ■ エラーが解消されない場合は、ソフトウェアを新しいバージョンに更新してください。
ROS_009	Cyclone DDS構成に<Domain>要素がありません。	■ 内部モジュール間に互換性の問題がある可能性があります。コントローラーを再起動してから、再度試してください。 ■ エラーが解消されない場合は、ソフトウェアを新しいバージョンに更新してください。

エラーコード	メッセージ	対処方法
ROS_010	<Domain> の下に<General>要素がありません。	■ 内部モジュール間に互換性の問題がある可能性があります。コントローラーを再起動してから、再度試してください。 ■ エラーが解消されない場合は、ソフトウェアを新しいバージョンに更新してください。
ROS_011	<Domain>の下に<Discovery>要素がありません。	■ 内部モジュール間に互換性の問題がある可能性があります。コントローラーを再起動してから、再度試してください。 ■ エラーが解消されない場合は、ソフトウェアを新しいバージョンに更新してください。
ROS_012	提供されたリストには無効または空のIPアドレスしかありません。	■ 内部モジュール間に互換性の問題がある可能性があります。コントローラーを再起動してから、再度試してください。 ■ エラーが解消されない場合は、ソフトウェアを新しいバージョンに更新してください。
ROS_013	バックアップ済みのCyclone DDS構成ファイルが {{ file_path }} にありません。	■ 内部モジュール間に互換性の問題がある可能性があります。コントローラーを再起動してから、再度試してください。 ■ エラーが解消されない場合は、ソフトウェアを新しいバージョンに更新してください。
ROS_014	バックアップ構成のコピー中に予期しないエラーが発生しました: {{ error }}	■ 内部モジュール間に互換性の問題がある可能性があります。コントローラーを再起動してから、再度試してください。 ■ エラーが解消されない場合は、ソフトウェアを新しいバージョンに更新してください。
ROS_015	引数 {{ argument_name }} の型は {{ argument_types }} のいずれかにしてください。	エラーメッセージに従って、テキスト、関数の引数、チェックボックスなどの入力内容を調整し、再度試してください。
ROS_016	引数 {{ argument_name }} の型は {{ argument_types }} のいずれかにしてください。	エラーメッセージに従って、テキスト、関数の引数、チェックボックスなどの入力内容を調整し、再度試してください。
ROS_017	引数 {{ argument_name }} の型は {{ argument_types }} のいずれかにしてください。	エラーメッセージに従って、テキスト、関数の引数、チェックボックスなどの入力内容を調整し、再度試してください。

エラーコード	メッセージ	対処方法
ROS_018	システムに無線ネットワークインターフェースが見つかりません。	コントローラーを再起動してください。
ROS_019	システムに無線ネットワークインターフェースが見つかりません。	コントローラーを再起動してください。
SAFETY_001	安全パラメーター {{ parameter_name }} を読み取れません。	■ 内部モジュール間に互換性の問題がある可能性があります。コントローラーを再起動してから、再度試してください。 ■ エラーが解消されない場合は、ソフトウェアを新しいバージョンに更新してください。 ■ 故障している可能性がある部品: "Safety PLC"
SAFETY_002	安全パラメーター {{ parameter_name }} に書き込めません。	■ 内部モジュール間に互換性の問題がある可能性があります。コントローラーを再起動してから、再度試してください。 ■ エラーが解消されない場合は、ソフトウェアを新しいバージョンに更新してください。 ■ 故障している可能性がある部品: "Safety PLC"
SAFETY_003	SafetySettingsError: {{ error }}	■ 内部モジュール間に互換性の問題がある可能性があります。コントローラーを再起動してから、再度試してください。 ■ エラーが解消されない場合は、ソフトウェアを新しいバージョンに更新してください。 ■ 故障している可能性がある部品: "Safety PLC"
SAFETY_004	SafetySettingsError: {{ error }}	■ 内部モジュール間に互換性の問題がある可能性があります。コントローラーを再起動してから、再度試してください。 ■ エラーが解消されない場合は、ソフトウェアを新しいバージョンに更新してください。 ■ 故障している可能性がある部品: "Safety PLC"

エラーコード	メッセージ	対処方法
SAFETY_005	デフォルトの安全PMTファイルがありません。安全エディターは使用できません。	■ 内部モジュール間に互換性の問題がある可能性があります。コントローラーを再起動してから、再度試してください。 ■ エラーが解消されない場合は、ソフトウェアを新しいバージョンに更新してください。
SAFETY_006	dbusインターフェースの初期化に失敗しました: {{ error }}	■ 内部モジュール間に互換性の問題がある可能性があります。コントローラーを再起動してから、再度試してください。 ■ エラーが解消されない場合は、ソフトウェアを新しいバージョンに更新してください。
SAFETY_007	安全設定ファイルが無効です。値をインポートできません。	互換性のあるファイルをアップロードしてください。
SAFETY_008	安全設定が検証されていません。安全管理者が設定変更を確認し、解決してください。	エラーメッセージの指示に従ってください。
SAFETY_009	安全装置はロックされている必要があります。安全管理者が設定変更を確認し、解決してください。	エラーメッセージの指示に従ってください。
SAFETY_010	安全設定に不一致があります。安全管理者が設定変更を確認して解決してください。デバイスのTOCは {{ device_checksum }} で、{{ local_checksum }} ではありません。	エラーメッセージの指示に従ってください。
SAFETY_011	安全装置で致命的なエラーコード {{ code }} が発生しました。安全管理者が装置を確認し、エラーを解決する必要があります。	■ コントローラーを再起動してください。 ■ エラーメッセージの指示に従ってください。
SAFETY_012	安全装置でアラームコード {{ code }} が発生しました。安全管理者が装置を確認し、エラーを解決する必要があります。	■ コントローラーを再起動してください。 ■ エラーメッセージの指示に従ってください。
SAFETY_013	安全装置は {{ state }} の状態です。安全管理者が装置を確認し、エラーを解決する必要があります。	■ コントローラーを再起動してください。 ■ エラーメッセージの指示に従ってください。
SAFETY_014	割り込みはデジタル入力機能からのみリセットできます。この設定は安全設定で構成されています。	エラーメッセージの指示に従ってください。
SAFETY_015	オペレーターは動作モードを切り替えることができません。	適切な権限を持つユーザーに、このタスクを実行してもらってください。
SAFETY_016	安全管理者が安全装置を使用しています。設定の編集または確認が完了するまでお待ちください。	エラーメッセージの指示に従ってください。

エラーコード	メッセージ	対処方法
SAFETY_017	読み込まれた安全パラメーターが安全装置のものと一致していません。安全管理者が安全パラメーターを編集して適用する必要があります。	エラーメッセージの指示に従ってください。
SCRIPT_001	ファイル {{ file_name }} で再帰的なインポートが検出されました。ファイルを実行する前に解決してください。	■ エラーメッセージに応じてアプリケーションコードを調整し、再度試してください。 ■ アプリケーションを変更する場合は、グローバル速度パラメーターを低い値に下げた後、テストすることを強く推奨します。
SCRIPT_002	ファイル {{ file_name }} から {{ node_name }} をインポートできません: {{ error }}	■ エラーメッセージに応じてアプリケーションコードを調整し、再度試してください。 ■ アプリケーションを変更する場合は、グローバル速度パラメーターを低い値に下げた後、テストすることを強く推奨します。
SCRIPT_003	ファイル {{ file_name }} から {{ node_name }} をインポートできません: {{ error }}	■ エラーメッセージに応じてアプリケーションコードを調整し、再度試してください。 ■ アプリケーションを変更する場合は、グローバル速度パラメーターを低い値に下げた後、テストすることを強く推奨します。
SCRIPT_004	アプリケーション {{ file_name }} から {{ function_names }} をインポートできません。これらのエンティティが存在することを確認してください。	■ エラーメッセージに応じてアプリケーションコードを調整し、再度試してください。 ■ アプリケーションを変更する場合は、グローバル速度パラメーターを低い値に下げた後、テストすることを強く推奨します。
SCRIPT_005	クラス {{ node_name }} をインポート中にベースクラスが見つかりませんでした。{{ node_name }} が継承するすべてのクラスをインポートしてください。ベースクラスは先にインポートする必要があります。	■ エラーメッセージに応じてアプリケーションコードを調整し、再度試してください。 ■ アプリケーションを変更する場合は、グローバル速度パラメーターを低い値に下げた後、テストすることを強く推奨します。

エラーコード	メッセージ	対処方法
SCRIPT_006	Pythonモジュール {{ module_name }} のインポートはユーザーアプリケーションでは使用できません。アプリケーション {{ application }} で検出されました。	■ エラーメッセージに応じてアプリケーションコードを調整し、再度試してください。 ■ アプリケーションを変更する場合は、グローバル速度パラメーターを低い値に下げた後、テストすることを強く推奨します。
SCRIPT_007	'from module import *' は標準のPythonモジュールでは使用できません。代わりに汎用の 'import module' を使用してください。	■ エラーメッセージに応じてアプリケーションコードを調整し、再度試してください。 ■ アプリケーションを変更する場合は、グローバル速度パラメーターを低い値に下げた後、テストすることを強く推奨します。
SCRIPT_008	ユーザーアプリケーションでの相対インポートは使用できません。アプリケーション {{ application }} の {{ line }} 行目で検出されました。	■ エラーメッセージに応じてアプリケーションコードを調整し、再度試してください。 ■ アプリケーションを変更する場合は、グローバル速度パラメーターを低い値に下げた後、テストすることを強く推奨します。
SCRIPT_009	インポート元のアプリケーション {{ application }} がありません。	■ エラーメッセージに応じてアプリケーションコードを調整し、再度試してください。 ■ アプリケーションを変更する場合は、グローバル速度パラメーターを低い値に下げた後、テストすることを強く推奨します。
SCRIPT_010	Pythonモジュール {{ module_name }} のインポートはユーザーアプリケーションでは使用できません。アプリケーション {{ application }} で検出されました。	■ エラーメッセージに応じてアプリケーションコードを調整し、再度試してください。 ■ アプリケーションを変更する場合は、グローバル速度パラメーターを低い値に下げた後、テストすることを強く推奨します。
SCRIPT_011	名前 {{ node_name }} はユーザーアプリケーションでは使用できません。アプリケーション {{ application }} の {{ line }} 行目で検出されました。	■ エラーメッセージに応じてアプリケーションコードを調整し、再度試してください。 ■ アプリケーションを変更する場合は、グローバル速度パラメーターを低い値に下げた後、テストすることを強く推奨します。

