

**EPSON**

ステータスコード/  
エラーコード一覧

Rev.8

JAM23YS6224F

翻訳版

EPSON RC+ 7.0

ステータスコード / エラーコード一覧 Rev8

# ステータスコード/ エラーコード一覧

Rev.8

©Seiko Epson Corporation 2021-2023

# 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安全に使用するための注意事項を記載しています。  
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、不明な点があつ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。

本書の内容は、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、本書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。

## 商標

Microsoft, Windows, Windowsロゴ, Visual Basic, Visual C++は、米国Microsoft Corporationの米国およびその他の国における登録商標または商標です。  
Pentiumは米国インテル社の商標です。  
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。

## 表記について

Microsoft® Windows® 8 operating system 日本語版  
Microsoft® Windows® 10 operating system 日本語版  
Microsoft® Windows® 11 operating system 日本語版  
本取扱説明書では、上記オペレーティングシステムをそれぞれ、Windows 8, Windows 10, Windows 11と表記しています。また、Windows 8, Windows 10, Windows 11を総称して、Windowsと表記することがあります。

## 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。

## 製造元

**セイコーエプソン株式会社**

## お問い合わせ先

お問い合わせ先の詳細は、以下のマニュアル冒頭“販売元”に記載しています。

「ロボットシステム 安全マニュアル はじめにお読みください」

<b>ステータスコード / エラーコード一覧</b>	<b>1</b>
コード番号 1 ~ .....	1
コード番号 1000 ~ .....	10
コード番号 2000 ~ .....	23
コード番号 3000 ~ .....	54
コード番号 4000 ~ .....	80
コード番号 5000 ~ .....	95
コード番号 6000 ~ .....	112
コード番号 7000 ~ .....	116
コード番号 9000 ~ .....	135
コード番号 10000 ~ .....	145
<b>非常停止状態で発生するエラーの復帰方法</b>	<b>147</b>
<b>付加情報 補足</b>	<b>148</b>
エラーコード 27, 28: 「Safety 基板が停止信号(主)を通知した」「Safety 基板が停止信号(副)を通知した」.....	148
安全速度監視(SLS)による停止時の確認項目 .....	154
安全位置監視(SLP)による停止時の確認事項 .....	155
ソフト軸制限による停止時の確認事項 .....	155



## ステータスコード / エラーコード一覧

コード番号の分類は、次のようにになります。詳細は、該当の番号の内容を確認してください。

1～ : ステータスを表します。エラーではありません。

410～ : ワーニングを表します。

ワーニング発生中もプログラムは実行できますが、対策を確認してください。

1000～ : エラーを表します。対策を確認してください。

8000～ : お客様が定義したエラーを表します。

9000～ : 重大なエラーを表します。

ハードウェア故障の可能性があります。対策を確認してください。

10000～ : EPSON RC+ 7.0に関するエラーを表します。対策を確認してください。

### コード番号 1～

番号	メッセージ	対策	付加情報 1	付加情報 2
1	コントローラ制御ソフトウェアが実行を開始した	-		
2	入力電源の電圧低下により終了処理を開始した	-		
3	コントローラ制御ソフトウェアが終了した	EPSON RC+ および TP1 からコントローラが再起動された場合、このログが残ります。		
4	バックアップ変数保存領域の整理を実行した	-		
5	メインファンクションを実行した	-		
6	メインファンクションを実行した 以後の同じログは省略	システムヒストリーがいっぱいになるのを防ぐため、以後の「メインファンクションを実行した」を残しません。		
7	シリアル番号の保存を実行した	-		
8	システムのバックアップを実行した	-		
9	システムのリストアを実行した	-		
10	ロボットパラメーターの初期化を実行した	-		
11	エンコーダー原点からソフトウェア原点への補正パルスの設定値(HOFS)の変更を行った	-	変更後の値	変更前の値
17	メッセージ抑制モードに移行した	-		
18	ロボットパラメーターファイルの変換を実行した	-		
19	DU フームウェアのインストールを行った	-		
20	Teach モード時の Enable 設定の保存を実行した	-		
21	Teach モード時の Enable 設定の変更を実行した	-		
23	非常停止した	-	モーション命令実行中のロボット番号	コントローラ状態
24	安全扉を開いた	-	モーション命令実行中のロボット番号	コントローラ状態

コード番号 1 ~

番号	メッセージ	対策	付加情報 1	付加情報 2
25	ロボット設定を変更した	-	1: 新規追加 2: 変更 3: 削除	ロボット番号
26	アラーム設定を変更した	-	アラーム番号	
27	Safety 基板が停止信号(主)を通知した	意図しない停止が発生した場合は、システムヒストリーを参照し、付加情報から停止信号を確認してください。	停止信号の種類 詳細は「付加情報 補足」の章を参照してください。	停止信号の詳細 - スイッチ - 軸 - 部位 - 安全入力チャンネル - 減速異常詳細 詳細は「付加情報 補足」の章を参照してください。
28	Safety 基板が停止信号(副)を通知した	意図しない停止が発生した場合は、システムヒストリーを参照し、付加情報から停止信号を確認してください。	停止信号の種類 詳細は「付加情報 補足」の章を参照してください。	停止信号の詳細 - スイッチ - 軸 - 部位 - 安全入力チャンネル - 減速異常詳細 詳細は「付加情報 補足」の章を参照してください。
50	コントローラ用バッテリーのアラームを解除した	-		
51	ロボット用バッテリーのアラームを解除した	-		ロボット番号
52	ロボット用グリスのアラームを解除した	-		ロボット番号
100	デバイスがコントローラに接続した	-		
101	コンソールデバイスを変更した	-	20:TP3 21:RC+ 22:リモートIO 26:リモートイーサネット 29:リモートRS232	
102	ディスプレーデバイスを変更した	-		
103	作業モードを変更した	-		
104	連携モードを変更した	-	0:独立 1:連携	

番号	メッセージ	対策	付加情報 1	付加情報 2
110	コントローラーフームウェアのインストールを行った	-	1:セットアップ 2:初期化 3:バージョンアップ 4:復旧	
111	IP アドレスの復旧を行った	コントローラーフームウェアのインストールをした場合、このログが残るケースがあります。		
112	コントローラ再起動した	-		
113	通信がビジー状態から復旧した	-		
120	RC+がコントローラに接続した	-	1:イーサネット 2:USB	
121	TP がコントローラに接続した	-		
123	RC+がコントローラから切断した	-		
124	TP がコントローラから切断した	-		
126	作業モードを自動運転モードに変更した	-		
127	作業モードをプログラムモードに変更した	-		
128	作業モードをティーチモードに変更した	-		
129	リモートイーサネットがコントローラに接続した	-		
130	リモートイーサネットがコントローラから切断した	-		
131	リモート RS232 がコントローラに接続した	-		
132	リモート RS232 がコントローラから切断した	-	Logout 状態 0:正常 1:異常(タイムアウト)	
133	作業モードをテストモードに変更した	-		
134	Epson RC+ Express Edition がコントローラに接続した			
135	Epson RC+ Express Edition がコントローラから切断した			
400	コントローラ用バッテリーのアラームが発生した バッテリーを交換してください	バッテリーを交換してください。 交換後は、EPSON RC+ 7.0 の[ツール]-[メンテナンス]-[部品消耗管理]からアラームを解除してください。		
401	ロボット用バッテリーのアラームが発生した バッテリーを交換してください	バッテリーを交換してください。 交換後は、EPSON RC+ 7.0 の[ツール]-[メンテナンス]-[部品消耗管理]からアラームを解除してください。	ロボット番号	
402	グリスのアラームが発生した グリスアップを実施してください	グリスアップを実施してください。 グリスアップ後は、EPSON RC+ 7.0 の[ツール]-[メンテナンス]-[部品消耗管理]からアラームを解除してください。	ロボット番号	
410	コントローラ用バッテリーのアラームが発生した バッテリーを交換して下さい	バッテリーを交換してください。 バッテリー交換後は、EPSON RC+ 7.0 の[ツール]-[メンテナンス]-[部品消耗管理]からアラームを解除してください。	消費率の 1000 倍	境界値の 1000 倍

番号	メッセージ	対策	付加情報 1	付加情報 2
411	ロボット用バッテリーのアラームが発生した バッテリーを交換して下さい	バッテリーを交換してください。 バッテリー交換後は、EPSON RC+ 7.0 の[ツール]-[メンテナンス]-[部品消耗管理]からアラームを解除してください。	消費率の 1000 倍	境界値の 1000 倍
412	ベルトのアラームが発生した ベルトを交換して下さい	ベルトを交換してください。 ベルト交換後は、EPSON RC+ 7.0 の[ツール]-[メンテナンス]-[部品消耗管理]からアラームを解除してください。	消費率の 1000 倍	境界値の 1000 倍
413	ボールねじスプラインのグリスのアラームが発生した グリスアップを実施して下さい	グリスアップを実施してください。 グリスアップ後は、EPSON RC+ 7.0 の[ツール]-[メンテナンス]-[部品消耗管理]からアラームを解除してください。	消費率の 1000 倍	境界値の 1000 倍
414	モーターのアラームが発生した モーターを交換して下さい	モーターを交換してください。 モーター交換後は、EPSON RC+ 7.0 の[ツール]-[メンテナンス]-[部品消耗管理]からアラームを解除してください。	消費率の 1000 倍	境界値の 1000 倍
415	ギアのアラームが発生した ギアを交換して下さい	ギアを交換してください。 ギア交換後は、EPSON RC+ 7.0 の[ツール]-[メンテナンス]-[部品消耗管理]からアラームを解除してください。	消費率の 1000 倍	境界値の 1000 倍
416	ボールねじスプラインのアラームが発生した ボールねじスプラインを交換して下さい	ボールねじスプラインを交換してください。 ボールねじスプライン交換後は、EPSON RC+ 7.0 の[ツール]-[メンテナンス]-[部品消耗管理]からアラームを解除してください。	消費率の 1000 倍	境界値の 1000 倍
420	コントローラ用バッテリーのアラームが発生した バッテリーを交換して下さい	バッテリーを交換してください。 バッテリー交換後は、EPSON RC+ 7.0 の[ツール]-[メンテナンス]-[部品消耗管理]からアラームを解除してください。	消費率の 1000 倍	境界値の 1000 倍
421	ロボット用バッテリーのアラームが発生した バッテリーを交換して下さい	バッテリーを交換してください。 バッテリー交換後は、EPSON RC+ 7.0 の[ツール]-[メンテナンス]-[部品消耗管理]からアラームを解除してください。	消費率の 1000 倍	境界値の 1000 倍
422	ベルトのアラームが発生した ベルトを交換して下さい	ベルトを交換してください。 ベルト交換後は、EPSON RC+ 7.0 の[ツール]-[メンテナンス]-[部品消耗管理]からアラームを解除してください。	消費率の 1000 倍	境界値の 1000 倍
423	ボールねじスプラインのグリスのアラームが発生した グリスアップを実施して下さい	グリスアップを実施してください。 グリスアップ後は、EPSON RC+ 7.0 の[ツール]-[メンテナンス]-[部品消耗管理]からアラームを解除してください。	消費率の 1000 倍	境界値の 1000 倍
424	モーターのアラームが発生した モーターを交換して下さい	モーターを交換してください。 モーター交換後は、EPSON RC+ 7.0 の[ツール]-[メンテナンス]-[部品消耗管理]からアラームを解除してください。	消費率の 1000 倍	境界値の 1000 倍
425	ギアのアラームが発生した ギアを交換して下さい	ギアを交換してください。 ギア交換後は、EPSON RC+ 7.0 の[ツール]-[メンテナンス]-[部品消耗管理]からアラームを解除してください。	消費率の 1000 倍	境界値の 1000 倍

番号	メッセージ	対策	付加情報 1	付加情報 2
426	ボールねじスプラインのアラームが発生した ボールねじスプラインを交換して下さい	ボールねじスプラインを交換してください。 ボールねじスプライン交換後は、EPSON RC+ 7.0 の[ツール]-[メンテナンス]-[部品消耗管理]からアラームを解除してください。	消費率の 1000 倍	境界値の 1000 倍
501	トレースログが有効	トレースログが有効の場合、システムのパフォーマンスに影響します。		
502	メモリーの初期化を実行した	このエラーが発生するとバックアップ変数(Global Preserve)の値は初期化されます。 CPU 基板の電池を交換してください。 CPU 基板を交換してください。 CPU 基板交換後、初回起動時にワーニングが消えない場合は、コントローラーを再起動してください。		
503	ハードディスクの検査で異常が発見されたので、すみやかに交換してください	ハードディスク故障の前兆がみられます。ハードディスクができるだけ早く交換してください。		
504	バックグラウンドタスクでエラーが発生した	システムとして問題がないことを確認してから作業を続けてください。		
505	コントローラ再起動した			
506	アラーム設定が未登録です RC+7.0 の[メンテナンス]-[アラーム情報]画面からアラームを設定して下さい。	RC+7.0 の[メンテナンス]-[アラーム情報]画面からアラームを設定して下さい。		
507	初期設定ファイルが破損したので、前回起動時の初期設定ファイルで起動した。	前回起動時からの設定変更点が反映されていない可能性があります。設定を確認してください。		
510	SRAM データの最適化を実施した	-		
511	CPU 基板のバックアップ用バッテリーの電圧が規定値より低くなつた CPU 基板の電池交換を行ってください	速やかに CPU 基板の電池を交換してください。電池を交換するまでは、コントローラの電源をできるだけ ON のままにしておいてください。	現在値の 100 倍	境界値の 100 倍
512	CPU 基板の 5V 入力電圧が規定値より低くなつた	5V 電源単体で正常な電圧が出力されない場合、電源を交換してください。	現在値の 100 倍	境界値の 100 倍
513	モーターのブレーキ用、エンコーダー用、ファンの 24V 入力電圧が規定値より低くなつた	24V 電源単体で正常な電圧が出力されない場合、電源を交換してください。	現在値の 100 倍	境界値の 100 倍
514	コントローラ内の温度が規定値より高くなつた	できるだけ速やかにコントローラを停止して、コントローラの周囲温度が高くないか確認してください。 フィルターが詰まつていないか確認してください。	現在値の 100 倍	境界値の 100 倍
515	コントローラのファン回転数が規定値より低くなつた (FAN1)	フィルターが詰まつていないか確認してください。コントローラを再起動してもワーニングが消えない場合は、ファンを交換してください。	現在値	境界値
516	コントローラのファン回転数が規定値より低くなつた (FAN2)	フィルターが詰まつていないか確認してください。コントローラを再起動してもワーニングが消えない場合はファンを交換してください。	現在値	境界値
517	コントローラ内の温度が規定値より高くなつた	できるだけ速やかにコントローラを停止して、コントローラの周囲温度が高くないか確認してください。 フィルターが詰まつていないか確認してください。	現在値の 100 倍	境界値の 100 倍

番号	メッセージ	対策	付加情報 1	付加情報 2
518	CPU 基板の 54V 入力電圧が規定値より低くなった	54V 電源単体で正常な電圧が出力されない場合、電源を交換してください。	現在値の 100 倍	境界値の 100 倍
519	CPU 基板の 3.3V 入力電圧が規定値より低くなった	3.3V 電源単体で正常な電圧が出力されない場合、電源を交換してください。	現在値の 100 倍	境界値の 100 倍
520	CPU 基板の DC 入力電圧が規定値より低くなった、もしくは高くなった	DC 電源単体で正常な電圧が出力されない場合、電源を交換してください。	現在値の 100 倍	境界値の 100 倍
521	DU1 の 3.3V 入力電圧が規定値より低くなつた	ドライブユニット 1 の 3.3V 電源単体で正常な電圧が出力されない場合、電源を交換してください。	現在値の 100 倍	境界値の 100 倍
522	DU1 の 5V 入力電圧が規定値より低くなつた	ドライブユニット 1 の 5V 電源単体で正常な電圧が出力されない場合、電源を交換してください。	現在値の 100 倍	境界値の 100 倍
523	DU1 のモーターのブレーキ用、エンコーダー用、ファン用の 24V 入力電圧が規定値より低くなつた	ドライブユニット 1 の 24V 電源単体で正常な電圧が出力されない場合、電源を交換してください。	現在値の 100 倍	境界値の 100 倍
524	DU1 の温度が規定値より高くなつた	できるだけ速やかにドライブユニット 1 を停止して、周囲温度が高くないか確認してください。 フィルターが詰まつていないか確認してください。	現在値の 100 倍	境界値の 100 倍
525	DU1 のファン回転数が規定値より低くなつた (FAN1)	ドライブユニット 1 のフィルターが詰まつていないか確認してください。コントローラ再起動してもワーニングが消えない場合は、ファンを交換してください。	現在値	境界値
526	DU1 のファン回転数が規定値より低くなつた (FAN2)	ドライブユニット 1 のフィルターが詰まつていないか確認してください。コントローラ再起動してもワーニングが消えない場合は、ファンを交換してください。	現在値	境界値
531	DU2 の 3.3V 入力電圧が規定値より低くなつた	ドライブユニット 2 の 3.3V 電源単体で正常な電圧が出力されない場合、電源を交換してください。	現在値の 100 倍	境界値の 100 倍
532	DU2 の 5V 入力電圧が規定値より低くなつた	ドライブユニット 2 の 5V 電源単体で正常な電圧が出力されない場合、電源を交換してください。	現在値の 100 倍	境界値の 100 倍
533	DU2 のモーターのブレーキ用、エンコーダー用、ファン用の 24V 入力電圧が規定値より低くなつた	ドライブユニット 2 の 24V 電源単体で正常な電圧が出力されない場合、電源を交換してください。	現在値の 100 倍	境界値の 100 倍
534	DU2 の温度が規定値より高くなつた	できるだけ速やかにドライブユニット 2 を停止して、周囲温度が高くないか確認してください。 フィルターが詰まつていないか確認してください。	現在値の 100 倍	境界値の 100 倍
535	DU2 のファン回転数が規定値より低くなつた (FAN1)	ドライブユニット 2 のフィルターが詰まつていないか確認してください。コントローラ再起動してもワーニングが消えない場合は、ファンを交換してください。	現在値	境界値
536	DU2 のファン回転数が規定値より低くなつた (FAN2)	ドライブユニット 2 のフィルターが詰まつていないか確認してください。コントローラ再起動してもワーニングが消えない場合は、ファンを交換してください。	現在値	境界値
541	DU3 の 3.3V 入力電圧が規定値より低くなつた	ドライブユニット 3 の 3.3V 電源単体で正常な電圧が出力されない場合、電源を交換してください。	現在値の 100 倍	境界値の 100 倍

番号	メッセージ	対策	付加情報 1	付加情報 2
542	DU3 の 5V 入力電圧が規定値より低くなつた	ドライブユニット 3 の 5V 電源単体で正常な電圧が出力されない場合、電源を交換してください。	現在値の 100 倍	境界値の 100 倍
543	DU3 のモーターのブレーキ用、エンコーダー用、ファン用の 24V 入力電圧が規定値より低くなつた	ドライブユニット 3 の 24V 電源単体で正常な電圧が出力されない場合、電源を交換してください。	現在値の 100 倍	境界値の 100 倍
544	DU3 の温度が規定値より高くなつた	できるだけ速やかにドライブユニット 3 を停止して、周囲温度が高くないか確認してください。 フィルターが詰まつてないか確認してください。	現在値の 100 倍	境界値の 100 倍
545	DU3 のファン回転数が規定値より低くなつた (FAN1)	ドライブユニット 3 のフィルターが詰まつてないか確認してください。コントローラを再起動してもワーニングが消えない場合は、ファンを交換してください。	現在値	境界値
546	DU3 のファン回転数が規定値より低くなつた (FAN2)	ドライブユニット 3 のフィルターが詰まつてないか確認してください。コントローラを再起動してもワーニングが消えない場合は、ファンを交換してください。	現在値	境界値
550	コンパクトビジョンとの通信が切断されました。ネットワーク配線を確認してください。	コントローラとコンパクトビジョンとの接続を確認してください。	カメラ番号	
551	コンパクトビジョンの CPU ファン回転数が低くなりました。ファンフィルターの清掃、もしくはファンの交換をしてください。	コンパクトビジョンのファンフィルターがつまつてないか確認してください。 コントローラとコンパクトビジョンを再起動してもワーニングが消えない場合、CPU ファンを交換してください。	カメラ番号	現在値
552	コンパクトビジョンの CPU ファン回転数が低になりました。ファンフィルターの清掃、もしくはファンの交換をしてください。	コンパクトビジョンの CPU ファンを交換してください。	カメラ番号	現在値
553	コンパクトビジョンの筐体ファン回転数が低くなりました。ファンの交換をしてください。	コンパクトビジョンのファンフィルターがつまつてないか確認してください。 コントローラとコンパクトビジョンを再起動してもワーニングが消えない場合、システムファンを交換してください。	カメラ番号	現在値
554	コンパクトビジョンの筐体ファン回転数が低になりました。ファンの交換をしてください。	コンパクトビジョンのシステムファンを交換してください。	カメラ番号	現在値
555	コンパクトビジョンの CPU 温度が高くなりました。設置環境(通気・周囲温度など)をご確認ください。	コンパクトビジョンのファンフィルターがつまつてないか確認してください。 コントローラとコンパクトビジョンを再起動してもワーニングが消えない場合、コンパクトビジョンの設置環境(周囲スペース、周囲温度)の確認をしてください。	カメラ番号	現在値の 100 倍
556	コンパクトビジョンの CPU 温度が高くなりました。設置環境(通気・周囲温度など)をご確認ください。	コンパクトビジョンのファンフィルターがつまつてないか確認してください。 コントローラとコンパクトビジョンを再起動してもワーニングが消えない場合、コンパクトビジョンの設置環境(周囲スペース、周囲温度)の確認をしてください。	カメラ番号	現在値の 100 倍
557	コンパクトビジョンのバックアップ用電池がなくなりました。電池交換をしてください。	コンパクトビジョンのバックアップ電池を交換してください。	カメラ番号	現在値の 100 倍

コード番号 1 ~

番号	メッセージ	対策	付加情報 1	付加情報 2
558	コンパクトビジョンのバックアップ用電池がなくなりました。電池交換をしてください。	コンパクトビジョンのバックアップ電池を交換してください。	カメラ番号	現在値の100倍
559	コンパクトビジョンが異常終了しました。コンパクトビジョンを再起動してください。	コントローラとコンパクトビジョンを再起動してもワーニングが消えない場合、コンパクトビジョンの初期化を実行してください。	カメラ番号	
560	コンパクトビジョンのメモリ残容量が少なくなりました。コンパクトビジョンの初期化をしてください。	コントローラとコンパクトビジョンを再起動してもワーニングが消えない場合、コンパクトビジョンの初期化を実行してください。	カメラ番号	現在値
561	コンパクトビジョンのディスク残容量が少なくなりました。シーケンスを減らすか、オブジェクト(Geometric、Correlation、DefectFinderなど)を減らしてください。	登録済みモデルを減らせないか、ビジョンシーケンスを見直してください。USBメモリーの活用を検討してください。	カメラ番号	現在値
562	コンパクトビジョンのハードウェアに異常が発生しました。内部配線など、ハードウェア状態をご確認ください。	コントローラとコンパクトビジョンを再起動してもワーニングが消えない場合、コンパクトビジョンの初期化を実行してください。	カメラ番号	
563	コンパクトビジョンのハードウェアに異常が発生しました。内部配線など、ハードウェア状態をご確認ください。	コントローラとコンパクトビジョンを再起動してもワーニングが消えない場合、LED/SW基板を交換してください。	カメラ番号	
569	コンパクトビジョンとの通信が回復しました。	-	カメラ番号	
570	コンパクトビジョン パスワード認証が失敗しました。	RC+のカメラ設定ページから正しい接続パスワードを入力してください。 パスワードが不明の場合は、以下より1つを選んで実行してください。 a. CVモニターから新しい接続パスワードを入力してください。パスワードはRC+のカメラ設定ページで設定したパスワードと同じにしてください。 b. パスワードをクリアするために、コンパクトビジョンを工場出荷時の状態にリセットしてください。現在のプロジェクトをリビルドして動作を確認してください。		
580	OPC UA サーバーエラー	コントローラを再起動してください。	OPC UA の Status Code(10進数)	
581	OPC UA サーバーログが有効	OPC UA サーバーのログ機能を OFFにしてください。 コントローラを再起動してください。		
582	OPC UA サーバーログのサイズ超過	OPC UA サーバーのログ機能を OFFにしてください。 コントローラを再起動してください。		
590	コントローラのキャリブレーション設定と Safety 基板設定が異なります	以下のいずれかを行ない、コントローラを再起動してください。 - コントローラ設定からキャリブレーションを実行してください。 - 安全機能マネージャーから Safety 基板の設定を修正してください。	差異が見つかった最初の軸番号	差異が見つかった最初の軸の Safety 基板側のパルス値

番号	メッセージ	対策	付加情報 1	付加情報 2
597	ジョギング(PTP)で特異点近傍を通過した。	特異点回避のための PTP 動作が完了しました。 同じジョグボタンを押すと通常のジョグ動作をします。		
598	衝突検出によりロボットが停止した	衝突を回避する方向に動かしてください		
599	特異点近傍をジョギングしようとした	CP 動作(デフォルト)でジョグできません。 同じジョグボタンを押すと、PTP 動作でジョグ移動します。		
700	モータードライバーの型式が現在のロボットにあっていない 機種設定の見直し モータードライバー交換	機種設定を見直してください。 モータードライバーを交換してください。		
736	エンコーダーがリセットされた コントローラ再起動	コントローラを再起動してください。		
737	エンコーダーバッテリー電圧が低下 バッテリーを交換	コントローラの電源を OFF し、バッテリーを交換してください。 交換方法は、マニピュレーターのメンテナンスマニュアルに記載されています。 CPU 基板を交換してください。 ケーブルの接続を確認してください。		
752	サーボアラーム D	-		

## コード番号 1000 ~

番号	メッセージ	対策	付加情報 1	付加情報 2
1001	操作異常 コマンドパラメーターが不正	-		
1002	要求データが参照できない 設定されていないか、範囲指定が不正	対象 I/O, 変数, タスクが存在するか確認してください。		
1003	指定パスワードが不正	正しいパスワードを入力してください。		
1004	未サポートのバージョンのため実行できない	正しいバージョンのファイルを使用してください。		
1005	シリアル番号が異なるため実行できない	コントローラ設定のリストアは、同一コントローラのバックアップデータを使用してください。		
1006	ロボットのモデルが異なるため実行できない	コントローラ設定のリストアは、同一コントローラのバックアップデータを使用してください。		
1007	コントローラが異なるため実行できない	対象のインストーラーを使用しているか確認してください。		
1008	初期化異常 TP の初期化に失敗しました	TP を接続し直してください。 それでも改善しない場合は、販売元へお問い合わせください。		
1010	リモート設定異常 R-IO 入力番号をリモート機能に割り当てることはできない	R-IO 入力番号以外をわりあててください。		
1011	リモート設定異常 存在しないビット番号をリモート機能に割りあてることはできない フィールドバススレーブのサイズを確認してください	EPSON RC+ 7.0 の[セットアップ]-[システム設定]-[コントローラ]-[入力/出力]-[フィールドバススレーブ]画面から フィールドバススレーブのサイズを確認してください。		
1012	リモート設定異常 存在しないビット番号をリモート機能に割りあてることはできない フィールドバスマスターのサイズを確認してください	EPSON RC+ 7.0 の[セットアップ]-[システム設定]-[コントローラ]-[入力/出力]-[フィールドバスマスター]画面から フィールドバスマスターのサイズを確認してください。		
1013	フィールドバススレーブ設定異常 リモートで使用されているためサイズを変更できない	-		
1014	フィールドバスマスター設定異常 リモートで使用されているためサイズを変更できない	-		
1015	リモート設定異常 Hand-IO 入力/出力番号をリモート機能に割り当てるることはできない	-		
1016	リモート設定異常 PLC ベンダータイプが設定されているため割り当てを変更できない	PLC ベンダーを“なし”に設定してください		
1020	復旧モードでは実行できない	コントローラを通常起動してください。		
1021	コントローラの初期化処理に失敗しているので実行できない	コントローラ設定をリストアしてください。		
1022	プロジェクトが開かれていないので実行できない	1. プロジェクトを開いてください。 2. プロジェクトをビルドしてください。		
1023	既にプロジェクトを開いているので実行できない	プロジェクトをリビルドしてください。		
1024	リモートからの実行を禁止している	リモート入力を有効にしてください。		
1025	TEACH モードでは実行できない	AUTO モードにしてください。		
1026	TEACH モードでは TP 以外から実行できない	AUTO モードにしてください。		

番号	メッセージ	対策	付加情報 1	付加情報 2
1027	自動運転モードでは実行できない	PROGRAM モードにしてください。		
1028	自動運転モードではメインコンソール以外から実行できない	PROGRAM モードにしてください。		
1029	OP からの実行を禁止している	OP 入力を有効にしてください。		
1030	モードを変更する権限がない	PROGRAM モードにしたコンソールで、AUTO モードにしてください。		
1031	タスク動作中は実行できない	タスクを終了して実行してください。		
1032	タスクが最大数動作しているので実行できない	タスクを終了して実行してください。		
1033	非同期動作命令が動作中なので実行できない	動作完了後に実行してください。		
1034	非同期動作命令の停止は動作実行中のみ	コントローラが停止命令を受けたとき、すでに停止していました。		
1035	リモート入力有効状態ではリモート以外から実行できない	リモート I/O の AutoMode 出力がオン状態では、リモート I/O 以外のコンソールからコマンドを実行することはできません。		
1037	リモートイーサネット有効状態ではリモートイーサネット以外から実行できない	リモートイーサネットの Auto フラグがオン状態では、リモートイーサネット以外のコンソールからコマンドを実行することはできません。		
1039	実行を禁止している	プログラム実行中に、禁止されているコマンドを実行しました。 プログラム停止後、コマンドを実行してください。		
1040	リモート RS232 有効状態ではリモート RS232 以外から実行できない	リモート RS232 から実行するか、コントロールデバイスを Remote RS232 以外に設定してください (RC+ユーザーズの 5.12.2 [システム設定] (セットアップメニュー) [セットアップ]-[システム設定]-[コントローラ]-[設定])		
1041	非常停止状態では実行できない	非常停止を解除してください。		
1042	安全扉が開いているので実行できない	安全扉を閉じてください。		
1043	エラー状態では実行できない	エラーを解除してください。		
1044	リモートのポーズ入力が ON では実行できない	ポーズ入力を OFF にしてください。		
1045	INPUT 入力は入力待ち状態のときのみ	コントローラが INPUT 入力待ちでないときに受けた。		
1046	ファイル転送中は実行できない	ファイル転送完了後に実行してください。		
1047	他のデバイスが開始した命令を中止できない	動作命令を出したデバイスから中止してください。		
1048	電圧低下検出後は実行できない	コントローラを再起動してください。		
1049	他のデバイスがプログラムモードで接続中	他のデバイスの接続状態を確認してください。		
1050	パスワードが長すぎる	パスワードは、16 文字以下で入力してください。		
1051	コントローラ状態保存失敗	1. 同一の USB メモリーを使用し リトライしてください。 2. 別の USB メモリーを使用し リトライしてください。 3. コントローラを再起動後、 リトライしてください。		

番号	メッセージ	対策	付加情報 1	付加情報 2
1052	コントローラ状態保存実行中	コントローラ状態保存が終了してから、実行してください。		
1053	TEST モードでは実行できない	Test 以外のモードで実行してください。		
1054	TEST モードでは TP 以外から実行できない	-		
1055	バックグランドタスクを実行できない	バックグランドタスクが起動していないことを確認してください。 プロジェクトをリビルドしてください。		
1056	TP からの実行を禁止している	TP 入力を有効にしてください。		
1057	TP3 有効状態では TP3 以外から実行できない	TP3 有効状態では、TP3 以外のコンソールからコマンドを実行することはできません。		
1058	T2 モード以外では実行できない	<Teach/T2>キーに切り替えてください		
1059	T2 モードを禁止しています	RC700-A, RC700-D が UL 規格適合仕様の場合、T2 モードを使用することはできません。		
1100	ファイル異常 指定ファイルのアクセスに失敗	1. コントローラを再起動してください。 2. フームウェアを再インストールしてください。 3. CF を交換してください。		
1102	ファイル異常 レジストリーの読み書き失敗	1. コントローラを再起動してください。 2. CF を交換してください。		
1103	対象ファイルがない	ファイルが存在するか確認してください。		
1104	プロジェクトファイルがない	プロジェクトをリビルドしてください。		
1105	オブジェクトファイルがない	プロジェクトをリビルドしてください。		
1106	ポイントファイルがない	プロジェクトをリビルドしてください。		
1107	現在のコントローラーバージョンではサポートしていないコマンドを使用している	EPSON RC+ 7.0 の[プロジェクト]-[プロパティー]-[コンパイラー]画面からコンパイラーバージョンを確認してください。		
1108	コントローラ内プログラムファイルが更新されているのでビルドが必要	プロジェクトをリビルドしてください。		
1109	ストレージ容量不足	USB メモリーの空き容量を増やしてください。		
1110	対象ファイルがない	-		
1111	コンベヤーファイルがない	-		
1112	フォースファイルがありません プロジェクトをリビルドしてください	プロジェクトをリビルドしてください		
1114	コントローラ内にプロジェクトを作成できない	フォルダーがいっぱいか、プロジェクト名が重複している可能性があります。 アプリケーション選択で確認してください。		
1120	ファイル異常 設定ファイルが破損している	コントローラ設定をリストアしてください。		
1121	ファイル異常 プロジェクトファイルが破損している	プロジェクトをリビルドしてください。		
1122	ファイル異常 ポイントファイルが破損している	プロジェクトをリビルドしてください。		
1123	ファイル異常 IO ラベルファイルが破損している	プロジェクトをリビルドしてください。		
1124	ファイル異常 ユーザーエラーファイルが破損している	プロジェクトをリビルドしてください。		

番号	メッセージ	対策	付加情報 1	付加情報 2
1125	ファイル異常 エラーメッセージファイルが破損している	販売元にお問い合わせください。		
1126	ファイル異常 ソフトウェアオプション情報が破損している	1. コントローラを再起動してください。 2. フームウェアを再インストールしてください。 3. オプションを再設定してください。		
1127	ファイル異常 ビジョンファイルが破損している	プロジェクトをリビルドしてください。		
1128	ファイル異常 バックアップ情報ファイルが破損している	指定のバックアップ情報をリストアすることはできません。 再度、バックアップ情報を取得し、リストアしてください。		
1130	エラーメッセージ異常 エラーヒストリーにアイテムなし	エラー履歴が 1 件も存在しません。 コントローラを再起動してください。		
1131	USB メモリーが参照できない	USB メモリーを正しく挿し込んでください。USB 挿し込んでも、このエラーが出る場合、コントローラで認識できないメモリーの可能性があります。別のメモリーで動作を確認してください。		
1132	ファイル異常 ファイルのコピーに失敗した	-		
1133	ファイル異常 ファイルの削除に失敗した	-		
1134	ファイル異常 GUI Builder ファイルが破損している	プロジェクトをリビルドしてください。		
1138	ファイル異常 フォースガイドファイルが破損している	プロジェクトをリビルドしてください。		
1139	ファイル異常 ビジョンフィーダーファイル が破損している	ビジョンフィーダーファイル (.pf)が破損しています。プロジェクトフォルダーの [プロジェクト名].pf というファイルを探して削除してください。その後、バーツの登録をやり直してください。		
1140	ファイル異常 オブジェファイルのオープンに失敗した	プロジェクトをリビルドしてください。		
1141	ファイル異常 プロジェクトファイルのオープンに失敗した	プロジェクトをリビルドしてください。		
1142	ファイル異常 プロジェクトファイルの読み込みに失敗した	プロジェクトをリビルドしてください。		
1143	ファイル異常 状態保存ファイルのオープンに失敗した	1. 同一の USB メモリーを使用し、リトライしてください。 2. 別の USB メモリーを使用し、リトライしてください。 3. コントローラを再起動後、リトライしてください。		
1144	ファイル異常 状態保存ファイルの書き込みに失敗した	1. 同一の USB メモリーを使用し、リトライしてください。 2. 別の USB メモリーを使用し、リトライしてください。 3. コントローラを再起動後、リトライしてください。		
1145	ファイル異常 コンベヤーファイルのオープンに失敗した	プロジェクトをリビルドしてください。		

番号	メッセージ	対策	付加情報 1	付加情報 2
1146	ファイル異常 コンベヤーファイルの読み込みに失敗した	プロジェクトをリビルドしてください。		
1150	ファイル異常 エラーヒストリーが不正	1. コントローラを再起動してください。 2. CF を交換してください。		
1151	ファイル異常 エラーヒストリーのマップに失敗した	1. コントローラを再起動してください。 2. CF を交換してください。		
1152	ファイル異常 エラーヒストリーファイルのオープンに失敗した	1. コントローラを再起動してください。 2. CF を交換してください。		
1153	ファイル異常 エラーヒストリーファイルの書き込みに失敗した	1. コントローラを再起動してください。 2. CF を交換してください。		
1155	ファイル異常 設定ファイルのオープンに失敗した	コントローラ設定をリストアしてください。		
1156	ファイル異常 設定ファイルのセーブに失敗した	コントローラ設定をリストアしてください。		
1157	ファイル異常 設定ファイルの読み込みに失敗した	コントローラ設定をリストアしてください。		
1158	ファイル異常 設定ファイルの書き込みに失敗した	コントローラ設定をリストアしてください。		
1160	MCD 異常 MCD ファイルのオープンに失敗した	コントローラ設定をリストアしてください。		
1161	MCD 異常 MCD ファイルの読み込みに失敗した	コントローラ設定をリストアしてください。		
1162	MCD 異常 MCD ファイルの書き込みに失敗した	販売元にお問い合わせください。		
1163	MCD 異常 MCD ファイルのセーブに失敗した	コントローラ設定をリストアしてください。		
1165	MPD 異常 MPD ファイルのオープンに失敗した	-		
1166	MPD 異常 MPD ファイルの読み込みに失敗した	-		
1167	MPD 異常 MPD ファイルの書き込みに失敗した	販売元にお問い合わせください。		
1168	MPD 異常 MPD ファイルのセーブに失敗した	-		
1170	MPL 異常 MPL ファイルのオープンに失敗した	1. コントローラを再起動してください。 2. フームウェアを再インストールしてください。		
1171	MPL 異常 MPL ファイルの読み込みに失敗した	販売元にお問い合わせください。		
1172	MPL 異常 MPL ファイルの書き込みに失敗した	販売元にお問い合わせください。		
1173	MPL 異常 MPL ファイルのセーブに失敗した	販売元にお問い合わせください。		
1175	MAL 異常 MAL ファイルのオープンに失敗した	販売元にお問い合わせください。		
1176	MAL 異常 MAL ファイルの読み込みに失敗した	販売元にお問い合わせください。		
1177	MAL 異常 MAL ファイルの書き込みに失敗した	販売元にお問い合わせください。		

番号	メッセージ	対策	付加情報 1	付加情報 2
1178	MAL 異常 MAL ファイルのセーブに失敗した	販売元にお問い合わせください。		
1180	MTR 異常 MTR ファイルの作成に失敗した	販売元にお問い合わせください。		
1181	PRM 異常 PRM ファイルの置き換えに失敗した	1. コントローラを再起動してください。 2. ロボットを再設定してください		
1182	PRM 異常 PRM ファイルが新しいため、リストアできません。コントローラのファームウェアを更新してください。	コントローラのファームウェアを更新してください。		
1183	MCD 異常 MCD ファイルが新しいため、リストアできません。コントローラのファームウェアを更新してください。	コントローラのファームウェアを更新してください。		
1184	バックアップデータのファイル数が多いためリストアできません	プロジェクトファイルの数を減らしてバックアップし直してください。		
1185	ファイル異常 バックアップ情報ファイルのオープンに失敗した	-		
1186	ファイル異常 バックアップ情報ファイルの読み込みに失敗した	-		
1187	ファイル異常 バックアップ情報ファイルの書き込みに失敗した	-		
1188	ファイル異常 バックアップ情報ファイルのセーブに失敗した	-		
1189	バックアップデータが古い	バックアップデータが古いため、指定の方法ではコントローラ設定をリストアできません。バックアップデータを確認してください。		
1190	バックアップデータが新しい	-		
1191	バックアップデータにプロジェクトが保存されていない	-		
1192	ロボット数が異なるため実行できない	バックアップデータが現在のロボット台数と同じデータであることを確認してください。		
1193	ロボット情報が異なるため実行できない	バックアップデータが現在のロボット設定と同じデータであることを確認してください。		
1194	ドライブユニット数が異なるため実行できない	-		
1195	ファイル異常 部品消耗管理ヒストリーのマップに失敗した	コントローラを再起動してください。	-	-
1196	ファイル異常 部品消耗管理ヒストリーファイルのオープンに失敗した	コントローラを再起動してください。	-	-
1197	ファイル異常 部品消耗管理ヒストリーファイルの書き込みに失敗した	コントローラを再起動してください。	-	-
1198	リストア異常 プロジェクトが無効です。Vision ハードウェア設定をリストアする際、プロジェクトも一緒にリストアしてください。	Vision ハードウェア設定をリストアする際、プロジェクトも一緒にリストアしてください。		

番号	メッセージ	対策	付加情報 1	付加情報 2
1200	コンパイルに失敗した コンパイルメッセージを確認してください	TP からのコンパイル時に発生します。 エラーが発生した部分を修正してください。		
1201	リンクに失敗した リンクメッセージを確認してください	TP からのコンパイル時に発生します。 エラーが発生した部分を修正してください。		
1250	ユーザー出力設定異常 名前が空白です	-		
1251	ユーザー出力設定異常 条件が空白です	-		
1252	ユーザー出力設定異常 存在しないロボット番号が指定された	-		
1260	アラーム設定異常 ロボットが未登録	-		
1261	アラーム設定異常 発生予定日取得に失敗した	-		
1262	アラーム設定異常 アラーム設定に失敗した	-		
1263	アラーム設定異常 アラーム番号が範囲外です	-		
1264	アラーム設定異常 アラームが無効です	-		
1270	Feeder 設定が異なります パーツの Feeder 設定を変更してください	フィーダーの種類が間違っています。 コントローラーバックアップをリストアし た際に、フィーダーの構成が変更され ている場合に発生します。 「EPSON RC+ 7.0 - メニュー - [セット アップ] - [システム設定]」でいったん全 てのフィーダー設定を削除し、再度登 録し直してください。		
1271	フィーダーの通信ポートのオープン/クロ ーズに失敗した フィーダーの接続を確認し て下さい	フィーダーと通信ができません。 フィーダーとコントローラーの間のイー サネット接続が正常か (ケーブルの断 線や、ハブの故障や未給電がないか) 確認してください。 フィーダーの電源を確認してください。 フィーダーのネットワーク設定 (IP アド レス, サブネットマスク, ポート)が正しく 設定されているか確認してください。		
1272	フィーダーの出力ポートの初期化に失敗 した フィーダーの接続を確認して下さい	フィーダーと通信ができません。 フィーダーとコントローラーの間のイー サネット接続が正常か (ケーブルの断 線や、ハブの故障や未給電がないか) 確認してください。 フィーダーの電源を確認してください。 フィーダーのネットワーク設定 (IP アド レス, サブネットマスク, ポート)が正しく 設定されているか確認してください。		

番号	メッセージ	対策	附加情報 1	附加情報 2
1273	フィーダーのパラメータ変更に失敗した フィーダーの接続を確認して下さい	フィーダーと通信ができません。 フィーダーとコントローラーの間のイーサネット接続が正常か(ケーブルの断線や、ハブの故障や未給電がないか)確認してください。 フィーダーの電源を確認してください。 フィーダーのネットワーク設定(IPアドレス、サブネットマスク、ポート)が正しく設定されているか確認してください。		
1290	フォースモニターの識別番号が範囲外です コントローラーを再起動してください	コントローラーを再起動してください。 コントローラーフームウェアを初期化してください。 コントローラーを交換してください。		
1291	フォースモニターを別のデバイス上で使用しています 別のデバイス上のフォースモニターを閉じてからフォースモニターを実行してください	フォースモニターを別のPCなどが使用していないか確認してください		
1292	フォースガイドシーケンス、オブジェクト情報の取得、設定に失敗した			
1400	フォースガイドファイルエラー			
1401	フォースガイドファイルのパスが不正			
1402	フォースガイドファイルのオープンに失敗した			
1403	フォースガイドファイルがオープンしていない			
1404	フォースガイドシーケンス番号が不正			
1405	フォースガイドオブジェクト番号が不正			
1406	フォースガイドシーケンスのプロパティーが不正			
1407	フォースガイドオブジェクトのプロパティーが不正			
1408	フォースガイドオブジェクトのタイプが不正			
1409	パラメーターが不正			
1410	フォースガイドファイルのバージョンが不正			
1411	フォースガイドプロパティーの設定に誤りがあります プロパティーを確認してください	フォースガイドプロパティを確認してください		
1412	条件分岐オブジェクトはフォースガイドシーケンスの先頭に設定できません フォースガイドシーケンスを見直してください	条件分岐オブジェクトはシーケンスの先頭には設定できません。 フォースガイドシーケンスを見直してください。		
1413	ConditionObject で指定されているフォースガイドオブジェクトの Enabled が無効です 設定を確認してください	フォースガイドオブジェクトの設定を確認して下さい。		

番号	メッセージ	対策	付加情報 1	付加情報 2
1414	パーティーフィーディングファイルのオープンに失敗した	ビジョンフィーダーファイル (.pf)が読めません。 他のソフトでファイルを開いていないか確認してください。 ビジョンフィーダーファイル (.pf)が破損しています。 プロジェクトフォルダーの[プロジェクト名].pfというファイルを探して削除してください。その後、パーティの登録をやり直してください。		
1420	プログラム変換処理に失敗した リビルドしてください			
1421	初期化異常 メモリー確保に失敗した			
1422	終了異常 コントローラーの終了処理に失敗した			
1423	変換用ファイルのパスが不正			
1424	Prg ファイルパスが不正			
1425	コマンドファイルのパスが不正			
1426	変換用ファイルの内容が不正			
1427	コマンドファイルの内容が不正	ファームウェアの Ver.7.4.0.2 以前から Ver7.4.0.2 以降へのアップデートに失敗した可能性があります。ファームウェアを再インストールしてください。		
1428	プログラム変換処理に失敗した リビルドしてください	プロジェクトをリビルドしてください。		
1429	Prg ファイルの書き込みに失敗した			
1500	通信エラー	-		
1501	指定時間内にコマンドが完了しなかった	しばらく時間をおいて再度試してください。EPSON RC+7.0 とコントローラの接続状態を確認してください。		
1502	RC+とコントローラの通信が切れた 再接続してください	EPSON RC+7.0 とコントローラの接続状態を確認してください。	1:通信タイムアウト 2:USB ケーブル外れ 3:USB 受信異常 4:USB 通信停止	
1503	タスク実行中に切断された	コンソールデバイスとコントローラの接続状態を確認してください。		
1504	リモートイーサネットとコントローラの通信が切れた 再接続してください	リモートイーサネット用デバイスとコントローラの接続状態を確認してください。		
1505	リモート RS232 とコントローラの通信が切れた 再接続してください	リモート RS232 用デバイスとコントローラの接続状態を確認してください。		
1506	TP とコントローラーの通信が切れた 再接続してください	TP とコントローラーの接続状態を確認してください		
1510	IP アドレス範囲外	コントローラの IP アドレス設定を確認してください。		
1511	予約された IP アドレスです	IP アドレスが予約済みです。他の IP アドレスを設定してください。		

番号	メッセージ	対策	付加情報 1	付加情報 2
1512	予約されたゲートウェイアドレスです	ゲートウェイアドレスが予約済みです。 他のゲートウェイアドレスを設定してください。		
1513	グローバルアドレス設定条件、不適合。	PC 接続認証パスワードを設定してください。		
1514	接続パラメーターまたはパスワードが無効です パラメーターとパスワードを確認してください。	パラメーターとパスワードを確認してください。		
1521	ビジョン通信 初期化に失敗した	コントローラを再起動してください。		
1522	ビジョン通信 終了に失敗した	-		
1523	ビジョン通信 ソケットハンドル取得に失敗した	コントローラを再起動してください。		
1524	ビジョン通信 接続に失敗した	カメラとコントローラの接続状態を確認してください。		
1526	ビジョン通信 送信に失敗した	カメラとコントローラの接続状態を確認してください。		
1527	ビジョン通信 サーバーから読み込みに失敗した	カメラとコントローラの接続状態を確認してください。		
1528	ビジョン通信 オプション設定に失敗した	-		
1529	ビジョン通信 初期化処理が未完了	コントローラを再起動してください。		
1530	ビジョン通信 接続エラー サーバーとの接続が完了していない	カメラとコントローラの接続状態を確認してください。		
1531	ビジョン通信 ソケットは全て使用中	-		
1532	ビジョン通信 送信タイムアウト	カメラとコントローラの接続状態を確認してください。		
1533	ビジョン通信 受信タイムアウト	カメラとコントローラの接続状態を確認してください。		
1534	ビジョン通信 通信エラー	カメラとコントローラの接続状態を確認してください。		
1550	通信異常 イーサーネット初期化エラー	コントローラを再起動してください。 Ethernet ケーブルの接続状態を確認してください。		
1551	通信異常 USB 初期化エラー	コントローラを再起動してください。 USB ケーブルの接続状態を確認してください。		
1552	通信異常 コントローラ内部通信エラー	コントローラを再起動してください。		
1553	通信異常 不正なデータを受信した	-		
1555	イーサーネット送信エラー	EPSON RC+7.0 とコントローラの接続状態を確認してください。		
1556	イーサーネット受信エラー	EPSON RC+7.0 とコントローラの接続状態を確認してください。 PC - コントローラ間にルーターなどを使用している場合、DHCP 機能が無効に設定されていることを確認してください。		
1557	USB 送信エラー	EPSON RC+7.0 とコントローラの接続状態を確認してください。		

番号	メッセージ	対策	付加情報 1	付加情報 2
1558	USB 受信エラー	EPSON RC+7.0 とコントローラの接続状態を確認してください。		
1559	通信異常 メモリー確保に失敗した	-		
1580	パーサー通信異常 通信エラー	1. コントローラを再起動してください。 2. フームウェアをアップグレードしてください。		
1581	パーサー通信異常 通信中にタイムアウトが発生した	1. コントローラを再起動してください。 2. フームウェアを再インストールしてください。		
1582	パーサー通信異常 送信エラー	コントローラを再起動してください。 プロジェクトをリビルドしてください。		
1583	パーサー通信異常 初期化エラー	コントローラを再起動してください。		
1584	パーサー通信異常 接続エラー	コントローラを再起動してください。		
1585	パーサー通信異常 パラメーターが不正	コントローラを再起動してください。 プロジェクトをリビルドしてください。		
1586	パーサー通信異常 ビジー状態	-		
1587	パーサー通信異常 不正なデータを受信した	フームウェアをアップグレードしてください。		
1590	TP 通信異常 イーサーネット初期化エラー	TP とコントローラとの接続を確認してください。		
1591	TP 通信異常 不正なデータを受信した	TP とコントローラとの接続を確認してください。		
1592	TP 通信異常 イーサーネット送信エラー	TP とコントローラとの接続を確認してください。		
1593	TP 通信異常 イーサーネット受信エラー	TP とコントローラとの接続を確認してください。		
1700	初期化異常 TP の初期化に失敗しました	-		
1701	初期化異常 TP の初期化に失敗しました	-		
1702	初期化異常 TP の初期化に失敗しました	-		
1703	ファイル異常 画面データファイルの読み込みに失敗した	-		
1704	設定ファイルの読み込みに失敗しました	-		
1706	シリアルポートの初期化に失敗しました	-		
1708	キー情報の読み込みに失敗しました	-		
1709	言語の切り替えに失敗しました	-		
1710	画面作成に失敗しました	-		
1800	コントローラは既に RC+ と接続している	EPSON RC+7.0 とコントローラの接続状態を確認してください。		
1802	コントローラに接続せずにコマンドを実行した コントローラに接続してください	コントローラに接続してください。		
1803	PC 上のファイル読み書きに失敗した	-		
1804	初期化異常 PC 上のメモリー確保に失敗した	-		

番号	メッセージ	対策	付加情報 1	付加情報 2
1805	接続失敗 コントローラが起動し、通信ケーブルが接続されていることを確認してください	-		
1806	指定時間内にイーサネット接続が完了しなかった。	-		
1807	指定時間内に USB 接続が完了しなかった。	-		
1808	USB ドライバーが未登録	EPSON RC+ 7.0 のインストールに失敗しています。再インストールを行ってください。		
1809	初期化異常 PC デーモンの初期化に失敗しました。	システム再起動を実行してください。		
1810	PC デーモンエラー	1. EPSON RC+7.0 を再起動してください。 2. PC を再起動してください。		
1812	接続失敗 PC 接続しているコントローラはサポート対象外です EPSON RC+ 5.0 を使用してください	RC180、または EPSON RC+ 5.0 と接続可能な RC90 に接続しています。PC とコントローラの接続状態を確認してください。		
1851	未サポート サポートされていない命令を実行した	SPEL プログラムの内容を確認してください。 リビルドしてください。		
1852	システムエラー	1. EPSON RC+7.0 を再起動してください。 2. PC を再起動してください。 3. EPSON RC+ 7.0 を再インストールしてください。		
1861	初期化異常 SimulatorMNG の初期化に失敗した	1. EPSON RC+ 7.0 を再起動してください。 2. PC を再起動してください。 3. EPSON RC+ 7.0 を再インストールしてください。		
1862	初期化異常 WBProxy の初期化に失敗した	1. EPSON RC+ 7.0 を再起動してください。 2. PC を再起動してください。 3. EPSON RC+ 7.0 を再インストールしてください。		
1863	パラメーターが不正	-		
1864	初期化異常 仮想コントローラが存在しない	EPSON RC+ 7.0 のインストールに失敗しています。 再インストールしてください。		
1865	初期化異常 仮想コントローラの起動に失敗した	1. しばらく時間をおいてリトライしてください。 2. PC を再起動してください。		
1866	終了異常 仮想コントローラーの終了に失敗した	Windows を再起動してください。		
1867	ドライランモード以外では実行できない	コントローラ環境設定のドライランが無効です。 有効に設定してください。		
1868	初期化異常 ディレクトリーが存在しない	EPSON RC+ 7.0 のインストールに失敗しています。 再インストールしてください。		
1872	接続異常 実コントローラ情報ファイルが存在しない	-		
1873	接続異常 仮想コントローラ情報ファイルが存在しない	-		

番号	メッセージ	対策	付加情報 1	付加情報 2
1874	仮想コントローラの追加に失敗した	EPSON RC+ 7.0 のインストールに失敗しています。 再インストールしてください。		
1875	シミュレーターオブジェクト異常登録に失敗した	-		
1876	シミュレーターオブジェクト異常読み込みに失敗した	-		
1877	シミュレーターオブジェクト異常削除に失敗した	-		
1878	シミュレーターオブジェクト異常変更に失敗した	-		
1879	他の仮想コントローラが起動中	EPSON RC+ 5.0 で仮想コントローラを使用している可能性があります。 あるいは、すでに別の EPSON RC+7.0 で仮想コントローラを使用している可能性があります。		
1880	コントローラ再起動中は実行できない	-		
1901	未サポート サポートされていない命令を実行した	ファームウェアをアップデートしてください。		
1902	未サポート サポートされていないパラメーターを指定した	-		
1903	システムエラー	-		
1904	バックアップデータのサイズが大きいためリストアできません	プロジェクトファイルの数を減らしてバックアップし直してください。		
1910	システムエラー リブートファイルの書き込みに失敗した	-		
1920	USB 接続に失敗した。	-		

## コード番号 2000 ~

番号	メッセージ	対策	付加情報 1	付加情報 2
2000	未サポート サポートされていない命令を実行した	プロジェクトをリビルドしてください。 - Health**コマンド、または Health**関数で本エラーが発生し た場合、ロボットの部品消耗管理 が無効になっている可能性があり ます。設定を確認してください。 (参照: EPSON RC+ 7.0 ユー ザーズガイド 5.13.2 [システム設定](セットアッ プメニュー) [セットアップ]-[システム設定]-[コン トローラー]-[環境設定])		
2001	未サポート サポートされていない動作命令を実行 した	プロジェクトをリビルドしてください。		
2003	未サポート サポートされていないファンクションの 引数が指定された	プロジェクトをリビルドしてください。		
2004	未サポート サポートされていないファンクションの 戻り値が指定された	プロジェクトをリビルドしてください。		
2005	未サポート サポートされていないイベント条件が 指定された	プロジェクトをリビルドしてください。		
2006	未サポート サポートされていない I/O 命令が指定 された	プロジェクトをリビルドしてください。		
2007	未サポート サポートされていないイベント条件が 指定された	CP 動作(デフォルト)でジョグできま せん。		
2008	未サポート サポートされていないエラーが発生し た	同じジョグボタンを押すと、PTP 動作 でジョグ移動します。		
2009	未サポート サポートされていないタスク番号が指 定された	CP 動作(デフォルト)でジョグできま せん。		
2010	実行ファイル異常 プロジェクトのビルトを行ってください 中間コード範囲外	プロジェクトをリビルドしてください。		
2011	実行ファイル異常 プロジェクトのビルトを行ってください 関数の引数の数が誤っている	プロジェクトをリビルドしてください。		
	関数の引数の数が誤っている	Part Feeding: コマンドの書式や値の設定が間違っ ています。 「Part Feeding 7.0 導入&ハード ウェア(共通)&ソフトウェア編 ソフトウェア編 3. Part Feeding SPEL+ コマンドリファレンス」の該当 コマンドの説明を確認し、コードを修 正してください。		

	実行ファイル異常 プロジェクトのビルドを行ってください 命令の引数の数が誤っている	プロジェクトをリビルドしてください。		
2012	命令の引数の数が誤っている	Part Feeding: コマンドの書式や値の設定が間違っています。 「Part Feeding 7.0 導入&ハードウェア(共通)&ソフトウェア編 ソフトウェア編 3. Part Feeding SPEL+ コマンドリファレンス」の該当コマンドの説明を確認し、コードを修正してください。		
2013	実行ファイル異常 プロジェクトのビルドを行ってください 処理できないコードがきた	プロジェクトをリビルドしてください。		
2014	実行ファイル異常 プロジェクトのビルドを行ってください 変数型で処理できないコードがきた	プロジェクトをリビルドしてください。		
2015	実行ファイル異常 プロジェクトのビルドを行ってください 文字列型で処理できないコードがきた	プロジェクトをリビルドしてください。		
2016	実行ファイル異常 プロジェクトのビルドを行ってください 変数種別で処理できないコードがきた	プロジェクトをリビルドしてください。		
2017	実行ファイル異常 プロジェクトのビルドを行ってください コードが不足していて処理できない	プロジェクトをリビルドしてください。		
2018	実行ファイル異常 プロジェクトのビルドを行ってください 変数のサイズ計算に失敗した	プロジェクトをリビルドしてください。		
2019	実行ファイル異常 プロジェクトのビルドを行ってください グローバル変数待ちで処理できない パターン	プロジェクトをリビルドしてください。		
2020	スタックテーブル数オーバー ファンクション呼び出しやローカル変数領域の限界を超えた	ネスト構造が無限に呼び出されていないか確認してください。ネスト構造の呼び出しの深さを少なくしてください。		
2021	スタック領域サイズオーバー ファンクション呼び出しやローカル変数領域の限界を超えた	ローカル変数(特に String 型)を多く使っている場合は、グローバル変数に置き換えてください。		
2022	スタック異常 スタックにデータが積まれていない	プロジェクトをリビルドしてください。		
2023	スタック異常 スタック上に予期せぬタグが積まれていた	プロジェクトをリビルドしてください。		
2024	スタック領域サイズオーバー この関数でのローカル変数使用を少なくしてください	ローカル変数のサイズを変更してください		
2025	実行ファイル異常 不正な関数呼び出し	プロジェクトをリビルドしてください		
2031	システム異常 ロボットの台数が最大数を超えてる	コントローラ設定をリストアしてください。		
2032	システム異常 タスク番号の整合性が異常	プロジェクトをリビルドしてください。		

2033	システム異常 エラーが多発した	多発しているエラーの対策を行ってください。		
2040	スレッド異常 スレッドの作成に失敗した	コントローラを再起動してください。		
2041	スレッド異常 スレッドの作成タイムアウト	コントローラを再起動してください。		
2042	スレッド異常 スレッドの終了処理タイムアウト	コントローラを再起動してください。		
2043	スレッド異常 スレッドの終了処理タイムアウト	コントローラを再起動してください。		
2044	スレッド異常 デーモンの処理待ちタイムアウト	コントローラを再起動してください。		
2045	スレッド異常 タスク継続待ちタイムアウト	コントローラを再起動してください。		
2046	スレッド異常 タスク中断待ちタイムアウト	コントローラを再起動してください。		
2047	スレッド異常 タスク起動待ちタイムアウト	コントローラを再起動してください。		
2050	実行ファイル操作異常 実行ファイルが規定のサイズをオーバーした	プロジェクトをリビルドしてください。		
2051	実行ファイル操作異常 実行ファイルが実行中は削除できない	コントローラを再起動してください。		
2052	実行ファイル操作異常 実行ファイル用のメモリーが確保されていない	コントローラを再起動してください。		
2053	実行ファイル更新中 実行ファイルが更新中	しばらく時間をおいてから、同じ処理を行ってください。プロジェクトをリビルドしてください。		
2054	実行ファイル操作異常 プロジェクトのファイル同期を行ってください ファンクション ID 異常	プロジェクトのファイル同期を行ってください。プロジェクトをリビルドしてください。		
2055	実行ファイル操作異常 プロジェクトのファイル同期を行ってください ローカル変数 ID 異常	プロジェクトのファイル同期を行ってください。プロジェクトをリビルドしてください。		
2056	実行ファイル操作異常 プロジェクトのファイル同期を行ってください グルーバル変数 ID 異常	プロジェクトのファイル同期を行ってください。プロジェクトをリビルドしてください。		
2057	実行ファイル操作異常 プロジェクトのファイル同期を行ってください バックアップ変数 ID 異常	プロジェクトのファイル同期を行ってください。プロジェクトをリビルドしてください。		
2058	実行ファイル操作異常 変数のサイズ計算に失敗した	プロジェクトのファイル同期を行ってください。プロジェクトをリビルドしてください。		
2059	グローバル変数領域オーバー グローバル変数の領域を割りあてることができない	グローバル変数の使用量を減らしてください。		
2070	SRAM 異常 SRAM がマップされていない	CPU 基板を交換してください。		
2071	SRAM 異常 バックアップ変数使用中は削除できない	しばらく時間をおいてから、同じ処理を行ってください。プロジェクトをリビルドしてください。		
2072	バックアップ変数領域オーバー バックアップ変数の領域を割りあてることができない	バックアップ変数(Global Preseve)の使用量を減らしてください。	最大サイズ	使用しようとしたサイズ

2073	SRAM 異常 バックアップ変数領域クリアに失敗した	プロジェクトをリビルドしてください。		
2074	SRAM 異常 バックアップ変数保存領域の整理に失敗した	コントローラを再起動してください。		
2100	初期化異常 初期設定ファイルのオープンに失敗した	コントローラ設定をリストアしてください。		
2101	初期化異常 2重に初期化された	コントローラを再起動してください		
2102	初期化異常 MNG の初期化に失敗した	コントローラを再起動してください		
2103	初期化異常 イベントの作成に失敗した	コントローラを再起動してください		
2104	初期化異常 プライオリティーの設定に失敗した	コントローラを再起動してください		
2105	初期化異常 スタックサイズの設定に失敗した	コントローラを再起動してください		
2106	初期化異常 割り込み処理の設定に失敗した	コントローラを再起動してください		
2107	初期化異常 割り込み処理の開始に失敗した	コントローラを再起動してください		
2108	初期化異常 割り込み処理の停止に失敗した	コントローラを再起動してください		
2109	初期化異常 MNG の終了に失敗した	コントローラを再起動してください。		
2110	初期化異常 メモリー確保に失敗した	コントローラを再起動してください。		
2111	初期化異常 モーションの初期化に失敗した	コントローラ設定をリストアしてください。		
2112	初期化異常 モーションの終了に失敗した	コントローラを再起動してください。		
2113	初期化異常 SRAM のマップに失敗した	CPU 基板を交換してください。		
2114	初期化異常 SRAM の登録に失敗した	CPU 基板を交換してください。		
2115	初期化異常 フィールドバスのボード枚数が範囲外	フィールドバスのボード枚数を確認してください。		
2116	初期化異常 フィールドバスの初期化に失敗した	コントローラを再起動してください。 フィールドバス基板を確認してください。 フィールドバス基板を交換してください。		
2117	初期化異常 フィールドバスの終了に失敗した	コントローラを再起動してください。		
2118	初期化異常 モーションのオープンに失敗した	コントローラ設定をリストアしてください。		
2119	初期化異常 コンベヤートラッキングの初期化に失敗した	コンベヤー設定とエンコーダー設定が正しいか確認してください。		
2120	初期化異常 システム領域の確保に失敗した	コントローラを再起動してください。		

2121	初期化異常 実行ファイル領域の確保に失敗した	コントローラを再起動してください。		
2122	初期化異常 ロボット領域の確保に失敗した	コントローラを再起動してください。		
2123	初期化異常 イベントの確保に失敗した	コントローラを再起動してください。		
2124	初期化異常 未サポートのフィールドバスモジュールが実装されている	SEC から購入したフィールドバスモジュールを実装してください。		
2126	初期設定ファイルが破損したので設定を初期化した。システムのリストアを実行して下さい。	初期設定ファイルに重大な不具合が見つかったため、工場出荷時の設定に戻した上で起動しました。「システムのリストア」を実行し、復旧してください。		
2130	MCD 異常 MCD ファイルのオープンに失敗した	コントローラ設定をリストアしてください。		
2131	MCD 異常 MCD ファイルのマップに失敗した	コントローラ設定をリストアしてください。		
2132	PRM 異常 PRM ファイルが存在しない	コントローラ設定をリストアしてください。		
2133	PRM 異常 PRM ファイルのマップに失敗した	コントローラ設定をリストアしてください。		
2134	PRM 異常 PRM ファイルの内容が異常	コントローラ設定をリストアしてください。		
2135	PRM 異常 PRM ファイルの変換に失敗した	コントローラを再起動してください。		
2136	PRM 異常 PRM ファイルの変換に失敗した	コントローラを再起動してください。		
2137	PRM 異常 PRM ファイルの変換に失敗した	コントローラを再起動してください。		
2140	DU 初期化異常 ドライブユニットを使用することはできない	仮想コントローラで、ドライブユニットとの通信はできません。設定ファイルを変更した場合は元に戻してください。		
2141	DU 初期化異常 ドライブユニットとの通信初期化に失敗した	ドライブユニットとの接続を確認してください。		
2142	DU 初期化異常 ドライブユニットとの通信初期化に失敗した	ドライブユニットとの接続を確認してください。		
2143	DU 初期化異常 ドライブユニットとの通信初期化がタイムアウトした	ドライブユニットとの接続を確認してください。		
2144	DU 初期化異常 ドライブユニットに転送するデータがない	コントロールユニットとドライブユニットを再起動してください。		
2145	DU 初期化異常 ドライブユニットとの通信開始に失敗した	コントロールユニットとドライブユニットを再起動してください。		
2146	DU 初期化異常 ドライブユニット通信開始がタイムアウトした	コントロールユニットとドライブユニットを再起動してください。		
2147	DU 初期化異常 ドライブユニットのソフト更新に失敗した	ソフト更新設定を見直してください。 ドライブユニットとの接続を確認してください。		

2148	DU 初期化異常 ドライブユニットのソフト更新に失敗した	ファイル名を確認してください。 更新ファイルを確認してください。		
2149	DU 初期化異常 ドライブユニットのソフト更新に失敗した	ドライブユニットの電源および接続を確認してください。 コントローラを再起動してください。		
2150	操作異常 タスク番号範囲外	コントローラを再起動してください。		
2151	操作異常 タスク実行中	コントローラを再起動してください。		
2152	操作異常 実行コードサイズ異常	コントローラを再起動してください。		
2153	操作異常 ジョグパラメーター異常	コントローラを再起動してください。		
2154	操作異常 ジョグ実行中	コントローラを再起動してください。		
2155	操作異常 ジョグ機能を実行できない	コントローラを再起動してください。		
2156	操作異常 ジョグ情報が未設定	コントローラを再起動してください。		
2157	操作異常 ジョグパラメーター変更に失敗した	コントローラを再起動してください。		
2158	操作異常 ブレークポイント用の領域確保に失敗した	コントローラを再起動してください。		
2159	操作異常 設定可能なブレークポイント数をオーバーした	ブレークポイントの数を減らしてください。		
2160	操作異常 ファンクション ID の取得に失敗した	コントローラを再起動してください。		
2161	操作異常 ローカル変数のアドレス取得に失敗した	コントローラを再起動してください。		
2162	操作異常 ローカル変数を格納するだけのバッファーが足りない	ローカル変数のサイズを見直してください。		
2163	操作異常 値の変更はタスクが HALT 中のみ	タスクをブレークポイントで一時停止してください。		
2164	操作異常 グローバル変数のアドレス取得に失敗した	グローバル変数のサイズを見直してください。		
2165	操作異常 グローバル変数を格納するだけのバッファーが足りない	グローバル変数のサイズを見直してください。		
2166	操作異常 バックアップ変数のアドレス取得に失敗した	バックアップ変数のサイズを見直してください。		
2167	操作異常 バックアップ変数を格納するだけのバッファーが足りない	バックアップ変数のサイズを見直してください。		
2168	操作異常 SRAM がマップされていない	コントローラを再起動してください。		
2169	操作異常 実行ファイルロード中はバックアップ変数をクリアできない	コントローラを再起動してください。		

2170	操作異常 文字列を格納するバッファーのサイズが足りない	文字列変数のサイズを確認してください。		
2171	操作異常 電圧低下検出後はタスクを起動できない	コントローラの電源を確認してください。 コントローラを再起動してください。		
2172	操作異常 リモート I/O の設定を 2 重に行った	コントローラを再起動してください。		
2173	リモート設定エラー 存在しない I/O 入力番号をリモート機能に割りあてることはできない	I/O 入力番号を確認してください。		
2174	リモート設定エラー 存在しない I/O 出力番号をリモート機能に割りあてることはできない	I/O 出力番号を確認してください。		
2175	操作異常 リモート機能の設定が行われていない	コントローラを再起動してください。		
2176	操作異常 イベント待ちでエラーが発生した	コントローラを再起動してください。		
2177	操作異常 システムのバックアップに失敗した	コントローラを再起動してください。 コントローラファームウェアのインストールを行ってください。		
2178	操作異常 システムのリストアに失敗した	コントローラを再起動してください。 コントローラファームウェアのインストールを行ってください。		
2179	リモート設定エラー 同じ I/O 入力番号を複数のリモート機能に割りあてることはできない	リモート設定を確認してください。		
2180	リモート設定エラー 同じ I/O 出力番号を複数のリモート機能に割りあてることはできない	リモート設定を確認してください。		
2181	操作異常 RC+API 用のタスクが予約されていない	RC+API 用タスク数の設定を行ってください。		
2190	QUE では指定の計算はできない	プログラムを確認してください。		
2191	AbortMotion 実行不可能 プログラムからロボットを動かしていない	プログラムからロボットを動かしていない状態では AbortMotion することはできません。		
2192	AbortMotion 実行不可能 ロボットを動かしたタスクが終了している	タスクが終了しています。 プログラムを確認してください。		
2193	Recover 実行不可能 AbortMotion を実行していない	Recover WithoutMove を実行するにはあらかじめ AbortMotion を実行してください。		
2194	コンベヤーの設定に失敗した	コンベヤー設定とエンコーダー設定が正しいか確認してください。		
2195	コンベヤーの設定に失敗した	コンベヤー設定とエンコーダー設定が正しいか確認してください。		
2196	コンベヤー番号範囲外	コンベヤー設定とエンコーダー設定が正しいか確認してください。		
2197	コンベヤートラッキング動作で禁止されているコマンドパラメーターを使用した	LJM を消去してください		

2200	ロボット使用中 他のタスクが動作命令実行中は動作命令を実行できない	複数のタスクから、同時にロボットに対して動作命令を実行することはできません。プログラムを見直してください。		
2201	ロボットが存在しない	ロボットの設定が正常に行われているか確認してください。コントローラ設定をリストアしてください。		
2202	モーション処理系異常 モーション処理系から未対応のエラーが返ってきた	プロジェクトをリビルドしてください。		
2203	ローカル番号 0 はクリアできない	ローカル番号 0 をクリアすることはできません。プログラムを見直してください。		
2204	アームは使用中でクリアできない	使用中のアームをクリアすることはできません。アームが使用中でないか確認してください。	クリアしようとしたアーム番号	
2205	アーム番号 0 はクリアできない	アーム番号 0 をクリアすることはできません。プログラムを見直してください。		
2206	ツールは使用中でクリアできない	使用中のツールをクリアすることはできません。ツールが使用中でないか確認してください。	クリアしようとしたツール番号	
2207	ツール番号 0 はクリアできない	ツール番号 0 をクリアすることはできません。プログラムを見直してください。		
2208	ECP(外部制御点)は 0 クリアできない	ECP 番号 0 をクリアすることはできません。プログラムを見直してください。		
2209	ECP(外部制御点)は使用中でクリアできない	使用中の ECP をクリアすることはできません。ECP が使用中でないか確認してください。	クリアしようとした ECP 番号	
2210	ローカル番号に 0 は指定できない	ローカルを処理する命令でローカル番号 0 を指定することはできません。プログラムを見直してください。		
2216	Box 番号が範囲外	指定可能な Box 番号は 1 から 15 です。プログラムを見直してください。		
2217	Box 番号が定義されていない	指定した番号の BOX が設定されていません。Box 番号を見直してください。		
2218	Plane 番号が範囲外	指定可能な Plane 番号は 1 から 15 です。プログラムを見直してください。		
2219	Plane 番号が定義されていない	指定した番号の Plane が設定されていません。Plane 番号を見直してください。		
2220	PRM 異常 PRM ファイルのデータが存在しない	コントローラを再起動してください。コントローラ設定をリストアしてください。		
2221	PRM 異常 PRM ファイルのフラッシュに失敗した	コントローラを再起動してください。コントローラ設定をリストアしてください。		
2222	ローカル番号が定義されていない	ローカルの設定を確認してください。プログラムを見直してください。	指定したローカル番号	
2223	ローカル番号が範囲外	指定可能なローカル番号は 1 から 15 です。プログラムを見直してください。	指定したローカル番号	

2224	未サポート MCOFS は定義されていない	-		
2225	CalPIs(キャリブレーションに使用する位置姿勢パルス値)は定義されていない	CalPIs の設定を確認してください。		
2226	アーム番号が範囲外	指定可能なアーム番号は、0 から 3 です。命令によっては、0 も認められません。プログラムを見直してください。	指定したアーム番号	
2227	アーム番号が定義されていない	アームの設定を確認してください。プログラムを見直してください。	指定したアーム番号	
2228	ホーム位置(待機姿勢)の姿勢パルスが定義されていない	HomeSet の設定を確認してください。		
2229	ツール番号が範囲外	指定可能なツール番号は、0 から 3 です。命令によっては、0 も認められません。プログラムを見直してください。	指定したツール番号	
2230	ツール番号が定義されていない	ツールの設定を確認してください。プログラムを見直してください。	指定したツール番号	
2231	ECP(外部制御点)番号が範囲外	指定可能なツール番号は、0 から 15 です。命令によっては、0 も認められません。プログラムを見直してください。	指定したECP 番号	
2232	ECP(外部制御点)番号が定義されていない	ECP の設定を確認してください。プログラムを見直してください。	指定したECP 番号	
2233	エンコーダーリセットする軸が指定されていない	エンコーダーリセットでは必ず軸を指定してください。		
2234	モーターON状態ではエンコーダーリセットできない	モーターOFFにしてエンコーダーリセットしてください。		
2235	XYLim は定義されていない	XYLim の設定を確認してください。プログラムを見直してください。		
2236	PRM 異常 PRM ファイルの内容をモーション処理系へ設定する処理が失敗した	コントローラを再起動してください。コントローラ設定をリストアしてください。		
2237	Pallet 番号が範囲外	指定可能な Pallet 番号は 0 から 15 です。プログラムを見直してください。		
2238	Pallet が定義されていない	Pallet の設定を確認してください。		
2240	配列の要素番号が範囲外 配列要素数の定義を超えて参照や更新はできない	要素番号を確認してください。プログラムを見直してください。	定義を超えている次元	指定した要素番号
2241	配列の次元が一致しない 配列の次元が定義と異なっている	配列の次元を確認してください。プログラムを見直してください。		
2242	ゼロ除算 0 で割り算を行った	プログラムを見直してください。		
2243	変数オーバーフロー 変数の最大値を超えた	変数の型や計算結果を確認してください。プログラムを見直してください。		
2244	変数アンダーフロー 変数の最小値を超えた	変数の型や計算結果を確認してください。プログラムを見直してください。		
2245	浮動小数点ではこの命令を実行できない	Real 型や DoubleE 型に対してこの命令を実行することはできません。プログラムを見直してください。		
2246	Tan 関数で答えを求めることができない値が指定された	指定した値を確認してください。プログラムを見直してください。	指定した値	

2247	配列の要素番号に 0 未満の値が指定された	指定した値を確認してください。プログラムを見直してください。	指定した値	
2248	配列異常 Redim の実行は配列変数のみ	配列でない変数を Redim しようとした。プロジェクトをリビルドしてください。		
2249	配列異常 一次元以外の配列では Preserve 指定はできない	一次元でない配列を Redim 時に Preserve 指定した。プロジェクトをリビルドしてください。		
2250	配列異常 変数領域のサイズ計算に失敗した	プロジェクトをリビルドしてください。		
2251	Redim に必要な領域が確保できなかつた	Redim で指定する要素数を小さくしてください。あまりにも頻繁な Redim は避けるようにしてください。		
2252	ByRef(配列の参照)に必要な領域が確保できなかつた	参照渡しを行う配列の要素数を小さくしてください。		
2253	文字と数値の比較はできない	文字列型と数値型を比較していないか確認してください。プログラムを見直してください。		
2254	配列の要素数を超えるデータ指定 配列要素数の定義を超えて参照や更新はできない	配列の要素数とデータ数を確認してください。プログラムを見直してください。	配列の要素数	参照や更新しようとしたデータ数
2255	変数値範囲外 扱える変数値の範囲を超えた	Double 型で扱える範囲を超える数値が指定されました。プログラムを見直してください。		
2256	配列要素数の最大値を超えた	要素数を少なくしてください。指定可能な要素数についてはオ、オンラインヘルプを参照してください。		
2257	Int64 型または UInt64 型変数は指定できない	Int64 型や UInt64 型の変数を指定することはできません。プログラムを見直してください。		
2260	タスク番号が範囲外	指定可能なタスク番号については、オンラインヘルプを参照してください。プログラムを見直してください。	指定したタスク番号	
2261	存在していないタスク番号が指定された	プログラムを見直してください。	指定したタスク番号	
2262	存在しないロボット番号が指定された	指定可能なロボット番号は、1 です。プログラムを見直してください。	指定したロボット番号	
2263	出力先番号が範囲外 ポート番号またはデバイス番号が範囲外	指定可能な出力先番号については、オンラインヘルプを参照してください。プログラムを見直してください。	指定した出力先番号	
2264	命令の引数が範囲外 正しい引数が渡されているか確認してください	指定可能な引数の範囲については、オンラインヘルプを参照してください。プログラムを見直してください。	渡された値	何番目の引数か
	命令の引数が範囲外	Part Feeding: コマンドの書式や値の設定が間違っています。 「Part Feeding 7.0 導入&ハードウェア(共通)&ソフトウェア編 ソフトウェア編 3. Part Feeding SPEL+ コマンドリファレンス」の該当コマンドの説明を確認し、コードを修正してください。		
2265	関節番号が範囲外	指定可能な関節番号は、1 から 9 です。プログラムを見直してください。	指定した関節番号	

2266	待ち時間が範囲外	指定可能な待ち時間は、0 から 2147483 です。プログラムを見直してください。	指定した待ち時間	
2267	タイマー番号が範囲外	指定可能なタイマー番号は、0 から 15 です。プログラムを見直してください。	指定したタイマー番号	
2268	トラップ番号が範囲外	指定可能なトラップ番号は、1 から 4 です。プログラムを見直してください。	指定したトラップ番号	
2269	言語 ID が範囲外	指定可能な言語 ID については、オンラインヘルプを参照してください。プログラムを見直してください。	指定した言語 ID	
2270	並列処理の D パラメーターで指定された値が範囲外	指定可能な D パラメーターの値は、0 から 100 です。プログラムを見直してください。	指定した D パラメーターの値	
2271	アーチ番号が範囲外	指定可能なアーチ番号は、0 から 7 です。プログラムを見直してください。	指定したアーチ番号	
2272	デバイス番号が範囲外	制御デバイス・表示デバイスとして指定した番号が範囲外です。指定可能なデバイス番号については、オンラインヘルプを参照してください。プログラムを見直してください。	指定したデバイス番号	
2273	出力データが範囲外	指定可能な出力データの値は、0 から 255 です。プログラムを見直してください。	出力データ	何バイト目のデータが範囲外か
2274	Asin 関数でパラメーターが範囲外 -1 より小さいか 1 より大きい値が指定された	プログラムを見直してください。		
2275	Acos 関数でパラメーターが範囲外 -1 より小さいか 1 より大きい値が指定された	プログラムを見直してください。		
2276	Sqr 関数でパラメーターが範囲外 負数が指定された	プログラムを見直してください。		
2277	Randomize でパラメーター範囲外 負数が指定された	プログラムを見直してください。		
2278	Sin,Cos,Tan でパラメーター範囲外 正常な結果が求められる範囲外の値が指定された	プログラムを見直してください。		
2280	Wait 命令で待ち条件が成立する前に TMOut で指定したタイム時間が経過した	タイムアウトの原因を調査してください。タイムアウト時間が適正か確認してください。	タイムアウト時間	
2281	WaitSig 命令または SyncLock 命令において TMOut 命令で指定したタイム時間が経過した	タイムアウトの原因を調査してください。タイムアウト時間が適正か確認してください。	シグナル番号	タイムアウト時間
2282	WaitNet 命令において TMOut 命令で指定したタイム時間が経過した	タイムアウトの原因を調査してください。タイムアウト時間が適正か確認してください。	ポート番号	タイムアウト時間
2283	タイムアウト ディスプレーデバイスの設定でタイムアウトが発生した	コントローラを再起動してください。		
2285	アーム長補正は使用中でクリアできない	使用中のアーム長補正をクリアすることはできません。アーム長補正が使用中でないことを確認してください。	クリアしようとしたアーム長補正番号	
2286	アーム長補正番号 0 はクリアできない	アーム長補正番号 0 をクリアすることはできません。プログラムを見直してください。		

2287	アーム長補正番号が範囲外	指定したアーム長補正番号が範囲外です。プログラムを見直してください。	指定したアーム長補正番号	
2288	アーム長補正番号が定義されていない	アーム長補正の設定を確認してください。プログラムを見直してください。	指定したアーム長補正番号	
2290	動作命令を実行できない	動作命令の中からユーザー関数を使ってさらに動作命令を実行することはできません。プログラムを見直してください。		
2291	OnErr を実行できない	動作命令の中からユーザー関数を使ってその中で OnErr を実行することはできません。プログラムを見直してください。		
2292	安全扉が開いている状態では I/O 命令を実行できない Forced が必要	安全扉が開いている状態で I/O 命令を実行することはできません。プログラムを見直してください。		
2293	非常停止中は I/O 命令を実行できない Forced が必要	非常停止中は I/O 命令を実行することはできません。プログラムを見直してください。		
2294	エラーが発生した状態では I/O 命令を実行できない Forced が必要	エラーが発生している状態で I/O 命令を実行することはできません。プログラムを見直してください。		
2295	NoEmgAbort タスクやバックグラウンドタスクからこの命令は実行できない	実行できないコマンドについては、オンラインヘルプを参照してください。プログラムを見直してください。		
2296	コントローラ内プログラムファイルが更新されているのでビルドが必要	プロジェクトをリビルドしてください。		
2297	TEACH 状態では I/O 命令を実行できない Forced が必要	TEACH 状態で I/O 命令を実行することはできません。プログラムを見直してください。		
2298	Trap SGClose からは継続実行できない	Trap SGClose の処理タスクでは Cont や Recover 命令を実行することはできません。		
2299	この命令の実行には設定が必要	この命令を実行するには RC+で「アドバンストタスク制御コマンドを有効」をチェックしてください。		
2300	ロボット使用中 他のタスクが動作命令実行中は動作命令を実行できない	複数のタスクから、同時にロボットに対して動作命令を実行することはできません。プログラムを見直してください。	ロボット使用中のタスク番号	
2301	イネーブルスイッチを握りなおさなければ動作命令を実行できない	イネーブルスイッチを握りなおし、動作命令を実行してください。		
2302	Trap Call 処理内では Call を実行できない	Trap Call で呼び出されたファンクションの中で、さらに別のファンクションを呼び出すことはできません。プログラムを見直してください。		
2303	並列処理では Call を実行できない	プログラムを見直してください。		
2304	並列処理では Xqt を実行できない	プログラムを見直してください。		
2305	コマンドウィンドウでは Call を実行できない	プログラムから Call を実行してください。		
2306	Trap Xqt で起動されたタスクからは Xqt を実行できない	プログラムを見直してください。		
2307	タスクが実行中はこの命令を実行できない	タスクが全て終了しているか確認してください。		

2308	重大なエラーが発生しているのでモーターを励磁できない	エラー履歴で、このエラーの前に発生しているエラーを確認し、その原因を取りのぞいてから、コントローラを再起動してください。		
2309	安全扉が開いている状態では動作命令を実行できない	安全扉の状態を確認してください。		
2310	継続実行待ち状態では動作命令を実行できない	継続実行か中断した後、動作命令を実行してください。		
2311	継続実行処理中で動作命令を実行できない	継続実行の完了を待って、動作命令を実行してください。		
2312	非常停止中はタスクを実行できない	非常停止の状態を確認してください。		
2313	安全扉を開いた直後には継続実行できない	安全扉を開いて閉じ、モーターオンを実行するまで、1.5秒以上必要です。 上記時間の経過後であれば、安全扉を閉めて、すぐに継続実行が可能です。		
2314	安全扉が開いている状態では継続実行できない	安全扉の状態を確認してください。		
2315	継続実行が2重に呼び出された	継続実行の完了を待ってください。		
2316	エラーが発生した状態では継続実行できない	エラーの状況を確認してください		
2317	エラーが発生した状態ではタスクを実行できない	エラーをResetで解除した後、タスクを実行してください。		
2318	エラーが発生した状態では動作命令を実行できない	エラーをResetで解除した後、動作命令を実行してください。		
2319	非常停止中はI/Oを変更できない	非常停止の状態を確認してください。		
2320	ファンクション異常 引数の型が一致しない	プロジェクトをリビルドしてください。		
2321	ファンクション異常 関数の戻り値が一致しない	プロジェクトをリビルドしてください。		
2322	ファンクション異常 参照引数(ByRef)の型が一致しない	プロジェクトをリビルドしてください。		
2323	ファンクション異常 参照引数(ByRef)の処理に失敗した	プロジェクトをリビルドしてください。		
2324	ファンクション異常 参照引数(ByRef)の次元が一致しない	プロジェクトをリビルドしてください。		
2325	ファンクション異常 Xqtでは参照引数(ByRef)は使用できない	プロジェクトをリビルドしてください。		
2326	コマンドウィンドウでは外部ファンクションCallを実行できない	プログラムから外部ファンクションCallを実行してください。		
2327	外部ファンクションCallに失敗した	DLLを確認してください。 プログラムを見直してください。		
2328	RC+と未接続の状態ではタスクを実行できない	RC+と接続した後、タスクを実行してください。		
2329	Trap Call処理内ではEvalを実行できない	プログラムを確認してください。		
2330	Trap異常 Trap Call/Xqtでは引数を使用できない	プログラムを確認してください。		