エラーコード	メッセージ	対処方法
SCRIPT_012	関数名 {{ node_name }} はユーザーアプリケーションでは使用できません。アプリケーション {{ application }} の {{ line }} 行目で検出されました。	■ エラーメッセージに応じてアプリケーションコードを調整し、再度試してください。 ■ アプリケーションを変更する場合は、グローバル速度パラメーターを低い値に下げた後、テストすることを強く推奨します。
SCRIPT_013	インポートされた関数 {{ function_name }} は、タイプ {{ application_type }} のアプリケーション {{ application }} では使用できません。	■ エラーメッセージに応じてアプリケーションコードを調整し、再度試してください。 ■ アプリケーションを変更する場合は、グローバル速度パラメーターを低い値に下げた後、テストすることを強く推奨します。
SCRIPT_014	インポートされた関数 {{ function_name }} は、タイプ {{ application_type }} のアプリケーション {{ application }} では使用できません。	■ エラーメッセージに応じてアプリケーションコードを調整し、再度試してください。 ■ アプリケーションを変更する場合は、グローバル速度パラメーターを低い値に下げた後、テストすることを強く推奨します。
SCRIPT_015	クラス名 {{ node_name }} はユーザーアプリケーションでは使用できません。アプリケーション {{ application }} の {{ line }} 行目で検出されました。	■ エラーメッセージに応じてアプリケーションコードを調整し、再度試してください。 ■ アプリケーションを変更する場合は、グローバル速度パラメーターを低い値に下げた後、テストすることを強く推奨します。
SCRIPT_016	クラス属性 {{ node_name }} はユーザーアプリケーションでは使用できません。アプリケーション {{ application }} の {{ line }} 行目で検出されました。	■ エラーメッセージに応じてアプリケーションコードを調整し、再度試してください。 ■ アプリケーションを変更する場合は、グローバル速度パラメーターを低い値に下げた後、テストすることを強く推奨します。
SCRIPT_017	クラス名 {{ node_name }} はユーザーアプリケーションでは使用できません。アプリケーション {{ application }} の {{ line }} 行目で検出されました。	■ エラーメッセージに応じてアプリケーションコードを調整し、再度試してください。 ■ アプリケーションを変更する場合は、グローバル速度パラメーターを低い値に下げた後、テストすることを強く推奨します。

エラーコード	メッセージ	対処方法
SCRIPT_018	関数名 {{ node_name }} はユーザーアプリケーションでは使用できません。アプリケーション {{ application }} の {{ line }} 行目で検出されました。	■ エラーメッセージに応じてアプリケーションコードを調整し、再度試してください。 ■ アプリケーションを変更する場合は、グローバル速度パラメーターを低い値に下げた後、テストすることを強く推奨します。
SCRIPT_019	文字列引数 '{{ string }}' はユーザーアプリケーションで使用できません。アプリケーション {{ application }} の {{ line }} 行目で検出されました。	■ エラーメッセージに応じてアプリケーションコードを調整し、再度試してください。 ■ アプリケーションを変更する場合は、グローバル速度パラメーターを低い値に下げた後、テストすることを強く推奨します。
SCRIPT_020	汎用のexcept文 (try: ... except: ...) は使用できません。内部エラーを捕捉し、ロボットに危険な挙動を引き起こす可能性があります。	■ エラーメッセージに応じてアプリケーションコードを調整し、再度試してください。 ■ アプリケーションを変更する場合は、グローバル速度パラメーターを低い値に下げた後、テストすることを強く推奨します。
SCRIPT_021	汎用の例外クラス (Exception、BaseException) は使用できません。内部エラーを捕捉し、ロボットに危険な挙動を引き起こす可能性があります。	■ エラーメッセージに応じてアプリケーションコードを調整し、再度試してください。 ■ アプリケーションを変更する場合は、グローバル速度パラメーターを低い値に下げた後、テストすることを強く推奨します。
SCRIPT_022	汎用の例外クラス (Exception、BaseException) は使用できません。内部エラーを捕捉し、ロボットに危険な挙動を引き起こす可能性があります。	■ エラーメッセージに応じてアプリケーションコードを調整し、再度試してください。 ■ アプリケーションを変更する場合は、グローバル速度パラメーターを低い値に下げた後、テストすることを強く推奨します。
SCRIPT_023	インポートされたモジュール {{ target }} の属性は上書きできません。アプリケーション {{ application }} の {{ line }} 行目で検出されました。	■ エラーメッセージに応じてアプリケーションコードを調整し、再度試してください。 ■ アプリケーションを変更する場合は、グローバル速度パラメーターを低い値に下げた後、テストすることを強く推奨します。

エラーコード	メッセージ	対処方法
SCRIPT_024	内部関数レジスター {{ target }} の属性は上書きできません。アプリケーション {{ application }} の {{ line }} 行目で検出されました。	■ エラーメッセージに応じてアプリケーションコードを調整し、再度試してください。 ■ アプリケーションを変更する場合は、グローバル速度パラメーターを低い値に下げたから、テストすることを強く推奨します。
SCRIPT_025	内部クラス {{ target }} は上書きできません。アプリケーション {{ application }} の {{ line }} 行目で検出されました。	■ エラーメッセージに応じてアプリケーションコードを調整し、再度試してください。 ■ アプリケーションを変更する場合は、グローバル速度パラメーターを低い値に下げたから、テストすることを強く推奨します。
SCRIPT_026	事前定義された関数 {{ target }} は上書きできません。アプリケーション {{ application }} の {{ line }} 行目で検出されました。	■ エラーメッセージに応じてアプリケーションコードを調整し、再度試してください。 ■ アプリケーションを変更する場合は、グローバル速度パラメーターを低い値に下げたから、テストすることを強く推奨します。
SCRIPT_027	インポートされたエンティティ {{ target }} は上書きできません。アプリケーション {{ application }} の {{ line }} 行目で検出されました。	■ エラーメッセージに応じてアプリケーションコードを調整し、再度試してください。 ■ アプリケーションを変更する場合は、グローバル速度パラメーターを低い値に下げたから、テストすることを強く推奨します。
SCRIPT_028	アプリケーション {{ application }} はまだ実行可能に設定されていません。開発中の可能性があります。	■ アプリケーション設定を開き、実行可能に設定してください。 ■ アプリケーションを変更する場合は、グローバル速度パラメーターを低い値に下げたから、テストすることを強く推奨します。

エラーコード	メッセージ	対処方法
SCRIPT_030	インポートされたアプリケーションで {{ error_class }} が発生しました: {{ error }}	■ アプリケーションコードに誤りがないか確認してください。 ■ エラーメッセージに基づいて、アプリケーションコードを見直してください。 ■ アプリケーションコードのエラー処理を見直してください。 ■ アプリケーションを変更する場合は、グローバル速度パラメーターを低い値に下げた後、テストすることを強く推奨します。
SCRIPT_031	アプリケーション {{ application }} の {{ line }} 行目で {{ error_class }} が発生しました: {{ error }}	■ アプリケーションコードに誤りがないか確認してください。 ■ エラーメッセージに基づいて、アプリケーションコードを見直してください。 ■ アプリケーションコードのエラー処理を見直してください。 ■ アプリケーションを変更する場合は、グローバル速度パラメーターを低い値に下げた後、テストすることを強く推奨します。
SCRIPT_032	アプリケーション {{ application }} からインポートされたオブジェクトの {{ line }} 行目で {{ error_class }} が発生しました: {{ error }}	■ アプリケーションコードに誤りがないか確認してください。 ■ エラーメッセージに基づいて、アプリケーションコードを見直してください。 ■ アプリケーションコードのエラー処理を見直してください。 ■ アプリケーションを変更する場合は、グローバル速度パラメーターを低い値に下げた後、テストすることを強く推奨します。
SCRIPT_033	アプリケーション {{ application }} の {{ line }} 行目で {{ error_class }} が発生しました: {{ error }}	■ アプリケーションコードに誤りがないか確認してください。 ■ エラーメッセージに基づいて、アプリケーションコードを見直してください。 ■ アプリケーションコードのエラー処理を見直してください。 ■ アプリケーションを変更する場合は、グローバル速度パラメーターを低い値に下げた後、テストすることを強く推奨します。

エラーコード	メッセージ	対処方法
SCRIPT_034	引数 {{ argument_name }} の型は {{ argument_types }} のいずれかにしてください。	■ エラーメッセージに応じてアプリケーションコードを調整し、再度試してください。 ■ アプリケーションを変更する場合は、グローバル速度パラメーターを低い値に下げた後、テストすることを強く推奨します。
SCRIPT_035	引数 {{ argument_name }} の型は {{ argument_type }} にしてください。	■ エラーメッセージに応じてアプリケーションコードを調整し、再度試してください。 ■ アプリケーションを変更する場合は、グローバル速度パラメーターを低い値に下げた後、テストすることを強く推奨します。
SCRIPT_036	送信アドレスは (ip_address, port) のタプルで指定してください。	■ エラーメッセージに応じてアプリケーションコードを調整し、再度試してください。 ■ アプリケーションを変更する場合は、グローバル速度パラメーターを低い値に下げた後、テストすることを強く推奨します。
SCRIPT_037	IPアドレスは文字列にしてください。	■ エラーメッセージに応じてアプリケーションコードを調整し、再度試してください。 ■ アプリケーションを変更する場合は、グローバル速度パラメーターを低い値に下げた後、テストすることを強く推奨します。
SCRIPT_038	ポート番号は整数にしてください。	■ エラーメッセージに応じてアプリケーションコードを調整し、再度試してください。 ■ アプリケーションを変更する場合は、グローバル速度パラメーターを低い値に下げた後、テストすることを強く推奨します。
SCRIPT_039	Pythonモジュール {{ module_name }} のインポートはユーザーアプリケーションでは使用できません。アプリケーション {{ application }} で検出されました。	■ エラーメッセージに応じてアプリケーションコードを調整し、再度試してください。 ■ アプリケーションを変更する場合は、グローバル速度パラメーターを低い値に下げた後、テストすることを強く推奨します。

エラーコード	メッセージ	対処方法
SCRIPT_040	関数名 {{ function_name }} はアプリケーションタイプ {{ application_type }} では使用できません。アプリケーション {{ application }} で検出されました。	■ エラーメッセージに応じてアプリケーションコードを調整し、再度試してください。 ■ アプリケーションを変更する場合は、グローバル速度パラメーターを低い値に下げた後、テストすることを強く推奨します。
SCRIPT_041	名前 {{ name }} はアプリケーションタイプ {{ application_type }} では使用できません。アプリケーション {{ application }} で検出されました。	■ エラーメッセージに応じてアプリケーションコードを調整し、再度試してください。 ■ アプリケーションを変更する場合は、グローバル速度パラメーターを低い値に下げた後、テストすることを強く推奨します。
SETTINGS_001	割り込み動作 '{{ interrupt_behavior }}' は無効です。選択できる動作: {{ available_interrupt_behaviors }}	■ インターフェースを再接続してください (例: ページ再読み込み、ブラウザキャッシュのクリア)。 ■ エラーが続く場合は、コントローラーを再起動してください。
SIGNAL_001	このツールのピック動作のデジタル出力が正しく設定されていません。	ツールのピッキング動作設定を調整してから、再度試してください。
SIGNAL_002	このツールのピック動作のデジタル出力が一意ではありません。	ツールのピッキング動作設定を調整してから、再度試してください。
SIGNAL_003	このカテゴリには読み取り可能なI/Oがありません。	■ 内部モジュール間に互換性の問題がある可能性があります。コントローラーを再起動してから、再度試してください。 ■ エラーが解消されない場合は、ソフトウェアを新しいバージョンに更新してください。
SIGNAL_004	無効なインデックスです ({{ index_or_name }})。インデックスは1～{{ length }} の範囲内にしてください。	エラーメッセージに従って、テキスト、関数の引数、チェックボックスなどの入力内容を調整し、再度試してください。
SIGNAL_005	無効な名前です。{{ index_or_name }} はI/O名として使用できません。	エラーメッセージに従って、テキスト、関数の引数、チェックボックスなどの入力内容を調整し、再度試してください。
SIGNAL_006	カスタムI/O名は一意にしてください。	エラーメッセージに従って、テキスト、関数の引数、チェックボックスなどの入力内容を調整し、再度試してください。

エラーコード	メッセージ	対処方法
SIGNAL_007	このロボットにはカテゴリ {{ category }} の信号がありません。この関数は使用できません。	■ 内部モジュール間に互換性の問題がある可能性があります。コントローラーを再起動してから、再度試してください。 ■ エラーが解消されない場合は、ソフトウェアを新しいバージョンに更新してください。
SIGNAL_008	出力のみ書き込みできます。入力を読み取り専用です。	エラーメッセージに従って、テキスト、関数の引数、チェックボックスなどの入力内容を調整し、再度試してください。
SIGNAL_009	無効な値です。デジタル出力にはブール値または0/1の値のみ設定できます。	エラーメッセージに従って、テキスト、関数の引数、チェックボックスなどの入力内容を調整し、再度試してください。
SIGNAL_010	無効な値です。アナログ出力には数値のみ設定できます。	エラーメッセージに従って、テキスト、関数の引数、チェックボックスなどの入力内容を調整し、再度試してください。
SIGNAL_011	無効なアナログ出力値です。[{{ value_min }}, {{ value_max }}] の範囲内にしてください。	エラーメッセージに従って、テキスト、関数の引数、チェックボックスなどの入力内容を調整し、再度試してください。
SIGNAL_012	カスタムI/O名は一意にしてください。	エラーメッセージに従って、テキスト、関数の引数、チェックボックスなどの入力内容を調整し、再度試してください。
SIGNAL_013	不明な設定 {{ name }} です。	コントローラーを再起動してください。
SIGNAL_014	無効な開始アドレスです: {{ value }}。正の値にしてください。	エラーメッセージに従って、テキスト、関数の引数、チェックボックスなどの入力内容を調整し、再度試してください。
SIGNAL_015	データ展開に失敗しました: {{ error }}。無効なModbusアドレスにアクセスしている可能性があります。	エラーメッセージに従って、テキスト、関数の引数、チェックボックスなどの入力内容を調整し、再度試してください。
SIGNAL_016	{{ error_class }}: {{ error }}	■ 外部Modbusデバイスがロボットと同じネットワーク内にあることを確認してください。 ■ 外部Modbusデバイスとそのレジスターが、ロボットに接続する前に単独で正常に動作することを確認してください。
SIGNAL_017	IPアドレス {{ ip }} のModbusデバイスに接続できません。	■ 外部Modbusデバイスがロボットと同じネットワーク内にあることを確認してください。 ■ 外部Modbusデバイスとそのレジスターが、ロボットに接続する前に単独で正常に動作することを確認してください。

エラーコード	メッセージ	対処方法
SIGNAL_018	Modbusが接続されていません。データの読み書きはできません。	■ 外部Modbusデバイスがロボットと同じネットワーク内にあることを確認してください。 ■ 外部Modbusデバイスとそのレジスタが、ロボットに接続する前に単独で正常に動作することを確認してください。
SIGNAL_019	Modbusはすでに接続されています。設定は変更できません。	■ 外部Modbusデバイスを切り離してください。 ■ エラーが解消されない場合は、外部Modbusデバイスの電源を切り、再度電源を入れてください。 ■ エラーが続く場合は、コントローラーを再起動してください。
SIGNAL_020	Modbus関数呼び出しに失敗しました(例外コード: {{ exception_code }})。	正しいModbusレジスタを読み書きしていること、および書き込み時に有効な値を指定していることを確認してください。
SOCKET_001	メッセージ受信中に接続が終了しました。	■ サーバーとクライアントの設定 (アドレス、ポート、エンコーディング規格、終了文字) に互換性があることを確認してください。 ■ エラーメッセージに基づいて、接続または通信設定を調整してください。
SOCKET_002	サーバーのアドレス {{ address }} はすでに使用中です。	■ サーバーとクライアントの設定 (アドレス、ポート、エンコーディング規格、終了文字) に互換性があることを確認してください。 ■ エラーメッセージに基づいて、接続または通信設定を調整してください。
SOCKET_003	アドレス {{ address }} はネットワーク設定と互換性がありません。	■ サーバーとクライアントの設定 (アドレス、ポート、エンコーディング規格、終了文字) に互換性があることを確認してください。 ■ エラーメッセージに基づいて、接続または通信設定を調整してください。

エラーコード	メッセージ	対処方法
SOCKET_004	接続が拒否されました。サーバーは最大 {{ max_connections }} 接続まで対応できます。	■ サーバーとクライアントの設定 (アドレス、ポート、エンコーディング規格、終了文字) に互換性があることを確認してください。 ■ エラーメッセージに基づいて、接続または通信設定を調整してください。
SOCKET_005	接続待ち中にクライアントが終了しました。	■ サーバーとクライアントの設定 (アドレス、ポート、エンコーディング規格、終了文字) に互換性があることを確認してください。 ■ エラーメッセージに基づいて、接続または通信設定を調整してください。
SOCKET_006	{{ address }} に接続できませんでした。	■ サーバーとクライアントの設定 (アドレス、ポート、エンコーディング規格、終了文字) に互換性があることを確認してください。 ■ エラーメッセージに基づいて、接続または通信設定を調整してください。
SOCKET_007	'{{ encoding_standard }}' 標準でメッセージをデコードできませんでした。	■ サーバーとクライアントの設定 (アドレス、ポート、エンコーディング規格、終了文字) に互換性があることを確認してください。 ■ エラーメッセージに基づいて、接続または通信設定を調整してください。
SOCKET_008	アドレス {{ address }} はネットワーク設定と互換性がありません。	■ サーバーとクライアントの設定 (アドレス、ポート、エンコーディング規格、終了文字) に互換性があることを確認してください。 ■ エラーメッセージに基づいて、接続または通信設定を調整してください。
STATUS_001	実行中のプロセスの終了待ちに時間がかかりすぎています。ステータスが自動的に[準備完了]に戻らない場合はロボットを再起動してください。	エラーメッセージの指示に従ってください。

エラーコード	メッセージ	対処方法
STATUS_002	ステータス {{ status }} は無効です。選択できるステータス: {{ available_status }}	■ 内部モジュール間に互換性の問題がある可能性があります。コントローラーを再起動してから、再度試してください。 ■ エラーが解消されない場合は、ソフトウェアを新しいバージョンに更新してください。
STATUS_003	ステータス種類 '{{ status_kind }}' は予約できません。予約可能なステータス: {{ reservable_status }}	■ 内部モジュール間に互換性の問題がある可能性があります。コントローラーを再起動してから、再度試してください。 ■ エラーが解消されない場合は、ソフトウェアを新しいバージョンに更新してください。
STATUS_004	ステータス種類 '{{ status_kind }}' は、低レベルコントローラーの制御ステータスが '{{ expected_controller_status }}' である必要がありますが、現在は '{{ actual_controller_status }}' です。	■ 内部モジュール間に互換性の問題がある可能性があります。コントローラーを再起動してから、再度試してください。 ■ エラーが解消されない場合は、ソフトウェアを新しいバージョンに更新してください。
STATUS_005	別のスレッドがこのステータスを使用中です。予約済みステータス: '{{ reserved_status }}'	コントローラーを再起動してください。
STATUS_006	ステータス {{ status }} は無効です。選択できるステータス: {{ available_status }}	■ 内部モジュール間に互換性の問題がある可能性があります。コントローラーを再起動してから、再度試してください。 ■ エラーが解消されない場合は、ソフトウェアを新しいバージョンに更新してください。
STATUS_007	割り込み動作 '{{ interrupt_behavior }}' に対する反応が未定義です。	コントローラーを再起動してください。
TCP_001	関数呼び出しに引数が不足しています: '{{ action }} <{{ argument }}>'	エラーメッセージに従って、テキスト、関数の引数、チェックボックスなどの入力内容を調整し、再度試してください。
TCP_002	関数呼び出しに引数が不足しています: '{{ action }} <{{ argument }}>'	エラーメッセージに従って、テキスト、関数の引数、チェックボックスなどの入力内容を調整し、再度試してください。
TCP_003	関数呼び出しに引数が不足しています: '{{ action }} <{{ argument }}>'	エラーメッセージに従って、テキスト、関数の引数、チェックボックスなどの入力内容を調整し、再度試してください。

エラーコード	メッセージ	対処方法
TCP_004	関数呼び出しに引数が不足しています: '{{ action }} <{{ argument_1 }}> <{{ argument_2 }}>'	エラーメッセージに従って、テキスト、関数の引数、チェックボックスなどの入力内容を調整し、再度試してください。
TCP_005	関数呼び出しに引数が不足しています: '{{ action }} <{{ argument }}>'	エラーメッセージに従って、テキスト、関数の引数、チェックボックスなどの入力内容を調整し、再度試してください。
TCP_006	関数呼び出しに引数が不足しています: '{{ action }} <{{ argument }}>'	エラーメッセージに従って、テキスト、関数の引数、チェックボックスなどの入力内容を調整し、再度試してください。
TCP_007	引数 {{ argument }} はJSONとしてデコード可能な形式にしてください。	エラーメッセージに従って、テキスト、関数の引数、チェックボックスなどの入力内容を調整し、再度試してください。
THREAD_001	次のエラーにより正常な動作が中断されました。{{ error_type }}: {{ error }}	コントローラーを再起動してください。
THREAD_002	次のエラーにより正常な動作が中断されました。{{ error_type }}: {{ error }}	■ インターフェースを再接続してください (例: ページ再読み込み、ブラウザキャッシュのクリア)。 ■ エラーが続く場合は、コントローラーを再起動してください。
AX_1001	ID '{{ 0 }}'、名前 '{{ 1 }}' のスレーブ: 復旧がタイムアウトしました。	■ 1つ以上のデバイスと接続されていません。エラーメッセージを参照してください。 ■ 故障している可能性がある部品: 未接続のデバイスに接続されているケーブル。 ■ 故障している可能性がある部品: "Motor Unit"
AX_1002	ハードウェアパラメーター設定: ID '{{ 0 }}' のスレーブに不明な名前 '{{ 1 }}' が設定されています。	■ 1つ以上のデバイスと接続されていません。エラーメッセージを参照してください。 ■ 故障している可能性がある部品: 未接続のデバイスに接続されているケーブル。 ■ 故障している可能性がある部品: "Safety PLC" ■ 故障している可能性がある部品: "Main I/O Board" または "Tool I/O Board" ■ 故障している可能性がある部品: "Motor Unit"