2331	Trap 異常 Trap Goto の処理に失敗した	プロジェクトをリビルドしてください。		
2332	Trap 異常 Trap Goto の処理に失敗した	プロジェクトをリビルドしてください。		
2333	Trap 異常 Trap はすでに実行予約中	プロジェクトをリビルドしてください。		
2334	Trap Finish と Trap Abort からは Trap は実行できない	プログラムを確認してください。		
2335	TEACH 状態では継続実行やエラー 解除できない	プログラムを確認してください。		
2336	並列処理と Here を組み合わせて使 用できない	Go Here :Z(0) ! D10; MemOn(1) ! のような使い方はできません。 P999 = Here Go P999 Here :Z(0) ! D10; MemOn(1) ! のようなプログラムに変更してくださ い。		
2337	GUI Builder のイベントハンドラー関数 以外から実行できない	プログラムを見直してください。		
2338	TEST 状態では Xqt, データ入力, TP への出力はできない	TEST 状態では実行できません。 プログラムを見直してください。		
2339	独立モードでは実行できない	設定を連携モードに変更して実行し てください。		
2340	InBCD 関数で取得された値が BCD(2 進化 10 進数)として有効な値でない	プログラムを見直してください。	10 の位の値	1 の位の値
2341	OpBCD 命令で BCD(2 進化 10 進数) 範囲外の値が指定された	プログラムを見直してください。	指定した値	
2342	リモート用に設定されている出力ビット が含まれる I/O は操作できない	リモート I/O の設定を確認してくださ い。	I/O 番号	1:ビット 2:バイト 3:ワード
2343	On/Off 命令による非同期出力の時間 が範囲外	プログラムを見直してください。	指定した時間	
2344	I/O 入出力ビット番号が範囲外または ボードが装着されていない	プログラムを見直してください。 拡張 I/O 基板や、フィールドバス I/O 基板が、正しく認識されていることを 確認してください。	ビット番号	
2345	I/O 入出力バイト番号が範囲外または ボードが装着されていない	プログラムを見直してください。 拡張 I/O 基板や、フィールドバス I/O 基板が、正しく認識されていることを 確認してください。	バイト番号	
2346	I/O 入出力ワード番号が範囲外または ボードが装着されていない	プログラムを見直してください。 拡張 I/O 基板や、フィールドバス I/O 基板が、正しく認識されていることを 確認してください。	ワード番号	
2347	メモリー I/O ビット番号が範囲外	プログラムを見直してください。	ビット番号	
2348	メモリー I/O バイト番号が範囲外	プログラムを見直してください。	バイト番号	
2349	メモリー I/O ワード番号が範囲外	プログラムを見直してください。	ワード番号	
2350	コマンドが実行可能なモードではない 仮想 I/O モードでない	仮想 I/O モードでのみ実行可能な 命令です。		
2353	コマンドウィンドウで実行できない命令 を指定した	プログラムから命令を実行してくださ い  Part Feeding: このコマンドは、コマンドウィンドウ からは実行できません。		
2354	イネーブルスイッチがオフでは I/O 出 力命令を実行できない	イネーブルスイッチを握った状態で I/O 出力命令を実行してください		

2360	ファイル異常 設定ファイルのオープンに失敗した	コントローラ設定をリストアしてください。		
2361	ファイル異常 設定ファイルのクローズに失敗した	コントローラ設定をリストアしてください。		
2362	ファイル異常 設定ファイルのキーのオープンに失敗した	コントローラ設定をリストアしてください。		
2363	ファイル異常 設定ファイルからの文字列取得に失敗した	コントローラ設定をリストアしてください。		
2364	ファイル異常 設定ファイルへの書き込みに失敗した	コントローラ設定をリストアしてください。		
2365	ファイル異常 設定ファイルの更新に失敗した	コントローラ設定をリストアしてください。		
2370	文字列長が最大値を超えるので文字列を結合できない	文字列は最大 255 文字です。プログラムを見直してください。	結合した 文字列長	
2371	文字列の長さが文字列長の範囲外	文字列は最大 255 文字です。プログラムを見直してください。	指定された 長さ	
2372	Val 関数でアンパーサンド(&)の後に不正な文字が指定された	プログラムを見直してください。		
2373	Val 関数で数値に変換できない文字列が指定された	プログラムを見直してください。		
2374	文字列異常 文字列に不正な文字コードが含まれている	プログラムを見直してください。		
2375	ラベル名の長さが範囲外	ラベル名は最大 32 文字です。 ラベル名を見直してください。	2:Hand	
2376	コメントの長さが範囲外	コメントは最大 255 文字です。 コメントを見直してください。	2:Hand	
2380	For...Next の Step(増分値)に 0 は使用できない	Step の値を確認してください。		
2381	For...Next と GoSub の関係が崩れている For...Next 内へ Goto で入ったり出たりしている	プログラムを見直してください。		
2382	OnErr 実行中に Return を実行できない	プログラムを見直してください。		
2383	GoSub なしで Return が使われているプログラムを見直してください	プログラムを見直してください。		
2384	Select なしで Case または Send が使われている プログラムを見直してください	プログラムを見直してください。		
2385	GoSub 実行中に EResume を実行できない	プログラムを見直してください。		
2386	OnErr なしで EResume が使われている プログラムを見直してください	プログラムを見直してください。		
2391	非常停止中のためコマンドが実行できません	非常停止状態を解除してから実行してください。		
2400	カーブ異常 カーブファイルのオープンに失敗した	コントローラを再起動してください。 カーブファイルを再度作成してください。		
2401	カーブ異常 カーブファイルのヘッダー情報取得に失敗した	コントローラを再起動してください。 カーブファイルを再度作成してください。		

2402	カーブ異常 カーブファイルへの書き込みに失敗した	コントローラを再起動してください。 カーブファイルを再度作成してください。		
2403	カーブ異常 カーブファイルのオープンに失敗した	コントローラを再起動してください。 カーブファイルを再度作成してください。		
2404	カーブ異常 カーブファイルの更新に失敗した	コントローラを再起動してください。 カーブファイルを再度作成してください。		
2405	カーブ異常 カーブファイルの読み込みに失敗した	コントローラを再起動してください。 カーブファイルを再度作成してください。		
2406	カーブ異常 カーブファイルが破損している	コントローラを再起動してください。 カーブファイルを再度作成してください。		
2407	カーブ異常 カーブファイル以外のファイルが指定された	コントローラを再起動してください。 カーブファイルを再度作成してください。		
2408	カーブ異常 カーブファイルのバージョンが異なる	コントローラを再起動してください。 カーブファイルを再度作成してください。		
2409	カーブ異常 カーブファイルのロボット番号が異なる	コントローラを再起動してください。 カーブファイルを再度作成してください。		
2410	カーブ異常 CVMove に必要なメモリーが確保できない	コントローラを再起動してください。		
2411	Curve でポイントデータが最大数を超えて指定された	Curve で指定可能なポイントデータは、最大 1000 点です。プログラムを見直してください。		
2412	Curve で出力命令が最大数を超えて指定された	Curve で指定可能な出力命令は、最大 16 です。プログラムを見直してください。		
2413	カーブ異常 Curve で指定可能な中間コードサイズを超えた	コントローラを再起動してください。		
2414	連続ポイントデータ P(:) が最大数を超えて指定された	連続指定可能な最大ポイント数は、1000 点です。プログラムを見直してください。	開始ポイント	終了ポイント
2415	カーブ異常 カーブファイルが作成できない	コントローラを再起動してください。 カーブファイルを再度作成してください。		
2416	カーブファイルが存在しない	指定したカーブファイル名が正しいか確認してください。		
2417	カーブ異常 ポイントデータより前に出力命令が指定された	ポイントデータより前に、出力命令がないか確認してください。		
2430	エラーメッセージ異常 エラーメッセージファイルが存在しない	コントローラを再起動してください。		
2431	エラーメッセージ異常 エラーメッセージファイルのオープンに失敗した	コントローラを再起動してください。		
2432	エラーメッセージ異常 エラーメッセージファイルのヘッダー情報取得に失敗した	コントローラを再起動してください。		
2433	エラーメッセージ異常 エラーメッセージファイルが破損している	コントローラを再起動してください。		

2434	エラーメッセージ異常 エラーメッセージファイル以外のファイルが指定された	コントローラを再起動してください。		
2435	エラーメッセージ異常 エラーメッセージファイルのバージョンが異なる	コントローラを再起動してください。		
2440	ファイル異常 ファイル番号はすでに使用中	ファイル番号を確認してください。		
2441	ファイル異常 ファイルのオープンに失敗した	ファイルが存在するか、ファイルの指定が正しいか確認してください。		
2442	ファイル異常 ファイルがオープンされていない	あらかじめファイルをオープンしてください。		
2443	ファイル異常 ファイル番号は他のタスクでオープンされている	プログラムを確認してください。		
2444	ファイル異常 ファイルのクローズに失敗した	ファイルを確認してください。		
2445	ファイル異常 ファイルのシークに失敗した	プログラムを見直してください。 ポインターの指定を確認してください。		
2446	ファイル異常 ファイル番号に空きがない	必要のないファイルをクローズしてください。		
2447	アクセス権エラー このファイルからは読み込めない	読み込みのアクセス権があるオープン(ROpen や UOpen など)を行ってください。		
2448	アクセス権エラー このファイルへ書き込めない	書き込みのアクセス権があるオープン(WOpen や UOpen など)を行ってください。		
2449	アクセス権エラー このファイルへバイナリー操作することはできない	バイナリーのアクセス権があるオープン(BOpen)を行ってください。		
2450	ファイル異常 ファイルの操作に失敗した	ファイルを確認してください。		
2451	ファイル異常 ファイルの書き込みに失敗した	ファイルを確認してください。		
2452	ファイル異常 ファイルの読み込みに失敗した	ファイルを確認してください。		
2453	ファイル異常 現在のディスクでは実行できない操作	指定の命令は現在のディスク(ChDisk)では実行できません。		
2454	ファイル異常 正しくないディスクが指定された	プログラムを見直してください。		
2455	ファイル異常 正しくないドライブが指定された	プログラムを見直してください。		
2456	ファイル異常 正しくないフォルダーが指定された	プログラムを見直してください。		
2460	データベース異常 データベース番号はすでに使用中	プログラムを見直してください。 他のデータベース番号を指定してください。 データベースをクローズしてください。		
2461	データベース異常 データベースがオープンされていない	プログラムを見直してください。 データベースをオープンしてください。		

2462	データベース異常 データベース番号は他のタスクでオープンされている	プログラムを見直してください。		
2470	Windows 通信異常 想定外の状態	コントローラを再起動してください。 プロジェクトをリビルドしてください。		
2471	Windows 通信異常 要求と応答のつじつまが合っていない	コントローラを再起動してください。 プロジェクトをリビルドしてください。		
2472	Windows 通信異常 すでに初期化済み	コントローラを再起動してください。		
2473	Windows 通信異常 ビジーまたは初期化されていない	コントローラを再起動してください。 プロジェクトをリビルドしてください。		
2474	Windows 通信異常 要求がない	コントローラを再起動してください。 プロジェクトをリビルドしてください。		
2475	Windows 通信異常 データがオーバーフローした	データ量を少なくしてください。 プログラムを見直してください。		
2476	Windows 通信異常 イベント待ちに失敗した	コントローラを再起動してください。		
2477	Windows 通信異常 正しくないフォルダーが指定された	指定したフォルダーが正しいか確認してください。		
2478	Windows 通信異常 処理エラーが発生した 想定外のエラーコード	プロジェクトをリビルドしてください。		
2500	Wait 命令に与えるイベント条件が最大数を超えて指定された	指定可能なイベント条件の最大数は、8 です。プログラムを見直してください。		
2501	CTReset 命令で設定されていない ビット番号を Ctr 関数で指定した	プログラムを見直してください。	指定した ビット番号	
2502	実行できるタスクが最大数を超えた	同時に実行可能なタスク数は、通常タスク 32, バックグラウンドタスク 16 です。プログラムを見直してください。		
2503	指定されたタスク番号のタスクはすでに実行中なので Xqt できない	プログラムを見直してください。	指定した タスク番号	
2504	タスク異常 指定ロボットはすでに並列処理を実行中	プロジェクトをリビルドしてください。		
2505	Input 命令で代入する変数に対して実際に入力したデータが足りない	通信データの内容を確認してください。プログラムを見直してください。		
2506	Input 命令に与える変数の数が最大数を超えて指定された	OP に対しては、1 つの変数しか指定することができません。他のデバイスに対しては最大 32 個の変数を指定できます。		
2507	カウンターはすべて使用中で CTReset 命令で新規に設定できない	同時に使用可能なカウンターは 16 個です。プログラムを見直してください。		
2508	OnErr 異常 OnErr の処理に失敗した	プロジェクトをリビルドしてください。		
2509	OnErr 異常 OnErr の処理に失敗した	プロジェクトをリビルドしてください。		
2510	未定義の I/O ラベルを指定した	指定された I/O ラベルは登録されていません。I/O ラベルファイルを確認してください。		
2511	SyncLock なしで SyncUnlock が使われている プログラムを見直してください	プログラムを見直してください。	シグナル 番号	

2512	すでに SyncLock を実行している	SyncLock を 2 回続けて実行することはできません。プログラムを見直してください。	シグナル番号	
2513	未定義のポイントラベルを指定した	指定されたポイントラベルは登録されていません。ポイントファイルを確認してください。		
2514	ロボットの励磁時間の取得に失敗した	コントローラを再起動してください。		
2515	日付または時刻の設定に失敗した	正しい日時を設定していることを確認してください。		
2516	デバッグ情報の取得や初期化に失敗した	コントローラを再起動してください。		
2517	日付または時刻への変換に失敗した	コントローラの時刻を確認してください。 コントローラを再起動してください。		
2518	開始ポイントデータ番号に終了ポイントデータ番号より大きい値が指定された	開始ポイント番号より大きい番号を、終了ポイント番号に指定してください	開始ポイント	終了ポイント
2519	FmtStr\$関数で処理できない書式が指定された	書式を確認してください		
2520	ファイル名の長さが範囲外	指定したファイル名が正しいか確認してください。指定可能なファイル名は最大 32 文字です。		
2521	ファイルのパスの長さが範囲外	指定したファイル名が正しいか確認してください。		
2522	ファイル名が正しくない	ファイル名として使用できない文字を指定していないか確認してください。		
2523	すでに継続実行を実行している	プログラムを見直してください。		
2524	指定された TRAP 番号のタスクはすでに実行中なので Xqt できない	プログラムを見直してください。		
2525	パスワードが正しくない	設定しているパスワードが正しいか確認してください。		
2526	待ち条件が一つもない	プロジェクトをリビルドしてください。		
2527	グローバル変数待ちを行う変数が多すぎる	プログラムを見直してください。		
2528	グローバル変数待ちできない変数を指定した	プログラムを見直してください。		
2529	グローバル変数待ちを行う変数は参照渡しできない	プログラムを見直してください。		
2530	ポイントファイルが最大数を超えた	ポイントファイルを確認してください。		
2531	異なるロボットのポイントファイルは指定できない	プログラムを見直してください。		
2532	ポイントデータ中に無効なデータがあり処理できない	ポイントデータを見直してください。		
2533	INP, OUTP でエラー発生	プログラムを見直してください。		
2534	Restart するメインファンクションがない	一度もメインファンクションを実行していないのに、Restart を呼び出した。		
2535	Teach モード時の Enable 設定を変更する権限がない	権限の設定を行ってください。		
2536	Teach モード時の Enable 設定変更に失敗した	コントローラを再起動してください。		
2537	ポイントの数またはコマンドの書式が正しくない	プログラムを見直してください。		
2538	Force_GetForces 異常 Force_GetForces の処理に失敗した	プログラムを見直してください。		
2539	パスワードが正しくない	パスワードを確認してください。		

2540	RC+と接続されていない	RC+と接続してください。		
2541	パラメーターが重複している	同じロボット番号を指定しました。 パラメーターを確認してください。		
2542	ワークキー番号が不正	指定可能なワークキー番号は 1 から 16 です。プログラムを見直してください。		
2543	無効なシーケンスを指定した	指定されたシーケンス名が見つかりません。シーケンス名を見直してください。		
2544	無効なオブジェクトを指定した	指定されたオブジェクト名が見つかりません。オブジェクト名を見直してください。		
2545	無効なキャリブレーションを指定した	指定されたキャリブレーション名が見つかりません。キャリブレーション名を見直してください。		
2546	安全扉を開いた直後にはモーターをオンにできない	安全扉を開閉し、モーターオンを実行するまで、1.5 秒以上必要です。		
2547	オプションは使用できない	タスクを終了し、以下のいずれかを行なってください。 ・オプションを有効にしてください。 ・オプションラインセンス用 USB キーが正しく接続されているかどうか確認してください。 ・安全機能マネージャーから SLS/SLP 機能の設定を無効にしてください。 ・パーツフィーダーをお使いの場合は、コマンドの書式や値の設定が間違っています。 「Part Feeding 7.0 導入&ハードウェア(共通)&ソフトウェア編 ソフトウェア編 3. Part Feeding SPEL+ コマンドリファレンス」の該当コマンドの説明を確認し、コードを修正してください。		
2548	フォースファイルの最大作成件数を超えた フォースファイルの削除もしくは既存の フォースファイルを使用してください	コントローラーを再起動してください。 コントローラーフームウェアを初期化してください。 コントローラーを交換してください。		
2549	ロボットと対応付けられていないフォースファイルは指定できません 正しいフォースファイルを指定して下さい	コントローラーを再起動してください。 コントローラーフームウェアを初期化してください。 コントローラーを交換してください。		
2550	ジョイント型、直角座標型ロボットは未サポート	指定したロボットはサポートされていません。 ロボットの指定を見直してください。		
2551	部品消耗管理情報の取得に失敗した	コントローラーを再起動してください。		
2552	UL モードの設定を変更する権限がない	権限の設定を行ってください。		
2553	UL モードの設定変更に失敗した	コントローラーを再起動してください。		
2554	すでに存在するラベル名が指定されました ラベル名を変更してください	ラベル名を見直してください。		
2555	未定義のラベルが指定された 定義したラベルを指定してください	定義したラベルを指定してください。	2:Hand	

2556	過剰なループを検出しました。 ループしているタスクを減らすか、Wait を再設定してください	このメッセージは、T, VT シリーズのみ表示されます。 無限ループ、および無限ループと同様な処理は、できるだけ行わないでください 詳細は、T, VT シリーズマニュアル「機能制限」を参照してください。		
2557	TRAP でエラーが発生しました 付加情報 1: 詳細エラー情報 詳細エラー情報のエラーコードに従つて、対処方法を実施してください	TRAP でエラーが発生しています。 システムヒストリーで該当するエラーコードを確認し、対処方法を実施してください。	詳細エラー情報	
2558	引数のパラメーターが長すぎる	引数のパラメーターを確認してください。		
2559	モーターモードがオフ状態で実行できない命令を実行した	モーターON状態にしてから実行してください。		
2560	現在のロボット番号とフォースガイドシーケンスの RobotNumber の設定が不一致です ロボット番号を確認してください	現在のロボット番号とフォースガイドシーケンスのロボット番号を確認してください。	ロボット番号	
2561	現在のロボットタイプとフォースガイドシーケンスの RobotType の設定が不一致です RobotNumber プロパティーを再設定してください	現在のロボット機種とフォースガイドシーケンスのロボット機種を確認してください。 RobotNumber プロパティーを再設定してください。		
2562	現在のツール番号とフォースガイドシーケンスの RobotTool の設定が不一致です ツール番号を確認してください	現在のツール番号とフォースガイドシーケンスのロボットツールを確認してください。	ツール番号	
2563	ロードされているポイントファイルとフォースガイドシーケンスの PointFile の設定が不一致です ポイントファイルを確認してください	ロードされているポイントファイルとフォースガイドシーケンスのポイントファイルを確認してください		
2564	トルク制御時に実行できない命令を実行した	トルク制御を OFF で実行してください。		
2565	トラッキング中に禁止されている命令を実行した	禁止されている命令をプログラムから削除してください。		
2566	同じロボットで FGRun コマンドは実行できません	FGRun コマンドを実行中のロボットで実行できません。FGRun コマンドが終了するか別のロボットで実行してください。		
2567	実行中のフォースガイドシーケンスの FGGet コマンドは実行できません	実行中のフォースシーケンスで FGGet コマンドは実行できません。 フォースシーケンスが終了してから実行してください。		
2568	並列処理では実行できない命令を実行した プログラムを見直してください	プログラムを見直してください。		
2569	フォースガイドシーケンスプロパティの取得に失敗した	コントローラーを再起動してください。		
2570	シーケンス番号が範囲外 指定したシーケンス番号を確認してください	シーケンス番号は 1 から 64 です。指定したシーケンス番号を確認してください。	シーケンス番号	
2571	オブジェクト番号が範囲外 指定したオブジェクト番号を確認してください	オブジェクト番号は 1 から 16 です。 指定したオブジェクト番号を確認してください。	オブジェクト番号	
2572	フォースガイドのリザルトのクリアに失敗した	コントローラーを再起動してください。		

2573	フォースガイドのリザルトの設定に失敗した	コントローラーを再起動してください。		
2574	フォースガイドのリザルトの取得に失敗した	コントローラーを再起動してください。		
2575	フォースガイドシーケンスのリザルトの変数格納に失敗した	コントローラーを再起動してください。		
2576	存在しないフォースシーケンス名が指定された	指定したフォースシーケンス名を見直してください。		
2577	存在しないフォースオブジェクト名が指定された	指定したフォースオブジェクト名を見直してください。		
2578	未実行のフォースガイドシーケンスで FGGet コマンドは実行できません	指定したフォースガイドシーケンスを実行してください。		
2579	コマンドの実行に失敗しました	EPSON RC+、およびコントローラーフームウェアを最新にバージョンアップしてください。		
2580	存在しないフィーダー名が指定された	フィーダー名の指定が間違っています。 「EPSON RC+ 7.0 - メニュー - [セットアップ] - [システム設定]」でフィーダー名を確認してください。		
2581	フィーダーの初期化に失敗しました 接続を確認してください	フィーダーと通信ができません。 フィーダーのネットワーク設定(IP Address, IP Mask, Port)が正しく設定されているか確認してください。 フィーダーとコントローラーの間のイーサネット接続が正常であるか(ケーブルの断線や、ハブの故障や未給電がないか)確認してください。 フィーダーの電源を確認してください。		
2582	フィーダーが未接続です 接続を確認してください	フィーダーと通信ができません。 フィーダーのネットワーク設定(IP Address, IP Mask, Port)が正しく設定されているか確認してください。 フィーダーとコントローラーの間のイーサネット接続が正常であるか(ケーブルの断線や、ハブの故障や未給電がないか)確認してください。 フィーダーの電源を確認してください。		
2583	フィーダーのバックライトが有効でない	フィーダーの設定が間違っています。 「EPSON RC+ 7.0 - メニュー - [セットアップ] - [システム設定]」でバックライトが有効になっているか確認してください。		
2584	フィーダーの出力端子が有効でない	フィーダーの設定が間違っています。 「EPSON RC+ 7.0 - メニュー - [セットアップ] - [システム設定]」でバックライトが有効になっているか確認してください。		

2585	フィーダーのタイプが一致していない	フィーダーの種類が間違っています。コントローラーバックアップをリストアした際に、フィーダーの構成が変更されている場合に発生します。 「EPSON RC+ 7.0 - メニュー - [セットアップ] - [システム設定]」でいったん全てのフィーダー設定を削除し、再度登録し直してください。		
2586	フィーダーの設定に失敗した	フィーダーと通信ができません。 フィーダーとコントローラーの間のイーサネット接続が正常か(ケーブルの断線や、ハブの故障や未給電がないか)確認してください。 フィーダーの電源を確認してください。 フィーダーのネットワーク設定(IP アドレス、サブネットマスク、ポート)が正しく設定されているか確認してください。		
2587	仮想コントローラー上では実行できない	PartFeeding オプションの実行には実コントローラーが必要です。		
2588	フィーダー情報の取得に失敗した	このコマンドは、コマンドウインドウや仮想コントローラー上からは実行できません。 「Part Feeding 7.0 導入&ハードウェア(共通)&ソフトウェア編 ソフトウェア編 3. Part Feeding SPEL+ コマンドリファレンス」の該当コマンドの説明を確認してください。		
2589	フィーダーが実行不可能な動作命令呼び出し	PartFeeding でモデルが IF-80 の場合、PF_Output コマンドは使用できません。プログラムを見直してください。 IF-240/380/530 の場合、ページゲートが正しく取り付けられているか確認してください。		
2590	振動セットの変更に失敗しました	フィーダーと通信ができません。 フィーダーとコントローラーの間のイーサネット接続が正常か(ケーブルの断線や、ハブの故障や未給電がないか)確認してください。 フィーダーの電源を確認してください。 フィーダーのネットワーク設定(IP アドレス、サブネットマスク、ポート)が正しく設定されているか確認してください。		
2591	PF_AccessFeeder なしで PF_ReleaseFeeder が使われている プログラムを見直してください	プログラムを見直してください。		
2592	すでに PF_AccessFeeder を実行している	PF_AccessFeeder を 2 回続けて実行することはできません。プログラムを見直してください。		
2593	ページゲートが有効ではありません。	ページゲートが正しく取り付けられているか確認してください。		
2594	部品消耗管理情報の設定に失敗した	指定したロボットはサポートされていません。		
2595	無効なビジョンシーケンスの Index です Index を確認してください	Index で指定している値を見直してください。		

2596	無効なビジョンオブジェクトの Index です Index を確認してください。	Index で指定している値を見直してください。		
2597	無効なデータ形式です	設定したいパラメーターに対し、指定しているデータの形式が異なっています(例: Integer で指定しなければならないのに、Double 型の値を指定している)。値を見直してください。		
2598	主回路の充電中です。完了後にエラーリセットしてください。 TP 使用時は完了まで Enable スイッチを OFF しないでください。	<p>長期間モーターオンしていないため、主回路のコンデンサの充電が必要です。</p> <p>120 秒程度で充電が完了します。 2599 のメッセージを確認後、エラーリセットを行ってください。</p> <p>TPをお使いの場合 TP からモーターオンしたときは Enable スイッチを離すと充電されません。</p> <p>2599 のメッセージを確認して、エラーリセット後、モーターオンを行ってください。</p> <p>再度充電が開始されます。</p>		
2599	充電に必要な時間が経過しました。エラーリセットを行ってください。			
2600	マスプロパティーオブジェクト番号が範囲外です 番号の範囲を確認してください	指定可能な MassProperties 番号は 1 から 15 です。プログラムを見直してください。		
2601	指定したマスプロパティーオブジェクトが未定義です 設定を確認してください	MassProperties の設定を確認してください。プログラムを見直してください		
2602	指定したマスプロパティーオブジェクトは使用中でクリアできません 別のマスプロパティーオブジェクトを指定してからクリアーしてください	使用中の MP をクリアーすることはできません。MP が使用中でないか確認してください。		
2603	マスプロパティーオブジェクトの 0 番はクリアできません	MP 番号 0 をクリアーすることはできません。プログラムを見直してください。		
2610	ハンドの番号が誤っています	指定可能なハンド番号は、1 から 15 です。プログラムを見直してください。		
2611	ハンドが設定されていません	ハンドを設定してください。 EPSON RC+ 7.0 - メニュー - [ツール] - [ロボットマネージャー] - [ハンド設定]タブで設定してください。		
2612	ハンドの設定に誤りがあります	ハンドの設定を見直してください。 EPSON RC+ 7.0 - メニュー - [ツール] - [ロボットマネージャー] - [ハンド設定]タブで設定してください。	ハンド番号	
2613	このロボットではハンド機能を使用できません	このロボットでは、ハンド機能を使用することはできません。		
2614	このハンドは、別のタスク内で既に使用されています	複数タスクから、同時にハンドに対して動作コマンドを実行することはできません。プログラムを見直してください。		

2615	存在しない I/O のビット番号がハンドに指定されています	指定したハンドを、再登録してください。 指定したビット番号が正しいか確認してください。また、拡張基板を取り付けている場合は、正しく認識されているか確認してください。	ハンド番号	
2616	指定された I/O のビット番号は、既に他の機能やリモート I/O に割り当てられています	ハンドに指定する I/O のビット番号を見直してください。	ハンド番号	
2617	このハンドはイベント条件式に使用できません	イベント条件式は、入力点数が 1 点のハンドのみをサポートしています。入力点数が 1 点のハンドを指定してください。		
2618	ハンド情報の取得に失敗しました	コントローラーを再起動してください。		
2700	このコントローラーでは安全機能を使用できません	安全機能に対応したコントローラーを使用してください。		
2702	安全機能マネージャーと Safety 基板の通信に異常が発生した	以下のいずれかを行ってください。 - RC+とコントローラーの接続を確認し、コントローラーをリセットしてください。 - コントローラー内の Safety 基板の接続を確認してください。 - Safety 基板を交換してください。	異常種類 2: コントローラーが検出 16: 応答異常 32: メインサブ差異あり 64: タイムアウト	
2708	このロボットでは安全機能を使用できません	安全機能に対応したロボットを選択してください。		
2840	DU 接続台数の確認に失敗	ドライブユニットと正しく接続できているか確認してください。		
2841	DU 接続台数の取得に失敗	ドライブユニットと正しく接続できているか確認してください。		
2842	DU 接続情報の確認に失敗	ドライブユニットと正しく接続できているか確認してください。		
2843	DU 接続情報の取得に失敗	ドライブユニットと正しく接続できているか確認してください。		
2844	DU のディップスイッチ設定に欠番又は重複があります	ドライブユニットのディップスイッチを見直してください。		
2845	ロボット登録済みの DU が未接続	ドライブユニットと正しく接続できているか確認してください。	ロボット登録を削除するか、ロボット登録済みの DU を接続してください。	
2846	DU 接続変更による再起動	DU の接続変更があり、コントローラーを再起動しました。		
2847	力覚センサーI/F ユニットのディップスイッチ設定が異常です	ディップスイッチ設定を変更する必要があります。お問い合わせください。		
2848	登録されている力覚センサーI/F ユニットが未接続です 接続を確認してください	力覚センサーI/F ユニットと正しく接続できているか確認してください。		
2849	力覚センサーI/F ユニットの初期化に失敗しました。 接続を確認してください	力覚センサーI/F ユニットと正しく接続できているか確認してください。		
2850	力覚センサーI/F ユニットの初期化に失敗しました。 接続を確認してください	力覚センサーI/F ユニットと正しく接続できているか確認してください。		

2851	登録されている力覚センサーと異なる力覚センサーが接続されています 接続を確認するか、設定を見直してください	登録されているセンサーと接続されたセンサーのシリアル番号が一致しません。接続を確認するか、接続していたセンサーへ戻すか、センサー使用を無効にしてから新しいセンサーに交換してください。意図的な交換の場合は、センサー設定画面から接続設定をやり直してください。		
2852	登録されている力覚センサーが未接続です 接続を確認してください	登録されているセンサーと正しく接続できているか確認してください。 センサーを接続させない場合は、センサー使用を無効にしてください。		
2853	力覚センサーI/F ユニットのソフト更新に失敗しました 更新手順を見直してください	ソフト更新設定を見直してください。 力覚センサーI/F ユニットとの接続を確認してください。		
2854	力覚センサーI/F ユニットのソフト更新に失敗しました 更新手順を見直してください	ファイル名を確認してください。更新ファイルを確認してください。		
2855	力覚センサーI/F ユニットのソフト更新に失敗しました 更新手順を見直してください	力覚センサーI/F ユニットの電源および接続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。		
2856	古いバージョンの力覚センサーI/F ユニットが接続されています 力覚センサーI/F ユニットのソフトを更新してください	接続された力覚センサーI/F ユニットのバージョンの更新が必要です。 バージョンアップしてください。手順についてはお問い合わせください。		
2857	力覚センサーに設定されたロボットが未接続です ロボット登録か力覚センサーの設定を見直して下さい	センサーと関連づけられているロボットが登録されていません。ロボットの登録を見直すか、ロボット接続を無効にしてください。		
2858	フォースモニターのメモリー確保に失敗しました	コントローラーを再起動してください。再起動しても同様のエラーが発生する場合は、お問い合わせください。		
2859	フォースログのメモリー確保に失敗しました	コントローラーを再起動してください。再起動しても同様のエラーが発生する場合は、お問い合わせください。		
2860	フォースログで指定したフォースモニターオブジェクトはすでに使用されています 異なるフォースモニターオブジェクトを指定してください	同じ FM 番号は指定できません。異なる FM 番号を指定してください。		
2861	同時に使用できる最大数のフォースログが実行されています ログのタイミングを見直してください	使用できる最大ログ数分動作しています。ログ数を確認してください。		
2862	フォース機能のメモリ確保に失敗しました	コントローラーを再起動してください。 再起動しても同様のエラーが発生する場合は、お問い合わせください。		
2863	フォースガイドシーケンスの実行、RecordStart、FCMStart と LogStart は同時に実行できません プログラムを見直してください	LogEnd プロパティーで LogStart プロパティーを終了してから、実行してください。		
2864	フォースガイドシーケンスの実行、RecordStart、FCMStart とフォースモニターは同時に実行できません どちらかを終了してください	フォースモニターを終了してから、実行してください。		

2865	フォースガイドシーケンスの実行、RecordStart、FCMStart と LogStart は同時に実行できません プログラムを見直してください	フォースガイドシーケンスやフォースコントロールモニター、RecordEnd プロパティーで RecordStart プロパティーを終了してから、LogStart プロパティーを実行してください。		
2866	フォースガイドシーケンスの実行、RecordStart、FCMStart とフォースモニターは同時に実行できません どちらかを終了してください	フォースガイドシーケンスやフォースコントロールモニター、RecordEnd プロパティーで RecordStart プロパティーを終了してから、フォースモニターを実行してください。		
2867	使用されているチャンネルが指定されました 別のチャンネルを指定してください	同じチャンネルは指定できません。 別のチャンネルを指定して実行してください。		
2868	使用されているフォースモニターオブジェクトが指定されました 別のフォースモニターオブジェクトを指定してください	同じ FM 番号は指定できません。別の FM 番号を指定して実行してください。		
2869	測定時間が測定間隔より小さいです パラメーターを確認してください	測定時間を測定間隔より大きな値を指定して実行してください。		
2870	測定時間と測定間隔の積が範囲外です パラメーターを確認してください	測定時間と測定間隔の値を確認してください。		
2871	フォースガイドシーケンスの実行、RecordStart、FCMStart、フォースモニターは同時に 3 つ以上使用できません	新たに実行する場合は、動作中の 2 つのどちらかを停止させてから、実行してください。		
2872	フォースモニターは二重起動できません	新たに起動する場合は、動作中のフォースモニターを終了させてから、起動してください。		
2873	サポートされていないドライブユニットが接続されています 接続を確認してください	ドライブユニットの接続をはずし、コントローラーを再起動してください。		
2880	力覚センサーI/F 基板の初期化に失敗しました 接続を確認してください	コントローラーと力覚センサーI/F 基板の接続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。 再起動しても同様のエラーが発生する場合は、お問い合わせください。		
2881	力覚センサーI/F 基板の初期化に失敗しました 接続を確認してください	コントローラーと力覚センサーI/F 基板の接続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。 再起動しても同様のエラーが発生する場合は、お問い合わせください。		
2882	力覚センサーI/F 基板と RS-232C 基板 2 枚を検出しました 力覚センサーI/F 基板を使用する場合は、RS-232C 基板は 1 枚まで使用できます	力覚センサーI/F 基板を外すか、RS-232C 基板の 2 枚目を外してください。		
2883	力覚センサーI/F 基板と 2 枚目設定の RS-232C 基板を検出しました 力覚センサーI/F 基板を使用する場合は、RS-232C 基板を 1 枚目の設定に変更してください	RS-232C 基板を 1 枚目の設定に変更してください。		

2884	力覚センサーI/F 基板の初期化に失敗しました 接続を確認してください	コントローラーと力覚センサーI/F 基板の接続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。 再起動しても同様のエラーが発生する場合は、お問い合わせください。		
2885	力覚センサー3、4 のセンサー使用が有効になっています 力覚センサーI/F 基板を使用する場合は、力覚センサー3、4 のセンサー使用を無効にしてください	力覚センサー3、4 のセンサー使用を無効にしてください。		
2886	力覚センサーI/F 基板と力覚センサーの通信に失敗しました 力覚センサーの接続を確認してください	力覚センサーI/F 基板と力覚センサーの接続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。 再起動しても同様のエラーが発生する場合は、お問い合わせください。		
2887	力覚センサーI/F 基板と力覚センサーI/F ユニットを検出しました 力覚センサーI/F 基板を外すか、力覚センサーI/F ユニットを外してください	力覚センサーI/F 基板と力覚センサーI/F ユニットは同時に使用できません 力覚センサーI/F 基板を外すか、力覚センサーI/F ユニットを外してください。		
2888	サポートされていない力覚センサーが設定されている 設定を確認してください	設定を確認してください。 ファームウェアのバージョンが古い可能性があります。サポートしているバージョンか確認しアップデートしてください。		
2889	フォースガイドシーケンスの RobotHand に未定義または未サポートのハンドが指定されている ハンド設定を確認してください	指定したハンドが設定されていることを確認してください。 ネジ締めシーケンスの場合、指定したハンドのタイプに電動ドライバー(Electric screwdriver)が設定されていることを確認してください。		
2900	TCP/IP ポートのオープンに失敗した(サーバー)	TCP/IP ポートの設定が正しいか確認してください。イーサーネットケーブルが正しく接続されているか確認してください。		
2901	TCP/IP ポートのオープンに失敗した(クライアント)	TCP/IP ポートの設定が正しいか確認してください。イーサーネットケーブルが正しく接続されているか確認してください。  Parts Feeding: フィーダーと通信ができません。 フィーダーのネットワーク設定(IP Address, IP Mask, Port)が正しく設定されているか確認してください。 フィーダーとコントローラーの間のイーサネット接続が正常か(ケーブルの断線や、ハブの故障や未給電がないか)確認してください。 フィーダーの電源を確認してください。		
2902	TCP/IP ポートからの読み込みに失敗した 通信相手がポートをクローズした	通信相手がポートをクローズしていないか確認してください。		
2904	不正な IP アドレスが指定された	IP アドレスを見直してください。		
2905	TCP/IP 異常 Server/Client の指定がない	プログラムを見直してください。		

2906	TCP/IP ポートの設定が行われていない設定後、ポートをオープンしてください	TCP/IP ポートの設定が正しいか確認してください。	ポート番号	
2907	TCP/IP ポートが他のタスクでオープンされている	複数のタスクで一つのポートを使用することはできません。	ポート番号	
2908	TCP/IP 使用中にポートの設定内容を変更できない	オープン済みのポートの設定を変更することはできません。	ポート番号	
2909	TCP/IP ポートをオープンしていない	TCP/IP ポートを使用するにはまず OpenNet を実行してください。	ポート番号	
2910	TCP/IP ポートからの読み込みタイムアウト	通信が正しいか確認してください。	タイムアウト値	
2911	TCP/IP ポートからの読み込みに失敗した	通信が正しいか確認してください。		
2912	TCP/IP ポートが他のタスクでオープンされている	複数のタスクで一つのポートを使用することはできません。	ポート番号	
2913	TCP/IP ポートへの書き込みに失敗した	TCP/IP ポートの設定が正しいか確認してください。イーサーネットケーブルが正しく接続されているか確認してください。	ポート番号	
2914	TCP/IP ポートの接続が完了していない	通信相手がポートをオープンしているか確認してください。	ポート番号	
2915	TCP/IP ポートで 1 行に許容以上のデータを受信した	1 行の最大長は 255 バイトです。	受信した 1 行のバイト数	
2916	仮想 TCP/IP ポートのダミーファイルの処理に失敗した	ダミーファイルの内容を確認してください。	ポート番号	
2920	RS-232C 異常 RS-232C ポート処理エラー	RS-232C 基板が正しく認識されているか確認してください。		
2921	RS-232C ポートからの読み込みに失敗した	通信設定や通信が正しいか確認してください。		
2922	RS-232C ポートからの読み込みに失敗した バッファーオーバーラン発生	転送速度を遅くするか、データ量を少なくしてください。		
2926	RS-232C ポートが存在しないのでオープンできないハードウェアオプションがない	RS-232C 基板が正しく認識されているか確認してください。	ポート番号	
2927	RS-232C ポートが他のタスクでオープンされている	複数のタスクで 1 つのポートを使用することはできません。	ポート番号	
2928	RS-232C 使用中にポートの設定内容を変更できない	オープンされているポートの設定を変更することはできません。	ポート番号	
2929	RS-232C ポートをオープンしていない	RS-232C ポートを使用するには、まず OpenCom を実行してください。	ポート番号	
2930	RS-232C ポートからの読み込みタイムアウト	通信が正しいか確認してください。	タイムアウト値	
2931	RS-232C ポートからの読み込みに失敗した	通信が正しいか確認してください。		
2932	RS-232C ポートが他のタスクでオープンされている	複数のタスクで 1 つのポートを使用することはできません。	ポート番号	
2933	RS-232C ポートへの書き込みに失敗した	通信が正しいか確認してください。	ポート番号	
2934	RS-232C ポートの接続が完了していない	RS-232C ポートを確認してください。		
2935	RS-232C ポートで 1 行に許容以上のデータを受信した	1 行の最大長は 255 バイトです。	受信した 1 行のバイト数	
2936	仮想 RS-232C ポートのダミーファイルの処理に失敗した	ダミーファイルの内容を確認してください。	ポート番号	

2937	RS-232C ポートは RemoteRS232 デバイスで使用中	指定したポートは現在使用されています。 他のポートを指定してください。		
2938	RS-232C ポートは ModBus で使用中	指定したポートは現在使用されています。 他のポートを指定してください。		
2950	デーモン異常 デーモンスレッド作成失敗	コントローラを再起動してください。		
2951	デーモン異常 デーモンスレッド作成タイムアウト	コントローラを再起動してください。		
2952	TEACH/AUTO 切り替えキー入力信号の異常を検出	TP のキースイッチを、TEACH または AUTO のいずれかに正しく設定してください。TP が正しく接続されているかを確認してください。		
2953	ENABLE キー入力信号の異常を検出	TP が正しく接続されているか確認してください。		
2954	リレー溶着を検出	短絡故障などで、過電流が流れた可能性があります。原因個所を調査し、対策を行い、DPB を交換してください。		
2955	回生抵抗温度の異常を検出	フィルターが詰まっていないか、ファンが停止していないかを確認してください。 フィルター、ファンが正常な場合は、回生モジュールを交換してください。		
2970	MNG 異常 領域確保でエラー発生	コントローラを再起動してください。		
2971	MNG 異常 リアルタイムチェックでエラー発生	コントローラを再起動してください。		
2972	MNG 異常 標準プライオリティーでエラー発生	コントローラを再起動してください。		
2973	MNG 異常 BOOST プライオリティーでエラー発生	コントローラを再起動してください。		
2974	MNG 異常 DOWN プライオリティーでエラー発生	コントローラを再起動してください。		
2975	MNG 異常 イベント待ちでエラー発生	コントローラを再起動してください。		
2976	MNG 異常 マップクローズでエラー発生	コントローラを再起動してください。		
2977	MNG 異常 領域開放でエラー発生	コントローラを再起動してください。		
2978	MNG 異常 AddIOMem でエラー発生	コントローラを再起動してください。		
2979	MNG 異常 AddInPort でエラー発生	コントローラを再起動してください。		
2980	MNG 異常 AddOutPort でエラー発生	コントローラを再起動してください。		
2981	MNG 異常 AddInMemPort でエラー発生	コントローラを再起動してください。		
2982	MNG 異常 AddOutMemPort でエラー発生	コントローラを再起動してください。		
2983	MNG 異常 IntervalOutBit でエラー発生	コントローラを再起動してください。		
2984	MNG 異常 CtrReset でエラー発生	コントローラを再起動してください。		

2997	衝突を検出した	シミュレーター機能を利用している場合、ロボット動作方向にオブジェクトが配置されていないかを確認してください。		
2998	AbortMotion により非動作命令を中断した	AbortMotion のヘルプを参照してください。		
2999	AbortMotion により動作命令を中断した	AbortMotion のヘルプを参照してください。		