エラーコード	メッセージ	対処方法
AX_1003	EtherCATスレーブの設定が正しくありません。名前 '{{ 0 }}' のスレーブは1台のみ必要ですが、{{ 1 }}台検出されました。	■ 1つ以上のデバイスと接続されていません。エラーメッセージを参照してください。 ■ 故障している可能性がある部品: 未接続のデバイスに接続されているケーブル。 ■ 故障している可能性がある部品: "Safety PLC" ■ 故障している可能性がある部品: "Main I/O Board" または "Tool I/O Board" ■ 故障している可能性がある部品: "Motor Unit"
AX_101	AX ロボットを復旧できません。	コントローラーを再起動してください。
AX_102	SS1違反からロボットを復旧できません。	安全違反が発生しました。該当する安全違反を解消してください。
AX_103	SS2違反からロボットを復旧できません。	安全違反が発生しました。該当する安全違反を解消してください。
AX_104	保護停止が有効なため、ロボットを復旧できませんでした。	安全違反が発生しました。該当する安全違反を解消してください。
AX_2001	セーフティーPLCのPDO読み取りの有効性を確認できません。	コントローラーを再起動してください。
AX_2011	サポートされていないセーフティーPLCのプロトコルバージョン '{{ 0 }}' です(想定値: {{ 1 }} のいずれか)。正しい設定がセーフティーPLCにアップロードされていることを確認してください。	コントローラーを再起動してください。
AX_251	軸 {{ 0 }} の温度チェックに失敗しました。温度 {{ 1 }} °C はしきい値 {{ 2 }} °C を超えています。ロボットを冷却してください。	■ モーターへの負荷が高すぎます。負荷、速度、加速度、またはデューティサイクルを下げてください。 ■ ロボットの電源を切ってください。
AX_2901	モーターエラーコード: {{ 0 }}	エラーメッセージの指示に従ってください。
AX_2902	ハンドガイドボタンの安全信号で違反が検出されました。復旧するには、ロボットの電源を入れ直してください。	コントローラーを再起動してください。
AX_2903	軸 '{{ 0 }}' で位置偏差制限に違反しました。復旧するには、ロボットの電源を入れ直してください。	コントローラーを再起動してください。
AX_2904	軸 '{{ 0 }}' で電流偏差制限に違反しました。復旧するには、ロボットの電源を入れ直してください。	コントローラーを再起動してください。

エラーコード	メッセージ	対処方法
AX_2905	軸 '{{ 0 }}' でI2T保護が作動しています。ロボットが十分に冷えるまで待ってください。	■ モーターへの負荷が高すぎます。負荷、速度、加速度、またはデューティサイクルを下げてください。 ■ ロボットの電源を切ってください。
AX_2906	軸 '{{ 0 }}' の測定温度が高すぎます。ロボットを冷却してください。	■ モーターへの負荷が高すぎます。負荷、速度、加速度、またはデューティサイクルを下げてください。 ■ ロボットの電源を切ってください。
AX_3001	モーターコントローラーのPDO読み取りの有効性を確認できません。	■ コントローラーを再起動してください。 ■ 故障している可能性がある部品: "Motor Unit"
AX_3002	出力エンコーダーのPDO読み取りの有効性を確認できません。ロボットを少し動かしてから再度電源を入れてください。	エラーメッセージの指示に従ってください。
AX_3801	IMUのPDO読み取りの有効性を確認できません。	コントローラーを再起動してください。
AX_3802	ロボットの電源オン失敗: 指定された重力ベクトル {{ 0 }} [ベース座標系] / {{ 1 }} [IMU座標系] は、IMUが測定した重力 {{ 2 }} [IMU座標系] と一致しません。差分 {{ 3 }} が許容値 {{ 4 }} を超えています。	■ エラーメッセージに従って、テキスト、関数の引数、チェックボックスなどの入力内容を調整し、再度試してください。 ■ 適切な権限を持つユーザーに、このタスクを実行してもらってください。
AX_3901	軸 {{ 0 }}: 位置オフセットは5度以内にしてください (現在値: {{ 1 }})。ロボットと設定を調整してください。	■ エラーメッセージに従って、テキスト、関数の引数、チェックボックスなどの入力内容を調整し、再度試してください。 ■ 適切な権限を持つユーザーに、このタスクを実行してもらってください。
AX_59001	シミュレーションモードではサポートされていない操作です: {{ 0 }}	この操作は、実機のロボットで実行してください。
AX_59002	シミュレーションエラー: '{{ 0 }}'	この操作は、実機のロボットで実行してください。
AX_59003	AXシミュレーターでEtherCAT状態の不一致が発生しました。	この操作は、実機のロボットで実行してください。
CFG_101	軸 '{{ 0 }}' のセットアップに失敗しました。	コントローラーを再起動してください。
CFG_102	関節 '{{ 0 }}' のセットアップに失敗しました。	コントローラーを再起動してください。
CFG_103	リンク '{{ 0 }}' のセットアップに失敗しました。	コントローラーを再起動してください。
CFG_104	カスタムカプセルのセットアップに失敗しました。	コントローラーを再起動してください。
CFG_105	{{ 0 }} はx, y, zで定義してください。	コントローラーを再起動してください。

エラーコード	メッセージ	対処方法
CFG_106	'{{ 1 }}' の値 ({{ 0 }}) は無効です。	コントローラーを再起動してください。
CFG_11	セクション '{{ 1 }}' に値 '{{ 0 }}' がありません。ロボット電圧: {{ 2 }}、ハードウェアバージョン: {{ 3 }}。	コントローラーを再起動してください。
CFG_12	名前 '{{ 0 }}' のグリッパリンクが見つかりません。agrip.configまたはpgrip2.configファイルを確認してください。	コントローラーを再起動してください。
CFG_1301	{{ 0 }}はx1, y1, z1, x2, y2, z2, 半径で定義してください。	コントローラーを再起動してください。
CFG_1311	自己参照のcheck_intersectを定義しようとしてしました。	コントローラーを再起動してください。
CFG_1312	不明なリンク '{{ 0 }}' を対象にcheck_intersectを定義しようとしてしました。	コントローラーを再起動してください。
CFG_1313	check_intersectで参照されるリンクは事前に定義してください。リンク '{{ 0 }}' は設定の後半にあります。	コントローラーを再起動してください。
CFG_1511	キャリブレーションされた並進 {{ 0 }} は公称値 {{ 1 }} から大きく外れています。許容誤差(ノルム): {{ 2 }}。	コントローラーを再起動してください。
CFG_1512	キャリブレーションされた回転 {{ 0 }} は公称値 {{ 1 }} から大きく外れています。許容誤差(角距離): {{ 2 }}。	コントローラーを再起動してください。
CFG_201	位置の安全マージンが高すぎます(値: {{ 0 }})。	コントローラーを再起動してください。
CFG_51	ロボットアームタイプ '{{ 0 }}' は正しくありません。	コントローラーを再起動してください。
CFG_52	関節タイプ '{{ 0 }}' は不明です。	コントローラーを再起動してください。
CFG_53	軸 '{{ 0 }}' は不明です。	コントローラーを再起動してください。
CFG_54	リンク '{{ 0 }}' は不明です。	コントローラーを再起動してください。
CFG_55	この操作では無効な関節タイプです: '{{ 0 }}'。	コントローラーを再起動してください。
CKM_1001	単位回転軸は3つの要素を含めてください。	エラーメッセージに従って、テキスト、関数の引数、チェックボックスなどの入力内容を調整し、再度試してください。
CKM_1002	追加引数なしで有効なのは拘束タイプ'Free'のみです。	エラーメッセージに従って、テキスト、関数の引数、チェックボックスなどの入力内容を調整し、再度試してください。
CKM_101	ターゲットが範囲外です。	モーションコマンドを実行できませんでした。エラーメッセージに従って、関数の引数を調整し、再度試してください。
CKM_102	ターゲット範囲外: 角度 {{ 0 }} を決定できません(目標ポーズ: {{ 1 }})。	モーションコマンドを実行できませんでした。エラーメッセージに従って、関数の引数を調整し、再度試してください。

エラーコード	メッセージ	対処方法
CKM_103	ターゲット範囲外: 関節1/2/3の角度は {{ 0 }} {{ 1 }} {{ 2 }}、J7でのポーズは {{ 3 }} です。	モーションコマンドを実行できませんでした。エラーメッセージに従って、関数の引数を調整し、再度試してください。
CKM_104	範囲外の目標位置: {{ 0 }} 件のすべての解が関節制限に違反しています。	モーションコマンドを実行できませんでした。エラーメッセージに従って、関数の引数を調整し、再度試してください。
CKM_11	キネマティクスチェーン構築失敗: リンクが定義されていません。	コントローラーを再起動してください。
CKM_12	キネマティクスチェーン構築失敗: 一部の関節にリンクがありません。	コントローラーを再起動してください。
CKM_13	リンク設定不足: 関節設定 {{ 0 }} 個、リンク設定 {{ 1 }} 個です。	コントローラーを再起動してください。
CKM_1501	数値逆キネマティクスに対する拘束タイプ '{{ 0 }}' は不明です。	コントローラーを再起動してください。
CKM_1502	自由回転軸拘束にはゼロ以外の回転軸が必要です。	モーションコマンドを実行できませんでした。エラーメッセージに従って、関数の引数を調整し、再度試してください。
CKM_1503	ランダム初期角度の最大値は {{ 0 }} 未満にしてください。	モーションコマンドを実行できませんでした。エラーメッセージに従って、関数の引数を調整し、再度試してください。
CKM_1504	数値解が見つかりません。許容誤差または最大反復回数を増やしてください。	モーションコマンドを実行できませんでした。エラーメッセージに従って、関数の引数を調整し、再度試してください。
CKM_1505	数値解が見つかりません。目標ポーズが到達不能、またはアルゴリズムが収束していません。	モーションコマンドを実行できませんでした。エラーメッセージに従って、関数の引数を調整し、再度試してください。
CKM_2511	ローター慣性の追加失敗: '{{ 0 }}' (親: '{{ 1 }}')	エラーメッセージに従って、テキスト、関数の引数、チェックボックスなどの入力内容を調整し、再度試してください。
CKM_2512	非サポート関節タイプ: 軸 {{ 1 }} の '{{ 0 }}'	コントローラーを再起動してください。
CKM_3001	解析キネマティクス: キャリブレーションされたロボット形状が必要です。	コントローラーを再起動してください。
CKM_3501	選択された運動学的構成 {{ 0 }} は無効です (有効範囲は {{ 1 }}、{{ 2 }} です)。	コントローラーを再起動してください。
CKM_501	最も近い角度が見つかりません。	モーションコマンドを実行できませんでした。エラーメッセージに従って、関数の引数を調整し、再度試してください。
CKM_502	有効な反復角度が見つかりません。ステップサイズを増やしてください。	エラーメッセージに従って、テキスト、関数の引数、チェックボックスなどの入力内容を調整し、再度試してください。
CMD_101	解析エラーです。	エラーメッセージに従って、テキスト、関数の引数、チェックボックスなどの入力内容を調整し、再度試してください。

エラーコード	メッセージ	対処方法
CMD_102	軸の解析に失敗しました。	エラーメッセージに従って、テキスト、関数の引数、チェックボックスなどの入力内容を調整し、再度試してください。
CMD_103	JSONコマンド '{{ 0 }}' の解析に失敗しました。	エラーメッセージに従って、テキスト、関数の引数、チェックボックスなどの入力内容を調整し、再度試してください。
CMD_104	LEDモード '{{ 0 }}' の解析に失敗しました。	エラーメッセージに従って、テキスト、関数の引数、チェックボックスなどの入力内容を調整し、再度試してください。
CMD_105	パラメーター '{{ 0 }}': 配列にしてください。	エラーメッセージに従って、テキスト、関数の引数、チェックボックスなどの入力内容を調整し、再度試してください。
CMD_11	モード移行失敗: '{{ 0 }}'	コントローラーを再起動してください。
CMD_11001	インデックス{{ 0 }}の 'points' 要素は無効です。	エラーメッセージに従って、テキスト、関数の引数、チェックボックスなどの入力内容を調整し、再度試してください。
CMD_111	'{{ 0 }}' の数は '{{ 1 }}' の数と一致させてください (現在: {{ 2 }}, {{ 3 }})。	エラーメッセージに従って、テキスト、関数の引数、チェックボックスなどの入力内容を調整し、再度試してください。
CMD_11101	手動モードから自動モードに切り替えできませんでした。	安全違反が発生しました。該当する安全違反を解消してください。
CMD_112	パラメーター '{{ 0 }}': 空にしないでください。	エラーメッセージに従って、テキスト、関数の引数、チェックボックスなどの入力内容を調整し、再度試してください。
CMD_121	不明なコマンド: '{{ 0 }}'	エラーメッセージに従って、テキスト、関数の引数、チェックボックスなどの入力内容を調整し、再度試してください。
CMD_122	move_axesの不明なコマンドタイプ: '{{ 0 }}'	エラーメッセージに従って、テキスト、関数の引数、チェックボックスなどの入力内容を調整し、再度試してください。
CMD_151	使用法: {{ 0 }}	エラーメッセージの指示に従ってください。
CMD_201	'status'の結果を期待しましたが、 '{{ 0 }}' が返されました。	コントローラーを再起動してください。
CMD_202	OKステータスを期待しましたが、エラーが発生しました。動作モード '{{ 0 }}'、メッセージ: {{ 1 }}	コントローラーを再起動してください。
CMD_203	初期化に失敗しました。メッセージ: {{ 0 }}	コントローラーを再起動してください。
CMD_5011	値は 'all' または1～{{ 0 }}の範囲にしてください (現在値: {{ 1 }})。	エラーメッセージに従って、テキスト、関数の引数、チェックボックスなどの入力内容を調整し、再度試してください。
CMD_59001	ロボットアームタイプ '{{ 0 }}' はシミュレーションモードではサポートされていません。	この操作は、実機のロボットで実行してください。

エラーコード	メッセージ	対処方法
CTL_1001	CurrentReferenceGenerator::add_plane() がインデックス{{ 0 }}で失敗しました。	コントローラーを再起動してください。
CTL_10011	ロボットはキャリブレーションされていません。	起動時に実行するキャリブレーションルーチンを選択してください。このルーチンでは、すべてのアクチュエーターをキャリブレーションする必要があります。
CTL_111	手動モードに切り替えてください。現在位置が制限に違反しています。	- エラーメッセージの指示に従ってください。 - 安全違反を解消するには、手動モードに切り替えてください。
CTL_112	目標位置が制限に違反しています。	モーションコマンドを実行できませんでした。エラーメッセージに従って、関数の引数を調整し、再度試してください。
CTL_201	{{ 1 }} がワークスペース境界 {{ 0 }} に違反しています。	- エラーメッセージの指示に従ってください。 - 安全違反を解消するには、手動モードに切り替えてください。
CTL_203	ロボットは {{ 0 }} と {{ 1 }} の間で自己衝突に近づいています。	-
CTL_204	軸{{ 0 }}: 位置 {{ 1 }} は、速度 {{ 3 }}、減速度 {{ 4 }} の状態で制限 {{ 2 }} に達しようとしています。	モーションコマンドを実行できませんでした。エラーメッセージに従って、関数の引数を調整し、再度試してください。
CTL_205	安全コントローラー: 軸 {{ 2 }} の位置制限 {{{ 0 }}、{{ 1 }}} が狭すぎます。	コントローラーを再起動してください。
CTL_206	安全コントローラー: 軸 {{ 1 }} の位置 {{ 0 }} が制限に近すぎます(想定範囲: {{{ 2 }}、{{ 3 }}})。	- エラーメッセージの指示に従ってください。 - 安全違反が発生しました。該当する安全違反を解消してください。
CTL_2111	軸{{ 0 }}: 位置制御エラー。現在値: {{ 1 }}、指令値: {{ 2 }}	モーターへの負荷が高すぎます。負荷、速度、加速度、またはデューティサイクルを下げてください。
CTL_2112	動作を続行できません。軸 {{ 0 }} の位置差 {{ 1 }} 度が制限を超えています。	- 安全違反が発生しました。該当する安全違反を解消してください。 - コントローラーを再起動してください。
CTL_2113	動作を続行できません。軸 {{ 0 }} の速度 {{ 1 }} 度/秒が制限を超えています。	- 安全違反が発生しました。該当する安全違反を解消してください。 - コントローラーを再起動してください。

エラーコード	メッセージ	対処方法
CTL_311	安全コントローラー: 関節角度制限の変更により軸 {{ 0 }} が急激に変動します。	エラーメッセージに従って、テキスト、関数の引数、チェックボックスなどの入力内容を調整し、再度試してください。
CTL_312	ロボットが交差している間に作業空間制限または境界が変更されました。変更すると急激な変動が発生します。	- 安全違反を解消するには、手動モードに切り替えてください。 - コントローラーを再起動してください。
CTL_313	作業空間制限または境界を変更すると {{ 0 }} 件の交差と急激な変動が発生するため、変更されません。	- 安全違反を解消するには、手動モードに切り替えてください。 - コントローラーを再起動してください。
CTL_314	自己交差または作業空間境界との交差がある場合、交差コントローラーを有効化できません。	- 安全違反を解消するには、手動モードに切り替えてください。 - コントローラーを再起動してください。
CTL_501	目標速度をゼロにしないでください(現在値: {{ 0 }})。	モーションコマンドを実行できませんでした。エラーメッセージに従って、関数の引数を調整し、再度試してください。
CTL_601	台形アルゴリズム: 時間値が負のためパスを計算できません({{ 0 }})。	コントローラーを再起動してください。
CTL_602	台形アルゴリズム: 加速または減速が小さすぎて目標速度に到達できません。	モーションコマンドを実行できませんでした。エラーメッセージに従って、関数の引数を調整し、再度試してください。
CTL_603	計算された最小位置 {{ 0 }} が下限位置 {{ 1 }} を下回っています。関節制限から離れたポーズを選択すると回避できます。	モーションコマンドを実行できませんでした。エラーメッセージに従って、関数の引数を調整し、再度試してください。
CTL_604	計算された最大位置 {{ 0 }} が上限位置 {{ 1 }} を超えています。関節制限から離れた姿勢を選択することで回避できます。	モーションコマンドを実行できませんでした。エラーメッセージに従って、関数の引数を調整し、再度試してください。
CTL_605	台形アルゴリズム: 判別式が負のためパスを計算できません({{ 0 }})。	モーションコマンドを実行できませんでした。エラーメッセージに従って、関数の引数を調整し、再度試してください。
CTL_606	台形アルゴリズム: 指定されたパラメーターでは、必要な距離を移動できません。	モーションコマンドを実行できませんでした。エラーメッセージに従って、関数の引数を調整し、再度試してください。
CTL_701	位置参照ジェネレーターのポイントが不足しています。	コントローラーを再起動してください。
CTL_801	ロボットが動作中のため、位置リミッターのフィルター間隔を設定できません。	エラーメッセージの指示に従ってください。
CTL_802	フィルター間隔は0.000～ {{ 0 }} 秒の範囲にしてください。現在の値は {{ 1 }} 秒です。	エラーメッセージに従って、テキスト、関数の引数、チェックボックスなどの入力内容を調整し、再度試してください。

エラーコード	メッセージ	対処方法
ECAT_1001	SOEMライブラリーのエラーコード: {{ 0 }}	エラーメッセージの指示に従ってください。
ECAT_101	{{ 0 }} 回の試行後もセーフティーPLCをリセットできません。	コントローラーを再起動してください。
ECAT_1011	EtherCATインターフェースを作成できませんでした。	コントローラーを再起動してください。
ECAT_1012	EtherCATバスはすでに使用中です。	コントローラーを再起動してください。
ECAT_1013	デバイス名 '{{ 0 }}' で SOEMインターフェースを初期化できませんでした。root権限で実行してください。	コントローラーを再起動してください。
ECAT_1014	EtherCAT接続を初期化できませんでした。	■ コントローラーを再起動してください。 ■ 1つ以上のデバイスと接続されていません。エラーメッセージを参照してください。 ■ 故障している可能性がある部品: 未接続のデバイスに接続されているケーブル。 ■ 故障している可能性がある部品: "Safety PLC" ■ 故障している可能性がある部品: "Main I/O Board" または "Tool I/O Board" ■ 故障している可能性がある部品: "Motor Unit"
ECAT_1015	分散クロックを設定できませんでした。	コントローラーを再起動してください。
ECAT_1016	I/O マップサイズ {{ 0 }} が大きすぎます(想定: {{ 1 }} 以下)。	コントローラーを再起動してください。
ECAT_11	ID '{{ 0 }}'、名前 '{{ 1 }}' の EtherCAT スレーブを初期化できませんでした	■ コントローラーを再起動してください。 ■ 1つ以上のデバイスと接続されていません。エラーメッセージを参照してください。 ■ 故障している可能性がある部品: 未接続のデバイスに接続されているケーブル。 ■ 故障している可能性がある部品: "Safety PLC" ■ 故障している可能性がある部品: "Main I/O Board" または "Tool I/O Board" ■ 故障している可能性がある部品: "Motor Unit"