## コード番号 3000 ~

番号	メッセージ	対策	付加情報 1	付加情報 2
3000	OBJ が大きくなつたため、TP1 からビルドできない可能性があります	TP1 からビルドする必要がある場合は、プログラムの削減を検討してください。		
3001	Wait 命令で変数待ちしている変数の個数が最大数に近いです	Wait 命令で待つことができる変数の個数が 56 個を超えています。(最大数は 64 です。) 不要な変数待ちがないか確認してください。		
3002	DLL ファイルが見つからない	DLL ファイルが以下のいずれかのフォルダーに存在しているか確認してください。 -プロジェクトフォルダー -Windows システムフォルダー -環境変数 PATH の設定フォルダー		
3003	DLL ファイル内に指定された関数がみつからない	指定した関数名に誤りがないか確認してください。また、DLL 内に指定された関数が存在するか DLL ファイルを確認してください。		
3050	Main ファンクションが未定義	Main ファンクションを定義してください。		
3051	未解決のファンクション呼び出しがある	未解決ファンクションを定義してください。		
3052	未解決の変数呼び出しがある	未解決変数を定義してください。		
3100	シンタックスエラー	誤った構文を修正してください。		
		Part Feeding: コマンドの文法が間違っています。 「Part Feeding 7.0 導入&ハードウェア(共通)&ソフトウェア編 ソフトウェア編 3. Part Feeding SPEL+コマンドリファレンス」の該当コマンドの説明を確認し、コードを修正してください。		
3101	パラメーター数エラー	パラメーター数に過不足があります。パラメーターを修正してください。		
		Part Feeding: コマンドの文法が間違っています。 「Part Feeding 7.0 導入&ハードウェア(共通)&ソフトウェア編 ソフトウェア編 3. Part Feeding SPEL+コマンドリファレンス」の該当コマンドの説明を確認し、コードを修正してください。		
3102	ファイル名が最大長を超えてる	ファイル名を短くしてください。		
3103	ファンクションが二重定義されている	ファンクション名を変更してください。		
3104	変数 '*' が二重定義されている	変数名を変更してください。		
3105	グローバル変数、バックアップ変数はファンクションブロック内で定義できない	ファンクションブロックの外でグローバル、バックアップ変数の宣言してください。		
3106	未定義ファンクションを指定した	有効なファンクション名を指定してください。		
3107	Do...Loop の While/Until 命令が両方に指定されている	Do 命令と Loop 命令の両方に While/Until 命令が指定されています。どちらかの While/Until 命令を削除してください。		
3108	行ラベル '*' が定義されていない	行ラベルを設定してください。		
3109	オーバーフロー エラー	直接数値指定がオーバーフローしています。数値を小さくしてください。		
3110	未定義変数を指定した	未定義変数があります。変数を宣言してください。		
3111	指定した変数は配列変数ではない	配列変数を指定してください。		

番号	メッセージ	対策	付加情報 1	付加情報 2
3112	配列次元数は変更できない	Redim 命令においてランタイム時に配列次元数の変更はできません。プログラムを修正してください。		
3114	Next 命令で指定した変数名が For で指定したものと不一致	変数名を修正してください。		
3115	第 1 引数にポイント式は指定できない	ポイントの姿勢フラグを設定する場合は、単一ポイントを指定してください。ポイント式を指定しないでください。		
3116	変数宣言時と配列次元数が不一致	配列次元数を確認してください。		
3117	ファイルが見つからない	プロジェクトを構成するファイルが見つかりません。該当するファイルが存在するかどうかプロジェクトのフォルダーを確認してください。		
3118	対応する EndIf が見つからない	If、もしくは Elseif 命令に対応する EndIf 命令が足りません。EndIf 命令を追加してください。		
3119	対応する Loop が見つからない	Do 命令に対応する Loop 命令が足りません。Loop 命令を追加してください。		
3120	対応する Next が見つからない	For 命令に対応する Next 命令が足りません。Next 命令を追加してください。		
3121	対応する Send が見つからない	Select 命令に対応する Send 命令が足りません。Send 命令を追加してください。		
3123	On/Off 命令が最大数を超えてる	Curve コマンドの On/Off 命令の数には上限(最大 16)があります。制限数を確認し、プログラムを修正してください。		
3124	ポイント数が最大数を超えてる	ポイントをカンマで並べて記載する書き方(P1,P2,,,)で指定できる数には上限があります。Curve コマンドで多数のポイントを指定したい場合、P(:)を利用して記載してください。		
3125	対応する If が見つからない	If 命令に対応する EndIf 命令が多すぎます。EndIf 命令を削除してください。		
3126	対応する Do が見つからない	Do 命令に対応する Loop 命令が多すぎます。Loop 命令を削除してください。		
3127	対応する Select が見つからない	Select 命令に対応する Send 命令が多すぎます。Send 命令を削除してください。		
3128	対応する For が見つからない	For 命令に対応する Next 命令が多すぎます。Next 命令を削除してください。		
3129	識別子の先頭文字に'_'は使えない	識別子の先頭を、アルファベットにしてください。		
3130	ROT パラメーターは指定できない	BGo, Go, TGo, Jump, Jump3 命令において ROT パラメーターは指定できません。プログラムを修正してください。		
3131	ECP パラメーターは指定できない	BGo, Go, TGo, Jump, Jump3, Arc 命令において ECP パラメーターは指定できません。プログラムを修正してください。		
3132	Arch パラメーターは指定できない	BGo, Go, TGo, Arc, Arc3, BMove, Move, TMove 命令において Arch パラメーターは指定できません。プログラムを修正してください。		
3133	LimZ パラメーターは指定できない	BGo, Go, TGo, Jump3, Arc, Arc3, BMove, Move, TMove 命令において LimZ パラメーターは指定できません。プログラムを修正してください。		

番号	メッセージ	対策	付加情報 1	付加情報 2
3134	Sense パラメーターは指定できない	BGo, Go, TGo, Arc, Arc3, BMove, Move, TMove 命令において Sense パラメーターは指定できません。プログラムを修正してください。		
3135	無効なパラメーターを指定した	Xqt, Call 命令において、無効なパラメーターが指定されています。プログラムを修正してください。		
3137	配列変数の要素番号指定はできない	配列の要素番号を指定できません。プログラムを修正してください。		
3138	ファンクション宣言時に参照渡し (ByRef)を指定していない	Call 命令において呼び出すファンクション定義の引数リストに ByRef を指定してください。		
3139	参照渡し(ByRef)のパラメーターを必要とするファンクションは Xqt できない	引数に ByRef を指定しているファンクションは Xqt できません。ByRef を削除してください。		
3140	参照渡し(ByRef)された変数は Redim できない	ByRef を指定している変数は Redim できません。ByRef を削除してください。		
3141	OBJ ファイルが壊れている	-		
3142	コンパイル後の OBJ ファイルのサイズが制限値を超えた	コンパイル結果が制限値(1 ファイルあたり最大 1MB)を超えてています。ファイルを分割してください。		
3143	識別子の文字数が制限値を超えた	識別子の文字数の制限値は、ラベルや変数名で最大 32 文字、ファンクション名で最大 64 文字です。制限値を超えないよう識別子の文字数を削減してください。制限値は「EPSON RC+ ユーザーズガイド 6.4 ファンクション名と変数名(名前の制限事項)」を参照してください。		
3144	'**' はファンクション名で使用されている	識別子'**'を修正するか、ファンクション名を修正してください。		
3145	'**' はバックアップ変数名で使用されている	識別子'**'を修正するか、バックアップ変数名を修正してください。		
3146	'**' はグローバル変数名で使用されている	識別子'**'を修正するか、グローバル変数名を修正してください。		
3147	'**' はモジュール変数名で使用されている	識別子'**'を修正するか、モジュール変数名を修正してください。		
3148	'**' はローカル変数名で使用されている	識別子'**'を修正するか、ローカル変数名を修正してください。		
3149	'**' は I/O ラベル名で使用されている	識別子'**'を修正するか、I/O ラベル名を修正してください。		
3150	'**' はユーザーエラーラベル名で使用されている	識別子'**'を修正するか、エラーラベル名を修正してください。		
3151	関数パラメーターは指定できない	Trap 命令で起動されるファンクションに、引数を指定できません。プログラムを修正してください。		
3152	配列要素数が制限値を超っている	配列要素数は、変数の種類によって制限値が異なります。「EPSON RC+7.0 ユーザーズガイド 6.7.6 配列」を参照して、制限値を超えないよう配列要素数を修正してください。		
3153	パラメーター型が不一致	Call, Force_GetForces, Xqt 命令においてパラメーターの型が合っていません。パラメーターの型を修正してください。		
3154	'**' は入力ビットラベルではない	有効な入力ビットラベルを指定してください。		

番号	メッセージ	対策	付加情報 1	付加情報 2
3155	'**'は入力バイトラベルではない	有効な入力バイトラベルを指定してください。		
3156	'**'は入力ワードラベルではない	有効な入力ワードラベルを指定してください。		
3157	'**'は出力ビットラベルではない	有効な出力ビットラベルを指定してください。		
3158	'**'は出力バイトラベルではない	有効な出力バイトラベルを指定してください。		
3159	'**'は出力ワードラベルではない	有効な出力ワードラベルを指定してください。		
3160	'**'はメモリーI/O ビットラベルではない	有効なメモリーI/O ビットラベルを指定してください。		
3161	'**'はメモリーI/O バイトラベルではない	有効なメモリーI/O バイトラベルを指定してください。		
3162	'**'はメモリーI/O ワードラベルではない	有効なメモリーI/O ワードラベルを指定してください。		
3163	ファンクション引数が多すぎる	ファンクションの引数の数の最大値は、100です。引数の数を削減してください。		
3164	Boolean 値は比較できない	Boolean 値の大小の比較はできません。プログラムを修正してください。		
3165	Boolean 値を数式に入れられない	Boolean 値は数式に入れることはできません。プログラムを修正してください。		
3166	Boolean 値と数式の比較はできない	Boolean 値と数式の大小の比較はできません。プログラムを修正してください。		
3167	数値型変数に Boolean 値を代入できない	数値型変数に Boolean 値を代入することはできません。プログラムを修正してください。		
3168	Boolean 型変数に数値を代入できない	Boolean 型変数に数値を代入することはできません。プログラムを修正してください。		
3169	未定義 I/O ラベルを指定した	該当する I/O ラベルを新たに定義するか定義済みの I/O ラベルを指定してください。		
3170	不正な条件式を指定した	Do もしくは Loop 命令において条件式の右辺に文字列式が指定されています。条件式の右辺が Boolean 値となるよう条件式を修正してください。		
3171	数値と文字列の比較はできません	数値と文字列の比較はできません。プログラムを修正してください。		
3172	キーワードは変数名に使用できない	一部の SPEL+キーワードは変数名として使用することはできません。キーワードと重複しないよう変数名を修正してください。		
3173	'**'は行ラベル名で使用されている	識別子'**'を修正するか行ラベル名を修正してください。		
3174	行ラベル'**'が多重定義されている	ファンクション内で同一名の行ラベルは指定できません。行ラベル'**'を削除するか、新たな行ラベルを定義し、行ラベルが重複しないようプログラムを修正してください。		
3175	未定義ポイントラベルを指定した	該当するポイントラベルを新たに定義するか定義済みのポイントラベルを指定してください。		
3176	未定義変数を指定した	該当する変数を新たに定義するか定義済みの変数を指定してください。		
3177	'**'はポイントラベル名で使用されている	識別子'**'を修正するかポイントラベル名を修正してください。		

番号	メッセージ	対策	付加情報 1	付加情報 2
3178	リザルト番号は指定できない	VSet, VGet 命令において、複数のリザルトを返さないビジョンオブジェクトを使用している場合、リザルト番号の指定はできません。プログラムを修正してください。		
3179	文字列長が制限値を超えた	文字列長の制限値は、最大 255 文字です。制限値を超えないよう文字列長を削減してください。		
3180	VSet 命令でキャリブレーションプロパティーを変更できない	VSet 命令において、キャリブレーション用のプロパティーは変更できません。プログラムを修正してください。		
3181	配列変数は ByVal を指定する必要がある	配列変数に対して、ByVal を指定することはできません。ByRef を指定してください。		
3182	配列の添字が指定されていない	配列の添字を指定してください。		
3183	引数は省略できない	引数を付加してください。		
3184	トラッキング動作命令に SYNC パラメーターは指定できない	トラッキング動作命令において、SYNC パラメーターは指定できません。SYNC パラメーターを削除してください。		
3185	キューデータは指定できない	BGo, BMove, TGo, TMove 命令においてキューデータは指定できません、キューデータを削除してください。		
3186	キューデータとポイントデータの組み合せ不整合	Arc, Arc3, Jump3, Jump3CP 命令における座標指定でキューデータとポイントデータの組み合わせは指定できません。キューデータかポイントデータのどちらかのデータに統一してください。		
3187	ポイントフラグ値が範囲外	該当するポイントフラグの値が、0~127 の範囲となるようにプログラムを修正してください。		
3188	Call 命令を並列処理内では使用できない	Call 命令は、並列処理内では使用できません。プログラムを修正してください。		
3189	ローカル変数の変化は Wait 命令で待てない	ローカル変数の変化は、Wait 命令で待つことができません。プログラムを修正してください。		
3190	配列変数の変化は Wait 命令で待てない	配列変数の変化は、Wait 命令で待つことができません。プログラムを修正してください。		
3191	実数型変数の変化は Wait 命令で待てない	実数型変数の変化は、Wait 命令で待つことができません。プログラムを修正してください。		
3192	文字列変数の変化は Wait 命令で待てない	文字列変数の変化は、Wait 命令で待つことができません。プログラムを修正してください。		
3193	ビジョンオブジェクト名がない	VTeach 命令において、ビジョンオブジェクト名を省略することはできません。オブジェクト名を指定してください。		
3194	時間指定に Boolean 値は指定できない	Wait 命令において、待機時間に Boolean 値を指定することはできません。プログラムを修正してください。		
3196	Fend が見つからない	Function 命令に対応する Fend 命令が不足しています。Fend 命令を追加してください。		
3197	数値型変数名に'\$'は使用できない	数値型変数名に、ドル記号'\$'を含むことはできません。変数名を修正してください。		

番号	メッセージ	対策	付加情報 1	付加情報 2
3198	文字列型変数名は最後に'\$'が必要	文字列型変数名の末尾では、ドル記号'\$'を付加する必要があります。変数名の最後に'\$'を付加してください。		
3199	無効なオブジェクトを指定した	VSet, VGetなどのVisionGuide用の命令において無効なビジョンオブジェクトが指定されています。有効なビジョンオブジェクトを指定してください。		
3200	数値がない	数値を付加してください。		
3201	' , ' がない	' , ' を付加してください。		
3202	' ( ' がない	' ( ' を付加してください。		
3203	' ) ' がない	' ) ' を付加してください。		
3204	識別子がない	識別子を指定してください。		
3205	ポイント指定がない	ポイントを指定してください。		
3206	イベント条件式がない	イベント条件式を付加してください。		
3207	式がない	式を付加してください。		
3208	文字列式がない	文字列式を付加してください。		
3209	ポイント式がない	ポイント式を付加してください。		
3210	行ラベル指定がない	指定した行ラベルが存在するかプログラムを確認し、有効な行ラベルを付加してください。		
3211	変数指定がない	変数を指定してください。		
3212	対応する Fend 命令が見つからない	Function 命令に対応する Fend 命令が不足しています。Fend 命令を追加してください。		
3213	' : ' がない	' : ' を付加してください。		
3214	True/False 指定がない	Boolean 値の設定が必要な Vision Guide や GUI Builder のプロパティや論理式の代入処理において、True または False が指定されていません。True または False を指定してください。		
3215	On/Off 指定がない	Motor, Brake, AutoLJM, SetSw 命令, Box 命令のリモート出力論理設定において On または Off の指定が必要です。On または Off を指定してください。 PF_OutputOnOff コマンドの書式が間違っています。 「Part Feeding 7.0 導入&ハードウェア(共通)&ソフトウェア編 ソフトウェア編 3. Part Feeding SPEL+コマンドリファレンス」の該当コマンドの説明を確認し、コードを修正してください。		
3216	High/Low 指定がない	Power 命令においてパワーモードの設定として High または Low が必要です。High または Low を指定してください。		
3217	入力ビットラベル指定がない	SetSW, CTRestart 命令, Sw, Ctr 関数において入力ビットラベルが指定されていません。有効な入力ビットラベルを指定してください。		
3218	入力バイトラベル指定がない	SetIn 命令, In, InBCD 関数において入力バイトラベルが指定されていません。有効な入力バイトラベルを指定してください。		

番号	メッセージ	対策	付加情報 1	付加情報 2
3219	入力ワードラベル指定がない	SetInW 命令, InReal, InW 関数において入力ワードラベルが指定されていません。有効な入力ワードラベルを指定してください。		
3220	出力ビットラベル指定がない	On, Off 命令, Oport 関数において出力ビットラベルが指定されていません。有効な出力ビットラベルを指定してください。		
3221	出力バイトラベル指定がない	Out, OpBCD 命令, Out 関数において出力バイトラベルが指定されていません。有効な出力バイトラベルを指定してください。		
3222	出力ワードラベル指定がない	OutW, OutReal 命令, OutW, OutReal 関数において出力ワードラベルが指定されていません。有効な出力ワードラベルを指定してください。		
3223	メモリービットラベル指定がない	MemOn, MemOff 命令, MemSw 関数においてメモリービットラベルが指定されていません。有効なメモリービットラベルを指定してください。		
3224	メモリーバイトラベル指定がない	MemOut 命令, MemIn 関数においてメモリーバイトラベルが指定されていません。有効なメモリーバイトラベルを指定してください。		
3225	メモリワードラベル指定がない	MemOutW 命令, MemInW 関数においてメモリワードラベルが指定されていません。有効なメモリワードラベルを指定してください。		
3226	ユーザーエラーラベル指定がない	Error 命令においてユーザーエラーラベルが指定されていません。有効なユーザーエラーラベルを指定してください。		
3227	ファンクション名指定がない	Call や Xqt などのファンクション名の指定が必要な命令において、ファンクション名が指定されていません。有効なファンクション名を指定してください。		
3228	変数型が指定されていない	Function 命令における引数の定義、Global 命令の Preserve パラメーター指定時において変数のデータ型が指定されていません。適切な変数型を指定してください。		
3229	Trap 命令のパラメーターには、Goto/Call/Xqt が指定可能	Trap 命令のパラメーターとして Goto, Call, Xqt のいずれかを指定してください。		
3230	Exit 命令のパラメーターには、For/Do/Function が指定可能	Exit 命令のパラメーターとして For, Do, Function のいずれかを指定してください。		
3231	Above/Below が指定されていない	Elbow 命令において肘姿勢の設定値が指定されていません。Above, Below のどちらかを指定してください。		
3232	Righty/Lefty が指定されていない	Hand 命令においてハンド姿勢の設定値が指定されていません。Righty, Lefty のどちらかを指定してください。		
3233	NoFlip/Flip が指定されていない	Wrist 命令において手首姿勢の設定値が指定されていません。NoFilip, Flip のどちらかを指定してください。		

番号	メッセージ	対策	付加情報 1	付加情報 2
3234	ポート番号指定がされていない	Read, ReadBin, Write, WriteBin 命令においてファイル、または通信ポートを示すポート番号が指定されていません。「SPEL+ランゲージリファレンス Read」などを参照して適切なファイル番号、またはポート番号を指定してください。		
3235	文字列型変数が指定されていない	パラメーターとして文字列型変数の指定が必要な命令において、文字列型変数が指定されていません。有効な文字列型変数を指定してください。		
3236	RS-232C ポート番号が指定されていない	OpenCom, CloseCom, SetCom 命令において、RS-232C 用のポート番号が指定されていません。「SPEL+ランゲージリファレンス OpenCom」などを参照して適切なポート番号を指定してください。		
3237	ネットワーク通信ポート番号が指定されていない	OpenNet, CloseNet, SetNet, WaitNet 命令において、ネットワーク通信用のポート番号が指定されていません。201~216 のいずれかの整数值を指定してください。		
3238	通信速度が指定されていない	SetCom 命令において通信速度(ポートレート)が指定されていません。「SPEL+ランゲージリファレンス SetCom」を参照して適切な通信速度を指定してください。		
3239	データビット長が指定されていない	SetCom 命令においてデータビット長が指定されていません。「SPEL+ランゲージリファレンス SetCom」を参照して適切なデータビット長を指定してください。		
3240	ストップビット長が指定されていない	SetCom 命令においてストップビット長が指定されていません。「SPEL+ランゲージリファレンス SetCom」を参照して適切なストップビット長を指定してください。		
3241	パリティーが指定されていない	SetCom 命令においてパリティーが指定されていません。「SPEL+ランゲージリファレンス SetCom」を参照して適切なパリティーを指定してください。		
3242	ターミネーターが指定されていない	SetCom, SetNet 命令においてターミネーター(送受信行末)が指定されていません。「SPEL+ランゲージリファレンス SetCom」などを参照して適切なターミネーターを指定してください。		
3243	ハードウェアフロー設定が指定されていない	SetCom 命令においてハードウェアフロー制御の設定が指定されていません。「SPEL+ランゲージリファレンス SetCom」を参照して適切なフロー制御を指定してください。		
3244	ソフトウェアフロー設定が指定されていない	SetCom 命令においてソフトウェアフロー制御の設定が指定されていません。「SPEL+ランゲージリファレンス SetCom」を参照して適切なフロー制御を指定してください。		
3245	'NONE'が指定されていない	SetNet 命令においてソフトウェアフロー制御の設定として"NONE"が指定されていません。"NONE"を指定してください。		

番号	メッセージ	対策	付加情報 1	付加情報 2
3246	パラメーター'0'か'C'が指定されていない	Curve 命令において、曲線動作の終了時における動作曲線の開閉パラメーターが指定されていません。「SPEL+ランゲージリファレンス Curve」を参照して適切な開閉パラメーターを指定してください。		
3247	軸数指定パラメーターが指定されていない	Curve 命令において、曲線動作中に制御される座標軸数が指定されていません。「SPEL+ランゲージリファレンス Curve」を参照して適切な座標軸数を指定してください。		
3248	J4Flag 値(0-1)が指定されていない	J4Flag 値として 0 または 1 の整数、または式を指定してください。		
3249	J6Flag 値(0-127)が指定されていない	J6Flag 値として 0~127 の整数、または式を指定してください。		
3250	配列変数が指定されていない	配列変数の指定が必要な命令において配列変数が指定されていません。有効な配列変数を指定してください。		
3251	文字列配列変数が指定されていない	ParseStr 命令、ParseStr 関数においてトークンを格納する配列は文字列配列変数である必要があります。文字列配列変数を指定してください。		
3252	デバイス ID が指定されていない	DispDev 命令、または Cls 命令においてデバイス ID が指定されていません。「SPEL+ランゲージリファレンス DispDev」などを参照して適切なデバイス ID を指定してください。		
3253	I/O タイプが指定されていない	IOLabel\$関数において I/O タイプが指定されていません。「SPEL+ランゲージリファレンス IOLabel\$関数」を参照して適切な I/O タイプを指定してください。		
3254	I/O ビットサイズが指定されていない	IODef, IOLabel\$関数において、I/O ビットサイズ(I/O ポート幅)が指定されていません。「SPEL+ランゲージリファレンス IODef 関数」などを参照して適切な I/O ビットサイズを指定してください。		
3255	ByRef が指定されていない	ファンクション宣言に ByRef を指定しているが、呼び出し時に ByRef が指定されていません。ByRef を指定してください。		
3256	変数型が指定されていない	Global 命令において変数のデータ型が指定されていません。適切な変数型を指定してください。		
3257	条件式が Boolean 値を返さない	If, ElseIf, Do, Loop 命令における条件式は Boolean 値を返す必要があります。Boolean 値を返すように条件式を修正してください。		
3258	RS232C ポート番号が指定されていない	ChkCom 関数において RS-232C 用のポート番号が指定されていません。「SPEL+ランゲージリファレンス ChkCom 関数」を参照して適切なポート番号を指定してください。		
3259	ネットワーク通信ポート番号が指定されていない	ChkNet 関数においてネットワーク通信用のポート番号が指定されていません。「SPEL+ランゲージリファレンス ChkNet 関数」を参照して適切なポート番号を指定してください。		

番号	メッセージ	対策	付加情報 1	付加情報 2
3260	言語 ID が指定されていない	ErrMsg\$関数において言語 ID が指定されていません。「SPEL+ランゲージリファレンス ErrMsg\$関数」を参照して適切な言語 ID を指定してください。		
3261	'.'がない	'.'を付加してください。		
3262	ビジョンシーケンス名がない	VSet, VGet, VRun など Vision Guide 用の命令においてビジョンシーケンス名が指定されていません。シーケンス名を付加してください。		
3263	ビジョンシーケンス名かキャリブレーション名がない	VSet 命令において、ビジョンシーケンス名、またはキャリブレーション名が指定されていません。シーケンス名、またはキャリブレーション名を付加してください。		
3264	ビジョンプロパティ一名かリザルト名がない	VSet, VGet 命令において、ビジョンプロパティ一名、またはリザルト名が指定されていません。プロパティ一名、またはリザルト名を付加してください。		
3265	ビジョンプロパティ一名、リザルト名かオブジェクト名がない	VSet, VGet 命令において、ビジョンプロパティ一名、リザルト名、オブジェクト名のいずれかが指定されていません。プロパティ一名、リザルト名、オブジェクト名のいずれかを付加してください。		
3266	ビジョンキャリブレーションプロパティ名がない	VSet, VGet 命令において、ビジョンキャリブレーション用のプロパティ一名が指定されていません。プロパティ一名を付加してください。		
3267	タスクタイプが指定されていない	Xqt 命令において、タスクタイプが指定されていません。「SPEL+ランゲージリファレンス Xqt」を参照して適切なタスクタイプを指定してください。		
3268	フォーム名が指定されていない	GSet, GGet, GShow, GShowDialog, GClose 命令においてフォーム名が指定されていません。フォーム名を指定してください。		
3269	プロパティ一名、もしくはコントロール名が指定されていない	GSet, GGet 命令において、プロパティ一名、またはコントロール名が指定されていません。プロパティ一名、またはコントロール名を指定してください。		
3270	プロパティ一名が指定されていない	GSet, GGet 命令において、プロパティ一名が指定されていません。プロパティ一名を指定してください。		
3271	BackColorMode が指定されていない	GSet 命令において、BackColorMode プロパティーの設定値が指定されていません。「GUI Builder 7.0 マニュアル BackColorMode プロパティー」を参照して適切な設定値を指定してください。		
3272	BorderStyle が指定されていない	GSet 命令において、BorderStyle プロパティーの設定値が指定されていません。「GUI Builder 7.0 マニュアル BorderStyle プロパティー」を参照して適切な設定値を指定してください。		
3273	DropDownStyle が指定されていない	GSet 命令において、DropDownStyle プロパティーの設定値が指定されていません。「GUI Builder 7.0 マニュアル DropDownStyle プロパティー」を参照して適切な設定値を指定してください。		

番号	メッセージ	対策	付加情報 1	付加情報 2
3274	EventTaskType が指定されていない	GSet 命令において、EventTaskType プロパティーの設定値が指定されていません。「GUI Builder 7.0 マニュアル EventTaskType プロパティー」を参照して適切な設定値を指定してください。		
3275	ImageAlign が指定されていない	GSet 命令において、ImageAlign プロパティーの設定値が指定されていません。「GUI Builder 7.0 マニュアル ImageAlign プロパティー」を参照して適切な設定値を指定してください。		
3276	IOType が指定されていない	GSet 命令において、IOType プロパティーの設定値が指定されていません。「GUI Builder 7.0 マニュアル IOType プロパティー」を参照して適切な設定値を指定してください。		
3277	FormBorderStyle が指定されていない	GSet 命令において、FormBorderStyle プロパティーの設定値が指定されていません。「GUI Builder 7.0 マニュアル FormBorderStyle プロパティー」を参照して適切な設定値を指定してください。		
3278	ScrollBars が指定されていない	GSet 命令において、ScrollBars プロパティーの設定値が指定されていません。「GUI Builder 7.0 マニュアル ScrollBars プロパティー」を参照して適切な設定値を指定してください。		
3279	SizeMode が指定されていない	GSet 命令において、SizeMode プロパティーの設定値が指定されていません。「GUI Builder 7.0 マニュアルSizeMode プロパティー」を参照して適切な設定値を指定してください。		
3280	StartPosition が指定されていない	GSet 命令において、StartPosition プロパティーの設定値が指定されていません。「GUI Builder 7.0 マニュアルStartPosition プロパティー」を参照して適切な設定値を指定してください。		
3281	TextAlign が指定されていない	GSet 命令において、TextAlign プロパティーの設定値が指定されていません。本エラーは、設定対象となるコントロールが文字列型変数で指定されていてコントロール種別が判別できない場合に発生します。「GUI Builder 7.0 マニュアル TextAlign プロパティー」を参照して適切な設定値を指定してください。		
3282	TextAlign が指定されていない	GSet 命令において、TextAlign プロパティーの設定値が指定されていません。本エラーは、設定対象となるコントロールがテキストボックスの場合に発生します。「GUI Builder 7.0 マニュアル TextAlign プロパティー」を参照して適切な設定値を指定してください。		
3283	TextAlign が指定されていない	GSet 命令において、TextAlign プロパティーの設定値が指定されていません。本エラーは、設定対象となるコントロールがテキストボックス以外の場合に発生します。「GUI Builder 7.0 マニュアル TextAlign プロパティー」を参照して適切な設定値を指定してください。		

番号	メッセージ	対策	付加情報 1	付加情報 2
3284	WindowState が指定されていない	GSet 命令において、WindowState プロパティーの設定値が指定されていません。「GUI Builder 7.0 マニュアルWindowState プロパティー」を参照して適切な設定値を指定してください。		
3285	J1FLAG 値が指定されていない	J1Flag 値として、0 または 1 の整数、または式を指定してください。		
3286	J2FLAG 値が指定されていない	J2Flag 値として、0 または 1 の整数、または式を指定してください。		
3287	ロボット番号が指定されていない	ロボット番号を指定してください。		
3288	ロボット番号/All が指定されていない	InsideBox, InsidePlane 関数において、ロボット番号、または All が指定されていません。侵入検出をするロボットの番号を整数值で指定するか、All を指定してください。		
3289	エリア ID が指定されていない	InsideBox, InsidePlane 関数において、エリア番号が指定されていません。状態を返す侵入検出エリアの番号を 1~15 の整数值で指定してください。		
3290	ファイル番号が指定されていない	ファイル管理に関する命令において、ファイル番号が指定されていません。ファイル番号を 30~63 の整数值、または式で指定してください。		
3292	データベース種別が指定されていない	OpenDB 命令において、オープンするデータベースの種別が指定されていません。「SPEL+ランゲージリファレンス OpenDB」を参照して適切なデータベース種別を指定してください。		
3293	ディスク種別が指定されていない	ChDisk 命令において、ファイル操作の対象となるディスクの種別が指定されていません。「SPEL+ランゲージリファレンス ChDisk」を参照して適切なディスク種別を指定してください。		
3295	コンベヤーエリア ID が指定されていない	Cnv_QueLen 関数において、キューデータをカウントするエリア ID が指定されていません。「SPEL+ランゲージリファレンス Cnv_QueLen 関数」を参照して適切なエリア ID を指定してください。		
3296	データベースファイル番号が指定されていない	OpenDB 命令, CloseDB 命令, DeleteDB 命令, UpdateDB 命令, SelectDB 関数において、操作の対象となるデータベース番号が指定されていません。「SPEL+ランゲージリファレンス OpenDB」などを参照して適切なデータベース番号を指定してください。		
3297	ビジョンキャリブレーション名が指定されていない	VCal 命令において、キャリブレーション名が指定されていません。キャリブレーションするキャリブレーション名を指定してください。		
3298	ビジョンオブジェクト型番号が指定されていない	VCreateObject 命令において、ビジョンオブジェクトの型が指定されていません。「Vision Guide 7.0 リファレンス VCreateObject ステートメント」を参照して適切なオブジェクト型を指定してください。		

番号	メッセージ	対策	付加情報 1	付加情報 2
3299	シャットダウンモード値が指定されていない	ShutDown 命令, ShutDown 関数においてシャットダウンモードの値が指定されていません。「SPEL+ランゲージリファレンス Shutdown」を参照して適切なモード値を指定してください。		
3301	リンクする OBJ ファイルのバージョンが不一致	全てのプログラムファイルが同一バージョンでコンパイルされていません。プロジェクトをリビルドしてください。		
3302	リンクする OBJ ファイルが異なる I/O ラベルと共にコンパイルされている	プロジェクト構成が変更されています。プロジェクトをリビルドしてください。		
3303	リンクする OBJ ファイルが異なるユーザーエラーラベルと共にコンパイルされている	プロジェクト構成が変更されています。プロジェクトをリビルドしてください。		
3304	リンクする OBJ ファイルが異なるコンパイルオプションでコンパイルされている	プロジェクト構成が変更されています。プロジェクトをリビルドしてください。		
3305	リンクする OBJ ファイルが異なるリンクオプションでコンパイルされている	プロジェクト構成が変更されています。プロジェクトをリビルドしてください。		
3306	リンクする OBJ ファイルが異なる SPEL オプションでコンパイルされている	プロジェクト構成が変更されています。プロジェクトをリビルドしてください。		
3307	ファンクションが多重定義されている	複数のファイルで同一ファンクション名が使用されています。プログラム(ファンクション名)を修正してください。		
3308	バックアップ変数が多重定義されている	複数のファイルで同一バックアップ変数名が使用されています。プログラム(変数名)を修正してください。		
3309	グローバル変数が多重定義されている	複数のファイルで同一グローバル変数名が使用されています。プログラム(変数名)を修正してください。		
3310	モジュール変数が多重定義されている	複数のファイルで同一モジュール変数名が使用されています。プログラム(変数名)を修正してください。		
3311	ファイルが見つからない	-		
3312	OBJ ファイルが壊れている	-		
3313	ファイル名に使用できない文字が含まれている	-		
3314	ファイルが開けない	他のアプリケーションでファイルが使用されています。他のアプリケーションを終了してください。		
3315	'**' はファンクション名で使用されている	識別子' ** 'を修正するか、ファンクション名を修正し、プロジェクトをリビルドしてください。		
3316	'**' はバックアップ変数名で使用されている	識別子' ** 'を修正するか、バックアップ変数名を修正し、プロジェクトをリビルドしてください。		
3317	'**' はグローバル変数名で使用されている	識別子' ** 'を修正するか、グローバル変数名を修正し、プロジェクトをリビルドしてください。		
3318	'**' はモジュール変数名で使用されている	識別子' ** 'を修正するか、モジュール変数名を修正し、プロジェクトをリビルドしてください。		
3319	配列次元数が宣言と一致しない	配列次元数を修正し、プロジェクトをリビルドしてください。		
3320	ファンクションの戻り値型が一致しない	ファンクションの戻り値型を修正し、プロジェクトをリビルドしてください。		

番号	メッセージ	対策	付加情報 1	付加情報 2
3321	'**'はファンクション名で使用されている	識別子'**'を修正するか、ファンクション名を修正し、プロジェクトをリビルドしてください。		
3322	'**'はバックアップ変数名で使用している	識別子'**'を修正するか、バックアップ変数名を修正し、プロジェクトをリビルドしてください。		
3323	'**'はグローバル変数名で使用している	識別子'**'を修正するか、グローバル変数名を修正し、プロジェクトをリビルドしてください。		
3324	'**'はモジュール変数名で使用している	識別子'**'を修正するか、モジュール変数名を修正し、プロジェクトをリビルドしてください。		
3325	'**'はローカル変数名で使用している	識別子'**'を修正するか、ローカル変数名を修正し、プロジェクトをリビルドしてください。		
3326	パラメーター数が宣言と一致しない	ファンクションのパラメーター数を確認し、プログラムを修正し、プロジェクトをリビルドしてください。		
3327	第**引数がファンクション宣言時に参照渡し(ByRef)を指定していない	-		
3328	第**引数に ByRef が指定されていない	-		
3329	第**引数の変数型が一致していない	-		
3330	リンクする OBJ ファイルが異なるビジョンプロジェクトファイルと共にコンパイルされている	プロジェクトをリビルドしてください。		
3331	リンク後の OBJ ファイルのサイズが制限値を超えた	OBJ ファイルサイズが制限値(8MB)を超えていません。プログラムを減らしてください。		
3332	変数'**'を再定義した	変数'**'が、多重定義されています。不要な変数定義を削除し、プロジェクトをリビルドしてください。		
3333	リンクする OBJ ファイルが異なる GUI Builder プロジェクトファイルと共にコンパイルされている	プロジェクトをリビルドしてください。		
3334	Wait 命令で変数待ちしている変数の個数が最大数を超えてる	Wait 命令で待つことができる変数の個数が、最大数(64 個)を超えていません。変数待ちを削除し、プロジェクトをリビルドしてください。		
3335	並列処理内で Call 命令は使用できない	Call 命令は、並列処理内では、使用できません。プログラムを修正し、プロジェクトをリビルドしてください。		
3336	変数型が一致していない	変数のデータ型を修正し、プロジェクトをリビルドしてください。		
3351	無効なオブジェクトのインデックスを指定した			
3352	フォースガイドシーケンス名がない			
3353	フォースガイドプロパティー名かりザルト名がない			
3354	フォースガイドプロパティー名、リザルト名かオブジェクト名がない			
3355	フォースガイド設定ファイルがサポートされていないフォーマット			
3356	リンクする OBJ ファイルが異なる フォースガイドプロジェクトファイルと共にコンパイルされている			

番号	メッセージ	対策	付加情報 1	付加情報 2
3400	ダイアログ番号が指定されていない	RunDialog 命令において、ダイアログ番号が指定されていません。「SPEL+ランゲージリファレンス RunDialog」を参照して適切なダイアログ番号を指定してください。		
3401	メインファンクション名が指定されていない	StartMain 命令において、実行するメインファンクション名が指定されていません。メインファンクション名(main~main63)を指定してください。		
3402	ビジョンオブジェクト名が指定されていない	VLoadModel, VSaveModel, VShowModel, VTeach, VTrain 命令において、ビジョンオブジェクト名が指定されていません。オブジェクト名を指定してください。		
3403	Recover モードが指定されていない	Recover 命令、または Recover 関数において、Recover モードが指定されていません。「SPEL+ランゲージリファレンス Recover」を参照して適切なモードを指定してください。		
3404	Trap モードが指定されていない	Trap 命令において、トラップ番号、または、トラップイベントが指定されていません。「SPEL+ランゲージリファレンス Trap」を参照して、適切なトラップ番号もしくはイベントを指定してください。		
3405	DialogResult 値が指定されていない	GSet 命令において、DialogResult プロパティーの設定値が指定されていません。「GUI Builder 7.0 DialogResult プロパティー」を参照して適切な設定値を指定してください。		
3406	MsgBox_Type 値が指定されていない	MsgBox 命令において、表示タイプが指定されていません。「SPEL+ランゲージリファレンス MsgBox」を参照して適切な設定値を指定してください。		
3407	Byte 型配列変数が指定されていない	FbusIO_SendMsg 命令において、送信データ、または受信データに Byte 型の配列変数が指定されていません。送受信データは Byte 型の配列で指定してください。		
3408	単一配列の変数のみ使用可能	一次元配列のみが指定可能な命令において、次元数が正しくありません。次元数を修正してください。		
3409	ポイントリストが指定されていない	VxCalib 命令において、ピクセル座標もしくはロボット座標が連続ポイントデータとして指定されていません。P (start : end) の形式で連続ポイントデータを指定してください。		
3410	コードタイプが指定されていない	VSet 命令において、CodeType プロパティーの設定値が指定されていません。「Vision Guide 7.0 リファレンス CodeType プロパティー」を参照して適切な設定値を指定してください。		
3411	エッジタイプが指定されていない	VSet 命令において、EdgeType プロパティーの設定値が指定されていません。「Vision Guide 7.0 リファレンス EdgeType プロパティー」を参照して適切な設定値を指定してください。		

番号	メッセージ	対策	付加情報 1	付加情報 2
3412	ECC タイプが指定されていない	VSet 命令において、ErrorCorrection プロパティーの設定値が指定されていません。本エラーは、旧バージョン RC+6.x 向けのエラーです。コンパイラバージョンの設定により、旧バージョンの設定が可能です。「Vision Guide 6.0 リファレンス ErrorCorrection プロパティー」を参照して適切な設定値を指定してください。		
3413	ImageColor タイプが指定されていない	VSet 命令において、ImageColor プロパティーの設定値が指定されていません。「Vision Guide 7.0 リファレンス ImageColor プロパティー」を参照して適切な設定値を指定してください。		
3414	Point タイプが指定されていない	VSet 命令において、PointType プロパティーの設定値が指定されていません。「Vision Guide 7.0 リファレンス PointType プロパティー」を参照して適切な設定値を指定してください。		
3415	Reference タイプが指定されていない	VSet 命令において、ReferenceType プロパティーの設定値が指定されていません。「Vision Guide 7.0 リファレンス ReferenceType プロパティー」を参照して適切な設定値を指定してください。		
3416	エッジタイプが指定されていない	SetLatch 命令において、トリガー入力信号の論理(エッジタイプ)が指定されていません。0(負論理)、または 1(正論理)のいずれかの整数値を指定してください。		
3417	ポート番号が指定されていない	SetLatch 命令において、トリガー入力信号を接続する R-I/O 入力ポートの番号が指定されていません。「SPEL+ランゲージリファレンス SetLatch」を参照して適切なポート番号を指定してください。		
3418	Axis が指定されていない	Force_GetForce 関数、もしくは Force_SetTrigger 命令において、Axis パラメーターが指定されていません。「SPEL+ランゲージリファレンス Force_GetForce 関数」などを参照して適切な設定値を指定してください。		
3419	CompareType が指定されていない	Force_SetTrigger 命令において、判定条件を設定する ComapreType パラメーターが指定されていません。「SPEL+ランゲージリファレンス Force_SetTrigger」を参照して適切なパラメーターを指定してください。		
3420	Integer もしくは Short 型の配列変数のみ使用可能	-		
3421	フォーム名、もしくはウィンドウ ID が指定されていない	GShow, GClose 命令において、操作の対象となるフォーム名、またはシステム ウィンドウの ID が指定されていません。有効なフォーム名を指定するか、適切な ウィンドウ ID をしてください。ウィンドウ ID については、「GUI Builder7.0 マニュアル GShow ステートメント」などを参照してください。		

番号	メッセージ	対策	付加情報 1	付加情報 2
3422	ウィンドウ ID が指定されていない	GShow, GClose 命令において、操作の対象となるシステムウィンドウの ID が指定されていません。「GUI Builder7.0 マニュアル GShow ステートメント」などを参照して適切なウィンドウ ID を指定してください。		
3423	動作モードが指定されていない	PerformMode 命令, Go, BGo, TGo, Jump 命令における PerformMode パラメーターに、動作モードが指定されていません。「SPEL+ ランゲージリファレンス PerformMode」などを参照して適切な動作モードを指定してください。		
3424	プロトコルタイプが指定されていない	SetNet 命令において、通信プロトコルの設定が指定されていません。UDP、または TCP を指定してください。		
3425	I/O タイプもしくは I/O ラベルが指定されていない	IODef 関数において、I/O のタイプ、または I/O ラベルが指定されていません。定義の有無を確認する I/O ラベル、または I/O タイプを指定してください。I/O タイプについては、「SPEL+ランゲージリファレンス IODef 関数」を参照してください。		
3426	特異点通過モードが指定されていない	AvoidSingularity 命令において、特異点通過モードが指定されていません。「SPEL+ランゲージリファレンス AvoidSingularity」を参照して適切なモードを指定してください。		
3427	加減速度の設定値が指定されていない	AccelR 関数において、加減速度の設定値番号が指定されていません。「SPEL+ ランゲージリファレンス AccelR 関数」を参照して適切な設定値を指定してください。		
3428	加減速度の設定値が指定されていない	Accel 関数, AccelMax 関数, AccelS 関数, RealAccel 関数において加減速度の設定値番号が指定されていません。「SPEL+ランゲージリファレンス Accel 関数」などを参照して適切な番号を指定してください。		
3429	ワークキューデータのソート順序が指定されていない	WorkQue_Sort 命令において、指定されたワークキューのソート方法が指定されていません。「SPEL+ランゲージリファレンス WorkQue_Sort」を参照して適切なソート方法を指定してください。		
3430	座標軸番号が指定されていない	-		
3431	座標軸番号が指定されていない	-		
3432	ポイント指定もしくは式がありません プログラムを見直してください	コントローラーを再起動してください。 コントローラーフームウェアを初期化してください。 コントローラーを交換してください。		
3433	Boolean 型の配列変数が指定されていません Boolean 型の配列を指定してください	FGet 命令において、Enabled もしくは LPF_Enabled プロパティーの値を格納するための変数として Boolean 型の配列変数が指定されていません。Boolean 型の変数をしてください。		
3434	Real もしくは Double 型の配列変数が指定されていません Real もしくは Double 型の配列を指定してください	FGet, MPGet 命令において、実数型の配列変数が指定されていません。Real 型もしくは Double 型の配列変数を指定してください。		

番号	メッセージ	対策	付加情報 1	付加情報 2
3435	整数型の配列変数が指定されていません 整数型の配列変数を指定してください	FGet 命令において、Polarities プロパティの値を格納するための変数として整数型の配列変数が指定されていません。Integer 型などの整数型の配列変数を指定してください。		
3436	FCKeep 命令の継続時間が指定されていません 継続時間を指定してください	FCKeep 命令において力制御機能の継続時間(タイムアウト値)が指定されていません。適切な設定値を指定してください。		
3437	コントローラー部品種別が指定されていない	コントローラー部品種別を指定してください。		
3438	ロボット部品種別が指定されていない	ロボット部品種別を指定してください。		
3439	ロボット部品種別が指定されていない	ロボット部品種別を指定してください。		
3440	コマンドのパラメーターに数値以外が指定されています 数値を指定してください	AIO_TrackingSet 命令においてパラメーター7 には数値を指定してください。		
3441	コマンドのパラメーターに数値以外が指定されています 数値を指定してください	AIO_TrackingSet 命令においてパラメーター6 には数値を指定してください。		
3450	フォースプロパティ名かステータス名が指定されていません プロパティ名もしくはステータス名を付加してください	FSet, FGet, MPSet, MPGet 命令においてプロパティ名、またはステータス名が指定されていません。プロパティ名、またはステータス名を付加してください。		
3451	フォースプロパティ名、ステータス名かオブジェクト名が指定されていません プロパティ名、ステータス名もしくはオブジェクト名を付加してください	FSet, FGet, MPSet, MPGet 命令において、プロパティ名、ステータス名、オブジェクト名のいずれかが指定されていません。プロパティ名、ステータス名、オブジェクト名のいずれかを付加してください。		
3452	フォースオブジェクト名が指定されていません オブジェクト名を付加してください	コントローラーを再起動してください。 コントローラーフームウェアを初期化してください。 コントローラーを交換してください。		
3453	マスプロパティーオブジェクトが指定されていません マスプロパティーオブジェクトを指定してください	有効なマスプロパティーオブジェクトを指定してください。		
3454	フォース座標系オブジェクトが指定されていません フォース座標系オブジェクトを指定してください	有効なフォース座標系オブジェクトを指定してください。		
3455	フォースコントロールオブジェクトが指定されていません フォースコントロールオブジェクトを指定してください	有効なフォースコントロールオブジェクトを指定してください。		
3456	フォースモニターオブジェクトが指定されていません フォースモニターオブジェクトを指定してください	有効なフォースモニターオブジェクトを指定してください。		
3457	フォーストリガーオブジェクトが指定されていません フォーストリガーオブジェクトを指定してください	有効なフォーストリガーオブジェクトを指定してください。		

番号	メッセージ	対策	付加情報 1	付加情報 2
3458	フォースコントロールオブジェクトもしくはフォース座標系オブジェクトが指定されていません フォースコントロールオブジェクトもしくはフォース座標系オブジェクトを指定してください。	FCSMove 命令において、フォースコントロールオブジェクト、もしくはフォース座標系オブジェクトが指定されていません。有効なフォースコントロールオブジェクト、もしくはフォース座標系オブジェクトを指定してください。		
3459	フォースオブジェクトが指定されていません	有効なフォースオブジェクトを指定してください。		
3460	フォースオブジェクトラベルが指定されていません	有効なフォースオブジェクトラベルを指定してください。		
3461	フォースオブジェクトもしくはラベルが指定されていません	有効なフォースオブジェクトもしくはラベルを指定してください。		
3462	フォース座標系オブジェクトもしくはラベルが指定されていません フォース座標系オブジェクトもしくはラベルを指定してください	有効なフォース座標系オブジェクトもしくはラベルを指定してください。		
3463	フォースコントロールオブジェクトもしくはラベルが指定されていません フォースコントロールオブジェクトもしくはラベルを指定してください	有効なフォースコントロールオブジェクトもしくはラベルを指定してください。		
3464	フォースモニターオブジェクトもしくはラベルが指定されていません フォースモニターオブジェクトもしくはラベルを指定してください	有効なフォースモニターオブジェクトもしくはラベルを指定してください。		
3465	フォーストリガーオブジェクトもしくはラベルが指定されていません フォーストリガーオブジェクトもしくはラベルを指定してください	有効なフォーストリガーオブジェクトもしくはラベルを指定してください。		
3466	マスプロパティーオブジェクトもしくはラベルが指定されていません マスプロパティーオブジェクトもしくはラベルを指定してください	有効なマスプロパティーオブジェクトもしくはラベルを指定してください。		
3467	フォース座標系オブジェクトもしくはラベルが指定されていません フォース座標系オブジェクトもしくはラベルを指定してください	有効なフォース座標系オブジェクトもしくはラベルを指定してください。		
3468	フォースコントロールオブジェクトのラベルが指定されていません フォースコントロールオブジェクトのラベルを指定してください	有効なフォースコントロールオブジェクトのラベルを指定してください。		
3469	フォースモニターオブジェクトのラベルが指定されていません フォースモニターオブジェクトのラベルを指定してください	有効なフォースモニターオブジェクトのラベルを指定してください。		
3470	フォーストリガーオブジェクトのラベルが指定されていません フォーストリガーオブジェクトのラベルを指定してください	有効なフォーストリガーオブジェクトのラベルを指定してください。		
3471	フォースセンサーオブジェクトのラベルが指定されていません フォースセンサーオブジェクトのラベルを指定してください	有効なフォースセンサーオブジェクトのラベルを指定してください。		
3472	マスプロパティーオブジェクトのラベルが指定されていません マスプロパティーオブジェクトのラベルを指定してください	有効なマスプロパティーオブジェクトのラベルを指定してください。		

番号	メッセージ	対策	付加情報 1	付加情報 2
3473	マスプロパティオブジェクトのラベルが指定されていません マスプロパティオブジェクトのラベルを指定してください	有効なマスプロパティオブジェクトのラベルを指定してください。		
3474	Fmag_Axes もしくは Tmag_Axes プロパティーの設定値が指定されていません 設定値を指定してください	FSet 命令において、Fmag_Axes もしくは Tmag_Axes プロパティーの設定値が指定されていません。「Fmag_Axes プロパティー」などを参照して適切な設定値を指定してください。		
3475	TriggerMode プロパティーの設定値が指定されていません 設定値を指定してください	FSet 命令において、TriggerMode プロパティーの設定値が指定されていません。「TriggerMode プロパティー」を参照して適切な設定値を指定してください。		
3476	Operator プロパティーの設定値が指定されていません 設定値を指定してください	FSet 命令において、Operator プロパティーの設定値が指定されていません。「Operator プロパティー」を参照して適切な設定値を指定してください。		
3477	Orientation プロパティーの設定値が指定されていません 設定値を指定してください	FSet 命令において、Orientation プロパティーの設定値が指定されていません。「Orientation プロパティー」を参照して適切な設定値を指定してください。		
3478	Polarity プロパティーの設定値が指定されていません 設定値を指定してください	FSet 命令において、Fmag_Polarity, Fx_Polarity, Fy_Polarity, Fz_Polarity, Tmag_Polarity, Tx_Polarity, Ty_Polarity, Tz_Polarity のいずれかのプロパティーの設定値が指定されていません。適切な設定値を指定してください。		
3479	TillStopMode プロパティーの設定値が指定されていません 設定値を指定してください	FSet 命令において、TillStopMode プロパティーの設定値が指定されていません。「TillStopMode プロパティー」を参照して適切な設定値を指定してください。		
3500	#define でマクロを多重定義した	同一名のマクロが定義されています。マクロ名を変更してください。		
3501	マクロ名の指定がない	#define, #ifdef, #ifndef, #undef 命令において、マクロ名が指定されていません。マクロ名を付加してください。		
3502	#include でインクルードファイル名がない	#include 命令において、インクルードファイル名が指定されていません。有効なインクルードファイル名を付加してください。		
3503	指定されたインクルードファイルはプロジェクトに登録されていない。	プロジェクト構成に登録されていないインクルードファイルを指定しています。インクルードファイルをプロジェクト構成に追加してください。		
3504	マクロ関数のパラメーター数が宣言と一致しない	パラメーターの数を確認し、マクロ関数を修正してください。		
3505	マクロが循環参照になっている	マクロが循環参照になっています。循環参照を修正してください。		
3506	インクルードファイル内には#define, #ifdef, #ifndef, #else, #endif, #undef と変数宣言文のみ有効	インクルードファイルの内容を確認し、修正してください。		
3507	#ifdef, #ifndef のネスト段数が制限値を超えた	ネスト可能な段数の制限値は、最大で 7 段です。制限値を超えないようプログラムを修正してください。		

番号	メッセージ	対策	付加情報 1	付加情報 2
3508	対応する#define, #ifndef がない	#ifdef, #ifndef 命令に対応する#endif 命令が多すぎます。#endif 命令を削除するか、#ifdef 命令, #ifndef 命令を追加してください。		
3509	#define, #ifndef に対応する#endif がない	#ifdef, #ifndef 命令に対応する#endif 命令が不足しています。#endif 命令を追加してください。		
3510	マクロ作業領域を取得できない	-		
3550	マクロ関数のパラメーターが指定されていない	マクロ関数として宣言されているマクロを、引数無しで呼び出しています。プログラムを修正してください。		
3600	追従に入る動作命令で、Sense パラメーターは使用できない	Jump, Jump3, Jump3CP 命令においてキューデータが指定されている場合、Sense パラメーターを指定することはできません。Sense パラメーターを削除してください。		
3601	外部定義ファンクション' ** 'の引数がファイル内で矛盾している ファイル内の同一ファンクション呼び出し箇所を確認する	BGo, TGo, Arc, Arc3, BMove, Move, TMove 命令において、LJM パラメーターは指定できません。LJM パラメーターを削除してください。		
3602	LJM パラメーターは指定できない	Wait 命令において、InReal 関数を使用することはできません。プログラムを修正してください。		
3603	Wait 命令で InReal 関数は使えない	Jump3, Jump3CP, Arc, Arc3, BMove, Move, TMove 命令において、PerformMode パラメーターは、指定できません。PerformMode パラメーターを削除してください。		
3605	PerformMode パラメーターは指定できない	BGo, TGo, Arc, Arc3, BMove, Move, TMove 命令において、LJM パラメーターは指定できません。LJM パラメーターを削除してください。		
3606	インデックス番号は指定できない	GSet, GGet 命令において、List プロパティ以外は、インデックス番号の指定ができません。プログラムを修正してください。		
3607	無効なオブジェクトのインデックスを指定した	VSet, VGet 命令において、Objects プロパティに無効なインデックスが指定されています。インデックスは、1 以上で、指定されたシーケンス内に存在するオブジェクト数以下である必要があります。適切なインデックスを指定してください。		
3608	無効なコントロールのインデックスを指定した	GSet, GGet 命令において、Controls プロパティに無効なインデックスが指定されています。インデックスは、1 以上で、指定されたフォーム上に存在するコントロール数以下である必要があります。適切なインデックスを指定してください。		
3609	修飾パラメーターが重複しています プログラムを見直してください	CVMove, FCKeep 命令やその他動作命令において、Force Guide データや CF パラメーターが重複して指定されています。パラメーターが重複しないようプログラムを修正してください。		

番号	メッセージ	対策	付加情報 1	付加情報 2
3610	キーワードはラベル名に使用できない	命令や関数などのキーワードがラベル名に使用されています。ラベル名をキーワードでない名前に修正してください。		
3611	指定したシーケンス番号は存在しません。	シーケンス番号を見直してください。		
3613	プロジェクトのファイル数が多すぎます ファイルの数を減らしてください	プロジェクトファイルの数を減らしてください。		
3614	Declare コマンドで、戻り値に文字列を指定することはできません。	Declare コマンドの戻り値には、文字列以外の変数を指定してください。また、文字列を取得したい場合は、戻り値ではなく引数として文字列変数を指定してください。		
3733	ビジョンシーケンス名かキャリブレーション名がない	VGet 命令において、ビジョンシーケンス名、またはキャリブレーション名が指定されていません。シーケンス名、またはキャリブレーション名を付加してください。		
3755	ツール定義タイプが指定されていません。	引数に、ツール定義タイプを指定してください。		
3759	監視方法が指定されていません。	引数に、監視方法を指定してください。		
3763	相対関係選択が指定されていません。	引数に、相対関係選択を指定してください。		
3764	補正の種類が指定されていません。	引数に、補正の種類を指定してください。		
3765	"Cnv" が指定されていません。	引数に、"Cnv"を指定してください。		
3766	インデックスが指定されていません	引数にインデックスを指定してください。		
3767	SLS 番号が指定されていません	引数に SLS 番号を指定してください。		
3768	インデックスが指定されていません	引数にインデックスを指定してください。		
3800	コンパイル処理が中断された	-		
3801	リンク処理が中断された	-		
3802	コンパイルエラー数が最大値に達したので、コンパイル処理を中断した	プログラム中のエラーを修正し、プロジェクトをリビルドしてください。		
3803	リンクエラー数が最大値に達したので、リンク処理を中断した	プログラム中のエラーを修正し、プロジェクトをリビルドしてください。		
3804	コマンドウィンドウで実行できない命令を指定した	変数やファンクションの宣言、プログラム制御文やプリプロセッサ命令や一部の命令については、コマンドウィンドウでは実行できません。詳細は、「SPEL+ランゲージリファレンス Appendix A:SPEL+コマンド使用条件一覧」を参照してください。		
3805	コマンドウィンドウでのみ実行可能な命令をプログラム中に記述した	Brake, SysConfig, Where, Cnv_QueList, WorQue_List 命令は、コマンドウィンドウでのみ実行可能です。これらの命令は、プログラムから削除してください。		
3806	コマンドウィンドウで実行できない関数を指定した	LogIn 関数は、Print 命令と併用してもコマンドウィンドウからは実行できません。プログラムに記述して使用してください。		

番号	メッセージ	対策	付加情報 1	付加情報 2
3808	現在のバージョンでは使用できない書式を指定した	動作命令における、LJM, PerformMode パラメーターは、コンパイラバージョンによって指定できない場合があります。 LJM パラメーター:6.0.x.x 以降 PerformMode パラメーター:7.0.4.x 以降 プロジェクトのプロパティーからコンパイラバージョンを確認してください。		
3809	コマンドウィンドウではモジュール変数を使用できない	コマンドウィンドウからは、モジュール変数に対するアクセスはできません。入力したコマンドを確認してください。		
3812	ユーザー定義リモート出力では使用できない関数を指定した	ユーザー定義リモート出力の条件式として使用可能な関数は限定されます。 「EPSON RC+7.0 ユーザーズガイド 12.4 ユーザー定義リモート出力」を参照し、有効な関数を指定してください。		
3813	ユーザー定義リモート出力ではラベル、ユーザー関数、変数は使用できない	ユーザー定義リモート出力の条件式には、ラベル、ユーザー関数、変数は使用できません。条件式を修正してください。		
3814	実行用コードサイズが制限値を超えた	複数の命令のくみあわせにより、1度に実行可能な中間コードのサイズが制限値(1024 バイト)を超えています。命令を分割してください。		
3815	コマンドウィンドウではプロパティーもしくはステータスに対して引数は指定できません 引数を削除して実行してください	FGet, MPGet 命令をコマンドウィンドウから実行する場合、プロパティーもしくはステータスに対して引数を指定することはできません。引数を削除して実行してください。		
3850	ファイルがない	-		
3851	ポイントファイルがない	プロジェクトを構成するポイントファイルの読み込みに失敗しています。該当するファイルが存在するかプロジェクトフォルダーを確認してください。		
3852	I/O ラベルファイルがない	プロジェクトを構成する I/O ラベルファイルの読み込みに失敗しています。該当するファイルが存在するかプロジェクトフォルダーを確認してください。		
3853	ユーザーエラーファイルがない	プロジェクトを構成するユーザーエラーラベルファイルの読み込みに失敗しています。該当するファイルが存在するかプロジェクトフォルダーを確認してください。		
3854	フォースファイルがありません ファイルが存在するかプロジェクトフォルダーを確認してください	プロジェクトを構成するフォースファイルの読み込みに失敗しています。該当するファイルが存在するかプロジェクトフォルダーを確認してください。		
3860	I/O ラベルファイルがサポートされていないフォーマット	I/O ラベルファイルを再作成してください。		
3861	ユーザーエラーファイルがサポートされていないフォーマット	ユーザーエラーファイルを再作成してください。		
3862	ポイントファイルがサポートされていないフォーマット	ポイントファイルを再作成してください。		
3863	ビジョン設定ファイルがサポートされていないフォーマット	ビジョンシーケンスを再作成してください。		
3864	GUI Builder 設定ファイルがサポートされていないフォーマット	GUI Builder フォームを再作成してください。		
3865	OBJ ファイルがサポートされていないフォーマット	プロジェクトをリビルドしてください。		

番号	メッセージ	対策	付加情報 1	付加情報 2
3866	フォースファイルがサポートされていないフォーマットです フォースファイルを再作成してください	フォースファイルを再作成してください。		
3870	マスプロパティーオブジェクトは指定できません プログラムを見直してください	FSet, FGet, FDel, FList 命令, FDef, FLabel\$関数において、マスプロパティーオブジェクトは指定できません。プログラムを修正してください。		
3871	フォース座標系オブジェクトは指定できません プログラムを見直してください	Go, BGo, TGo, Jump, Jump3, Move, BMove, TMove, Arc, Arc3 命令, MPSet, MPGGet, MPDel, MPLList 命令, MPDef, MPLable\$関数において、フォース座標系オブジェクトは指定できません。プログラムを修正してください。		
3872	フォースコントロールオブジェクトは指定できません プログラムを見直してください	Go, BGo, TGo, Jump, Jump3 命令, MPSet, MPGGet, MPDel, MPLList 命令, MPDef, MPLable\$関数において、フォースコントロールオブジェクトは指定できません。プログラムを修正してください。		
3873	フォースモニターオブジェクトは指定できません プログラムを見直してください	MPSet, MPGGet, MPDel, MPLList 命令, MPDef, MPLable\$関数において、フォースモニターオブジェクトは指定できません。プログラムを修正してください。		
3874	フォーストリガーオブジェクトは指定できません プログラムを見直してください	MPSet, MPGGet, MPDel, MPLList 命令, MPDef, MPLable\$関数において、フォーストリガーオブジェクトは指定できません。プログラムを修正してください。		
3875	フォースセンサー オブジェクトは指定できません プログラムを見直してください	FDel, FList 命令, FDef, FLabel\$関数, MPSet, MPGGet, MPDel, MPLList 命令, MPDef, MPLable\$関数において、フォースセンサー オブジェクトは指定できません。プログラムを修正してください。		
3876	Robot オブジェクトは指定できません プログラムを見直してください	FDel, FList 命令, FDef, FLabel\$関数, MPSet, MPGGet, MPDel, MPLList 命令, MPDef, MPLable\$関数において、Robot オブジェクトは指定できません。プログラムを修正してください。		
3877	フォースコントロールオブジェクトと フォース座標系オブジェクトは同時に 指定できません プログラムを見直してください	FCSMove 命令において、フォースコントロールオブジェクトとフォース座標系オブジェクトを同時に指定することはできません。プログラムを修正してください。		
3878	CF パラメーターは指定できません CF パラメーターを削除してください	Go, BGo, TGo, Jump, Jump3 命令において、CF パラメーターは指定できません。CF パラメーターを削除してください。		
3879	マスプロパティーオブジェクトのラベル は指定できません プログラムを見直してください	MPDel, MPLList 命令において、マスプロパティーオブジェクトのラベルは指定できません。プログラムを修正してください。		
3880	フォース座標系オブジェクトのラベル は指定できません プログラムを見直してください	FDel, FList 命令において、フォース座標系オブジェクトのラベルは指定できません。プログラムを修正してください。		
3881	フォースコントロールオブジェクトのラ ベルは指定できません プログラムを見直してください	FDel, FList 命令において、フォースコントロールオブジェクトのラベルは指定できません。プログラムを修正してください。		
3882	フォースモニターオブジェクトのラベル は指定できません プログラムを見直してください	FDel, FList 命令において、フォースモニターオブジェクトのラベルは指定できません。プログラムを修正してください。		

番号	メッセージ	対策	付加情報 1	付加情報 2
3883	フォーストリガーオブジェクトのラベルは指定できません プログラムを見直してください	FDel, FList 命令において、フォーストリガーオブジェクトのラベルは指定できません。プログラムを修正してください。		
3884	フォースセンサーオブジェクトのラベルは指定できません プログラムを見直してください	コントローラーを再起動してください。 コントローラーフームウェアを初期化してください。 コントローラーを交換してください。		
3885	マスプロパティオブジェクトの番号は指定できません プログラムを見直してください	MPNumber 関数において、マスプロパティオブジェクトの番号は指定できません。プログラムを修正してください。		
3886	フォース座標系オブジェクトの番号は指定できません プログラムを見直してください	FNumber 関数において、フォース座標系オブジェクトの番号は指定できません。プログラムを修正してください。		
3887	フォースコントロールオブジェクトの番号は指定できません プログラムを見直してください	FNumber 関数において、フォースコントロールオブジェクトの番号は指定できません。プログラムを修正してください。		
3888	フォースモニターオブジェクトの番号は指定できません プログラムを見直してください	FNumber 関数において、フォースモニターオブジェクトの番号は指定できません。プログラムを修正してください。		
3889	フォーストリガーオブジェクトの番号は指定できません プログラムを見直してください	FNumber 関数において、フォーストリガーオブジェクトの番号は指定できません。プログラムを修正してください。		
3890	フォースセンサーオブジェクトの番号は指定できません プログラムを見直してください	-		
3891	指定した 2 つのオブジェクトのタイプが一致していません 同じタイプのオブジェクトを指定してください	FDel, FList, MPDel, MPList 命令において、第 1 パラメーターと第 2 パラメーターのデータタイプが一致していません。プログラムを修正してください。		
3894	フォース動作制限オブジェクトのラベルは指定できません プログラムを見直してください	FDel, FList 命令において、フォース動作制限オブジェクトのラベルは指定できません。プログラムを修正してください。		
3900	内部通信バッファーを取得できない	-		
3901	バッファーサイズが不十分			
3910	未定義命令を指定した	-		
3911	ファイル名バッファーにファイル名が入らない	-		
3912	内部バッファーを取得できない	-		
3913	プライオリティー設定ができない	コントローラを再起動してください。		
3914	中間コード異常	プロジェクトをリビルドしてください。		
3915	中間コード異常	プロジェクトをリビルドしてください。		
3916	中間コード異常	プロジェクトをリビルドしてください。		
3917	中間コード異常	プロジェクトをリビルドしてください。		
3918	中間コード異常	プロジェクトをリビルドしてください。		
3919	中間コード異常	プロジェクトをリビルドしてください。		
3920	中間コード異常	プロジェクトをリビルドしてください。		
3921	中間コード異常	プロジェクトをリビルドしてください。		
3930	VDefTool Type ID が指定されていない	VDefTool 命令においてパラメーター2には数値を指定してください。		
3931	VDefArm Type ID が指定されていない	VDefArm 命令においてパラメーター2には数値を指定してください。		
3932	VDefArm ArmSetMode が指定されていない	VDefArm 命令においてパラメーター3には数値を指定してください。		
3933	VDefLocal Type ID が指定されていない	VDefLocal 命令においてパラメーター2には数値を指定してください。		

番号	メッセージ	対策	付加情報 1	付加情報 2
3934	VDefLocal CalibPlate Type ID が指定されていない	VDefLocal 命令においてパラメーター3には数値を指定してください。		
3940	LatchPos Type ID が指定されていない	LatchPos 命令においてパラメーター1には数値を指定してください。		
3945	フィーダー名が指定されていない	コマンドの文法が間違っています。 「Part Feeding 7.0 導入&ハードウェア(共通)&ソフトウェア編」の「3. Part Feeding SPEL+ コマンドリファレンス」の該当コマンドの説明を確認し、コードを修正してください。		
3946	オブジェクト番号が指定されていない	コマンドの文法が間違っています。 「Part Feeding 7.0 導入&ハードウェア(共通)&ソフトウェア編」の「3. Part Feeding SPEL+ コマンドリファレンス」の該当コマンドの説明を確認し、コードを修正してください。		
3947	プロパティ ID が指定されていない	コマンドの文法が間違っています。 「Part Feeding 7.0 導入&ハードウェア(共通)&ソフトウェア編」の「3. Part Feeding SPEL+ コマンドリファレンス」の該当コマンドの説明を確認し、コードを修正してください。		
3948	プロパティ ID が指定されていない	コマンドの文法が間違っています。 「Part Feeding 7.0 導入&ハードウェア(共通)&ソフトウェア編」の「3. Part Feeding SPEL+ コマンドリファレンス」の該当コマンドの説明を確認し、コードを修正してください。		
3949	PartOrient が指定されていない	コマンドの文法が間違っています。 「Part Feeding 7.0 導入&ハードウェア(共通)&ソフトウェア編」の「3. Part Feeding SPEL+ コマンドリファレンス」の該当コマンドの説明を確認し、コードを修正してください。		
3960	ロボット名またはオブジェクト名またはResetCollision が指定されていない			
3961	ハンド名またはプロパティ名が指定されていない			
3962	プロパティ名の指定が不正である			
3963	ロボット名またはオブジェクト名が指定されていない			
3964	無効なシミュレーションオブジェクトを指定した			
3965	無効なシミュレーションオブジェクトのインデックスを指定した			
3990	Analog I/O TCPSpeed Type が指定されていない	AIO_Set 命令においてパラメーター3には数値を指定してください。		

## コード番号 4000 ~

番号	メッセージ	対策	付加情報 1	付加情報 2
4001	パルス動作範囲外に動作しようとした	移動先のポイントおよび現在のポイントと、Range 設定を確認してください。		
4002	設定パラメーターが範囲外	設定パラメーターを見直してください。		エラー原因のパラメーター
4003	モーションデバイスドライバー異常 モーション系モジュール間通信エラー	コントローラを再起動してください。 コントローラーフームウェアを初期化してください。 コントローラを交換してください。		
4004	モーションデバイスドライバー異常 モーション系イベント待ちエラー	コントローラを再起動してください。 コントローラーフームウェアを初期化してください。 コントローラを交換してください。		
4005	現在のポイントが LimZ 指定値より高い	Z 軸を下げてください。LimZ 指定値を大きくしてください。		
4006	目標のポイントが LimZ 指定値より高い	目標ポイントの Z 座標を下げてください。LimZ 指定値を大きくしてください。		
4007	座標変換エラー 目標ポイントや経由ポイントが動作エリア外 Jog 動作時の動作エリアオーバー	動作範囲外の座標を指定していないか確認してください。		
4008	現在のポイントまたは LimZ 指定値がパルス範囲外	LimZ 指定値を変更してください。		
4009	モーションデバイスドライバー異常 モーション系タイムアウトエラー	コントローラを再起動してください。 コントローラーフームウェアを初期化してください。 コントローラを交換してください。		
4010	指定した Local 座標系が未定義	Local 座標系を定義してください。		Local 番号
4011	直交座標動作範囲外(XYLim)に動作しようとした	XYLim にて制限されている領域を確認してください。		
4012	Box の上限位置の値が下限位置の値より小さいです。 上限位置と下限位置を変更してください。	上限位置の値が下限位置の値より大きくなるように設定してください。		
4013	モーション系内部演算エラー	アーチモーションのタイミング計算に失敗しました。 下記のいずれかを実施してください。 - Arch パラメーターの確認変更 - Arch を無効にする		
4014	MCAL が終了していない	MCAL を実行してください。パルス出力基板関節に対して MCOrdr が設定されているか確認してください。		
4016	サーボフリー禁止の関節をサーボフリー状態にしようとした	ロボットの機構的な制限により、特定の関節がサーボフリー状態になることを禁止している場合があります。 ロボットの仕様を確認してください。		
4018	モーション系モジュール間通信エラー チェックサム異常	コントローラを再起動してください。 コントローラーフームウェアを初期化してください。 コントローラを交換してください。		
4021	Local 命令の指定ポイントの距離が近すぎる	ポイント間の距離を 1μm 以上にしてください。		

番号	メッセージ	対策	付加情報 1	付加情報 2
4022	Local 命令に指定されたポイントの座標系データが異常	指定するポイントの座標系データを一致させてください。		
4023	モーター モードがオフ状態で実行できない命令を実行した	モーターオン状態にしてから実行してください。		
4024	指定 Fine にて位置決めが完了できなかった	ロボットが発振していないか、ガタやねじのゆるみなどがないかを確認してください。Fine 設定値を大きくしてください。		
4025	非常停止中のため動作に関わる命令が実行できない	非常停止状態を解除してから実行してください。		
4026	モーション系モジュール間通信エラー サーボ I/F 異常	コントローラを再起動してください。 コントローラーフームウェアを初期化してください。 コントローラを交換してください。		
4028	モーション系モジュール間通信エラー デバイスドライバーステータス異常	コントローラを再起動してください。 コントローラーフームウェアを初期化してください。 コントローラを交換してください。		
4030	トルク実効値計算のバッファーが飽和した Atclr から Atrq までの時間を短くしてください	Atclr 実行から Atrq 実行までの時間を約 2 分以内にしてください。		
4031	モーター モードがオフ状態で動作命令を実行した	モーターオン状態にしてから実行してください。		
4032	サーボフリー状態で動作命令を実行した	すべての関節をサーボロックしてから実行してください。		
4033	パルス出力基板の関節を持つロボットでサポートされていない命令を実行した	パルス出力基板の関節を持つロボットでは制限されている命令です。		
4034	該当のロボット機種ではサポートされていない命令を実行した	サポートされていない命令をプログラムから削除してください。		
4035	CP 動作命令にて姿勢関節だけを動作させようとした	ポイント間の移動距離をもたせてください。ROT 修飾語、SpeedR、AccelR を使用してください。		
4036	CP 動作命令にて姿勢関節の回転動作が速すぎる	SpeedS、AccelS の設定値を小さくしてください。ROT 修飾語、SpeedR、AccelR を使用してください。		
4037	CP 動作命令にてポイント属性を変更しようとした	ポイント属性を一致させてください。		
4038	Arc 命令にて 2 点間の距離が近すぎる	各ポイント間の距離を 1μm 以上にしてください。		
4039	Arc 命令にて与えられた 3 点がほぼ直線になっている	Move を使用してください。		
4041	ロボット背面の矩形動作禁止区域内に動作しようとした	ロボットの動作領域を確認してください。		
4042	モーションデバイスドライバー異常 軌道生成割り込みが検出されない	コントローラを再起動してください。 コントローラーフームウェアを初期化してください。 コントローラを交換してください。		
4043	現在のロボット機種または、関節タイプでサポートされていない命令を実行した	サポートされていない命令をプログラムから削除してください。		
4044	カーブ異常 サポートしないカーブ形状を指定した	Curve でカーブファイルを再作成してください。		

番号	メッセージ	対策	付加情報 1	付加情報 2
4045	カーブ異常 サポートしないモードを指定した	正しいカーブモードを指定してください。Curve でカーブファイルを再作成してください。		
4046	カーブ異常 座標軸数が範囲外	指定可能な座標軸数は、2, 3, 4, 6 です。Curve でカーブファイルを再作成してください		
4047	カーブ異常 ポイントデータが指定されていない	Curve でカーブファイルを再作成してください。		
4048	カーブ異常 並列処理がポイント指定より先に指定されている	Curve でカーブファイルを再作成してください。		
4049	カーブ異常 並列処理数が範囲外	Curve でカーブファイルを再作成してください。		
4050	カーブ異常 ポイント数が範囲外	カーブ形状によって指定可能なポイント数が異なります。再確認してください。		
4051	カーブ異常 指定したすべてのポイントのローカルおよびポイント属性が一致していない	指定したすべてのポイントのローカルおよび姿勢フラグを一致させてください。		
4052	カーブ異常 メモリー不足でカーブファイルを生成できない	コントローラを再起動してください。		
4053	カーブ異常 カーブファイルの生成に失敗した	ポイントデータを見直してください。指定ポイント列で、隣り合う 2 点が重なっているものがないか確認してください。		
4054	カーブ異常 カーブファイルエラー	カーブファイルが壊れています。Curve でカーブファイルを再作成してください。		
4055	カーブ異常 カーブファイルの移動距離がない	ポイントデータを見直してください。		
4056	カーブ異常 Curve 命令にて与えられたポイントの距離が近すぎる	指定ポイントで隣り合う 2 点間の距離を、0.001mm 以上にしてください。		
4058	トラッキング中に禁止されている命令を実行した	禁止されている命令をプログラムから削除してください		
4059	モーター モードがオン状態でエンコーダーリセット命令を実行した	モーターをオフにしてください。		
4060	モーター モードがオン状態で実行できない命令を実行した	モーターをオフにしてください。		
4061	指定したパラメーターは現在使用している	現在選択されているアーム、ツールをクリアしようとしました。 別のアーム、ツールを選択してから実行してください。		
4062	姿勢変化量が大きすぎる	CP 動作命令で、第 6 関節を 360 度以上回転させようとした。		
4063	隣り合うポイントの姿勢変化量が大きすぎる	Curve 命令で与えられた指定ポイント列で、隣り合う 2 点間の U, V, W 座標値の変化量を 90 度以内にしてください。		

番号	メッセージ	対策	付加情報 1	付加情報 2
4064	姿勢の自動補正ができない	与えられた指定ポイント列で、姿勢の自動補正によるカーブ軌道の生成ができません。 第 6 関節の変化が少なくなるよう指定ポイント列を変更してください。		
4065	同じ姿勢で J6 を 1 回転させようとした	CP 動作命令で、第 6 関節を 360 度以上回転させようとした。動作開始姿勢と同一姿勢で、第 6 関節が 1 回転するようなポイントに動作させようとした。 第 6 関節が 1 回転以内となるよう目標ポイントを変更してください。		
4066	複数関節の組み合わせによる動作禁止区域内に動作させようとした	ロボット自身の干渉制限領域内に動作しようとした。		
4068	CP 動作命令にて姿勢変化がないのに ROT 指定した	CP 動作命令の ROT 指定をはずしてください。		
4069	CP 動作命令にて ECP が選択されていないのに ECP 指定した	有効な ECP を指定してください。		
4070	カーブファイル作成時の ECP 番号と現在選択されている ECP 番号が異なる	有効な ECP を指定してください。		
4071	電磁ブレーキロック状態で動作命令を実行した	電磁ブレーキを解除してください		
4072	初期化異常 ハードウェアモニターが初期化されていない	コントローラを再起動してください。 コントローラーフームウェアを初期化してください。 コントローラを交換してください。		
4073	隣り合うポイントの姿勢変化量が大きすぎる	U, V, W のいずれかが 90 度以上変化します。ポイントまたは姿勢を変更してください		
4074	モーターの型式が現在のロボット設定と異なる	設定されているロボット機種が接続されているかを確認してください。		
4075	オプションが有効でない	オプションを有効にしてください。		
4076	Plane 命令の指定ポイントの距離が近すぎる	ポイント間の距離を 1μm 以上にしてください。		
4077	Plane 命令に指定されたポイントの座標系データが異常	指定するポイントの座標系データを一致させてください。		
4078	CP 動作命令にて付加軸だけを動作させようとした	付加軸だけを動作させる場合は PTP 動作命令を使用してください。		
4079	CP 動作命令にて付加軸の動作が速すぎる	SpeedS, AccelS の設定値を小さくしてください。		
4080	イネーブルスイッチがオフでは実行できない	イネーブルスイッチをオンにして実行してください。		
4081	MCAL 動作中にエラーが発生した	パルス出力基板を確認してください。 モータードライバーとの接続を確認してください。 パルス出力基板を交換してください。 コントローラを交換してください。		

番号	メッセージ	対策	付加情報 1	付加情報 2
4082	MCAL 動作中にパルス出力基板のエラーが発生した	パルス出力基板を確認してください。 モータードライバーとの接続を確認してください。 パルス出力基板を交換してください。		
4083	指定時間内に MCAL が完了しなかった	120 秒以内に MCAL が完了するよう PG パラメーターを設定してください。		
4084	MCAL 動作中にリミットセンサー異常を検出した	リミットセンサーを確認してください。		
4085	指定座標への変更に失敗した	コントローラを再起動してください。 コントローラーフームウェアを初期化してください。 コントローラを交換してください。		
4086	ドライランモード以外では実行できない	ドライランモードに変更して実行してください。		
4087	プレイバックファイルの生成に失敗した	パソコンのハードディスクの空き容量を確認してください。 パソコンを再起動してください。 RC+を再インストールしてください。 パソコンを交換してください。		
4088	平均速度計算のバッファーが飽和した AvgSpeedClear から AvgSpeed までの時間を短くしてください	AvgSpeedClear から AvgSpeed までの時間を短くしてください		
4089	HealthRBStart 実行から HealthRBStop 実行までの時間が短すぎるもしくは長すぎます	HealthRBStart 実行から HealthRBStop 実行までの時間を 1 秒以上 3600 秒以下にしてください。	-	-
4090	HealthRBStart を実行せずに HealthRBStop を実行しています	HealthRBStart を実行後に HealthRBStop を実行してください。 本エラーは HealthRBStop 実行後に HealthRBStart を実行せずに、再度 HealthRBStop を実行した場合にも発生します。	-	-
4091	指定のアナログ I/O チャンネルは存在しません	チャンネル番号を確認してください。 アナログ IO オプション基板を実装してください。		
4092	指定のアナログ出力チャンネルは速度データを出力中	指定のチャンネルの速度出力を停止してから実行してください。		
4093	特異点回避中の一時停止は動作再開できません。動作命令を終了してください。	動作命令を終了してください。		
4094	現在位置が動作範囲外です	J1 または J2 軸が動作範囲外です。 次の方法でロボットを動作範囲内に移動させてください。 ・Pulse 指令、JTran を使用して、ロボットを動作範囲内に移動させてください。 ・手動でロボットを動作範囲内に移動させてください。 (本エラーは RS シリーズと N シリーズのみ発生します)		

番号	メッセージ	対策	付加情報 1	付加情報 2
4096	ロボット使用中 他のタスクが動作命令実行中は 動作命令を実行できない	複数のタスクから、同時にロボットに 対して動作命令を実行することはで きません。プログラムを見直してく ださい。また、本エラーは OnErr を 使った自動復帰はできません。		
4097	アーム長補正值が異常	水平距離は、デフォルトアーム長 $\pm 0.75\text{mm}$ 以内。関節のオフセット 角度は $\pm 2^\circ$ 以内であることを確認し てください。	パラメーター番号	設定値の 1000 倍
4099	動作中にサーボ系のエラーが発 生した	システムヒストリーに 5000 番台のエ ラーが同時に発生していないかを確 認してください。発生している場合、 5000 番台のエラーの対策を行って ください。		
4100	モーション系モジュール間通信 異常 現在のパルス・位置が計算でき ない	コントローラを再起動してください。 コントローラーフームウェアを初期 化してください。 コントローラを交換してください。		
4101	モーション系モジュール間通信 異常 現在のパルス・位置が取得でき ない	コントローラを再起動してください。 コントローラーフームウェアを初期 化してください。 コントローラを交換してください。		
4102	初期化異常 サーボ系初期化エラー	コントローラを再起動してください。 コントローラーフームウェアを初期 化してください。 DMB を交換してください。 コントローラを交換してください。		
4103	初期化異常 モーション系初期化エラー	T, VT シリーズ以外のマニピュレー ーター: コントローラを再起動してください。 コントローラーフームウェアを初期 化してください。 コントローラを交換してください。 T, VT シリーズマニピュレーター: コントローラの再起動またはノイズ 対策をしてください。 システムヒストリーに軸番号が表示 されている場合はモータユニットを 交換してください。軸番号が表示さ れていない場合は CPU 基板を交換 してください。		
4104	パルス出力基板関節の位置決 めタイムアウト	パルス出力基板に接続されたサー ボモーターから位置決め完了信号 (DEND)が入力されません。		
4105	EMERGENCY コネクター接続 異常	非常停止コネクターの接続を確認し てください。		
4106	ドライブユニット異常	DU が正しく接続されているか確認 してください。		
4108	初期化異常 モータユニット接続間違い	モータユニットの配線を確認してく ださい。		
4150	非常停止入力 2 重化回路信号 異常	2 重化された非常停止入力の、2 つ の入力が異なる状態が 2 秒以上継 続しました。 非常停止入力信号の断線、地絡、 短絡を確認し、コントローラを再起動 してください。		

番号	メッセージ	対策	付加情報 1	付加情報 2
4151	安全扉入力 2 重化回路信号異常	2 重化された安全扉入力の、2つの入力が異なる状態が 2 秒以上継続しました。 安全扉入力信号の断線、地絡、短絡を確認し、コントローラを再起動してください。		
4152	主回路リレー溶着エラー	パワー系の過電流によるリレーの溶着を検出しました。 コントローラを交換してください。 ロボットを交換してください。		
4153	イネーブルスイッチ 2 重化回路信号異常	2 重化されたイネーブル信号の、2つの入力が異なる状態が 2 秒以上継続しました。 TP コネクターの接続を確認してください。 TP を交換してください。 コントローラを交換してください。		
4154	回生抵抗温度の異常を検出	ロボットの Duty が高すぎます。ロボットの待機時間を長くするか Accel の値を下げてください。Duty を下げてもエラーが発生する場合、DPB を交換してください。		
4180	ロボット初期化異常 存在しないロボット番号が指定された	ロボットを設定してください。		
4181	ロボット初期化異常 指定されたロボットはすでに使用中	指定したロボットは設定済みのため、 指定したロボットを設定することはできません。		
4182	ロボット初期化異常 ロボット名称が長すぎる	ロボットの名称を短くしてください。		
4183	ロボット初期化異常 ロボットデータバージョンが異なる	ロボットを再設定してください。		
4187	ロボット初期化異常 モジュール(VSRCMNPK) 通信エラー	コントローラを再起動してください。 コントローラーフームウェアを初期化してください。 コントローラを交換してください。		
4188	ロボット初期化異常 関節角度干渉補償行列が正則でない	コントローラを再起動してください。 コントローラーフームウェアを初期化してください。 コントローラを交換してください。		
4189	ロボット初期化異常 モジュール(VSRCMC) 通信エラー	コントローラを再起動してください。 コントローラーフームウェアを初期化してください。 コントローラを交換してください。		
4191	ロボット初期化異常 物理～論理パルス変換行列が正則でない	コントローラを再起動してください。 コントローラーフームウェアを初期化してください。 コントローラを交換してください。		
4192	ロボット初期化異常 サーボ通信エラー	コントローラを再起動してください。 コントローラーフームウェアを初期化してください。 コントローラを交換してください。		
4210	RAS 回路がサーボシステムの異常を検出 コントローラ再起動 ノイズ対策 コントローラ交換	コントローラの再起動、またはノイズ対策、DMB を交換してください。		

番号	メッセージ	対策	付加情報 1	付加情報 2
4211	サーボ CPU の RAM が異常 コントローラ再起動 ノイズ対策 DMB 交換	コントローラの再起動、またはノイズ対策、DMB を交換してください。		
4212	メイン CPU とサーボ CPU の通信 RAM が異常 コントローラ再起動 ノイズ対策 DMB 交換	コントローラの再起動、またはノイズ対策、DMB を交換してください。		
4213	サーボ CPU の RAM が異常 コントローラ再起動 ノイズ対策 DMB 交換	コントローラの再起動、またはノイズ対策、DMB を交換してください。 T, VT シリーズは DMB ではなく CPU 基板になります。		
4214	メイン CPU とサーボ CPU の初期化通信が異常 コントローラ再起動 ノイズ対策 DMB 交換	コントローラの再起動、またはノイズ対策、DMB を交換してください。 T, VT シリーズは DMB ではなく CPU 基板になります。		
4215	メイン CPU とサーボ CPU の初期化通信が異常 コントローラ再起動 ノイズ対策 DMB 交換	コントローラの再起動、またはノイズ対策、DMB を交換してください。		
4216	メイン CPU とサーボ CPU の通信が異常 コントローラ再起動 ノイズ対策 DMB 交換	コントローラの再起動、またはノイズ対策、DMB を交換してください。 T, VT シリーズは DMB ではなく CPU 基板になります。		
4217	メイン CPU とサーボ CPU の通信が異常 コントローラ再起動 ノイズ対策 DMB 交換	コントローラの再起動、またはノイズ対策、DMB を交換してください。 T, VT シリーズは DMB ではなく CPU 基板になります。		
4218	ロングタイムコマンド オーバーラン	コントローラの再起動、またはノイズ対策、DMB を交換してください。		
4219	ロングタイムコマンド チェックサムエラー	コントローラの再起動、またはノイズ対策、DMB を交換してください。		
4220	システムウォッチドッグタイマが異常を検出 コントローラ再起動 ノイズ対策 DMB 交換	コントローラの再起動、またはノイズ対策、DMB を交換してください。 T, VT シリーズ DMB ではなく CPU 基板になります。		
4221	ドライブユニットチェック異常	コントローラの再起動、またはノイズ対策、DMB を交換してください。		
4222	サーボ CPU の RAM が異常 コントローラ再起動 ノイズ対策 DMB 交換	コントローラの再起動、またはノイズ対策、DMB を交換してください。		
4223	非常停止/安全扉の二重回路が異常 非常停止/安全扉の配線の確認	非常停止または安全扉の配線を確認してください。		
4224	主回路電源電圧の低下検出 電源電圧の確認 コントローラ再起動	電源電圧の確認またはコントローラ再起動してください。		
4225	主回路電源制御リレーの接点が溶着 DPB 交換	DPB を交換してください。		
4226	サブ CPU がメイン CPU との認識不一致を検出	コントローラの再起動、またはノイズ対策、CPU 基板を交換してください。		