エラーコード	メッセージ	対処方法
ECAT_1101	関数 '{{ 0 }}' の実行に失敗しました。	コントローラーを再起動してください。
ECAT_1111	SOEMインターフェースでファイル '{{ 0 }}' を読み取れませんでした。	コントローラーを再起動してください。
ECAT_1112	SOEMインターフェースでファイル '{{ 0 }}' に書き込めませんでした。	コントローラーを再起動してください。
ECAT_12	EtherCATスレーブ '{{ 0 }}' は1台のみ必要ですが、{{ 1 }}台見つかりました。ネットワーク内では合計{{ 2 }}台検出されました。	■ 1つ以上のデバイスと接続されていません。エラーメッセージを参照してください。 ■ 故障している可能性がある部品: 未接続のデバイスに接続されているケーブル。 ■ 故障している可能性がある部品: "Safety PLC" ■ 故障している可能性がある部品: "Main I/O Board" または "Tool I/O Board" ■ 故障している可能性がある部品: "Motor Unit"
ECAT_1211	スレーブ {{ 1 }} から {{ 0 }} バイトのSDOを読み取れませんでした(インデックス/サブインデックス: {{ 2 }}/{{ 3 }})。	コントローラーを再起動してください。
ECAT_1212	スレーブ {{ 1 }} にSDO値 '{{ 0 }}' を書き込めませんでした(インデックス/サブインデックス: {{ 2 }}/{{ 3 }})。	コントローラーを再起動してください。
ECAT_13	ネットワーク上にスレーブが見つかりませんでした。	■ 1つ以上のデバイスと接続されていません。エラーメッセージを参照してください。 ■ 故障している可能性がある部品: 未接続のデバイスに接続されているケーブル。 ■ 故障している可能性がある部品: "Safety PLC" ■ 故障している可能性がある部品: "Main I/O Board" または "Tool I/O Board" ■ 故障している可能性がある部品: "Motor Unit"

エラーコード	メッセージ	対処方法
ECAT_14	スレーブを設定できませんでした。モーターがEPCに接続されていることを確認してください。	1つ以上のデバイスと接続されていません。エラーメッセージを参照してください。 - 故障している可能性がある部品: 未接続のデバイスに接続されているケーブル。 - 故障している可能性がある部品: "Motor Unit"
ECAT_15	ロボット更新中のエラー: ID '{0}' のスレーブが有効化されていません。ステータスワード: {1}	コントローラーを再起動してください。
ECAT_1501	EtherCAT接続で、試行 {1} 回目に状態を {0} に設定できませんでした。	コントローラーを再起動してください。
ECAT_1502	EtherCAT接続で、{1} 回の試行後も状態を {0} に設定できませんでした。	コントローラーを再起動してください。
ECAT_16	スレーブ状態 '{0}' への変更待機がタイムアウトしました。想定外の状態のスレーブ: {1}	コントローラーを再起動してください。
ECAT_1601	関節 {1} の '{0}' が不一致: ドライブ値: {2}、期待値または設定値: {3}	コントローラーを再起動してください。
ECAT_1602	ジョイント {1} のモーター設定パラメータ '{0}' が無効です: ドライブ値: {2}。	- コントローラーを再起動してください。 - 故障している可能性がある部品: "Motor Unit"
ECAT_1603	無効なモーター設定です。EtherCAT 上の機能安全 (FSOE) がジョイント {0} で有効になっていません。	- コントローラーを再起動してください。 - 故障している可能性がある部品: "Motor Unit"
ECAT_17	すべてのスレーブが想定された状態 '{0}' ではありません。想定外の状態のスレーブ: {1}	コントローラーを再起動してください。
ECAT_1701	スレーブ ID {1} のEtherCATデバイス {0}: ファームウェアバージョン {2} はサポートされていません(想定: {3} のいずれか)。	アップデートを再度実行するか、別のアップデート方法を選択してください。
ECAT_1702	スレーブ ID {0} のモーターコントローラー: ファームウェアバージョン {1} が、最初のモーターコントローラー {2} と一致しません。	アップデートを再度実行するか、別のアップデート方法を選択してください。
ECAT_1703	強制ファームウェア更新が実行されました。	コントローラーを再起動してください。
ECAT_1704	強制ファームウェア更新を開始できなかった、または更新に失敗しました。	アップデートを再度実行するか、別のアップデート方法を選択してください。
ECAT_18	スレーブID {0} の復旧失敗: 不明なステータスワード: {1}	コントローラーを再起動してください。
ECAT_19	スレーブ設定データの解析に失敗しました: {0}	コントローラーを再起動してください。

エラーコード	メッセージ	対処方法
ECAT_201	MCMが内部マルチターンカウントのエラーを検出しました。関節 {{ 0 }} のマルチターンカウント: {{ 1 }}、出力エンコーダー位置: {{ 2 }} 度。	■ 適切な権限を持つユーザーに、このタスクを実行してもらってください。 ■ サービスユーザーでログインし、[マルチターン回復]に移動してください。影響を受けている関節について、実際の物理角度を入力し、適用してください。
ECAT_2011	EtherCAT接続でプロセスデータを送信できませんでした。	コントローラーを再起動してください。
ECAT_202	MCM が関節 {{ 0 }} のエンコーダーのアライメントエラーを検出しました。出力エンコーダー位置: {{ 1 }}、ドライブエンコーダー位置: {{ 2 }}。	■ 適切な権限を持つユーザーに、このタスクを実行してもらってください。 ■ 故障している可能性がある部品: "Motor Unit"
ECAT_203	AX servicer がスレーブ'{{ 0 }}'で無効なエンコーダーソースを検出しました(想定: モーター側エンコーダー)。	コントローラーを再起動してください。
ECAT_204	AX servicer がスレーブ'{{ 0 }}'で無効なエンコーダーセンサーを検出しました(想定: モーター側エンコーダー)。	コントローラーを再起動してください。
ECAT_205	SDO出力エンコーダーの読み取り値の妥当性を確認できませんでした。ロボットを少し動かし、再度電源を入れてください。	エラーメッセージの指示に従ってください。
LIC_101	ライセンスの検証に失敗しました。	コントローラーを再起動してください。
LIC_102	ライセンスファイルのバージョン '{{ 0 }}' はサポートされていません(想定: '{{ 1 }}')。	コントローラーを再起動してください。
LIC_103	ライセンスが無効です。	コントローラーを再起動してください。
MATH_1011	フラットベクトルから行列への変換: {{ 0 }} * {{ 1 }}要素が必要です(現在値: {{ 2 }})。	エラーメッセージに従って、テキスト、関数の引数、チェックボックスなどの入力内容を調整し、再度試してください。
MATH_1012	{{ 0 }} には対称行列が必要です。	エラーメッセージに従って、テキスト、関数の引数、チェックボックスなどの入力内容を調整し、再度試してください。
MATH_1101	回転行列は直交していません。 $R^T R$ の恒等行列からのフロベニウス偏差: {{ 0 }}、行列: {{ 1 }}	エラーメッセージに従って、テキスト、関数の引数、チェックボックスなどの入力内容を調整し、再度試してください。
MATH_1102	回転行列の行列式は1にしてください(現在値: {{ 0 }})。	エラーメッセージに従って、テキスト、関数の引数、チェックボックスなどの入力内容を調整し、再度試してください。
MATH_111	{{ 0 }}: NaN値を含めないでください。	エラーメッセージに従って、テキスト、関数の引数、チェックボックスなどの入力内容を調整し、再度試してください。

エラーコード	メッセージ	対処方法
MATH_112	空のベクトルで {{ 0 }} を計算しようとしてしました。	エラーメッセージに従って、テキスト、関数の引数、チェックボックスなどの入力内容を調整し、再度試してください。
MATH_201	'{{ 0 }}' を整数に変換できませんでした。	エラーメッセージに従って、テキスト、関数の引数、チェックボックスなどの入力内容を調整し、再度試してください。
MCM_1001	サーバループで未処理のエラーが発生しました。再初期化します。	コントローラーを再起動してください。
MCM_101	--robotを指定するか、環境変数ARM_TYPEを設定してください。	コントローラーを再起動してください。
MCM_102	無効なアクション '{{ 0 }}' です。 '--action' コマンドラインフラグを確認してください。	コントローラーを再起動してください。
MCM_103	無効な形式 '{{ 0 }}' です。 '--format' コマンドラインフラグを確認してください。	コントローラーを再起動してください。
MCM_104	無効なCPUアフィニティ '{{ 0 }}': '--cpu' には -1 以上の整数を指定してください。	コントローラーを再起動してください。
MCM_201	出力ループを終了します。	コントローラーを再起動してください。
MISC_201	セーフティーPLCエラービット: {{ 0 }}。	■ エラーメッセージの指示に従ってください。 ■ 安全違反が発生しました。該当する安全違反を解消してください。
MISC_202	SS1によるSTOです。	安全違反が発生しました。該当する安全違反を解消してください。
MISC_203	SOS違反によるSTO。	安全違反が発生しました。該当する安全違反を解消してください。
MISC_204	通常停止ボタンを解除してください。通常停止によるSS1です。	■ エラーメッセージの指示に従ってください。 ■ 安全違反が発生しました。該当する安全違反を解消してください。
MISC_205	非常停止ボタンを解除してください。非常停止ボタンによるSS1です。	■ エラーメッセージの指示に従ってください。 ■ 安全違反が発生しました。該当する安全違反を解消してください。
MISC_206	ティーチペンダントの非常停止ボタンを解除してください。ティーチペンダント非常停止によるSS1です。	■ エラーメッセージの指示に従ってください。 ■ 安全違反が発生しました。該当する安全違反を解消してください。

エラーコード	メッセージ	対処方法
MISC_207	保護停止ボタンを解除してください。	■ エラーメッセージの指示に従ってください。 ■ 安全違反が発生しました。該当する安全違反を解消してください。
MISC_208	ロボットを動かすにはイネーブルボタンを押してください。手動モードによるSS2です。	■ エラーメッセージの指示に従ってください。 ■ 安全違反が発生しました。該当する安全違反を解消してください。
MISC_209	{{ 0 }}の線速度違反によるSS1です。	■ エラーメッセージの指示に従ってください。 ■ 安全違反が発生しました。該当する安全違反を解消してください。
MISC_210	{{ 0 }}の角速度違反によるSS1です。	■ エラーメッセージの指示に従ってください。 ■ 安全違反が発生しました。該当する安全違反を解消してください。
MISC_211	手動モードに切り替えてください。{{ 0 }}の作業空間境界違反によるSS2です。	■ エラーメッセージの指示に従ってください。 ■ 安全違反を解消するには、手動モードに切り替えてください。
MISC_212	手動モードに切り替えてください。{{ 0 }}の関節位置制限違反によるSS2です。	■ エラーメッセージの指示に従ってください。 ■ 安全違反を解消するには、手動モードに切り替えてください。
MISC_213	{{ 0 }}の力制限違反による衝突後のSS2です。	■ エラーメッセージの指示に従ってください。 ■ 安全違反が発生しました。該当する安全違反を解消してください。
MISC_214	動作モード切替後はリセットが必要です。イネーブルボタンが解除されていることを確認してください。モード切替リセットによるSS2です。	■ エラーメッセージの指示に従ってください。 ■ 安全違反が発生しました。該当する安全違反を解消してください。
MISC_215	保護停止ボタンを解除してください。保護停止ボタンによるSS1。	■ エラーメッセージの指示に従ってください。 ■ 安全違反が発生しました。該当する安全違反を解消してください。