番号	メッセージ	対策	付加情報 1	付加情報 2
4227	回生抵抗の温度異常を検出	Weight/Inertia 設定を行ってください。負荷を確認してください。 ロボットを確認してください。(滑らかさ, ガタ, 引っかかり, ベルトのゆるみ, ブレーキ) 周辺装置との干渉を確認してください。(衝突, 接触) 機種設定を確認してください。 パワーケーブルの接続を確認。		
4228	サブ CPU が過電圧を検出	DPB 基板を交換してください。		
4229	主回路の充電中です。完了後にエラーリセットしてください。 TP 使用時は完了まで Enable スイッチを OFF しないでください。	長期間モーターオンしていないため、主回路のコンデンサの充電が必要です。 120 秒程度で充電が完了します。 2599 のメッセージを確認後、エラーリセットを行ってください。  TP をお使いの場合 TP からモーターオンしたときは Enable スイッチを離すと充電されません。 2599 のメッセージを確認して、エラーリセット後、モーターオンを行ってください。  再度充電が開始されます。		
4230	リアルタイムステータス異常 チェックサムエラー	コントローラ内のデータのチェックサムが異常であることを検出しました。 周辺装置配線のショート、誤接続を、確認してください。 (EMERGENCY, D-I/O, 拡張 I/O コネクター) コントローラを交換してください。		
4232	リアルタイムステータス異常 フリーランニングカウンタエラー	コントローラ内のフリーランニングカウンタが異常であることを検出しました。 周辺装置配線のショート、誤接続を、確認してください。 (EMERGENCY, D-I/O, 拡張 I/O コネクター) コントローラを交換してください。		
4233	リアルタイムステータス異常 サーボ CPU との通信エラー	コントローラ内の通信が異常であることを検出しました。 周辺装置配線のショート、誤接続を、確認してください。 (EMERGENCY, D-I/O, 拡張 I/O コネクター) コントローラを交換してください。		
4240	モーション系割り込み異常 2 重割り込み	コントローラ内の割り込みが異常であることを検出しました。 周辺装置配線のショート、誤接続を、確認してください。 (EMERGENCY, D-I/O, 拡張 I/O コネクター) コントローラを交換してください。		

番号	メッセージ	対策	付加情報 1	付加情報 2
4241	ローパワー状態で異常な速度を検出した	<p>ローパワー状態で、ロボットが設定された速度以上で動作したことを検出しました。</p> <p>ロボット機構部を確認してください。(滑らかさ、ガタ、ひっかかり、ベルトゆるみ、ブレーキ)</p> <p>ロボットと周辺装置の干渉を確認してください。(衝突、接触)</p> <p>モータードライバーを交換してください。</p> <p>モーターを交換してください。(モーター、エンコーダー故障)</p> <p>周辺装置配線のショート、誤接続を、確認してください。</p> <p>(EMERGENCY, D-I/O, 拡張 I/O コネクター)</p>		
4242	異常な加速度指令を発生した	<p>ロボットが、設定された値以上の加速度指令で動作をしようとしました。</p> <p>CP 動作の場合は、AccelS の値を低くしてください。</p> <p>コンベヤー使用時の場合、Cnv_Accel の値も下げてください。</p>		
4243	ハイパワー状態で異常な速度指令を発生した	<p>ハイパワー状態で、ロボットが設定された速度以上で動作したことを検出しました。</p> <p>ロボット機構部を確認してください。(滑らかさ、ガタ、ひっかかり、ベルトゆるみ、ブレーキ)</p> <p>ロボットと周辺装置の干渉を確認してください。(衝突、接触)</p> <p>モータードライバーを交換してください。</p> <p>モーターを交換してください。(モーター、エンコーダー故障)</p> <p>周辺装置配線のショート、誤接続を確認してください。(EMERGENCY, D-I/O, 拡張 I/O コネクター)</p>		
4248	ロボットがロボット自身に衝突します。目標位置を変更してください	中継点を設定する。または、目標位置を変更してください		
4249	異常な指令値を検出した	Accel の値を小さくしてください。		
4250	動作実行中にパルス動作範囲外エラーが発生した	CP 動作軌跡が、動作範囲から外れていないかを確認してください。		
4251	動作実行中に直交座標動作範囲外(XYLim)エラーが発生した	XYLim 設定を確認してください。		
4252	動作実行中に座標変換エラーが発生した	CP 動作軌跡が、動作範囲から外れていないかを確認してください。		
4255	SpeedS が大きすぎるため、肘特異姿勢を通過できない	SpeedS の値を小さくしてください。		
4256	肘特異姿勢通過中に停止または一時停止を実行した	停止または一時停止を実行しないでください。		
4257	肘特異姿エリアを通過しようとした	<p>肘特異姿エリアを通過することができません。</p> <p>肘特異姿エリアを回避する場合、コマンド「AvoidSingularity」の SING_AVOID を使用してください。</p>		

番号	メッセージ	対策	付加情報 1	付加情報 2
4261	コンベヤートラッキング中の動作範囲外エラー	コンベヤーを動作範囲内に設置してください。コンベヤーの設置あたっては、トラッキング状態から非トラッキング状態への遷移時の減速分の余裕を見て、トラッキング範囲を設定してください。		
4262	コンベヤートラッキング中の直交座標動作範囲外エラー	トラッキング状態からの移動時に発生する場合は、動作加速度を上げることにより、トラッキング状態を早く完了し発生しなくなることもあります。		
4263	コンベヤートラッキング中のパルス動作範囲外エラー	J4Flag のフラグによる指示がないのに、動作中に J4Flag の境界値を通過しようとしました。 目標座標の J4Flag のフラグを変更してください。		
4267	指示無く J4Flag を越えようとした	J6Flag のフラグによる指示がないのに、動作中に J6Flag の境界値を通過しようとしました。 目標座標の J6Flag を変更してください。		
4268	指示無く J6Flag を越えようとした	Wrist のフラグによる指示がないのに、動作中に手首特異姿勢を通過しようとしました。 目標座標の Wrist フラグを変更してください。 目標座標を変更し、特異姿勢を通過しないようにしてください。		
4269	指示無く手首特異姿勢を越えようとした	Hand のフラグによる指示がないのに、動作中に特異姿勢を通過しようとしました。 目標座標の Hand フラグを変更してください。 目標座標を変更し、特異姿勢を通過しないようにしてください。		
4270	指示無く腕特異姿勢を越えようとした	Elbow のフラグによる指示がないのに、動作中に特異姿勢を通過しようとしました。 目標座標の Elbow フラグを変更してください。 目標座標を変更し、特異姿勢を通過しないようにしてください。		
4271	指示無く肘特異姿勢を越えようとした	CP 動作命令で、目標座標到達後のアーム形態が、目標座標で指示された姿勢フラグと異なります。 目標座標の姿勢フラグを変更してください。		
4272	指定した姿勢フラグが有効でない	ツール姿勢を調整して J6Flag が切り替わらないようにしてください。		
4273	コンベヤー追従の上昇動作中に J6Flag が切り替わった	CP 動作命令で、目標座標到達後の J6Flag が、目標座標で指示された姿勢 J6Flag と異なります。 目標座標の J6Flag を変更してください。		
4274	目標ポイントの J6Flag に一致しない動作を行った			

番号	メッセージ	対策	付加情報 1	付加情報 2
4275	目標ポイントの J4Flag に一致しない動作を行った	CP 動作命令で、目標座標到達後の J4Flag が、目標座標で指示された姿勢 J4Flag と異なります。 目標座標の J4Flag を変更してください。		
4276	目標ポイントの ArmFlag に一致しない動作を行った	CP 動作命令で、目標座標到達後の ArmFlag が、目標座標で指示された姿勢 ArmFlag と異なります。 目標座標の ArmFlag を変更してください。		
4277	目標ポイントの ElbowFlag に一致しない動作を行った	CP 動作命令で、目標座標到達後の ElbowFlag が、目標座標で指示された姿勢 ElbowFlag と異なります。 目標座標の ElbowFlag を変更してください。		
4278	目標ポイントの WristFlag に一致しない動作を行った	CP 動作命令で、目標座標到達後の WristFlag が、目標座標で指示された姿勢 WristFlag と異なります。 目標座標の WristFlag を変更してください。		
4279	目標ポイントの J1Flag に一致しない動作を行った	CP 動作命令で、目標座標到達後の J1Flag が、目標座標で指示された姿勢 J1Flag と異なります。 目標座標の J1Flag を変更してください。		
4291	モーションネットワークのデータ送信に失敗した	ドライブユニット接続ケーブルの接続を確認してください。		
4292	モーションネットワークのデータ受信に失敗した	ドライブユニット接続ケーブルの接続を確認してください。		
4297	力覚センサーI/F 基板のデータ送信に失敗した 力覚センサーI/F 基板と力覚センサーの接続を確認してください	力覚センサーI/F 基板と力覚センサーの接続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。 再起動しても同様のエラーが発生する場合は、お問い合わせください。		
4298	力覚センサーI/F 基板のデータ受信に失敗した 力覚センサーI/F 基板と力覚センサーの接続を確認してください	力覚センサーI/F 基板と力覚センサーの接続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。 再起動しても同様のエラーが発生する場合は、お問い合わせください。		
4301	パルス出力基板がリミット信号を検出した	Reset して次の動作を実行してください。		
4302	パルス出力基板のアラーム入力	パルスモータードライバー側のアラームを解除してください。		
4401	コンベヤー番号が不正	コンベヤー番号を見直してください。		
4402	キューに登録できない	キューの登録数が上限値(1000 個)に達しています。キューを削除してください。		
4403	追従動作中の一時停止後に継続実行しようとした	追従動作は一時停止後に継続実行できません。		
4404	キューデータが存在しない	キュー番号を見直してください。または、キューが登録されているか確認してください。		
4405	コンベヤーが正しく初期化されていない	リビルドしてください。 コンベヤーを削除し、再度設定してください。		

番号	メッセージ	対策	付加情報 1	付加情報 2
4406	指定されたキューデータ現在値が領域外	領域外のキューをトラッキングすることはできません。指定したキューが上流限より上流に位置する場合、上流限より下流になるまでトラッキングを実行しないようにプログラムを変更してください。指定したキューが下流限より下流に位置する場合、キューデータを消去するようにプログラムを変更してください。		
4407	エンコーダーが設定されていない	エンコーダーを設定してください。		
4409	コンベヤー関連命令の引数が異常	引数を見直してください。		
4410	コンベヤー座標変換エラー	リビルドしてください。 コンベヤーを削除し、再度設定してください。		
4411	コンベヤー関連のモーション系モジュール間通信エラー	コントローラを再起動してください。 コントローラーフームウェアを初期化してください。 コントローラを交換してください。		
4413	コンベヤートラッキング開始エラー	コントローラを再起動してください。 コントローラーフームウェアを初期化してください。 コントローラを交換してください。		
4414	CP ON 時コンベヤートラッキングは開始できません	CP OFF でコンベヤートラッキングを開始してください。		
4415	斜め上流限または斜め下流限の設定が適切ではありません	斜め下流限が上流限より上流に位置しているか、斜め上流限または斜め下流限がコンベヤーの進行方向に対して水平です。斜め上流限または斜め下流限の設定を見直してください。		
4500	指定された機能は同時に実行できません 付加情報 1, 2:機能の種類 プログラムを見直してください	プログラムを見直してください。	機能の種類 1: 外部制御点動作 (ECP) 2: トルク制御 3: コンベヤートラッキング 4: 力制御機能 5: FCSMove 6: 距離追従機能 7: 増設アーム有効 8: パスモーション 9: Jump3 10: CP 系動作命令 11: ROT 100: VRT オプション 101: 低振動機能 102: 偏心設定過大	機能の種類 *付加情報 1 と同様
4501	デバイスが使用中です 付加情報 1:デバイスの種類 他の命令が実行中でないか確認してください	別のタスクや、別の命令でデバイスを使用していないか確認してください。	デバイスの種類 1: アナログ I/O 入力チャンネル	
4502	制御機能実行中はこの命令を実行できません 付加情報 1:制御機能の種類 制御機能を終了してください	別のタスクや、別の命令で制御機能を実行していないか確認してください。 制御機能を終了してから命令を実行してください。	制御機能の種類 1: 距離追従機能	

番号	メッセージ	対策	付加情報 1	付加情報 2
4503	パラメーターが未定義です 付加情報 1:パラメーターの種類 パラメーターを確認してください	パラメーターが設定されているか確認してください。 パラメーターを設定してください。	パラメーターの種類 1: 距離追従機能のパラメーター	
4504	オプションが無効です オプションの設定を確認してください	オプションを有効に設定してください。		
4505	Safety 基板が停止信号を出しているためモーターをオンできない	- コード番号 27, 28 の内容と、「付加情報 補足」の章を確認し、Safety 基板の停止信号を解除してください。 - 安全機能マネージャーを終了し、コントローラーをリセットしてください - コントローラーを再起動してください		
4511	エリアが未定義です 定義されたエリア番号を使用してください	エリアを定義してください。		
4512	基準点データが不正です 付加情報 1:エラーの種類を確認してください	付加情報をもとに、基準点とティーチングしたポイントを見直してください。	エラーの種類 1: 基準点数が一致していません 2: 姿勢フラグの異なるポイントが含まれます 3: 基準点の中に重複するポイントが含まれます 4: 基準点数が少なすぎます 5: 平面補正では基準点を一直線上に配置しないでください 6: 立体補正では基準点を同一平面上に配置しないでください 7: 平面補正では同一平面上のポイントを指定してください 8: 補正できない姿勢が含まれます 9: 対応する基準点の姿勢が大きく異なっています 10: 対応する基準点の位置が大きく異なっています	
4513	入力されたポイントが不正です 付加情報 1:エラーの種類を確認してください	入力したポイントを見直してください。	エラーの種類 1: 姿勢フラグが異なります 2: 基準点の姿勢と入力されたポイントの姿勢が異なります	
4514	ツールウィザードでティーチされた点の姿勢変化量が小さすぎます ティーチする姿勢をもっと変化させてください	ツールウィザードで指定するポイントの姿勢を見直してください。姿勢変化が小さい場合、ツールが設定できません。		
4601	モーションの初期化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	コントローラーを再起動してください。 コントローラーフームウェアを初期化してください。 コントローラーを交換してください。		

番号	メッセージ	対策	付加情報 1	付加情報 2
4602	モーションの内部演算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。	コントローラーを再起動してください。 コントローラーフームウェアを初期化してください。 コントローラーを交換してください。		
4603	センサーの計測範囲外エラーが発生しました センサーを確認してください	センサーの計測値を確認してください。 センサーの状態を確認してください。 センサーの範囲設定を確認してください。  付加情報 1 が 1(距離追従機能で使用しているセンサー)の場合、AIO_TrackingStart や AIO_TrackingSet で指定したパラメーターを確認、調整してください。	センサーの種類 1: 距離追従機能で使用しているセンサー	
4604	特異点近傍に接近しました 特異点近傍を避けて使用してください	特異点近傍の座標を指定していないか確認してください。 動作中に特異点近傍に移動していないか確認してください。 ロボットの設置位置を見直してください。		

## コード番号 5000 ~

番号	メッセージ	対策	付加情報 1	付加情報 2
5000	サーボ制御ゲートアレイが異常 DMB の確認	周辺装置の配線ショート、誤接続を確認してください。(EMERGENCY, I/O コネクター) DMB を交換してください。 追加軸ユニットを交換してください。 T, VT シリーズではコントローラの再起動、またはノイズ対策、CPU 基板、モーターユニットの交換をしてください。		
5001	パラレルエンコーダーシグナルが断線 シグナルケーブル接続、またはロボット内部配線の確認	M/C シグナルケーブルを確認してください。 ロボットのシグナル配線を確認してください。(ピン抜け、断線、ショート) モーターを交換してください。 DMB を交換してください。 コントローラ内部コネクター接続を確認してください。(抜け、DMB 上シリアルエンコーダー端子に接続) 機種設定を確認してください。 周辺装置配線を確認してください。 (EMERGENCY, I/O) T, VT シリーズではコントローラの再起動、またはノイズ対策、モーターユニットの交換をしてください。		
5002	モータードライバーが実装されていない モータードライバーの実装 DMB、またはモータードライバーの確認	モータードライバーが実装されていることを確認してください。 機種設定、ハードウェア設定を確認してください。 モータードライバーを交換してください。 DMB を交換してください。 T, VT シリーズではモーターユニットの配線を確認してください。		
5003	インクリメンタルエンコーダーの初期化通信が異常 シグナルケーブル接続、またはロボット機種設定の確認	機種設定を確認してください。 モーターを交換してください。(エンコーダー故障) DMB を交換してください。 T, VT シリーズではコントローラの再起動、またはノイズ対策、CPU 基板交換、モーターユニットの交換をしてください。		
5004	アブソリュートエンコーダーの初期化に失敗 シグナルケーブル接続、またはロボット機種設定の確認	機種設定を確認してください。 モーターを交換してください。(エンコーダー故障) DMB を交換してください。 T, VT シリーズではコントローラの再起動、またはノイズ対策、モーターユニットの交換をしてください。		
5005	エンコーダー分割数の設定が異常 ロボット機種設定の確認	機種設定を確認してください。		
5006	アブソリュートエンコーダー初期化処理の受信データが異常 シグナルケーブル接続、コントローラ、またはモーターの確認	モーターを交換してください。(エンコーダー故障) DMB を交換してください。 ノイズ対策を確認してください。 T, VT シリーズではコントローラの再起動、またはノイズ対策、モーターユニットの交換をしてください。		
5007	アブソリュートエンコーダーの多回転量が規定値以上 エンコーダーリセット	エンコーダーをリセットしてください。 モーターを交換してください。		
5008	位置が管理範囲外 エンコーダーリセット	エンコーダーをリセットしてください。 DMB を交換してください。 モーターを交換してください。		

番号	メッセージ	対策	付加情報 1	付加情報 2
5009	シリアルエンコーダーの応答がないシグナルケーブル接続、モーター、DMB、またはエンコーダーIF 基板の確認	機種設定を確認してください。(パラレルエンコーダー機種を誤設定) シグナルケーブルの接続を確認してください。 DMB, エンコーダーI/F 基板を交換してください。		
5010	シリアルエンコーダーの初期化が異常 コントローラ再起動 モーター、DMB、またはエンコーダーIF 基板の確認	ロボット設定を確認してください。 シグナルケーブルの接続を確認してください。 DMB, エンコーダーI/F 基板を交換してください。 T, VT シリーズではコントローラの再起動、またはノイズ対策、モーターユニットの交換をしてください。		
5011	シリアルエンコーダーの通信が異常 コントローラ再起動 モーター、DMB、またはエンコーダーIF 基板の確認	ロボット設定を確認してください。 シグナルケーブルを確認してください。 DMB, エンコーダーI/F 基板を交換してください。 T, VT シリーズではコントローラの再起動、またはノイズ対策、モーターユニットの交換をしてください。		
5012	サーボ CPU 監視ウォッチドッグタイマーが異常を検出 コントローラ再起動 モーター、または DMB の確認	DMB を交換してください。 ノイズ対策を確認してください。 T, VT シリーズではシグナルケーブルの接続を確認してください。コントローラの再起動、またはノイズ対策、CPU 基板、モーターユニットの交換をしてください。		
5013	電流制御回路 WDT が異常を検出 コントローラ再起動 コントローラの確認	パワーケーブルの接続を確認してください。 15V 電源、ケーブル接続を確認してください。 DMB を交換してください。 ノイズ対策を確認してください。 T, VT シリーズではコントローラの再起動、またはモーターユニットの交換をしてください。		
5014	DMB がロボットに対応していない	ロボット設定を確認してください。 ロボットに対応した DMB に交換してください。		
5015	エンコーダーがリセットされたコントローラ再起動	コントローラを再起動してください。		
5016	アブソリュートエンコーダーのデータバックアップ用電源が異常 電池交換 ロボット内部配線の確認	エンコーダーをリセットしてください。 シグナルケーブルの接続を確認してください。		
5017	アブソリュートエンコーダーのバックアップデータが異常 エンコーダーリセット	エンコーダーをリセットしてください。 シグナルケーブルの接続を確認してください。		
5018	アブソリュートエンコーダー バッテリー アラーム	バッテリーを交換してください。 シグナルケーブルの接続を確認してください。		
5019	アブソリュートエンコーダーの位置管理が異常 エンコーダーリセット モーターの確認	エンコーダーをリセットしてください。 モーターを交換してください。(エンコーダー故障) T, VT シリーズではコントローラの再起動、モーターユニットの交換をしてください。		
5020	アブソリュートエンコーダー電源 ON 時の速度が高い ロボットが停止状態でコントローラ再起動	コントローラを再起動してください。 エンコーダーをリセットしてください。 T, VT シリーズではコントローラの再起動、またはノイズ対策、モーターユニットの交換をしてください。 ロボットが他の装置に干渉していないか確認してください。		
5021	アブソリュートエンコーダー オーバーヒート	動作デューティーを下げてください。 エンコーダーの温度が下がるのを待ってください。		

番号	メッセージ	対策	付加情報 1	付加情報 2
5022	R/D 変換器が異常を検出 エンコーダーリセットレゾルバー基板、またはロボット内部配線の確認	エンコーダーをリセットしてください。 ロボットのシグナル系配線を確認してください。(ピン抜け、断線、ショート) レゾルバー基板を交換してください。		
5023	G センサーの通信が異常 シグナルケーブル接続、またはロボット内部配線の確認	シグナルケーブルの接続確認してください。 ロボットのシグナル系配線を確認してください。(ピン抜け、断線、ショート) ノイズ対策を確認してください。 制御基板を交換してください。 DMB を交換してください。		
5024	G センサーのデータが異常 制御基板の確認	制御基板を交換してください		
5025	多回転データと R/D 変換 データにずれが発生した エンコーダーリセット	レゾルバーをリセットしてください。 ノイズ対策を確認してください。 レゾルバー基板を交換してください。		
5026	レゾルバーの励磁信号が断線 エンコーダーリセットレゾルバー基板、またはロボット内部配線の確認	ロボットのシグナル系配線を確認してください。(ピン抜け、断線、ショート) レゾルバー基板を交換してください。		
5027	S-DSP が DSP 間の通信異常を検出 DMB の確認	コントローラを再起動してください。 ノイズ対策を確認してください。 DMB を交換してください。		
5028	電流フィードバックデータの異常を検出 DMB の確認	コントローラを再起動してください。 ノイズ対策を確認してください。 DMB を交換してください。 T, VT シリーズではパワーケーブルのショート、地絡を、確認してください。 コントローラの再起動、またはモーターユニットを交換してください。		
5029	D-DSP が DSP 間の通信異常を検出 DMB の確認	コントローラを再起動してください。 ノイズ対策を確認してください。 DMB を交換してください。		
5030	アブソリュートエンコーダー電源 OFF 中の速度が高い エンコーダーリセット	エンコーダーをリセットしてください。 モーターを交換してください。		
5031	アブソリュートエンコーダーの速度が高い エンコーダーリセット 演算量超過	エンコーダーをリセットしてください。 モーターを交換してください。 T, VT シリーズではコントローラの再起動、モーターユニットの交換をしてください。		
5032	サーボアラーム A	コントローラを再起動してください。		
5033	G センサ初期化異常	コントローラを再起動してください。 シグナルケーブルの接続を確認してください。 ノイズ対策を確認してください。		
5034	エンコーダーのリセットに失敗した	コントローラを再起動してください。 再度エンコーダーをリセットしてください。 シグナルケーブルの接続を確認してください。 モーターを交換してください。(エンコーダー故障) ノイズ対策を確認してください。		

番号	メッセージ	対策	付加情報 1	付加情報 2
5040	ハイパワー状態でモータトルク出力が異常 パワーケーブル接続、ロボット、ブレーキ、モータードライバー、またはモーターの確認	Weight/Inertia 設定を行ってください。負荷を確認してください。 ロボットを確認してください。(滑らかさ, ガタ, 引っかかり, ベルトのゆるみ, ブレーキ) 周辺装置との干渉を確認してください。(衝突, 接触) 機種設定を確認してください。 パワーケーブルの接続を確認してください。 ロボットのパワー系配線を確認してください。(ピン抜け, 断線, ショート) 電源電圧を確認してください。(電源電圧低下) モータードライバーを交換してください。 DMB を交換してください。 モーターを交換してください。 T, VT シリーズでは上記に加えて CPU 基板を交換してください。 モーターユニットを交換してください。		
5041	ローパワー状態でモータトルク出力が異常 パワーケーブル接続、ロボット、ブレーキ、モータードライバー、またはモーターの確認	ロボットを確認してください。(滑らかさ, ガタ, 引っかかり, ベルトのゆるみ, ブレーキ) 周辺装置との干渉を確認してください。(衝突, 接触) 機種設定を確認してください。 パワーケーブルの接続を確認してください。 ロボットのパワー系配線を確認してください。(ピン抜け, 断線, ショート) 電源電圧を確認してください。(電源電圧低下) モータードライバーを交換してください。 DMB を交換してください。 モーターを交換してください。 T, VT シリーズでは上記に加えて CPU 基板を交換してください。 モーターユニットを交換してください。		
5042	ハイパワー状態で位置偏差が異常 パワーケーブル接続、ロボット、ブレーキ、モータードライバー、またはモーターの確認	Weight/Inertia 設定を行ってください。負荷を確認してください。 ロボットを確認してください。(滑らかさ, ガタ, 引っかかり, ベルトのゆるみ, ブレーキ) 周辺装置との干渉を確認してください。(衝突, 接触) 機種設定を確認してください。 パワーケーブルの接続を確認してください。 ロボットのパワー系配線を確認してください。(ピン抜け, 断線, ショート) 電源電圧を確認してください。(電源電圧低下) モータードライバーを交換してください。 DMB を交換してください。 モーターを交換してください。 T, VT シリーズでは上記に加えて CPU 基板を交換してください。 モーターユニットを交換してください。		

番号	メッセージ	対策	付加情報 1	付加情報 2
5043	ローパワー状態で位置偏差が異常 パワーケーブル接続、ロボット、ブレーキ、モータードライバー、またはモーターの確認	ロボットを確認してください。(滑らかさ, ガタ, 引っかかり, ベルトのゆるみ, ブレーキ) 周辺装置との干渉を確認してください。(衝突, 接触) 機種設定を確認してください。 パワーケーブルの接続を確認してください。 ロボットのパワー系配線を確認してください。(ピン抜け, 断線, ショート) 電源電圧を確認してください。(電源電圧低下) モータードライバーを交換してください。 DMB を交換してください。 モーターを交換してください。 T, VT シリーズでは上記に加えて CPU 基板を交換してください。 モーターユニットを交換してください。		
5044	ハイパワー状態で速度偏差が異常 パワーケーブル接続、ロボット、ブレーキ、モータードライバー、またはモーターの確認	Weight/Inertia 設定を行ってください。負荷を確認してください。 ロボットを確認してください。(滑らかさ, ガタ, 引っかかり, ベルトのゆるみ, ブレーキ) 周辺装置との干渉を確認してください。(衝突, 接触) 機種設定を確認してください。 パワーケーブルの接続を確認してください。 ロボットのパワー系配線を確認してください。(ピン抜け, 断線, ショート) 電源電圧を確認してください。(電源電圧低下) モータードライバーを交換してください。 DMB を交換してください。 モーターを交換してください。 T, VT シリーズでは上記に加えて CPU 基板を交換してください。 モーターユニットを交換してください。		
5045	ローパワー状態で速度偏差が異常 パワーケーブル接続、ロボット、ブレーキ、モータードライバー、またはモーターの確認	ロボットを確認してください。(滑らかさ, ガタ, 引っかかり, ベルトのゆるみ, ブレーキ) 周辺装置との干渉を確認してください。(衝突, 接触) 機種設定を確認してください。 パワーケーブルの接続を確認してください。 ロボットのパワー系配線を確認してください。(ピン抜け, 断線, ショート) 電源電圧を確認してください。(電源電圧低下) モータードライバーを交換してください。 DMB を交換してください。 モーターを交換してください。 T, VT シリーズでは上記に加えて CPU 基板を交換してください。 モーターユニットを交換してください。		

番号	メッセージ	対策	付加情報 1	付加情報 2
5046	ハイパワー状態で速度が異常 シグナルケーブル接続、ロボット、ブレーキ、モータードライバー、またはモーターの確認	CP 動作の SpeedS の値を、下げてください。CP 動作の姿勢を変更してください。 Weight/Inertia 設定を行ってください。負荷を確認してください。 ロボットを確認してください。(滑らかさ、ガタ、引っかかり、ベルトのゆるみ、ブレーキ) 周辺装置との干渉を確認してください。(衝突、接触) 機種設定を確認してください。 パワーケーブルの接続を確認してください。 ロボットのパワー系配線を確認してください。(ピン抜け、断線、ショート) 電源電圧を確認してください。(電源電圧低下) モータードライバーを交換してください。 DMB を交換してください。 モーターを交換してください。 T, VT シリーズでは上記に加えて CPU 基板を交換してください。 モーターユニットを交換してください。		
5047	ローパワー状態で速度が異常 シグナルケーブル接続、ロボット、ブレーキ、モータードライバー、またはモーターの確認	ハイパワー状態で動作確認してください。 ロボットを確認してください。(滑らかさ、ガタ、引っかかり、ベルトのゆるみ、ブレーキ) 周辺装置との干渉を確認してください。(衝突、接触) 機種設定を確認してください。 パワーケーブルの接続を確認してください。 ロボットのパワー系配線を確認してください。(ピン抜け、断線、ショート) 電源電圧を確認してください。(電源電圧低下) モータードライバーを交換してください。 DMB を交換してください。 モーターを交換してください。 T, VT シリーズでは上記に加えて CPU 基板を交換してください。 モーターユニットを交換してください。		
5048	主回路の過電圧を検出 電源電圧、回生ユニットの確認	Weight/Inertia 設定を行ってください。負荷を確認してください。 ロボットを確認してください。(滑らかさ、ガタ、引っかかり、ベルトのゆるみ、ブレーキ) 周辺装置との干渉を確認してください。(衝突、接触) 機種設定を確認してください。 パワーケーブルの接続を確認してください。 ロボットのパワー系配線を確認してください。(ピン抜け、断線、ショート) 電源電圧を確認してください。(電源電圧低下) モータードライバーを交換してください。 DMB を交換してください。 モーターを交換してください。		
5049	モータードライバーが過電流を検出 パワーケーブル接続、またはロボット内部配線の確認	パワーラインのショート、地絡を、確認してください。 モータードライバーを交換してください。 DMB を交換してください。 T, VT シリーズではパワーケーブルのショート、地絡を、確認してください。 コントローラの再起動、またはモーターユニットの交換をしてください。		

番号	メッセージ	対策	付加情報 1	付加情報 2
5050	トルク制御時に速度の異常を検出 ワークの動作速度が指定範囲内かを確認する	トルク制御時の動作速度を確認してください。		
5051	モータードライバーPWM 駆動 15V 電源が異常 コントローラ再起動 15V 電源交換	15V 電源、ケーブル接続を確認してください。 モータードライバーを交換してください。 DMB を交換してください。		
5054	モーターが過負荷状態 動作デューティー、または Accel を下げる	動作デューティーを下げてください。 Weight/Inertia 設定を確認してください。 ロボットを確認してください。(ガタ、負荷大、ベルトのゆるみ、ブレーキ)		
5055	モーターが過負荷状態 動作デューティー、または Accel を下げる	動作デューティーを下げてください。 Weight/Inertia 設定を確認してください。 ロボットを確認してください。(がた、負荷大、ベルトのゆるみ、ブレーキ)		
5056	G センサーのデータが急激に変化した制御基板の確認	ノイズ対策を確認してください。 制御基板を交換してください		
5057	ハイパワー状態で衝突を検知 (ロボット動作の異常の検出)	衝突検出機能(ロボット動作の異常検出)が作動しました。 以下の異常を検出: -ロボットアームの衝突や接触の発生 -weight や inertia の過小設定によるトルク飽和 -多関節軸の複合動作や長尺物を振り回すによるトルク飽和 -電源電圧低下によるトルク飽和 -ハードウェアの異常やソフトウェアの誤動作による異常 対処法: ロボットアームと周辺が衝突や接触をしていないか確認、干渉しないような配置に変更 トルク飽和の発生の確認 トルク飽和時: Weight, inertia の設定が適切か確認と修正 複合動作時: 加減速をトルク飽和しないよう調整 電源電圧の確認と修正 同時発生したエラーがある場合: そのエラーを対処 参照: EPSON RC+ 7.0 ユーザーズガイド 「6.18.10 衝突検出機能(ロボット動作の異常の検出機能)」		

番号	メッセージ	対策	付加情報 1	付加情報 2
5058	ローパワー状態で衝突を検知 (ロボット動作の異常の検出)	<p>衝突検出機能(ロボット動作の異常検出)が作動しました。</p> <p>以下の異常を検出:</p> <ul style="list-style-type: none"> <li>-ロボットアームの衝突や接触の発生</li> <li>-仕様を超えたハンド質量保持や、長尺物の保持によるトルク飽和</li> <li>-ハードウェアの異常やソフトウェアの誤動作による異常</li> </ul> <p>対処法:</p> <ul style="list-style-type: none"> <li>ロボットアームと周辺が衝突や接触をしていないか確認、干渉しないような配置に変更</li> <li>ハンド質量の確認と修正</li> <li>6軸ロボット第4, 5軸の場合: トルク飽和の確認</li> <li>飽和の場合: ハイパワーモードでの保持に変更</li> <li>同時発生したエラーがある場合: そのエラーの対処</li> </ul> <p>参照: EPSON RC+ 7.0 ユーザーズガイド 「6.18.10 衝突検出機能(ロボット動作の異常の検出機能)」</p>		
5059	G センサ通信異常が多発	シグナルケーブルの接続を確認してください。 ノイズ対策を確認してください。		
5060	MDB の電圧低下を検出しました	販売元へお問い合わせください。		
5072	サーボアラーム B	エラーを Reset で解除、もしくはコントローラを再起動してください。		
5080	モーターが過負荷状態 動作デューティー、または Accel を下げる	動作デューティーを下げてください。 Weight/Inertia 設定を確認してください。 ロボットを確認してください。(がた、負荷大、ベルトのゆるみ、ブレーキ)		
5098	エンコーダーの温度が高い 動作デューティーを下げる ロボット減速機の確認	エンコーダーの内部温度が下がるまで待ってください。 動作デューティーを下げてください。 Weight/Inertia 設定を確認してください。 ロボットを確認してください。(がた、負荷大、ベルトのゆるみ、ブレーキ)		
5099	モータードライバーの温度が高い コントローラーファンフィルターの清掃 周囲温度の確認 動作デューティーを下げる	冷却ファンフィルターを清掃してください。 動作デューティーを下げてください。 Weight/Inertia 設定を確認してください。 周囲温度を下げてください。		
5112	サーボアラーム C	コントローラを再起動してください。		
5501	フォース機能の初期化に失敗しました コントローラーを再起動してください	コントローラーを再起動してください。 コントローラーフームウェアを初期化してください。 コントローラーを交換してください。		
5510	フォース機能の演算エラーです コントローラーを再起動してください	コントローラーを再起動してください。 コントローラーフームウェアを初期化してください。 コントローラーを交換してください。		
5511	フォース機能の座標変換エラーです ロボットの動作範囲外に移動していないか確認してください	動作範囲外の座標を指定していないか確認してください。 力制御機能の実行中に動作範囲外に移動していないか確認してください。		

番号	メッセージ	対策	付加情報 1	付加情報 2
5520	インピーダンスパラメータに異常があります Mass, Damper, Spring プロパティーの組み合わせを確認してください	パラメーターの組み合わせを確認してください。 Mass プロパティーの値が Damper に対して小さすぎていなか確認してください。		
5521	ロボットと対応付けされていない力覚センサーにカスタム以外の座標系モードが指定されました 力覚センサーの設定か座標系モードを確認してください	ロボットとの対応付けを確認してください。 ロボットと対応付けしないセンサーでフォース座標オブジェクトの Orientation プロパティーでカスタム座標以外の方向を指定していないか確認してください。		
5522	未定義データを選択しました 選択したデータが定義されているか確認してください	指定した Tool、Local、または MP 番号が未定義の可能性があります。 指定したパラメーターが定義されているか確認してください。		
5523	CF による力制御機能の継続時に継続できないパラメーターを指定しました フォースコントロールオブジェクトとフォース座標系オブジェクトを確認してください	CF パラメーターによって力制御機能を継続する前後の動作命令が使用しているフォースコントロールオブジェクトとフォース座標オブジェクトを確認してください。		
5530	力覚センサーのリセット後に規定時間を経過しました フォースセンサーオブジェクトの Reset プロパティーを実行してください	フォースセンサーオブジェクトの Reset プロパティーを実行してください。		
5531	力制御機能の実行中に特異点近傍に接近しました 力制御機能は特異点近傍を避けて使用してください	特異点近傍の座標を指定していないか確認してください。 力制御機能の実行中に特異点近傍に移動していないか確認してください。あるいは、ロボットの設置位置を見直してください。		
5532	力覚センサー平均値計算のバッファーが飽和しました AvgForceClear から AvgForce までの時間を短くしてください	AvgForceClear から AvgForce までの時間を約 1 分以内にしてください。		
5533	CF による力制御機能の継続可能時間を超えました 力制御機能を継続する場合は FCKeep を使用してください	動作命令の間隔が 1 分以上ないか確認してください。		
5535	スカラ型ロボットでは Base、Tool、Local、FCS オブジェクトの Orientation プロパティーまたは現在の指令位置の V と W が 0 以外の場合、フォース機能を実行できません 各パラメーターを確認してください	Base, Tool, Local, FCS オブジェクトの Orientation プロパティーまたは現在の指令位置の V と W を 0 に設定してください。		
5536	フォース機能をサポートしていないロボット機種です ロボット機種とコントローラー フームウェアバージョンを確認してください	指定したロボットが正しいか確認してください コントローラーのファームウェアが該当ロボット機種をサポートしているか確認してください。		

番号	メッセージ	対策	付加情報 1	付加情報 2
5540	力覚センサーへの送信エラーです 力覚センサーI/F ユニット(基板)、力覚センサーの接続を確認してください	フォースセンサーオブジェクトの Reboot プロパティーを実行してください。 力覚センサーI/F ユニット(基板)、力覚センサーの電源や配線を確認してください。 力覚センサーI/F ユニット(基板)、力覚センサーを再起動してください。 上記を実行しても同様のエラーが発生する場合は、お問い合わせください。		
5541	力覚センサーからの受信エラーです 力覚センサーI/F ユニット(基板)、力覚センサーの接続を確認してください	フォースセンサーオブジェクトの Reboot プロパティーを実行してください。 力覚センサーI/F ユニット(基板)、力覚センサーの電源や配線を確認してください。 力覚センサーI/F ユニット(基板)、力覚センサーを再起動してください。 上記を実行しても同様のエラーが発生する場合は、お問い合わせください。		
5542	力覚センサーが使用中ですか 他のコマンドが実行中でないか確認してください	別のタスクなどで同時にフォースセンサーオブジェクトの Reset プロパティーや Reboot プロパティーを実行していないか確認してください。		
5543	力覚センサーの通信エラーです フォースセンサーオブジェクトの Reboot プロパティーを実行してください	フォースセンサーオブジェクトの Reboot プロパティーを実行してください。 力覚センサーI/F ユニット(基板)、力覚センサーの電源や配線を確認してください。 力覚センサーI/F ユニット(基板)、力覚センサーを再起動してください。 上記を実行しても同様のエラーが発生する場合は、お問い合わせください。		
5544	力覚センサーが素子エラー状態です 力覚センサーに定格以上の力が加わっていないか確認してください フォースセンサーオブジェクトの Reset プロパティーを実行してください	力覚センサーのリセットを行わず、長時間経過した場合発生することがあります。 フォースセンサーオブジェクトの Reset プロパティーを実行してください。 力覚センサーに定格以上の力が加わっていないか確認してください。 力覚センサーI/F ユニット(基板)、力覚センサーを再起動してください。 上記を実行しても同様のエラーが発生する場合は、お問い合わせください。		
5545	力覚センサーが回路エラー1状態です フォースセンサーオブジェクトの Reset プロパティーを実行してください	フォースセンサーオブジェクトの Reset プロパティーを実行してください。 力覚センサーI/F ユニット(基板)、力覚センサーを再起動してください。 上記を実行しても同様のエラーが発生する場合は、お問い合わせください。		
5546	力覚センサーが回路エラー2状態です フォースセンサーオブジェクトの Reset プロパティーを実行してください	フォースセンサーオブジェクトの Reset プロパティーを実行してください。 力覚センサーI/F ユニット(基板)、力覚センサーを再起動してください。 上記を実行しても同様のエラーが発生する場合は、ロボットの手先が振動していないか確認してください。		

番号	メッセージ	対策	付加情報 1	付加情報 2
5547	力覚センサーが温度エラー状態です 周辺温度が定格内か、急激な温度変化がないかを確認してください フォースセンサーオブジェクトのResetプロパティを実行してください	フォースセンサーオブジェクトのResetプロパティを実行してください。 力覚センサーの周囲温度が定格範囲内か確認してください。 力覚センサーに急激な温度変化がないか確認してください。 力覚センサーI/Fユニット(基板)、力覚センサーを再起動してください。 上記を実行しても同様のエラーが発生する場合は、お問い合わせください。		
5548	力覚センサーが定格以上の力を検出しました 力覚センサーに定格以上の力が加わっていないか確認してください フォースセンサーオブジェクトのResetプロパティを実行してください	フォースセンサーオブジェクトのResetプロパティを実行してください。 力覚センサーに定格以上の力が加わっていないか確認してください。 力覚センサーI/Fユニット(基板)、力覚センサーを再起動してください。 上記を実行しても同様のエラーが発生する場合は、お問い合わせください。		
5549	力覚センサーI/Fユニット(基板)が未接続です 力覚センサーI/Fユニット(基板)、力覚センサーの接続を確認してください	力覚センサーI/Fユニット(基板)、力覚センサーの電源や配線を確認してください。 力覚センサーI/Fユニット(基板)、力覚センサーを再起動してください。 上記を実行しても同様のエラーが発生する場合は、お問い合わせください。		
5550	力覚センサーのセンサー使用設定が無効です 力覚センサーの設定を確認してください	力覚センサーの設定を確認してください。 力覚センサーI/Fユニット(基板)、力覚センサーを再起動してください。		
5551	サポートされていない力覚センサーが接続されています コントローラーフームウェアのバージョン、力覚センサーの接続を確認してください	コントローラーのファームウェアが力覚センサーに対応しているか確認してください。 力覚センサーI/Fユニット(基板)、力覚センサーの電源や配線を確認してください。 力覚センサーI/Fユニット(基板)、力覚センサーを再起動してください。		
5552	力覚センサーの設定が異常です 力覚センサーの設定を確認してください	力覚センサーの設定を確認してください。		
5553	接続された力覚センサーではサポートされていない機能が実行されました プログラムを見直してください	力覚センサーの設定を確認してください。 プログラムを見直してください。		
5560	力覚センサーのドリフト補正エラーです	力覚センサーI/Fユニット(基板)、力覚センサーの電源や配線を確認してください。 力覚センサーI/Fユニット(基板)、力覚センサーを再起動してください。		
5570	フォースモニターのバッファーがオーバーフローしました フォースモニターを再起動してください	フォースモニターを開き直してください。		
5571	フォースログのバッファーがオーバーフローしました データの測定間隔を長くしてください	データの測定間隔を長くしてください データを受信するパソコンが高負荷状態の可能性があります。		