エラーコード	メッセージ	対処方法
MISC_216	保護停止ボタンを解除してください。保護停止ボタンによるSS2。	■ エラーメッセージの指示に従ってください。 ■ 安全違反が発生しました。該当する安全違反を解消してください。
MOV_101	軸{{ 0 }}にエラーがあります。	コントローラーを再起動してください。
OS_101	OSエラーコード (errno): {{ 0 }}、メッセージ: {{ 1 }}	エラーメッセージの指示に従ってください。
OS_11001	プログラム'{{ 0 }}'はプロセスID{{ 1 }}で実行中です。ロックファイル: {{ 2 }}	コントローラーを再起動してください。
OS_11011	シグナル'{{ 0 }}'の処理に失敗しました。別のハンドラーが処理しています。	コントローラーを再起動してください。
OS_11012	シグナル'{{ 0 }}'の処理に失敗しました。	コントローラーを再起動してください。
OS_1301	{{ 0 }}のCPUアフィニティを設定できません。プロセスにroot権限を付与してください。	コントローラーを再起動してください。
OS_1302	{{ 0 }}のスケジューリング優先度を設定できません。プロセスにroot権限を付与してください。	コントローラーを再起動してください。
OS_1401	プロセスメモリをロックできません。プロセスにroot権限を付与してください。	コントローラーを再起動してください。
OS_1402	プロセスの優先度を変更できません。プロセスにroot権限を付与してください。	コントローラーを再起動してください。
OS_201	ソケットオブジェクトを作成できません。	コントローラーを再起動してください。
OS_2011	ファイル '{{ 0 }}' を読み取り用に開けませんでした。	コントローラーを再起動してください。
OS_2012	ファイル '{{ 0 }}' を削除できませんでした。	コントローラーを再起動してください。
OS_202	ソケットを即時再利用に設定できません。	コントローラーを再起動してください。
OS_203	ソケットをアドレス {{ 0 }} にバインドできません。	コントローラーを再起動してください。
OS_2301	fcntl()の呼び出し: フラグを取得できません。	コントローラーを再起動してください。
OS_2302	fcntl()の呼び出し: フラグを設定できません。	コントローラーを再起動してください。
OS_251	setsockopt()の呼び出し: ソケットオプション '{{ 0 }}' を設定できません。	コントローラーを再起動してください。
OS_252	ソケットオプションを取得できません。	コントローラーを再起動してください。
OS_301	ソケットの受信タイムアウトを設定できません。	コントローラーを再起動してください。
OS_411	サーバーに接続できません。	コントローラーを再起動してください。
OS_412	サーバーへの接続を確立できません。	コントローラーを再起動してください。
OS_413	タイムアウトのためサーバーに接続できません。	コントローラーを再起動してください。
OS_451	ソケットをリッスン状態に設定できません。	コントローラーを再起動してください。
OS_452	受信接続を受け付けできません。	コントローラーを再起動してください。

エラーコード	メッセージ	対処方法
OS_501	select()の呼び出しに失敗しました。	コントローラーを再起動してください。
OS_502	select()による接続は進行中ではありません。	コントローラーを再起動してください。
OS_503	接続試行中にselect()でエラーが発生しました。	コントローラーを再起動してください。
OS_504	接続試行中にselect()がタイムアウトしました。	コントローラーを再起動してください。
OS_601	メッセージを送信できません。	コントローラーを再起動してください。
OS_602	すべての文字を送信できません。	コントローラーを再起動してください。
OS_651	メッセージを受信できません。	コントローラーを再起動してください。
OS_701	無効なポート番号: {{ 0 }} (0～65535の範囲内にしてください。)	コントローラーを再起動してください。
OS_702	無効なIPv4アドレス: '{{ 0 }}'	コントローラーを再起動してください。
OS_711	getnameinfo()の呼び出しに失敗しました。	コントローラーを再起動してください。
OS_801	データサイズ {{ 0 }} が大きすぎます (期待値: {{ 1 }} 未満)。	コントローラーを再起動してください。
OS_802	データサイズは {{ 0 }} です (期待値: 0 以上)。	コントローラーを再起動してください。
PPM_101	セグメントが指定されていません。	モーションコマンドを実行できませんでした。エラーメッセージに従って、関数の引数を調整し、再度試してください。
PPM_102	CKMエラー。	エラーメッセージの指示に従ってください。
PPM_103	姿勢設定変更。	モーションコマンドを実行できませんでした。エラーメッセージに従って、関数の引数を調整し、再度試してください。
PPM_104	パス途中で姿勢設定変更が検出されました (関節 {{ 0 }} の速度: {{ 1 }}、ツール速度: {{ 2 }})。	モーションコマンドを実行できませんでした。エラーメッセージに従って、関数の引数を調整し、再度試してください。
PPM_105	最初のセグメントのブレンド半径は 0 である必要がありますが、現在は {{ 0 }} です。	モーションコマンドを実行できませんでした。エラーメッセージに従って、関数の引数を調整し、再度試してください。
PPM_106	ポーズ {{ 0 }} は中心 {{ 1 }}、半径 {{ 2 }} のブレンド球の外側にすることはできません。	モーションコマンドを実行できませんでした。エラーメッセージに従って、関数の引数を調整し、再度試してください。
PPM_107	無効なセグメントブレンド: タイプ '{{ 0 }}' (ID {{ 1 }}) のセグメントはブレンド半径 {{ 2 }} と {{ 3 }} を持ちますが、全長は {{ 4 }} しかありません。これにより長さ {{ 5 }} となり、必要最小長 {{ 6 }} を下回ります。	モーションコマンドを実行できませんでした。エラーメッセージに従って、関数の引数を調整し、再度試してください。
PPM_108	PoseSegment の目標姿勢の構成 {{ 0 }} は無効です。	モーションコマンドを実行できませんでした。エラーメッセージに従って、関数の引数を調整し、再度試してください。

エラーコード	メッセージ	対処方法
PPM_11	パスを生成できませんでした。	モーションコマンドを実行できませんでした。エラーメッセージに従って、関数の引数を調整し、再度試してください。
PPM_12	中間ポーズの位置は、開始および終了ポーズと異なる必要があります。	モーションコマンドを実行できませんでした。エラーメッセージに従って、関数の引数を調整し、再度試してください。
PPM_13	開始ポーズは、ポーズと異なる必要があります。	モーションコマンドを実行できませんでした。エラーメッセージに従って、関数の引数を調整し、再度試してください。
PPM_14	タイプ '{0}' のセグメントを作成できませんでした。	モーションコマンドを実行できませんでした。エラーメッセージに従って、関数の引数を調整し、再度試してください。
PPM_151	タイプ '{0}' のセグメントは位置の変更が必要です。	モーションコマンドを実行できませんでした。エラーメッセージに従って、関数の引数を調整し、再度試してください。
PPM_152	タイプ '{0}' のセグメントは姿勢の変更が必要です。	モーションコマンドを実行できませんでした。エラーメッセージに従って、関数の引数を調整し、再度試してください。
PPM_1701	セグメントタイプ '{0}' は方向計算をサポートしていません。	モーションコマンドを実行できませんでした。エラーメッセージに従って、関数の引数を調整し、再度試してください。
PYAPI_1011	リストの要素数は4個または9個にしてください。	エラーメッセージに従って、テキスト、関数の引数、チェックボックスなどの入力内容を調整し、再度試してください。
PYAPI_111	Pythonリストからベクトルへの変換に失敗しました。	モーションコマンドを実行できませんでした。エラーメッセージに従って、関数の引数を調整し、再度試してください。
PYAPI_112	Pythonリストからクォータニオンへの変換に失敗しました。	モーションコマンドを実行できませんでした。エラーメッセージに従って、関数の引数を調整し、再度試してください。
PYAPI_1211	ロボット関節 '{0}' の定義を解析できません。	コントローラーを再起動してください。
PYAPI_1212	ロボットリンク '{0}' の定義を解析できません。	コントローラーを再起動してください。
PYAPI_1213	幾何学カプセルの解析シグナル '{0}' の処理に失敗しました。	コントローラーを再起動してください。
SIG_1011	インデックス {0} の信号: 見つかりません。	エラーメッセージに従って、テキスト、関数の引数、チェックボックスなどの入力内容を調整し、再度試してください。
SIG_1012	インデックス {0} の信号: 設定できません。	エラーメッセージに従って、テキスト、関数の引数、チェックボックスなどの入力内容を調整し、再度試してください。
SIG_1013	インデックス {0} の信号: プルアップモードにできるのはデジタル入力のみです。	エラーメッセージに従って、テキスト、関数の引数、チェックボックスなどの入力内容を調整し、再度試してください。

エラーコード	メッセージ	対処方法
SIG_1014	インデックス {{ 0 }} の信号: デジタル入力を電流モードにできません。	エラーメッセージに従って、テキスト、関数の引数、チェックボックスなどの入力内容を調整し、再度試してください。
SIG_1015	インデックス {{ 0 }} の信号: デジタルI/Oを入力と出力で切り替えられません。	エラーメッセージに従って、テキスト、関数の引数、チェックボックスなどの入力内容を調整し、再度試してください。
SIG_1101	インデックス {{ 0 }} の信号: 出力ではないため、値を設定できません。	エラーメッセージに従って、テキスト、関数の引数、チェックボックスなどの入力内容を調整し、再度試してください。
SIG_1102	インデックス {{ 0 }} の信号: 目標値{{ 1 }}が負のため設定できません。	エラーメッセージに従って、テキスト、関数の引数、チェックボックスなどの入力内容を調整し、再度試してください。
SYS_1	内部エラー: {{ 0 }}	コントローラーを再起動してください。
SYS_2	型 {{ 0 }} のシステム例外、メッセージ: {{ 1 }}	コントローラーを再起動してください。
SYS_3	エラーハンドリング: モジュールタグ '{{ 0 }}' が重複しています。	コントローラーを再起動してください。
TLC_101	モード{{ 1 }}ではコマンド{{ 0 }}を使用できません。	コントローラーを再起動してください。
TLC_102	モード{{ 2 }}ではコマンド{{ 0 }}の{{ 1 }}は使用できません。	コントローラーを再起動してください。
TLC_103	グリッパー制御要求は無視されました。	エラーメッセージの指示に従ってください。
TLC_104	ロボットが衝突処理中のため、解放または保持要求は無視されました。	エラーメッセージの指示に従ってください。
TLC_11	セットアップエラーまたは予期しないエラーにより中止します。	エラーメッセージの指示に従ってください。
TLC_12	切断停止ルーチン中のエラー。	コントローラーを再起動してください。
TLC_201	コントローラー安全チェック中の {{ 0 }} エラー。	安全違反が発生しました。該当する安全違反を解消してください。
TLC_51	コマンドハンドラーがロボットを安全状態にできません。	コントローラーを再起動してください。
TLC_52	ロボット更新中にエラーが発生しました。	エラーメッセージの指示に従ってください。
TLC_53	ロボットチェック中にエラーが発生しました。	エラーメッセージの指示に従ってください。
TLC_56	軸{{ 0 }}の衝突後、高減衰モードに移行します。	エラーメッセージの指示に従ってください。
TLC_701	ロボット更新ステップでタイムスタンプの不一致を検出しました。時間: {{ 0 }}、スキップされたメッセージ数: {{ 1 }}	コントローラーを再起動してください。

エラーコード	メッセージ	対処方法
TLC_702	ロボット状態が最新ではありません。Δ時間: {{ 0 }} ms(期待値: {{ 1 }} ms未満)。	コントローラーを再起動してください。
TLC_703	目標到達まで更新する機能が {{ 0 }} 秒でタイムアウトしました。	コントローラーを再起動してください。
TLC_801	ロボットには取り付け済みまたは設定済みのグリッパがありません。	コントローラーを再起動してください。
UTIL_1	関数が実装されていません。位置: {{ 0 }};{{ 1 }}	コントローラーを再起動してください。
UTIL_101	条件チェック失敗: {{ 0 }}	エラーメッセージの指示に従ってください。
UTIL_1011	要素'{{ 0 }}'が見つかりません。	コントローラーを再起動してください。
UTIL_1012	{{ 0 }} {{ 1 }}型への数値変換(桁数: {{ 2 }})に失敗しました。元の値: {{ 3 }}	コントローラーを再起動してください。
UTIL_1013	nullのNonnullPtr<>を型{{ 0 }}として構築しようとしてしました。	コントローラーを再起動してください。
UTIL_1014	未翻訳のメッセージによるエラー: {{ 0 }}	コントローラーを再起動してください。
UTIL_102	リストの要素数は{{ 0 }}にしてください (現在値: {{ 1 }})	エラーメッセージに従って、テキスト、関数の引数、チェックボックスなどの入力内容を調整し、再度試してください。
UTIL_103	{{ 0 }}: リストの要素数は{{ 1 }}にしてください (現在値: {{ 2 }})	エラーメッセージに従って、テキスト、関数の引数、チェックボックスなどの入力内容を調整し、再度試してください。
UTIL_11	アサーション失敗: {{ 0 }}、位置: {{ 1 }};{{ 2 }}	コントローラーを再起動してください。
UTIL_1101	{{ 0 }}: {{ 1 }}が重複しています: {{ 2 }}	エラーメッセージに従って、テキスト、関数の引数、チェックボックスなどの入力内容を調整し、再度試してください。
UTIL_12	アサーション失敗: {{ 0 }}({{ 2 }}) == {{ 1 }}({{ 3 }})、位置: {{ 4 }};{{ 5 }}	コントローラーを再起動してください。
UTIL_121	'{{ 0 }}' の値: 0より大きくしてください (現在値: {{ 1 }})	エラーメッセージに従って、テキスト、関数の引数、チェックボックスなどの入力内容を調整し、再度試してください。
UTIL_122	'{{ 0 }}' の値: 0以上にしてください (現在値: {{ 1 }})	エラーメッセージに従って、テキスト、関数の引数、チェックボックスなどの入力内容を調整し、再度試してください。
UTIL_123	'{{ 0 }}' のすべての値: 0より大きくしてください	エラーメッセージに従って、テキスト、関数の引数、チェックボックスなどの入力内容を調整し、再度試してください。
UTIL_124	'{{ 0 }}' のすべての値: 0以上にしてください	エラーメッセージに従って、テキスト、関数の引数、チェックボックスなどの入力内容を調整し、再度試してください。

エラーコード	メッセージ	対処方法
UTIL_125	'{{ 0 }}' の値: {{ 2 }} 以下にしてください (現在値: {{ 1 }})	エラーメッセージに従って、テキスト、関数の引数、チェックボックスなどの入力内容を調整し、再度試してください。
UTIL_126	'{{ 0 }}' の値: 絶対値は {{ 2 }} 以下にしてください (現在値: {{ 1 }})	エラーメッセージに従って、テキスト、関数の引数、チェックボックスなどの入力内容を調整し、再度試してください。
UTIL_127	'{{ 0 }}' の値: {{ 2 }} 以上にしてください (現在値: {{ 1 }})	エラーメッセージに従って、テキスト、関数の引数、チェックボックスなどの入力内容を調整し、再度試してください。
UTIL_128	'{{ 0 }}' の値: 絶対値は {{ 2 }} と等しくしてください (現在値: {{ 1 }})	エラーメッセージに従って、テキスト、関数の引数、チェックボックスなどの入力内容を調整し、再度試してください。
UTIL_129	'{{ 0 }}' の値: '{{ 1 }}' は許可されていません。	エラーメッセージに従って、テキスト、関数の引数、チェックボックスなどの入力内容を調整し、再度試してください。
UTIL_13	アサーション失敗: {{ 0 }} ({{ 2 }}) <= {{ 1 }} ({{ 3 }}), 位置: {{ 4 }}:{{ 5 }}	コントローラーを再起動してください。
UTIL_130	'{{ 0 }}' の値は '{{ 1 }}' 以下にしてください (現在値: {{ 2 }}, {{ 3 }})	エラーメッセージに従って、テキスト、関数の引数、チェックボックスなどの入力内容を調整し、再度試してください。
UTIL_131	'{{ 0 }}' の値は '{{ 1 }}' の値以上にしてください (現在値: {{ 2 }}, {{ 3 }})	エラーメッセージに従って、テキスト、関数の引数、チェックボックスなどの入力内容を調整し、再度試してください。
UTIL_132	'{{ 0 }}' の値: {{ 2 }} と等しくしてください (実際: {{ 1 }})	エラーメッセージに従って、テキスト、関数の引数、チェックボックスなどの入力内容を調整し、再度試してください。
UTIL_133	'{{ 0 }}' の値: {{ 2 }} 未満にしてください (現在値: {{ 1 }})	エラーメッセージに従って、テキスト、関数の引数、チェックボックスなどの入力内容を調整し、再度試してください。
UTIL_134	'{{ 0 }}' の値: {{ 2 }} より大きくしてください (現在値: {{ 1 }})	エラーメッセージに従って、テキスト、関数の引数、チェックボックスなどの入力内容を調整し、再度試してください。
UTIL_14	アサーション失敗: {{ 0 }} ({{ 2 }}) < {{ 1 }} ({{ 3 }}), 位置: {{ 4 }}:{{ 5 }}	コントローラーを再起動してください。
UTIL_141	{{ 0 }}: {{ 1 }}は範囲{{ 2 }}内にしてください(現在値: {{ 3 }})。	エラーメッセージに従って、テキスト、関数の引数、チェックボックスなどの入力内容を調整し、再度試してください。
UTIL_1501	無効な16進文字 (int): {{ 0 }}	エラーメッセージに従って、テキスト、関数の引数、チェックボックスなどの入力内容を調整し、再度試してください。
UTIL_1502	文字列 '{{ 0 }}' に無効な2進文字があります(0または1のみ)。	エラーメッセージに従って、テキスト、関数の引数、チェックボックスなどの入力内容を調整し、再度試してください。

エラーコード	メッセージ	対処方法
UTIL_161	コマンド{{ 1 }}の引数{{ 0 }}は無効です。有効な引数: {{ 2 }}	エラーメッセージに従って、テキスト、関数の引数、チェックボックスなどの入力内容を調整し、再度試してください。
UTIL_162	コマンド{{ 1 }}に必要な引数{{ 0 }}が指定されていません。	エラーメッセージに従って、テキスト、関数の引数、チェックボックスなどの入力内容を調整し、再度試してください。
UTIL_163	配列オブジェクトを指定してください。	エラーメッセージに従って、テキスト、関数の引数、チェックボックスなどの入力内容を調整し、再度試してください。
UTIL_164	範囲[下限, 上限]を解析できません。	エラーメッセージに従って、テキスト、関数の引数、チェックボックスなどの入力内容を調整し、再度試してください。
UTIL_2	内部エラーです。位置: {{ 0 }}:{{ 1 }}	コントローラーを再起動してください。
UTIL_201	負の値{{ 0 }}では時間間隔を作成できません。	エラーメッセージに従って、テキスト、関数の引数、チェックボックスなどの入力内容を調整し、再度試してください。
UTIL_3	ヌルポインタ, 場所: {{ 0 }}:{{ 1 }}	コントローラーを再起動してください。
UTIL_301	{{ 0 }}: 値{{ 1 }}は下限{{ 2 }}を下回っています(許容誤差{{ 3 }})	エラーメッセージに従って、テキスト、関数の引数、チェックボックスなどの入力内容を調整し、再度試してください。
UTIL_302	{{ 0 }}: 値{{ 1 }}が上限{{ 2 }}を超えています(許容誤差{{ 3 }})	エラーメッセージに従って、テキスト、関数の引数、チェックボックスなどの入力内容を調整し、再度試してください。
UTIL_4	'{{ 0 }}' の値が未定義です。	コントローラーを再起動してください。
UTIL_51	ログファイルを開けません。パス: {{ 0 }}	コントローラーを再起動してください。
UTIL_511	コマンドライン解析: 引数'{{ 0 }}'はadd_option()またはadd_parameter()で指定されていません。	コントローラーを再起動してください。
UTIL_512	コマンドライン解析: 引数'{{ 0 }}'が二重に指定されました。	コントローラーを再起動してください。
UTIL_513	コマンドライン解析: '{{ 0 }}'の引数が指定されていません。	コントローラーを再起動してください。
UTIL_514	コマンドライン解析: オプション'{{ 0 }}'が指定されていません。	コントローラーを再起動してください。
UTIL_515	コマンドライン解析: 入力'{{ 0 }}'が見つかりません。	コントローラーを再起動してください。
UTIL_516	コマンドライン解析: 入力'{{ 0 }}'はすでに'{{ 1 }}'として存在します。	コントローラーを再起動してください。
UTIL_52	ログ{{ 0 }}は重複してインストールできません。インストールは1回のみです。	コントローラーを再起動してください。
UTIL_53	ログ{{ 0 }}は使用前にインストールしてください。	コントローラーを再起動してください。
UTIL_59901	テストエラーです。引数: {{ 0 }}	コントローラーを再起動してください。