番号	メッセージ	対策	付加情報 1	付加情報 2
5572	フォースコントロールモニターのバッファーがオーバーフローしました フォースコントロールモニターを再起動してください	フォースコントロールモニターを開き直してください。		
5573	フォースガイドシーケンスのログデータがオーバーフローしました	コントローラーを再起動してください。 データを受信するパソコンが高負荷状態の可能性があります。		
5574	RecordStart のバッファーがオーバーフローしました データの測定間隔を長くしてください	データの測定間隔を長くしてください データを受信するパソコンが高負荷状態の可能性があります。		
5800	フォース機能の初期化に失敗しました コントローラーを再起動してください	コントローラーを再起動してください。 コントローラーフームウェアを初期化してください。 コントローラーを交換してください。		
5801	フォース機能がメモリー確保に失敗しました コントローラーを再起動してください	コントローラーを再起動してください。 コントローラーフームウェアを初期化してください。 コントローラーを交換してください。		
5802	フォース機能の演算エラーです コントローラーを再起動してください	コントローラーを再起動してください。 コントローラーフームウェアを初期化してください。 コントローラーを交換してください。		
5803	力覚センサーのロボット接続に失敗しました 力覚センサーのロボット接続設定を確認してください	力覚センサーのロボット接続設定を確認してください。		
5810	フォース機能のパラメーターエラーです パラメーター範囲を確認してください	指定したパラメーターの範囲を確認してください。		

番号	メッセージ	対策	付加情報 1	付加情報 2
5811	フォースコントロールオブジェクトのパラメーターが範囲外です 付加情報 1:パラメーター種別 付加情報 2:軸 パラメーターを確認してください	フォースコントロールオブジェクトのプロパティーの値を確認してください	1:Number 2:CoordinateSystem 3:Enabled 4:Mass 5:Damper 6:Spring 7:TargetForcePriority Mode 8:TargetForce 9:LimitSpeed 10:LimitAccel	1:Fx 2:Fy 3:Fz 4:Tx 5:Ty 6:Tz または 1:J 2:S 3:R
5812	フォースコントロールオブジェクトの LimitSpeed プロパティーもしくは LimitAccel プロパティーがロボットの設定速度もしくは加速度を下回っている パラメーターを確認してください	Speed, SpeedS, SpeedR, Accel, AccelS, AccelR と LimitSpeed, LimitAccel の値を確認してください		
5813	フォースコントロールオブジェクトの Enabled プロパティーが全て FALSE です 1つ以上の軸を TRUE にしてください	1つ以上の軸の Enabled を有効にしてください。		
5814	スカラ型ロボットでは Base、Tool、Local、FCS オブジェクトの Orientation プロパティーまたは現在の指令位置の V と W が 0 以外、または Tx_Enabled と Ty_Enabled が False でない場合、フォース機能を実行できません 各パラメーターを確認してください	Tx, Ty の Enabled を無効にしてください。 Base, Tool, Local, FCS オブジェクトの Orientation プロパティーまたは現在の指令位置の V と W を 0 に設定してください。		
5815	フォーストリガーオブジェクトのパラメーターが範囲外です 付加情報 1:パラメーター種別 付加情報 2:軸 パラメーターを確認してください	フォーストリガーオブジェクトのプロパティーの値を確認してください	1:Number 2:ForceSensor 3:CoordinateSystem 4:TriggerMode 5:Operator 6:Enabled 7:FMag_Axes 8:TMag_Axes 9:Polarity 10:UpperLevel 11:LowerLevel 12:UpperLevel が LowerLevel よりも小さい 13:LPF_Enabled 14:LPF_TimeConstant	1:Fx 2:Fy 3:Fz 4:Tx 5:Ty 6:Tz 7:FMag 8:TMag
5816	フォース座標系オブジェクトのパラメーターが範囲外です 付加情報 1:パラメーター種別 付加情報 2:軸 パラメーターを確認してください	フォース座標オブジェクトのプロパティーの値を確認してください	1:Number 2:Position 3:Orientation_Mode 4:Orientation_UVW 5:Orientation_RobotLocal	1:X 2:Y 3:Z または 1:U 2:V 3:W

番号	メッセージ	対策	付加情報 1	付加情報 2
5817	フォースモニターオブジェクトのパラメーターが範囲外です 付加情報 1:パラメーター種別 付加情報 2:軸 パラメーターを確認してください	フォースモニターオブジェクトのプロパティの値を確認してください	1:Number 2:ForceSensor 3:CoordinateSystem 4:FMag_Axes 5:TMag_Axes 6:LPF_Enabled 7:LPF_TimeConstant	
5818	フォース動作制限オブジェクトのパラメーターが範囲外です	フォース動作制限オブジェクトのプロパティの値を確認してください	1:Number 3:CoordinateSystem 6:Dist_Axes 7:Rot_Axes 8:UpperLevel 9:LowerLevel 10:UpperLevel が LowerLevel よりも小さい 11:Operator 12:ForceSensor 13:HoldTimeThresh 14:DatumPoint 15:RobotLocal 16:RobotTool 17:TriggerMode 18:Enabled	
5819	FCKeep の継続時間が範囲外です 継続時間を確認してください	継続時間が 600 秒以下か確認してください。		
5830	力制御機能は一時停止から再開できません 動作命令を終了してください	動作命令を終了してください。		
5831	力制御機能の実行中はこの命令を実行できません FCEnd で力制御機能を終了してください	力制御機能を停止してから実行してください。		
5832	力制御機能の実行中は フォースコントロールオブジェクトの付加されていない動作命令を実行できません FCEnd で力制御を終了してください	CF によって力制御機能を継続した直後の命令が力制御機能を含まない動作命令でないか確認してください。		
5833	重力補償は使用できません マスプロパティは MP0 のみ使用可能です	重力補償が使用できない力覚センサーとロボットの組み合わせです。 MP0 を設定してください。		
5834	接続された力覚センサーではサポートされていない機能が実行されました プログラムを見直してください	力覚センサーの設定を確認してください。 プログラムを見直してください。		
5840	力覚センサーが使用中です 他のコマンドが実行中でないか確認してください	別のタスクなどで同時にフォースセンサーオブジェクトの Reset プロパティや Reboot プロパティを実行していないか確認してください。		

番号	メッセージ	対策	付加情報 1	付加情報 2
5841	力覚センサーのリセットに失敗しました 再度リセットを実行してください 付加情報 1: 詳細エラー情報	引数を省略または FG_RESET_FINE を指定していた場合は、引数に FG_RESET_WAIT_VIBRATION を指定してください。 FG_RESET_WAIT_VIBRATION を指定していた場合は、リセットのタイミングを Wait ステートメントで調整するか、外部の振動を除去してください。	1: Fine 条件を満たさず、タイムアウトしました 2: 振動が収まらず、タイムアウトしました	
5901	フォース機能がメモリー確保に失敗しました コントローラーを再起動してください	コントローラーを再起動してください。 コントローラーフームウェアを初期化してください。 コントローラーを交換してください。		
5902	フォース機能がメモリーの解放に失敗しました コントローラーを再起動してください	コントローラーを再起動してください。 コントローラーフームウェアを初期化してください。 コントローラーを交換してください。		
5903	存在しないロボット番号が指定されました 正しいロボット番号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。 コントローラーフームウェアを初期化してください。 コントローラーを交換してください。		
5904	フォース機能がメモリー確保に失敗しました コントローラーを再起動してください	コントローラーを再起動してください。 コントローラーフームウェアを初期化してください。 コントローラーを交換してください。		
5906	存在しないオブジェクト番号が指定されました 正しいオブジェクト番号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。 コントローラーフームウェアを初期化してください。 コントローラーを交換してください。		
5907	未定義のフォースオブジェクト番号が指定されました 定義されたフォースオブジェクト番号を指定してください	定義したフォースデータ番号を指定してください。		
5908	未定義のフォース座標系オブジェクト番号が指定されました 定義されたフォース座標系オブジェクト番号を指定してください	定義したフォース座標データ番号を指定してください。		
5909	更新できないフォースオブジェクトの番号が指定されました プログラムを見直してください	指定されたフォースデータは、FSet, FDel, MPSet, または MPDel ステートメントで更新または削除できません。		
5910	範囲外の値が指定されました 正しい値を指定してください	範囲内の値を指定してください。		
5911	上側閾値が下側閾値より小さいです 上側閾値と下側閾値を変更してください	上側閾値と下側閾値を変更してください。		
5912	コマンドのパラメーターの数が誤っています 正しい数のパラメーターを指定してください	正しい数のパラメーターを指定してください。	パラメーターの数	
5913	関数のパラメーターの数が誤っています 正しい数のパラメーターを指定してください	正しい数のパラメーターを指定してください。	パラメーターの数	

番号	メッセージ	対策	付加情報 1	付加情報 2
5914	コマンドのパラメーターの型が誤っています 正しい型のパラメーターを指定してください	正しい型のパラメーターを指定してください。		
5915	関数のパラメーターの型が誤っています 正しい型のパラメーター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。 コントローラーフームウェアを初期化してください。 コントローラーを交換してください。		
5918	一致するラベルが見つかりません 正しいラベルを指定してください	既存のラベル名を指定してください。		
5921	すでに存在するラベル名が指定されました ラベル名を変更してください	ラベル名を変更してください。		
5924	指定されたロボットのフォース機能がメモリー確保に失敗しました コントローラーを再起動してください	コントローラーを再起動してください。 コントローラーフームウェアを初期化してください。 コントローラーを交換してください。		
5927	フォースファイルの読み込みに失敗しました フォースファイルを再作成してください	フォースデータが不正のため読み込むことができません。フォースファイルを再度作成してください。	0: FC 1: FCS 2: FT 3: FM 4: MASS	フォースデータのデータ番号
5928	フォース機能がメモリー確保に失敗しました コントローラーを再起動してください	コントローラーを再起動してください。 コントローラーフームウェアを初期化してください。 コントローラーを交換してください。		
5929	指定されたフォースファイル名が誤っています 正しいフォースファイル名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。 コントローラーフームウェアを初期化してください。 コントローラーを交換してください。		
5930	指定されたラベルが規定の長さを超えてます 正しいラベルを指定してください	正しいラベルを指定してください。詳細は「Label プロパティ」を参照してください。		
5931	指定されたコメントが規定の長さを超えてます 正しいコメントを指定してください	正しいコメントを指定してください。詳細は「Description プロパティ」を参照してください。		
5932	フォースファイルが壊れています フォースファイルを再作成してください	壊れている、または Force Guide 7.0 以外で編集されたため読み込むことができません。フォースファイルを再度作成してください。		
5933	指定されたフォースファイルが見つかりません 正しいフォースファイル名を指定してください	正しいフォースファイル名を指定してください。		
5934	フォースファイルをセーブできません 保存する容量を確認してください	フォースファイルを書き込むことができる十分なサイズを空けてください。	ロボット番号	
5940	ラベルの先頭文字がアルファベットではありません ラベル名を変更してください	ラベル名を変更してください。詳細は「Label プロパティ」を参照してください。		

番号	メッセージ	対策	付加情報 1	付加情報 2
5941	ラベルに英数もしくは下線以外の文字が含まれています ラベル名を変更してください	ラベル名を変更してください。詳細は「Label プロパティー」を参照してください。		
5943	対応していないバージョンの フォースファイルが指定され ました コントローラーのファームウェ アを更新してください	より新しいバージョンのフォースファイルのため読み込むことができません。		
5944	フォースファイルの読み込み に失敗しました フォースファイルを再作成して ください	サポートしていないフォーマットの フォースファイルのため読み込むこと ができません。		

## コード番号 6000 ~

番号	メッセージ	対策	付加情報 1	付加情報 2
6001	キャリブレーション番号が範囲外	キャリブレーション番号を修正してください。		
6002	キャリブレーションデータが未定義	キャリブレーションを実施してください。		
6003	カメラ取り付け方向が範囲外	CameraOrientation の値を修正してください。		
6004	2 点測定フラグが範囲外	TwoRefPoint の値を修正してください。		
6005	ポーズデータ中に無効なデータがある	ポイントティーチングを実施し直してください。		
6006	キャリブレーション失敗:無効なデータがあり計算できない	ポイントティーチング、およびキャリブレーションを実施し直してください。		
6007	座標変換失敗:無効なデータがあり計算できない	ポイントティーチングを実施し直してください。		
6009	キャリブレーションファイル名が正しくない	キャリブレーションファイル名を修正してください。		
6010	キャリブレーションファイルが存在しない	キャリブレーションファイル名を修正してください。		
6012	キャリブレーションファイルの読み込みに失敗した	キャリブレーションファイル名を修正してください。		
6013	キャリブレーションファイルの書き込みに失敗した	プロジェクトフォルダーのアクセス権を確認してください。		
6014	ピクセル座標は連続する 9 個のデータを指定してください	ビジョンシーケンス内に少なくとも 9 個以上のリザルトが求まるようにしてください。		
6015	ピクセル座標は連続する 18 個のデータを指定してください	ビジョンシーケンス内に少なくとも 18 個以上のリザルトが求まるようにしてください。		
6016	ロボット座標は連続する 9 個のデータを指定してください	ポイントティーチングを実施し直してください。		
6017	ロボット座標は連続する 18 個のデータを指定してください	ポイントティーチングを実施し直してください。		
6018	ロボット座標は連続する 9 個のデータと、1 つの基準点を指定してください	ポイントティーチングとキャリブレーションを実施し直してください。		
6019	ロボット座標は連続する 9 個のデータと、2 つの基準点を指定してください	ポイントティーチングとキャリブレーションを実施し直してください。		
6502	ビジョン処理 接続エラー (-3)	カメラとの接続(ケーブル、設定)を確認してください。		
6503	ビジョン処理 メモリエラー (-11)	RC+を再起動してください。		
6506	ビジョン処理 モデリング時のエラー (-14)	対象を変えてティーチしなおしてください。		
6507	ビジョン処理 復元エラー (-15)	正しい形式のファイルを指定してください。		
6508	ビジョン処理 反復回数が不正 (-16)	有効な範囲内の値を設定してください。		
6509	ビジョン処理 モードが不正 (-17)	有効な値を設定してください。		
6510	ビジョン処理 閾値が不正 (-18)	有効な範囲内の値を設定してください。		
6511	ビジョン処理 極性が不正 (-19)	有効な範囲内の値を設定してください。		
6512	ビジョン処理 ファイルオープンに失敗した (-20)	正しいファイルを指定してください。		
6513	ビジョン処理 初期化エラー (-21)	RC+を再インストールしてください。		
6514	ビジョン処理 ステータスエラー (-22)	カメラとの接続を確認してください。		
6517	ビジョン処理 画像フォーマットが不正 (-25)	読み込み可能なフォーマットの画像ファイルを指定してください。		
6520	ビジョン処理 プロパティーの値が不正 (-100)	有効な範囲内の値を設定してください。		

番号	メッセージ	対策	付加情報 1	付加情報 2
6521	ビジョン処理 露光終了処理に失敗した (-201)	Windows ファイアウォールを無効にしてください。		
6523	カメラと接続することができない他のデバイスが使用していないか確認してください。	カメラが使用中でないかを確認してください。		
6533	ビジョン処理 Blob プロパティー ThresholdLow の値が不正 (-11004)	有効な範囲内の値を設定してください。		
6534	ビジョン処理 Blob プロパティー ThresholdHigh の値が不正 (-11005)	有効な範囲内の値を設定してください。		
6535	ビジョン処理 Blob プロパティー Polarity の値が不正 (-11006)	有効な範囲内の値を設定してください。		
6536	ビジョン処理 Blob プロパティー NumberToFind の値が不正 (-11007)	有効な範囲内の値を設定してください。		
6537	ビジョン処理 Blob プロパティー MinArea の値が不正 (-11008)	有効な範囲内の値を設定してください。		
6538	ビジョン処理 Blob プロパティー MaxArea の値が不正 (-11009)	有効な範囲内の値を設定してください。		
6539	ビジョン処理 Blob プロパティー RejectOnEdge の値が不正 (-11010)	有効な範囲内の値を設定してください。		
6540	ビジョン処理 Blob プロパティー SizeToFind の値が不正 (-11011)	有効な範囲内の値を設定してください。		
6553	ビジョン処理 Geom プロパティー Accept の値が不正 (-11504)	有効な範囲内の値を設定してください。		
6554	ビジョン処理 Geom プロパティー NumberToFind の値が不正 (-11505)	有効な範囲内の値を設定してください。		
6555	ビジョン処理 Geom プロパティー AngleEnable の値が不正 (-11506)	有効な範囲内の値を設定してください。		
6556	ビジョン処理 Geom プロパティー AngleRange の値が不正 (-11507)	有効な範囲内の値を設定してください。		
6557	ビジョン処理 Geom プロパティー AngleStart の値が不正 (-11508)	有効な範囲内の値を設定してください。		
6558	ビジョン処理 Geom プロパティー ScaleEnable の値が不正 (-11509)	有効な範囲内の値を設定してください。		
6559	ビジョン処理 Geom プロパティー ScaleFactorMax の値が不正 (-11510)	有効な範囲内の値を設定してください。		
6560	ビジョン処理 Geom プロパティー ScaleFactorMin の値が不正 (-11511)	有効な範囲内の値を設定してください。		
6561	ビジョン処理 Geom プロパティー ScaleTarget の値が不正 (-11512)	有効な範囲内の値を設定してください。		
6562	ビジョン処理 Geom プロパティー SeparationMinX の値が不正 (-11513)	有効な範囲内の値を設定してください。		
6563	ビジョン処理 Geom プロパティー SeparationMinY の値が不正 (-11514)	有効な範囲内の値を設定してください。		
6564	ビジョン処理 Geom プロパティー SeparationAngle の値が不正 (-11515)	有効な範囲内の値を設定してください。		
6565	ビジョン処理 Geom プロパティー SeparationScale の値が不正 (-11516)	有効な範囲内の値を設定してください。		
6566	ビジョン処理 Geom プロパティー Confusion の値が不正 (-11517)	有効な範囲内の値を設定してください。		
6567	ビジョン処理 Geom プロパティー ModelOrgAutoCenter の値が不正 (-11518)	有効な範囲内の値を設定してください。		

番号	メッセージ	対策	付加情報 1	付加情報 2
6570	ビジョン処理 Geom プロパティー DetailLevel の値が不正 (-11521)	有効な範囲内の値を設定してください。		
6571	ビジョン処理 Geom プロパティー Smoothness の値が不正 (-11522)	有効な範囲内の値を設定してください。		
6572	ビジョン処理 Geom プロパティー RejectOnEdge の値が不正 (-11523)	有効な範囲内の値を設定してください。		
6573	ビジョン処理 Geom プロパティー SharedEdges の値が不正 (-11524)	有効な範囲内の値を設定してください。		
6574	ビジョン処理 Geom プロパティー Timeout の値が不正 (-11525)	有効な範囲内の値を設定してください。		
6575	ビジョン処理 Geom プロパティー RejectByArea の値が不正 (-11526)	有効な範囲内の値を設定してください。		
6576	ビジョン処理 Geom プロパティー SearchReversed の値が不正 (-11527)	有効な範囲内の値を設定してください。		
6577	ビジョン処理 Geom プロパティー ScaleTargetPriority の値が不正 (-11528)	有効な範囲内の値を設定してください。		
6578	ビジョン処理 Geom プロパティー SearchReducedImage の値が不正 (-11529)	有効な範囲内の値を設定してください。		
6586	ビジョン処理 Geom Model プロパティー DetailLevel の値が不正 (-11602)	有効な範囲内の値を設定してください。		
6587	ビジョン処理 Geom Model プロパティー Smoothness の値が不正 (-11603)	有効な範囲内の値を設定してください。		
6603	ビジョン処理 Corr プロパティー Accept の値が不正 (-12004)	有効な範囲内の値を設定してください。		
6604	ビジョン処理 Corr プロパティー NumberToFind の値が不正 (-12005)	有効な範囲内の値を設定してください。		
6605	ビジョン処理 Corr プロパティー AngleEnable の値が不正 (-12006)	有効な範囲内の値を設定してください。		
6606	ビジョン処理 Corr プロパティー AngleRange の値が不正 (-12007)	有効な範囲内の値を設定してください。		
6607	ビジョン処理 Corr プロパティー AngleStart の値が不正 (-12008)	有効な範囲内の値を設定してください。		
6608	ビジョン処理 Corr プロパティー AngleAccuracy の値が不正 (-12009)	有効な範囲内の値を設定してください。		
6609	ビジョン処理 Corr プロパティー Confusion の値が不正 (-12010)	有効な範囲内の値を設定してください。		
6610	ビジョン処理 Corr プロパティー ModelOrgAutoCenter の値が不正 (-12011)	有効な範囲内の値を設定してください。		
6613	ビジョン処理 Corr プロパティー RejectOnEdge の値が不正 (-12014)	有効な範囲内の値を設定してください。		
6614	ビジョン処理 Corr プロパティー Timeout の値が不正 (-12015)	有効な範囲内の値を設定してください。		
6615	ビジョン処理 Corr プロパティー RejectByArea の値が不正 (-12016)	有効な範囲内の値を設定してください。		
6630	ビジョン処理 Edge プロパティー構造体のサイズが不正 (-12501)	有効な範囲内の値を設定してください。		
6631	ビジョン処理 Edge リザルトヘッダー構造体のサイズが不正 (-12502)	有効な範囲内の値を設定してください。		
6632	ビジョン処理 Edge リザルトイテム構造体のサイズが不正 (-12503)	有効な範囲内の値を設定してください。		

番号	メッセージ	対策	付加情報 1	付加情報 2
6633	ビジョン処理 Edge プロパティー EdgeType の値が不正 (-12504)	有効な範囲内の値を設定してください。		
6634	ビジョン処理 Edge プロパティー NumberToFind の値が不正 (-12505)	有効な範囲内の値を設定してください。		
6635	ビジョン処理 Edge プロパティー Polarity の値が不正 (-12506)	有効な範囲内の値を設定してください。		
6636	ビジョン処理 Edge プロパティー SearchWidth の値が不正 (-12507)	有効な範囲内の値を設定してください。		
6637	ビジョン処理 Edge プロパティー Accept の値が不正 (-12508)	有効な範囲内の値を設定してください。		
6638	ビジョン処理 Edge プロパティー ScoreWeightContrast の値が不正 (-12509)	有効な範囲内の値を設定してください。		
6639	ビジョン処理 Edge プロパティー ContrastTarget の値が不正 (-12510)	有効な範囲内の値を設定してください。		
6640	ビジョン処理 Edge プロパティー ContrastVariation の値が不正 (-12511)	有効な範囲内の値を設定してください。		
6641	ビジョン処理 Edge プロパティー StrengthTarget の値が不正 (-12512)	有効な範囲内の値を設定してください。		
6642	ビジョン処理 Edge プロパティー StrengthVariation の値が不正 (12513)	有効な範囲内の値を設定してください。		
6653	ビジョン処理 Code Reader チェックサムが異常 (-1010)	チェックサムが正常なコードに変えてください。または、チェックサムを使用しない設定に変えてください。		
6654	ビジョン処理 Code Reader 無効なクワイエットゾーン (-1011)	コードの周囲にクワイエットゾーン(余白)を確保してください。または、クワイエットゾーンの幅を狭く設定してください。		
6655	ビジョン処理 Code Reader メッセージが長すぎる (-1012)	コードを変えてください。		
6686	ビジョン処理 OCR 認識辞書が一杯 (-2132)	登録済み文字を削除してください。		

## コード番号 7000 ~

番号	メッセージ	対策	付加情報 1	付加情報 2
7003	存在しないロボットが指定された	コントローラを再起動してください。 コントローラーフームウェアを初期化してください。		
7004	すでに確保されているポイントデータ領域を確保しようとした	コントローラを再起動してください。 コントローラーフームウェアを初期化してください。		
7006	存在しないポイント番号が指定された 正しいポイント番号を指定してください	指定したポイント番号を確認してください。		
7007	未定義のポイントが指定された ティーチングしたポイントのポイント番号を指定してください	指定したポイントにポイントデータが登録されているかを確認してください。 ティーチングを行ってください。		
7010	パレット定義用のメモリー領域が確保できない	コントローラを再起動してください。 コントローラーフームウェアを初期化してください。 コントローラを交換してください。		
7011	パレット定義用のメモリー領域が開放できない	コントローラを再起動してください。 コントローラーフームウェアを初期化してください。		
7012	存在しないパレット番号が指定された 正しいパレット番号を指定してください	パレット番号を確認してください。		
7013	未定義のパレットが指定された 定義されているパレットを指定するか、パレットを定義してください	指定したパレットが、Pallet 命令で定義されているかを確認してください。 パレットを定義してください。		
7014	定義されているパレット分割数を超える分割数が指定された 正しい分割数を指定してください	指定した分割数を確認してください。		
7015	存在しない座標軸番号が指定された	指定した座標軸番号を確認してください。		
7016	存在しない姿勢フラグ番号が指定された	指定した姿勢フラグ番号を確認してください。		
7017	メモリーが確保できない	コントローラを再起動してください。 コントローラーフームウェアを初期化してください。 コントローラを交換してください。		
7018	一致するポイントラベルが見つからない 正しいポイントラベルを指定してください	指定したポイントラベルを確認してください。		
7019	初期設定ファイルに設定されているパラメーターが誤っている	コントローラを再起動してください。 コントローラーフームウェアを初期化してください。		
7021	すでに存在するポイントラベル名が指定された 指定したラベル名はすでに登録されている ラベル名を変更してください	ポイントラベルを変更してください。		
7022	定義されていないローカル座標が指定された 正しいローカル座標番号を指定してください	指定したローカル番号を確認してください。 ローカル座標を定義してください。		
7024	指定されたロボットのポイントデータ用 メモリー領域が確保されていない	プロジェクトをリビルドしてください。		
7026	ポイントファイルがオープンできない 正しいポイントファイル名を指定してください	ポイントファイル名を確認してください。 プロジェクトに指定したポイントファイルが存在するか確認してください。		

番号	メッセージ	対策	付加情報 1	付加情報 2
7027	ポイントファイルからポイントデータを読み込めない	ポイントファイルを、再作成してください。		
7028	規定値を超えたポイント数でポイント領域を確保しようとした	ポイント数が多すぎます。 ポイント数を見直してください。		
7029	指定されたポイントファイル名が誤っている正しいポイントファイル名を指定してください	ファイルの拡張子を確認してください。		
7030	指定されたポイントラベルが規定の長さを超えている正しいポイントラベルを指定してください	ポイントラベルを変更してください。		
7031	指定されたポイントのコメントが規定の長さを超えている正しいコメントを指定してください	コメントを変更してください。		
7032	ポイントファイルが壊れている チェックサム異常	ポイントファイルを、再作成してください。		
7033	指定されたポイントファイルが見つからない正しいポイントファイル名を指定してください	指定したポイントファイル名を確認してください。		
7034	ポイントファイルがセーブできない	ポイントファイルのセーブ処理(一時ファイル名の作成)が失敗しました。 コントローラを再起動してください。 コントローラーフームウェアを初期化してください。 コントローラを交換してください。		
7035	ポイントファイルがセーブできない	ポイントファイルのセーブ処理(ファイルオープン)が失敗しました。 コントローラを再起動してください。 コントローラーフームウェアを初期化してください。 コントローラを交換してください。		
7036	ポイントファイルがセーブできない	ポイントファイルのセーブ処理(ファイルヘッダの更新)が失敗しました。 コントローラを再起動してください。 コントローラーフームウェアを初期化してください。 コントローラを交換してください。		
7037	ポイントファイルがセーブできない	ポイントファイルのセーブ処理(ファイル名の作成)が失敗しました。 コントローラを再起動してください。 コントローラーフームウェアを初期化してください。 コントローラを交換してください。		
7038	ポイントファイルがセーブできない	ポイントファイルのセーブ処理(ファイルの複製)が失敗しました。 コントローラを再起動してください。 コントローラーフームウェアを初期化してください。 コントローラを交換してください。		
7039	ポイントファイルがセーブできない	ポイントファイルのセーブ処理(ファイル名の変更)が失敗しました。 コントローラを再起動してください。 コントローラーフームウェアを初期化してください。 コントローラを交換してください。		
7040	ポイントラベルが誤っている ラベル名を変更してください	ポイントラベル名の先頭文字が不正です。ポイントラベル名を修正してください。		

番号	メッセージ	対策	付加情報 1	付加情報 2
7041	ポイントラベルが誤っている ラベル名を変更してください	不適格な文字が使われています。 ポイントラベル名を修正してください。		
7042	パレット定義できない	パレットデータの未定義フラグが混在しています。 ポイントデータを確認してください。 ポイントデータを修正してください。		
7043	ポイントファイルのバージョンが異なる	ポイントファイルのバージョンが異なります。 ポイントファイルを、再作成してください。		
7044	ポイントファイルがサポートされていないフォーマット	ポイントファイルがサポートされていません。 ポイントファイルを、再作成してください。		
7045	ワークキュー番号が不正	指定したワークキュー番号を確認してください。		
7046	ワークキューに登録できない	ワークキューがいっぱいです。ワークキューからポイントデータを削除してから登録してください。		
7047	ワークキューデータが存在しない	指定したインデックスを確認してください。		
7048	指定されたワークキューは正しく初期化されていません	ワークキューの初期化(メモリ確保)に失敗しました。 コントローラを再起動してください。 コントローラーフームウェアを初期化してください。 コントローラを交換してください。		
7049	ワークキュー関連命令の引数が異常	ワークキュー関連命令の引数を確認してください。		
7050	キューデータが既に登録されている為、設定できない	ワークキューにポイントデータが登録されている為、設定できません。 ワークキューを空にしてから、設定してください。		
7051	PF キュー番号が不正	PF キュー番号の範囲は 1~16 です。 コードを修正してください。		
7052	PF キューに登録できない	PF キューに登録可能なデータ数の上限は 1000 です。 コードを修正してください。		
7053	PF キューデータが存在しない	参照した PF キューにはデーターがありません。 コードを修正してください。		
7054	指定された PF キューは正しく初期化されていません	PF キューの初期化 (メモリ確保)に失敗しました。 コントローラを再起動してください。 コントローラーフームウェアを初期化してください。 コントローラを交換してください。		
7055	PF キュー関連命令の引数が異常	コマンドの文法が間違っています。 「Part Feeding 7.0 導入&ハードウェア(共通)&ソフトウェア編」の「3. Part Feeding SPEL+ コマンドリファレンス」の該当コマンドの説明を確認し、コードを修正してください。		
7056	PF キューデータが既に登録されている為、設定できない	PF キューの登録後に、PF_QueSort コマンドを実行することはできません。 コードを修正してください。		
7101	フィールドバス I/O の通信中にエラーが発生した	フィールドバススレーブ基板が故障しているか、コントローラーソフトウェアが破	1 2 3	

番号	メッセージ	対策	付加情報 1	付加情報 2
		損しています。コントローラーファームウェアを修復してください。	4 10	
		通信中に通信データの異常を検出しました。通信ケーブルに異常があります。通信ケーブルとその周辺を確認してください。	11 12	
		フィールドバススレーブ基板が故障しているか、コントローラーソフトウェアが破損しています。コントローラーファームウェアを修復してください。	13 14 15	
		通信中に通信データの異常(CRC Error)を検出しました。 通信ケーブルとその周辺を確認してください。(CCLink 使用時)	20	
		通信中に通信データの異常(Time Out Error)を検出しました。 通信ケーブルとその周辺を確認してください。(CCLink 使用時)	21	
		受信データ数の異常を検出しました。 PLC および、通信ケーブルとその周辺を確認してください。(CCLink 使用時)	23 24 25	

番号	メッセージ	対策	付加情報 1	付加情報 2
7103	フィールドバス I/O の通信中にタイムアウトが発生した	フィールドバススレーブ基板が故障しているか、コントローラーソフトウェアが破損しています。コントローラーフームウェアを修復してください。	1 2 3	
		通信中に通信データの異常を検出しました。通信ケーブルに異常があります。通信ケーブルとその周辺を確認してください。	4	
7104	RC+が CC-LinkVer2.00 の設定に対応していない 7.5.0 以降の RC+を使用してください	接続されている RC+が CC-LinkVer2.00 に対応していません。 7.5.0 以降の RC+へアップグレードするか、対応した RC+を使用してください。		
7150	Fieldbus マスター バスが切断されている	フィールドバスの通信ケーブルの接続状態を確認してください。		
7151	Fieldbus マスター バスの電源が OFF になっている	フィールドバスの通信ケーブルに電源が供給されているか確認してください。		
7152	Fieldbus マスター バスのステータスが異常	コントローラを再起動してください。 フィールドバスマスター基板を確認してください。 フィールドバスマスター基板を交換してください。		
7200	パラメーターが不正です	パラメーターを確認してください。		
7201	システムエラーが発生しました	-		
7202	メモリーが不足しています	-		
7203	アクセスが拒否されました	-		
7210	デバイスの準備ができていません	デバイスをセットしてください。		
7211	指定されたパスが見つかりません	指定したパスが存在するか確認してください。		
7212	サブディレクトリー、またはファイルは既に存在します	指定したディレクトリーまたはファイルが存在する場合、実行できません。		
7213	指定されたファイルが見つかりません	指定したファイルが存在するか確認してください。		
7214	ファイルサイズが変数の最大値を超えるました	2G byte 未満のファイルを指定してください。		
7215	ファイルは既に開いています	指定したファイル番号はすでに使われています。使われていないファイル番号を指定してください。		
7216	ファイルのオープンモードが違います	読み込みまたは書き込みができるモードでオープンされているか確認してください。		
7217	ファイルから読み込めません	読み込むデータがあるか確認してください。		
7230	接続は既に開いています	指定したファイル番号はすでに使われています。使われていないファイル番号を指定してください。		
7231	接続を開くときに、接続レベルのエラーが発生しました	データベースのアクセス権を確認してください。		
7232	現在、接続は閉じている状態です	データベースをオープン(OpenDB)してください。		
7233	サポートしていないデータタイプです	文字列または数値にデータを変換してください。		
7234	データが大きすぎます	1行のデータが大きすぎます。必要なフィールドのみ取得できるようクエリーを指定してください。		
7235	サポートしていないファイルタイプです	Excel のファイルタイプを確認してください。		

番号	メッセージ	対策	付加情報 1	付加情報 2
7236	データがありません	検索したデータがあるか確認してください。		
7250	読み込んだデータがありません	受信データがありません。送信プログラムを確認してください。		
7251	指定されたポートは無効です	指定したポートに対応するデバイス設定を確認してください。		
7252	ポートは既に開いています	開くポート番号を確認してください。		
7253	ポートは既に閉じています	閉じるポート番号を確認してください。		
7254	ポートは開いていません	開くポート番号を確認してください。		
7255	ポートからの読み込みタイムアウトです	ポートのタイムアウト時間を確認し、適切な値に更新してください。		
7256	ポートへの書き込みタイムアウトです	ポートのタイムアウト時間を確認し、適切な値に更新してください。		
7260	CheckSum が異常です	プロジェクトをリビルドしてください。		
7261	ファンクションが不正です	呼び出すファンクション定義を確認してください。		
7262	パラメーターが不正です	呼び出すファンクション定義を確認してください。		
7263	拡張 DLL を作成中です	-		
7264	拡張 DLL の作成に失敗した	-		
7265	DLL が存在しない	-		
7300	ビジョン通信 サーバーは未サポート	-		
7302	ビジョン通信 受信エラー カメラがポートをクローズした	カメラとの接続を確認してください。		
7303	ビジョン通信 受信データオーバーフロー	受信バッファー以上のデータを受信しました。		
7304	ビジョン通信 ポートのオープンに失敗した	カメラとの接続を確認してください。		
7305	ビジョン通信 IP アドレスが不正	プロジェクトをリビルドしてください。 カメラの設定を確認してください。		
7306	ビジョン通信 Server/Client の指定がない	-		
7307	ビジョン通信 送信エラー カメラがポートをクローズした	カメラとの接続を確認してください。		
7308	ビジョン通信 カメラのバージョンが古い	接続されたカメラのバージョンが古いため、バージョンアップしてください。		
7321	ビジョン通信 設定エラー カメラの設定がない	プロジェクトをリビルドしてください。 カメラの設定を確認してください。		
7322	ビジョン通信 受信タイムアウトエラー カメラから返答がない	カメラとの接続を確認してください。		
7323	ビジョン通信 受信データエラー	カメラとの接続を確認してください。		
7324	ビジョン通信 送信エラー カメラがポートをクローズした	カメラとの接続を確認してください。		
7325	ビジョン通信 接続エラー カメラとの接続が完了していない	カメラとの接続を確認してください。		
7326	ビジョン通信 受信データオーバーフロー	-		
7327	ビジョン通信 指定されたシーケンスがない	シーケンス名を確認してください。		
7328	ビジョン通信 設定エラー カメラの設定がない	プロジェクトをリビルドしてください。 カメラの設定を確認してください。		
7329	ビジョン通信 設定エラー Vis ファイルがない	プロジェクトをリビルドしてください。 カメラの設定を確認してください。		
7330	ビジョン通信 メモリーが確保できなかつた	シーケンス、オブジェクト、キャリブレーションの数を減らしてください。		
7341	ビジョン カメラ台数オーバー	カメラの登録を見直してください。		

番号	メッセージ	対策	付加情報 1	付加情報 2
7342	ビジョン カメラ番号異常	カメラの登録を見直してください。		
7343	ビジョン VSet のデータ長が長すぎる	シーケンス名, オブジェクト名, キャリブレーション名や文字列変数を見直してください。		
7344	ビジョン VGet のパラメーターが多すぎる	指定された変数の数が 32 個を超えています。パラメーターの数を減らしてください。		
7345	ビジョン VGet のカメラからの返答が不足	カメラを再起動してください。 カメラのバージョンを確認してください。		
7346	ビジョン コマンドウィンドウではビジョン命令を実行できない	プログラムからコマンドを実行してください。		
7400	内部行列計算エラー	仮想カメラを指定している場合、実カメラを指定してください。		
7402	最大移動距離が無効な値	有効な値を設定してください。		
7403	最大姿勢変化の角度が無効な値	有効な値を設定してください。		
7404	LJMMMode が無効な値	有効な値を設定してください。		
7405	ユーザーによってコマンドが中断されました。	—		
7406	第 1 軸がキャリブレーション実行中に許容される最大角度を超えて姿勢が変化しました。	第 1 軸の開始角度を調整してください。		
7407	第 2 軸がキャリブレーション実行中に許容される最大角度を超えて姿勢が変化しました。	第 2 軸の開始角度を調整してください。		
7408	第 4 軸がキャリブレーション実行中に許容される最大角度を超えて姿勢が変化しました。	第 4 軸の開始角度を調整してください。		
7409	第 6 軸がキャリブレーション実行中に許容される最大角度を超えて姿勢が変化しました。	第 6 軸の開始角度を調整してください。		
7410	PC からカメラへ画像ファイルを転送中にタイムアウトになりました。	PC とカメラの接続を確認してください。		
7411	可動カメラのキャリブレーションに指定されている上向きカメラのシーケンスがありません。	存在するシーケンスを指定してください。		
7412	指定された上向きカメラのシーケンスにキャリブレーションが設定されていません。	上向きカメラのシーケンスにキャリブレーションを設定してください。		
7413	指定された上向きカメラのシーケンスのキャリブレーションが完了していません。	上向きカメラのシーケンスのキャリブレーションを完了させてください。		
7414	ターゲットシーケンスは RuntimeAcquire が Strobed のときに使用できません。	ターゲットシーケンスの RuntimeAcquire を Stationary に設定してください。		
7415	キャリブレーションのリファレンスタイプが不正です。	CameraOrientation によって選択できる ReferenceType が異なります。選択しないでください。		
7416	キャリブレーションデータが不正です。キャリブレーションポイントを再ティーチしてください。	再ティーチが必要です。		
7417	キャリブレーションのセットアップが不正です。	キャリブレーションのポイントティーチをやり直してください。またはターゲットシーケンスを見直してください。		
7418	キャリブレーションターゲットシーケンスが不正です。	ターゲットシーケンスが選択されていないか、ターゲットシーケンスのカメラ番号が、キャリブレーションのカメラ番号と異なります。		

番号	メッセージ	対策	付加情報 1	付加情報 2
7419	ターゲットシーケンスのカメラがキャリブレーションのカメラと同じではありません。	同じカメラのシーケンスを設定してください。		
7420	ターゲットシーケンスにオブジェクトがありません。	ターゲットシーケンスに検出オブジェクトを追加してください。		
7421	ターゲットシーケンスの最後のステップが不正です。	ステップを見直してください。		
7422	キャリブレーションターゲットを検出するときに例外が発生しました。	ターゲットシーケンスを見直してください。		
7423	キャリブレーションターゲットシーケンスのリザルトの数が不正です。	必要なターゲット数のリザルトが検出できるようにシーケンスを作成してください。		
7424	キャリブレーションポイントをロードできません。	キャリブレーションのポイントティーチをやり直してください。		
7425	カメラの方向が不正です。	キャリブレーションの CameraOrientation を見直してください。		
7426	歪み補正のキャリブレーションが完了していません。	歪み補正が設定されている場合、歪み補正を実行してください。		
7427	無効なビジョンオブジェクトが指定された。	VSet, VGetなどのVisionGuide用の命令において無効なビジョンオブジェクトが指定されています。有効なビジョンオブジェクトを指定してください。		
7428	スカラ型ロボットのキャリブレーションでは Base の V と W が 0 でなければならない	Base の V と W を 0 に設定してください。		
7429	ロボットスピードが無効な値	有効な値を設定してください。		
7430	ロボット加速度が無効な値	有効な値を設定してください。		
7431	ShowWarning が無効な値	有効な値を設定してください。		
7432	現在使用しているシーケンスのカメラでは指定したオブジェクトを作成できません	ビジョンオブジェクトのタイプを確認してください。カメラのファームウェアを更新してください。		
7433	不正なモデルデータ	VLoadModel 中にエラーが発生した場合は、モデルを再ティーチするか、別のモデルを使用してください。	ロードされるモデルは、現バージョンの CV または RC+とは互換性がない可能性があります。	

番号	メッセージ	対策	付加情報 1	付加情報 2
7434	カメラエラー 接続パスワードが無効です。	RC+のカメラ設定ページから正しい接続パスワードを入力してください。 パスワードが不明の場合は、以下より1つを選んで実行してください。 a. CV モニターから新しい接続パスワードを入力してください。パスワードは RC+ のカメラ設定ページで設定したパスワードと同じにしてください。 b. パスワードをクリアするために、コンパクトビジョンを工場出荷時の状態にリセットしてください。現在のプロジェクトをリビルドして動作を確認してください。		
7435	カメラエラー ログインに失敗したため、コマンドを実行できません。			
7440	ポイント番号が不正	異なるポイント番号を指定してください。		
7441	ツール番号が不正	異なるツール番号を指定してください。		
7444	不正な画像ファイルの解像度が指定された	同じ解像度の画像ファイルを指定してください。		
7445	ConditionObject プロパティーが不正です。	Decision オブジェクトの ConditionObject プロパティーの設定を確認してください。		
7446	オブジェクトが実行されませんでした。	シーケンスを確認してください。シーケンスの実行時にオブジェクトが実行されませんでした。		
7500	カメラエラー メモリー異常	カメラを初期化してください。 プロジェクトを小さくしてください。		
7501	カメラエラー カメラに指定のプロジェクトが存在しない	プロジェクトをリビルドしてください。		
7502	カメラエラー カメラのプロジェクト設定が行われていない	プロジェクトをリビルドしてください。		
7503	カメラエラー 未サポートのプロパティーまたはリザルト	カメラのファームウェアを更新してください。		
7504	カメラエラー カメラのプロジェクトをオープンできない	プロジェクトをリビルドしてください。		
7505	カメラエラー 未定義のシーケンスが指定された	シーケンス名を確認してください。 プロジェクトをリビルドしてください。		
7506	カメラエラー 未定義のオブジェクトが指定された	オブジェクト名を確認してください。 プロジェクトをリビルドしてください。		
7507	カメラエラー カメラ処理異常	カメラを初期化してください。 プロジェクトをリビルドしてください。		
7508	カメラエラー 不正なコマンドが指定された	カメラのファームウェアを更新してください。		
7509	カメラエラー 不正なプロパティーの値が指定された	プロパティー値を確認してください。 カメラのファームウェアを更新してください。		
7510	カメラエラー 不正なプロパティーが指定された	プロパティー名を確認してください。 カメラのファームウェアを更新してください。		
7511	カメラエラー モデルが登録されていない	モデルティーチしてください。		
7512	カメラエラー 未定義のキャリブレーション名が指定された	キャリブレーション名を確認してください。 プロジェクトをリビルドしてください。		
7513	カメラエラー 他のモデルでも使用されているのでプロパティーは変更できない (Self でない)	プロパティー値を確認してください。		

番号	メッセージ	対策	付加情報 1	付加情報 2
7514	カメラエラー 不正なリザルトが指定された	リザルト名を確認してください。 カメラのファームウェアを更新してください。		
7515	カメラエラー 未検出オブジェクトのリザルトは取得できない	リザルト取得前に Found リザルトを確認してください。		
7516	カメラエラー キャリブレーションが存在しない	キャリブレーション名を確認してください。		
7517	カメラエラー キャリブレーションが実行されていない	キャリブレーションを実施してください。		
7518	カメラエラー カメラに接続できない	カメラの接続を確認してください。		
7519	カメラエラー 通信エラー	カメラの接続を確認してください。		
7520	ウィンドウが領域外です	ウィンドウが領域内に入るようにしてください。		
7521	OCR フォントが無効です	OCR フォントを登録してください。		
7522	すでに存在するビジョンキャリブレーションを指定した	キャリブレーション名を変更してください。 事前に既存のキャリブレーションを削除してください。		
7523	すでに存在するビジョンシーケンスを指定した	シーケンス名を変更してください。 事前に既存のシーケンスを削除してください。		
7524	すでに存在するビジョンオブジェクトを指定した	オブジェクト名を変更してください。 事前に既存のオブジェクトを削除してください。		
7525	ビジョンオブジェクトを読み込めない	プロジェクトフォルダーが壊れている可能性があります。 バックアップから復旧してください。		
7526	ビジョンオブジェクトがセーブできない	プロジェクトフォルダーが書き込み禁止になっている可能性があります。 フォルダーのアクセス権を確認してください。		
7527	ビジョン処理装置 重大エラー	カメラを初期化してください。 プロジェクトをリビルドしてください。		
7528	イメージファイルが見つからない	イメージファイルを確認してください。		
7529	カメラがありません	カメラの接続を確認してください。		
7530	画像取得ができませんでした	カメラの接続を確認してください。		
7531	ビジョンオブジェクトがティーチされていない	モデルティーチしてください。		
7532	画像ファイルを読み込めない	イメージファイルを確認してください。		
7533	カメラは RC+7.0 ではサポートされていない	SC300/SC1200 は RC+7.0 ではサポートされません。 CV1/CV2 を使用してください。		
7534	カメラのファームウェアは RC+7.0 の新機能をサポートしていない	カメラのファームウェアを更新してください。		
7535	コンパクトビジョンからのデータが不正	カメラを初期化してください。		
7536	コンパクトビジョンがステータスのエクスポートに失敗した	カメラを初期化してください。		
7537	プロパティ ImageSize の値が不正 指定された値はカメラでサポートされていない	カメラ解像度より大きな ImageSize を指定することはできません。 プロパティー値を修正してください。		
7538	プロパティ ZoomFactor の値が小さすぎる	指定できる値は 0.1~10.0 までです。 プロパティー値を修正してください。		
7539	カメラは Code Reader オブジェクトをサポートしていない	カメラのファームウェアを更新してください。		
7540	カメラは OCR オブジェクトをサポートしていない	カメラのファームウェアを更新してください。		
7541	モデルをティーチするためのデータが不十分	真っ白や真っ黒の画像をモデル登録することはできません。		

番号	メッセージ	対策	付加情報 1	付加情報 2
7542	モデルウィンドウの位置が不正	モデルウィンドウの位置を修正してください。		
7543	キャリブレーションポイントがティーチされていない	キャリブレーションポイントをティーチしてください。		
7544	キャリブレーションは上向き固定でなければならぬ	指定できるシーケンスは上向き固定カメラのキャリブレーションデータが設定されているシーケンスになります。		
7545	ポイントが定義されていない	キャリブレーションポイントをティーチしてください。		
7546	RobotPlacePos がキャリブレーションされていない	CalRobotPlacePos をクリックし、RobotPlacePos をキャリブレーションしてください。		
7547	カメラの IP アドレスが現在のサブネットの範囲外です	カメラの IP アドレスを修正してください。		
7548	カメラが検出されませんでした	カメラとの配線を確認してください。		
7549	プロパティ Radius の値が不正 RadiusInner 以上かつ RadiusOuter 以下でなければならぬ	プロパティー値を修正してください。		
7550	OCR 文字がない	OCR 文字登録をしてください。		
7551	OCR オプションが無効	オプションを有効にしてください。		
7552	シーケンスの ImageSize がキャリブレーション画像の幅・高さと一致していない	ImageSize をキャリブレーション実行時の設定に戻すか、キャリブレーションをやり直してください。		
7553	OCR でティーチできる文字は非 ASCII 文字の場合、1 文字のみです	1 文字を指定してください。		
7560	歪み補正キャリブレーションでターゲットシーケンスを実行できませんでした	ターゲットシーケンスを実行可能な状態にしてください。		
7561	歪み補正キャリブレーションで無効なターゲットシーケンスを指定しました	ターゲットが検出可能な状態にしてください。		
7562	歪み補正キャリブレーションに失敗しました。	カメラやターゲットの設置位置、レンズの選定を見直してください。		
7563	歪み補正キャリブレーションでキャリブレーションポイントが検出できませんでした	カメラやターゲットの設置位置、レンズの選定を見直してください。		
7564	歪み補正キャリブレーションのターゲットシーケンスで RuntimeAcquire プロパティが Stationary に設定されています	ターゲットシーケンスのプロパティを確認してください。		
7565	キャリブレーションに指定されているカメラが一致していません。歪み補正キャリブレーションのターゲットシーケンスとロボットキャリブレーションのターゲットシーケンスのカメラ設定を一致させてください	歪み補正キャリブレーションのターゲットシーケンスと、ロボットキャリブレーションのターゲットシーケンスのプロパティを確認してください。		
7566	キャリブレーションが完了しているので RobotLocal プロパティーは変更できません	-		
7567	モデルのエッジ中心が検出できませんでした	モデル原点は手動で設定してください。		
7568	歪み補正キャリブレーションを実行するため十分なポイント数が検出できません。100 ポイント以上の点が検出されるようにしてください	視野またはキャリブレーションターゲットを変更し、100 ポイント以上の点が検出されるようにしてください。		
7569	ArcSearchType の設定が、ArcObject に設定されている ArcFinder の ArcSearchType と一致していません。	ArcSearchType の設定を確認してください。		

番号	メッセージ	対策	付加情報 1	付加情報 2
7570	ThresholdAuto = True に設定されているので、ThresholdLow と ThresholdHigh は変更できません。	ThresholdAuto = False に変更してから ThresholdLow と ThresholdHigh を変更してください。		
7572	シーケンス名が不正	アルファベットで始まる名前を指定してください。名前には英数およびアンダースコア(_)が使えます。		
7573	キャリブレーション名が不正	アルファベットで始まる名前を指定してください。名前には英数およびアンダースコア(_)が使えます。		
7574	存在するシーケンス名またはキャリブレーション名を指定した	別のキャリブレーション名を指定してください。		
7575	カメラが無効	有効なカメラを指定してください。		
7576	ビジョンターゲットが見つからない	ターゲットが検出できるように、ビジョンシーケンスを見直してください。		
7577	指定した許容範囲内でビジョンターゲットの位置が決まらない	ターゲットが検出できるように、ビジョンシーケンスを見直してください。		
7578	サーチウィンドウ内にオブジェクトが見つからない	ビジョンシーケンスにターゲットを検出するオブジェクトを追加してください。		
7579	初期回転角が不正	有効な値を設定してください。		
7580	最終回転角が不正	有効な値を設定してください。		
7581	ターゲット許容値が不正	有効な値を設定してください。		
7582	ツール定義タイプが不正	有効な値を設定してください。		
7583	回転角が不正	有効な値を設定してください。		
7584	ローカル定義タイプが不正	有効な値を設定してください。		
7585	キャリブレーションプレートの検出が失敗	ターゲットが明瞭に映るように、レンズの焦点と露光時間を調整してください。		
7586	焦点距離検出が失敗	レンズ絞りを絞る方向で調整してください。		
7587	ローカル定義のスケール検出が失敗	ターゲットが明瞭に映るように、レンズの焦点と露光時間を調整してください。		
7588	キャリブレーションプレートの姿勢検出が失敗	ターゲットが明瞭に映るように、レンズの焦点と露光時間を調整してください。		
7589	無効なオブジェクト名です。	アルファベットで始まる名前を指定してください。名前には英数およびアンダースコア(_)が使えます。		
7590	最大移動距離が VDefSetMotionRange で設定された制限を越えました。	開始位置を調整してください。または、制限値を大きく設定してください。		
7591	最大姿勢変化の角度が VDefSetMotionRange で設定された制限を越えました。	開始位置を調整してください。または、制限値を大きく設定してください。		
7592	最大ジョイント角変化量が VDefSetMotionRange で設定された制限を越えました。	開始位置を調整してください。または、制限値を大きく設定してください。		
7596	ローカル定義のラフなカメラアライメントが失敗しました。	開始位置を調整してください。		
7597	ローカル定義面が計算できませんでした。	キャリブレーションプレートが明瞭に映るようにビジョンシーケンスを調整してください。		
7598	キャリブレーションで生成されたポイントの移動量が小さすぎます。	サーチエリアを大きくしてください。または、ターゲットを小さくしてください。		
7599	キャリブレーションで生成されたカメラとロボットの関係にエラーがありました。	仮想カメラを指定している場合、実カメラを指定してください。		
7600	GUI Builder コマンドウィンドウでは GUI Builder 命令を実行できない	-		

番号	メッセージ	対策	付加情報 1	付加情報 2
7602	GUI Builder GSet のパラメーターが長すぎる	パラメーター長を適切な長さに修正してください。		
7603	GUI Builder GGet のパラメーターが多すぎる	パラメーター数を確認してください。		
7604	GUI Builder GGet 命令の変数指定にデータが足りません	変数の指定を行ってください。		
7610	GUI Builder EventTaskType が Normal なので Pause 中は起動できない	EventTaskType を NoPause に変更すれば起動できます。		
7611	GUI Builder EventTaskType が Normal なので安全扉開中は起動できない	EventTaskType を NoEmgAbort に変更すれば起動できます。		
7612	GUI Builder EventTaskType が NoEmgAbort でないため非常停止中は起動できない	EventTaskType を NoEmgAbort に変更すれば起動できます。		
7613	GUI Builder EventTaskType が NoEmgAbort でないためエラー発生中は起動できない	EventTaskType を NoEmgAbort に変更すれば起動できます。		
7650	GUI Builder プロパティーが無効です	正しいプロパティーを指定してください。		
7651	GUI Builder フォームが無効です	正しいフォームを指定してください。		
7652	GUI Builder コントロールが無効です	正しいコントロールを指定してください。		
7653	GUI Builder 指定されたフォームは既に開かれています	二重起動させないように、プログラムを修正してください。		
7654	GUI Builder イベントファンクションが存在しない	イベントに設定したファンクション名を確認してください。		
7655	GUI Builder アイテムが存在しない	正しいアイテムを指定してください。		
7656	GUI Builder 無効なプロパティー値です	プロパティー値を確認し、正しい値を指定してください。		
7657	GUI Builder 指定した行番号は存在しません。	行番号を確認してください。		
7658	GUI Builder 指定した列番号は存在しません。	列番号を確認してください。		
7659	GUI Builder 指定した行数は無効です。	行数を減らしてください。		
7700	セキュリティ 無効ユーザー	管理者に連絡して、ユーザーを登録してください。		
7701	セキュリティ 無効パスワード	パスワードを確認してください。		
7702	セキュリティ 権限がありません	管理者に連絡して、権限を設定してください。		
7703	セキュリティ オプションがアクティブではありません	オプションの登録を行ってください。		
7710	転送先と転送元を同じにはできません	別の転送先を指定してください。		
7711	ポイントファイル名が他のロボットで使用されています	ポイントファイル名を確認してください。		
7712	無効な軸が指定されています	指定した軸が有効であるか確認してください。軸の指定が正しいか確認してください。		
7713	オプションが有効ではない	オプションを有効に設定してください。		

番号	メッセージ	対策	付加情報 1	付加情報 2
7714	ファイルがない	正しいファイル名を指定してください。		
7715	存在しないロボット番号が指定された	ロボット番号を確認してください。		
7716	ロボットが存在しない	ロボットが登録されているか確認してください。		
7717	ファイル異常 正しくないフォルダーが指定された	フォルダーネームを確認してください。		
7718	ファイルを書き込めません	空き容量、または書き込み権限を確認してください。		
7719	USB オプションキーが無効です	オプションラインセンス用 USB キーでオプションを有効にしてください。		
7720	パーツフィーディング フィーダーが存在しない。	RC+のセットアップメニューの[システム設定]-[コントローラー]-[パーツフィーディング]を確認してください。		
7730	フィーダー1台あたりのロボット数が最大値を超えています。	PartFeeding オプションを使用する場合、フィーダー1台あたりのロボット数の最大値は2台です。 PF_Start コマンドの引数に指定した各パーツのロボット設定を見直してください。		
7731	コントローラタイプの最大同時フィーダー数を超えるました。	T/VT コントローラでは、同時使用可能なフィーダーは2台までです。フィーダーが3台以上使用されていないか(PF_Start が3回以上実行されていないか)、コードを確認してください。		
7732	本コマンドはこのフィーダー機種では使用できません	本コマンドは、この機種のフィーダーでは使用できません。 該当のコマンドを削除するか、別のコマンドに変更してください。		
7733	本コマンドは PF_Start 実行中は PF コールバック関数外部では実行できません	本コマンドは、PF_Start を実行している場合、ユーザー関数では実行できません。 該当のコマンドを削除するか、コールバック関数内で実行することを検討してください。		
7734	予約されたタスクがユーザーコードで使用されています。	PartFeeding オプションでは、タスク32番から29番までのタスクを、タスク番号の大きい方から順番に使用します。 PartFeeding オプションを使用する場合は、これらのタスク番号を使用しないで下さい。 または、タスク番号を自動で割りあてている場合は、同時に使用するタスク数を減らして下さい。		
7735	ページゲートを閉じることができませんでした。	ページゲート開閉部に異物が挟まっているか確認してください。 フィーダーとの通信ができるか確認してください。RC+のセットアップメニューの[システム設定]-[コントローラー]-[パーツフィーディング]画面で、該当するフィーダーを選択し、[テスト]ボタンをクリックすると、通信テストを行うことができます。		
7736	ページゲートが有効になっていますが、接続されていません。	ページゲートが正しく取り付け、配線できているか確認してください。		

番号	メッセージ	対策	付加情報 1	付加情報 2
7737	サーチウィンドウの回転角度が範囲外です	サーチウィンドウを回転させる場合、回転角度は±45度以内に設定してください。		
7738	パート Blog の SearchWin プロパティが Rectangle または RotatedRectangle になっていません	カメラの撮像領域を指定する SearchWin のプロパティを、Rectangle または RotatedRectangle に設定して下さい。		
7750	シミュレーター 初期化処理に失敗しているので実行できない	RC+を再起動してください。		
7751	シミュレーター ファイル保存に失敗した	RC+を再起動してください。		
7752	シミュレーター ファイル読み込みに失敗した	RC+を再起動してください。		
7753	シミュレーター メモリーのマッピングに失敗した	RC+を再起動してください。		
7754	シミュレーター 仮想コントローラ情報は既に存在している	仮想コントローラの名称が重複している可能性があります。名称を確認してください。		
7755	シミュレーター 仮想コントローラ情報の作成に失敗した	RC+を再起動してください。		
7756	シミュレーター コピー元仮想コントローラ情報は存在しない	仮想コントローラの名称を確認してください。		
7757	シミュレーター コピー先仮想コントローラ情報は既に存在している	仮想コントローラの名称が重複している可能性があります。名称を確認してください。		
7758	シミュレーター 仮想コントローラ情報のコピーに失敗した	RC+を再起動してください。		
7759	シミュレーター 仮想コントローラ情報の削除に失敗した	RC+を再起動してください。		
7760	シミュレーター コントローラ情報の削除に失敗した	RC+を再起動してください。		
7761	シミュレーター コントローラ情報の名称変更に失敗した	仮想コントローラの名称を確認してください。		
7762	シミュレーター 名称変更元仮想コントローラ情報は存在しない	仮想コントローラの名称を確認してください。		
7763	シミュレーター 名称変更先仮想コントローラ情報は既に存在している	仮想コントローラの名称を確認してください。		
7764	シミュレーター ロボット番号が不正	RC+を再起動してください。		
7765	シミュレーター ロボット定義ファイルの読み込みに失敗した	定義ファイルが存在することを確認してください。		
7766	シミュレーター レイアウトオブジェクトのコピーに失敗した	RC+を再起動してください。		
7767	シミュレーター レイアウトオブジェクトのカットに失敗した	RC+を再起動してください。		

番号	メッセージ	対策	付加情報 1	付加情報 2
7768	シミュレーター レイアウトオブジェクトのペーストに失敗した	RC+を再起動してください。		
7769	シミュレーター ロボットの削除に失敗した	RC+を再起動してください。		
7773	シミュレーター ロボットもしくはオブジェクトが指定されていない	ロボットもしくはオブジェクトを指定してください。		
7774	シミュレーター ロボットもしくはオブジェクト名が重複している	重複しないようロボット名もしくはオブジェクト名を変更してください。		
7775	シミュレーター ロボットが見つからない	ロボットが設定されているか、あるいは、ロボット名を確認してください。		
7776	シミュレーター オブジェクトが見つからない	オブジェクトが存在するか、あるいはオブジェクト名を確認してください。		
7777	シミュレーター ハンドが見つからない	ハンドが設定されているか、あるいはハンド名を確認してください。		
7778	シミュレーター 指定されたオブジェクトはすでにパートとして登録されている	パートの登録を解除してください。		
7779	シミュレーター 指定されたオブジェクトはパートではない	パートに設定されているオブジェクトを指定してください。		
7780	シミュレーター 指定されたツールが見つからない	設定済みのツールを指定してください。		
7781	シミュレーター 子オブジェクトは把持できない	親オブジェクトに変更してください。		
7782	シミュレーター パートもしくはアーム取付機器、モバイルカメラに親オブジェクトは指定できない	パートもしくはアーム取付機器、モバイルカメラとしての設定を解除してください。		
7783	シミュレーター ロボットは指定できない	ロボット以外のオブジェクトを指定してください。		
7784	シミュレーター 同一オブジェクトは親オブジェクトとして指定できない	別のオブジェクトを指定してください。		
7785	シミュレーター 子オブジェクトは親オブジェクトとして指定できない	親オブジェクトに変更してください。		
7786	シミュレーター 指定されたオブジェクトはすでに親オブジェクトとして登録されている	別のオブジェクトを指定してください。		
7787	シミュレーター 不正な値が指定された	設定値を確認してください。		
7788	シミュレーター 不正な変数型が指定された	変数型を確認してください。		
7789	シミュレーター オブジェクトは指定できない	ロボットを指定してください。		
7790	シミュレーター ハンドは指定できない	ハンド以外のオブジェクトを指定してください。		
7791	シミュレーター カメラは指定できない	カメラ以外のオブジェクトを指定してください。		
7800	PG 軸ではない	-		

番号	メッセージ	対策	付加情報 1	付加情報 2
7801	軸番号が不正	-		
7802	ロボットタイプがジョイントではない	-		
7803	パラメーターが不正	-		
7804	ロボットが選択されていない	-		
7805	MCD 異常 MCD ファイルのオープンに失敗した	コントローラ設定をリストアしてください。		
7806	MCD 異常 MCD ファイルの読み込みに失敗した	コントローラ設定をリストアしてください。		
7807	MCD 異常 MCD ファイルのセーブに失敗した	コントローラ設定をリストアしてください。		
7808	MCD 異常 MCD ファイルの作成に失敗した	コントローラ設定をリストアしてください。		
7809	MCD 異常 MCD ファイルの書き込みに失敗した	コントローラ設定をリストアしてください。		
7810	MPL 異常 MPL ファイルのオープンに失敗した	ファームウェアを再インストールしてください。		
7811	MPL 異常 MPL ファイルの読み込みに失敗した	ファームウェアをアップデートしてください。		
7812	MPL 異常 MPL ファイルの書き込みに失敗した	1. コントローラを再起動してください。 2. ファームウェアを再インストールしてください。		
7815	IFS 異常 IFS ファイルのオープンに失敗した	コントローラ設定をリストアしてください。		
7816	IFS 異常 IFS ファイルの読み込みに失敗した	コントローラ設定をリストアしてください。		
7817	IFS 異常 IFS ファイルの書き込みに失敗した	コントローラ設定をリストアしてください。		
7820	MTR 異常 MTR ファイルの作成に失敗した	販売元にお問い合わせください。		
7821	MTR 異常 MTR ファイルのオープンに失敗した	販売元にお問い合わせください。		
7822	MTR 異常 MTR ファイルの読み込みに失敗した	1. コントローラを再起動してください。 2. MT を再インストールしてください。		
7823	MTR 異常 MTR ファイルの書き込みに失敗した	販売元にお問い合わせください。		
7824	MTR 異常 MTR ファイルのセーブに失敗した	コントローラを再起動してください。		
7825	PRM 異常 PRM ファイルの作成に失敗した	コントローラ設定をリストアしてください。		
7826	PRM 異常 PRM ファイルのオープンに失敗した	販売元にお問い合わせください。		
7827	PRM 異常 PRM ファイルの読み込みに失敗した	コントローラ設定をリストアしてください。		
7828	PRM 異常 PRM ファイルの書き込みに失敗した	販売元にお問い合わせください。		
7829	PRM 異常 PRM ファイルのセーブに失敗した	コントローラ設定をリストアしてください。		
7830	ファイル異常 指定ファイルのアクセスに失敗した	1. コントローラを再起動してください。 2. ファームウェアを再インストールしてください。		
7831	モーター形式が不正	モーターインプを確認してください。		
7840	領域の確保に失敗した	コントローラを再起動してください。		
7845	FGI 異常 FGI ファイルのオープンに失敗した	コントローラを再起動してください ファームウェアを再インストールしてください。	-	-
7846	FGI 異常 FGI ファイルの読み込みに失敗した	販売元にお問い合わせください。		

番号	メッセージ	対策	付加情報 1	付加情報 2
7847	MDL 異常 MDL ファイルのオープンに失敗した	コントローラーを再起動してください。 ファームウェアを再インストールしてください。	-	-
7848	MDL 異常 MDL ファイルの読み込みに失敗した	コントローラーを再起動してください。 ファームウェアの最新バージョンをインストールしてください。	-	-
7900	Fieldbus がインストールされていない	-		
7901	Fieldbus パラメーター異常	-		
7902	Fieldbus ネットワーク異常	フィールドバスの通信ケーブルの接続状態を確認してください。 フィールドバスの通信ケーブルに電源が供給されているか確認してください。 (電源供給が必要なフィールドバスの場合) フィールドバススレーブの接続状態を確認してください。		
7903	Fieldbus デバイス未初期化	フィールドバスマスター基板が装着されていること確認してください。 フィールドバスマスター基板を装着したパソコンを再起動してください。 フィールドバスマスター基板を交換してください。		
7904	Fieldbus 基板が無効	フィールドバスマスター基板が装着されていること確認してください。 フィールドバスマスター基板を装着したパソコンを再起動してください。 フィールドバスマスター基板を交換してください。		
7905	Fieldbus 接続できない	-		
7906	Fieldbus デバイスの初期化が無効	フィールドバスマスター基板が装着されていること確認してください。 フィールドバスマスター基板を装着したパソコンを再起動してください。 フィールドバスマスター基板を交換してください。		
7907	Fieldbus 一般エラー	フィールドバスマスター基板が装着されていること確認してください。 フィールドバスマスター基板を装着したパソコンを再起動してください。 フィールドバスマスター基板を交換してください。		
7908	Fieldbus 設定エラー	フィールドバスマスターの設定を確認してください。		
7909	Fieldbus マスターにスレーブが設定されていない	付属の applicomIO Console アプリケーションにより、フィールドバスマスターにスレーブを登録してください。		
7910	Fieldbus 構成ファイルが見つかりません	Fieldbus I/O マニュアルにしたがって、 Fieldbus 構成ファイルを読み込んでください。		
7911	Fieldbus 無効な構成ファイルです	Fieldbus I/O マニュアルにしたがって、 Fieldbus 構成ファイルを読み込んでください。 もし、問題が解決されない場合は、販売元までお問い合わせください。		
7912	Fieldbus 無効なデバイス ID です	無効なデバイス ID パラメーターが使用されました。プログラムを確認してください。		

番号	メッセージ	対策	付加情報 1	付加情報 2
7913	Fieldbus 無効なサービスが指定されました	無効な Explicit メッセージサービス番号が使用されました。プログラムを確認してください。		
7914	Fieldbus マスター基板のドライバを開くことができません	Fieldbus マスター基板が、正しく装着されていることを確認してください。 Fieldbus マスター基板用のドライバが、正しくインストールされていることを確認してください。		
7915	Fieldbus マスター基板のチャンネルを開くことができません	他のアプリケーションが Fieldbus マスター基板を使用していないことを確認してください。 基板に正しいファームウェアがインストール(ダウンロード)されていることを確認してください。		
7916	Fieldbus ホスト準備待ちのタイムアウトです	Fieldbus マスター基板用のドライバが正しくインストールされていることを確認してください。 再起動して、やり直してください。基板を交換してください。		
7917	Fieldbus バス通信タイムアウト	バスの電源とスレーブとの接続を確認してください。		
7930	OPC UA サーバー起動エラー アクティベートされていない	OPC UA 機能をアクティベーションしてください。		
7931	OPC UA サーバー起動エラー サーバー証明書が登録されていない	サーバー証明書を登録してください。 または、サーバー証明書の使用タイプを見直してください。		
7932	OPC UA サーバー起動エラー サーバーの設定が不正	サーバーの設定を見直してください。		
7933	OPC UA サーバー起動エラー ポート番号が競合している	ポート番号を変更してください。		
7950	フォースセンシング フォースセンサーが無効	-		
7951	フォースセンシング フォースセンサー軸が無効	-		
7952	フォースセンシング センサー読み込みエラー	-		
7953	フォースセンシング センサー初期化エラー	-		
7954	フォースセンシング センサーが初期化されていない	-		
7955	フォースセンシング センサー値が計測最大を超えた	-		
7975	フォースガイド 値が範囲外	-		
7976	フォースガイド プロパティー値が不正	-		
7977	フォースガイド 力覚センサーを使用しているロボット が存在しない。	RC+のセットアップメニューの[システム 設定]-[コントローラー]-[フォースセンシ ング]-[力覚センサーI/F]を確認してくださ い。		

## コード番号 9000 ~

番号	メッセージ	対策	付加情報 1	付加情報 2
9001	非常停止回路の故障を検出 二重化された入力のうち一方に 断線などの不良が発生した	非常停止入力信号の断線、地絡、短絡 を確認し、コントローラを再起動してください。		
9002	安全扉回路の故障を検出 二重化された入力のうち一方に 断線などの不良が発生した	安全扉入力信号の断線、地絡、短絡 を確認し、コントローラを再起動してください。		
9003	初期化異常 ファームウェアの初期化に失敗 した	コントローラのハードウェアの故障が考 えられます。配線などを確認し、コント ローラを再起動しても同様のエラーが発 生する場合は、お問い合わせください。		
9004	初期化異常 DU の初期化に失敗した DU の電源または CU と DU 間 の配線を確認してください	設定済みのドライブユニットの台数と、 認識できたドライブユニットの台数が一 致しません。電源およびコントロールユ ニットとドライブユニット間の配線を確認 し、コントローラを再起動しても同様のエ ラーが発生する場合は、お問い合わせく ださい。		
9005	初期化異常 DU の初期化に失敗した CU と DU 間の配線を確認してください	ドライブユニットのハードウェアの故障が 考えられます。配線などを確認し、コント ローラを再起動しても同様のエラーが発 生する場合は、お問い合わせください。		
9006	初期化異常 リモート I/O の初期化に失敗し た リモート I/O の設定値を確認し てください	リモート I/O の設定値を確認してく ださい。		
9007	力覚センサーのエラーが発生し ています 付加情報 1: 各エラーコード 各エラーコードに従って、対処方 法を実施してください	力覚センサーのエラーが発生していま す。システムヒストリーで付加情報 1 を 確認し、該当する対処方法を行ってく ださい。	各エラーコード	
9009	コントローラーがサポートしてい ない Safety 基板が接続されて いる	接続している Safety 基板をはずし、コ ントローラーを再起動してください。		
9010	コントローラーがサポートしてい ない EUROMAP 基板が接続さ れている	接続している EUROMAP 基板をはず し、コントローラーを再起動してく ださい。		
9008	キャリブレーション実行中に RC+とコントローラーの通信が 切れた コントローラー再起動	コントローラを再起動してください。	各エラーコード	
9011	CPU 基板のバックアップ用バッ テリーの電圧が規定値より低く なった CPU 基板の電池交換を 行なってください	速やかに CPU 基板の電池を交換してく ださい。電池を交換するまでは、コント ローラの電源をできるだけ ON のままに しておいてください。	現在値の 100 倍	境界値の 100 倍
9012	CPU 基板の 5V 入力電圧が規 定値より低くなった	5V 電源単体で正常な電圧が出力され ない場合、電源を交換してください。	現在値の 100 倍	境界値の 100 倍
9013	モーターのブレーキ用、エンコー ダー用、ファン用の 24V 入力電 圧が規定値より低くなつた	24V 電源単体で正常な電圧が出力され ない場合、電源を交換してください。	現在値の 100 倍	境界値の 100 倍
9014	コントローラ内の温度が規定値 より高くなつた	できるだけ速やかにコントローラを停止 し、コントローラの周囲温度が高くない かを確認してください。 フィルターがつまつてないか確認して ください。	現在値の 100 倍	境界値の 100 倍

番号	メッセージ	対策	付加情報 1	付加情報 2
9015	コントローラのファン回転数が規定値より低くなった (FAN1)	コントローラのフィルターが詰まっているか確認してください。 ファンを交換してください。	現在値	境界値
9016	コントローラのファン回転数が規定値より低くなった (FAN2)	コントローラのフィルターが詰まっているか確認してください。 ファンを交換してください。	現在値	境界値
9017	コントローラ内の温度が規定値より高くなった	できるだけ速やかにコントローラを停止し、コントローラの周囲温度が高くないかを確認してください。 フィルターが詰まっているか確認してください。	現在値の 100 倍	境界値の 100 倍
9018	CPU 基板の 54V 入力電圧が規定値より低くなった	54V 電源単体で正常な電圧が出力されない場合、電源を交換してください。	現在値の 100 倍	境界値の 100 倍
9019	CPU 基板の 3.3V 入力電圧が規定値より低くなった	3.3V 電源単体で正常な電圧が出力されない場合、電源を交換してください。	現在値の 100 倍	境界値の 100 倍
9020	CPU 基板の DC 入力電圧が規定値より低くなったり、もしくは高くなったり	DC 電源単体で正常な電圧が出力されない場合、電源を交換してください。	現在値の 100 倍	境界値の 100 倍
9021	DU1 の 3.3V 入力電圧が規定値より低くなった	ドライブユニット 1 の 3.3V 電源単体で正常な電圧が出力されない場合、電源を交換してください。		
9022	DU1 の 5V 入力電圧が規定値より低くなった	ドライブユニット 1 の 5V 電源単体で正常な電圧が出力されない場合、電源を交換してください。		
9023	DU1 のモーターのブレーキ用、エンコーダー用、ファン用の 24V 入力電圧が規定値より低くなったり	ドライブユニット 1 の 24V 電源単体で正常な電圧が出力されない場合、電源を交換してください。		
9024	DU1 の温度が規定値より高くなったり	できるだけ速やかにドライブユニット 1 を停止し、周囲温度が高くないかを確認してください。 フィルターが詰まっているか確認してください。		
9025	DU1 のファン回転数が規定値より低くなった (FAN1)	ドライブユニット 1 のフィルターが詰まっているか確認してください。 ファンを交換してください。		
9026	DU1 のファン回転数が規定値より低くなった (FAN2)	ドライブユニット 1 のフィルターが詰まっているか確認してください。 ファンを交換してください。		
9031	DU2 の 3.3V 入力電圧が規定値より低くなったり	ドライブユニット 2 の 3.3V 電源単体で正常な電圧が出力されない場合、電源を交換してください。		
9032	DU2 の 5V 入力電圧が規定値より低くなったり	ドライブユニット 2 の 5V 電源単体で正常な電圧が出力されない場合、電源を交換してください。		
9033	DU2 のモーターのブレーキ用、エンコーダー用、ファン用の 24V 入力電圧が規定値より低くなったり	ドライブユニット 2 の 24V 電源単体で正常な電圧が出力されない場合、電源を交換してください。		
9034	DU2 の温度が規定値より高くなったり	できるだけ速やかにドライブユニット 2 を停止し、周囲温度が高くないかを確認してください。 フィルターが詰まっているか確認してください。		

番号	メッセージ	対策	付加情報 1	付加情報 2
9035	DU2 のファン回転数が規定値より低くなった (FAN1)	ドライブユニット 2 のフィルターが詰まつていなか確認してください。 ファンを交換してください。		
9036	DU2 のファン回転数が規定値より低くなった (FAN2)	ドライブユニット 2 のフィルターが詰まつていなか確認してください。 ファンを交換してください。		
9041	DU3 の 3.3V 入力電圧が規定値より低くなった	ドライブユニット 3 の 3.3V 電源単体で正常な電圧が出力されない場合、電源を交換してください。		
9042	DU3 の 5V 入力電圧が規定値より低くなった	ドライブユニット 3 の 5V 電源単体で正常な電圧が出力されない場合、電源を交換してください。		
9043	DU3 のモーターのブレーキ用、エンコーダー用、ファン用の 24V 入力電圧が規定値より低くなった	ドライブユニット 3 の 24V 電源単体で正常な電圧が出力されない場合、電源を交換してください。		
9044	DU3 の温度が規定値より高くなつた	できるだけ速やかにドライブユニット 3 を停止し、周囲温度が高くないかを確認してください。 フィルターが詰まつていなか確認してください。		
9045	DU3 のファン回転数が規定値より低くなった (FAN1)	ドライブユニット 3 のフィルターが詰まつていなか確認してください。 ファンを交換してください。		
9046	DU3 のファン回転数が規定値より低くなった (FAN2)	ドライブユニット 3 のフィルターが詰まつていなか確認してください。 ファンを交換してください。		
9100	初期化異常 メモリー確保に失敗した	コントローラを再起動してください。		
9101	メッセージキューがいっぱいになつた	-		
9102	初期化異常 Modbus の初期化に失敗した	(RTU 選択時) 選択したポートが実装されているか確認してください。 (TCP 選択時) 選択したポート番号が他で使用されていないか確認してください。		
9103	初期化異常 ユーザー出力の初期化に失敗した	ロボット指定を行っていた場合、指定ロボットが登録されているか、確認してください。		
9104	ユーザー出力異常 実行できない命令を指定した	条件式を確認してください。		
9105	コントローラーがサポートしていない TP が接続されている	接続している TP をはずし、コントローラを再起動してください。	1:TP1 2:TP2 3:TP3	
9233	フィールドバス I/O ドライバーが不正な状態	モジュールが故障しているか、コントローラーソフトウェアが破損しています。コントローラーフームウェアを修復してください。		
9234	フィールドバス I/O の初期化に失敗した	モジュールが故障しているか、コントローラーソフトウェアが破損しています。コントローラーフームウェアを修復してください。		
9610	RAS 回路がサーボシステムの異常を検出 コントローラ再起動 ノイズ対策 コントローラ交換	ノイズ対策を確認してください。 DMB を交換してください。		

番号	メッセージ	対策	付加情報 1	付加情報 2
9611	サーボ CPU の RAM が異常 コントローラ再起動 ノイズ対策 DMB 交換	ノイズ対策を確認してください。 DMB を交換してください。		
9612	メイン CPU とサーボ CPU の通信用 RAM が異常 コントローラ再起動 ノイズ対策 DMB 交換	ノイズ対策を確認してください。 DMB を交換してください。		
9613	サーボ CPU の RAM が異常 コントローラ再起動 ノイズ対策 DMB 交換	コントローラの再起動、またはノイズ対策、DMB を交換してください。 T, VT シリーズは DMB ではなく CPU 基板になります。		
9614	メイン CPU とサーボ CPU の初期化通信が異常 コントローラ再起動 ノイズ対策 DMB 交換	コントローラの再起動、またはノイズ対策、DMB を交換してください。 T, VT シリーズは DMB ではなく CPU 基板になります。		
9615	メイン CPU とサーボ CPU の初期化通信が異常 コントローラ再起動 ノイズ対策 DMB 交換	ノイズ対策を確認してください。 DMB を交換してください。		
9616	メイン CPU とサーボ CPU の通信が異常 コントローラ再起動 ノイズ対策 DMB 交換	コントローラの再起動、またはノイズ対策、DMB を交換してください。 T, VT シリーズは DMB ではなく CPU 基板になります。		
9617	メイン CPU とサーボ CPU の通信が異常 コントローラ再起動 ノイズ対策 DMB 交換	コントローラの再起動、またはノイズ対策、DMB を交換してください。 T, VT シリーズは DMB ではなく CPU 基板になります。		
9618	ロングタイムコマンド オーバーラン	ノイズ対策を確認してください。 DMB を交換してください。		
9619	ロングタイムコマンド チェックサムエラー	ノイズ対策を確認してください。 DMB を交換してください。		
9620	システムウォッチドッグタイマが異常を検出 コントローラ再起動 ノイズ対策 DMB 交換	コントローラの再起動、またはノイズ対策、DMB を交換してください。 T, VT シリーズは DMB ではなく CPU 基板になります。		
9621	ドライブユニットチェック異常	ノイズ対策を確認してください。 DMB を交換してください。		
9622	サーボ CPU の RAM が異常 コントローラ再起動 ノイズ対策 DMB 交換	ノイズ対策を確認してください。 DMB を交換してください。		
9623	非常停止/安全扉の二重回路が異常 非常停止/安全扉の配線の確認	ノイズ対策を確認してください。 DMB を交換してください。		
9624	主回路電源電圧の低下検出 電源電圧の確認 コントローラ再起動	ノイズ対策を確認してください。 DMB を交換してください。		
9625	主回路電源制御リレーの接点が溶着 DPB 交換	DPB を交換してください。		
9626	サブ CPU がメイン CPU との認識不一致を検出	コントローラの再起動、またはノイズ対策、CPU 基板を交換してください。		
9627	回生抵抗の温度異常を検出	Weight/Inertia 設定を行ってください。 負荷を確認してください。 ロボットを確認してください。(滑らかさ、ガタ、引っかかり、ベルトのゆるみ、ブレーキ) 周辺装置との干渉を確認してください。(衝突、接触) 機種設定を確認してください。 パワーケーブルの接続を確認。		

番号	メッセージ	対策	付加情報 1	付加情報 2
9628	サブ CPU が過電圧を検出	DPB 基板を交換してください。		
9630	リアルタイムステータス異常 チェックサムエラー	コントローラを再起動してください。 DMB を交換してください。 ノイズ対策を確認してください。		
9632	リアルタイムステータス異常 フリーランニングカウンタエラー	コントローラを再起動してください。 DMB を交換してください。 ノイズ対策を確認してください。		
9633	リアルタイムステータス異常 サーボ CPU との通信エラー	コントローラを再起動してください。 DMB を交換してください。 ノイズ対策を確認してください。		
9640	モーション系割り込み異常 2重割り込み	コントローラを再起動してください。 DMB を交換してください。 ノイズ対策を確認してください。		
9691	モーションネットワークのデータ 送信に失敗した	ドライブユニット接続ケーブルの接続を 確認してください。		
9692	モーションネットワークのデータ 受信に失敗した	ドライブユニット接続ケーブルの接続を 確認してください。		
9697	力覚センサーI/F 基板のデータ 送信に失敗した 力覚センサーI/F 基板と力覚セ ンサーの接続を確認してください	力覚センサーI/F 基板と力覚センサーの 接続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。 再起動しても同様のエラーが発生する 場合は、お問い合わせください。		
9698	力覚センサーI/F 基板のデータ 受信に失敗した 力覚センサーI/F 基板と力覚セ ンサーの接続を確認してください	力覚センサーI/F 基板と力覚センサーの 接続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。 再起動しても同様のエラーが発生する 場合は、お問い合わせください。		
9700	サーボ制御ゲートアレイが異常 DMB の確認	周辺装置の配線ショート、誤接続を確認 してください。 (EMERGENCY, I/O コネクター) DMB を交換してください。 追加軸ユニットを交換してください。 T, VT シリーズではコントローラの再起 動、またはノイズ対策、CPU 基板、モー ターユニットの交換をしてください。		
9701	パラレルエンコーダーシグナル が断線 シグナルケーブル接続、 またはロボット内部配線の確認	M/C シグナルケーブルを確認してください。 ロボットのシグナル配線を確認してく ださい。(ピン抜け、断線、ショート) モーターを交換してください。(エンコーダー 故障) DMB を交換してください。(検出回路故 障) コントローラ内部のコネクター接続を確 認してください。(抜け、DMB 上シリアル エンコーダー端子に接続) 機種設定を確認してください。(パラレル エンコーダーを誤設定) 周辺装置配線を確認してください。 (EMERGENCY, I/O) T, VT シリーズではコントローラの再起 動、またはノイズ対策、モーターユニット の交換をしてください。		

番号	メッセージ	対策	付加情報 1	付加情報 2
9702	モータードライバーが実装されていない モータードライバーの実装 DMB、またはモータードライバーの確認	モータードライバーの実装を確認してください。 機種設定、ハードウェア設定を確認してください。 モータードライバーを交換してください。 DMB を交換してください。 T, VT シリーズではモーターユニットの配線を確認してください。		
9703	インクリメンタルエンコーダーの初期化通信が異常 シグナルケーブル接続、またはロボット機種設定の確認	機種設定を確認してください。 モーターを交換してください。(エンコーダー故障) DMB を交換してください。 T, VT シリーズではコントローラの再起動、またはノイズ対策、CPU 基板交換、モーターユニットの交換をしてください。		
9704	アブソリュートエンコーダーの初期化に失敗 シグナルケーブル接続、またはロボット機種設定の確認	機種設定を確認してください。 モーターを交換してください。(エンコーダー故障) DMB を交換してください。 T, VT シリーズではコントローラの再起動、またはノイズ対策、モーターユニットの交換をしてください。		
9705	エンコーダー分割数の設定が異常 ロボット機種設定の確認	機種設定を確認してください。		
9706	アブソリュートエンコーダー初期化処理の受信データが異常 シグナルケーブル接続、コントローラ、またはモーターの確認	モーターを交換してください。(エンコーダー故障) DMB を交換してください。 ノイズ対策を確認してください。 T, VT シリーズではコントローラの再起動、またはノイズ対策、モーターユニットの交換をしてください。		
9707	アブソリュートエンコーダーの多回転量が規定値以上 エンコーダーリセット	エンコーダーをリセットしてください。 モーターを交換してください。(エンコーダー故障)		
9708	位置が管理範囲外 エンコーダーリセット	エンコーダーをリセットしてください。 DMB を交換してください。 モーターを交換してください。(エンコーダー故障)		
9709	シリアルエンコーダーの応答がない シグナルケーブル接続、モーター、DMB、またはエンコーダーIF 基板の確認	機種設定を確認してください。(パラレルエンコーダー機種を誤設定) シグナルケーブルの接続を確認してください。 DMB, エンコーダーI/F 基板を交換してください。		
9710	シリアルエンコーダーの初期化が異常 コントローラ再起動 モーター、DMB、またはエンコーダーIF 基板の確認	ロボット設定を確認してください。 シグナルケーブルを確認してください。 DMB, エンコーダーI/F 基板を交換してください。 T, VT シリーズではコントローラの再起動、またはノイズ対策、モーターユニットの交換をしてください。		
9711	シリアルエンコーダーの通信が異常 コントローラ再起動 モーター、DMB、またはエンコーダーIF 基板の確認	ロボット設定を確認してください。 シグナルケーブルを確認してください。 DMB, エンコーダーI/F 基板を交換してください。 T, VT シリーズではコントローラの再起動、またはノイズ対策、モーターユニットの交換をしてください。		

番号	メッセージ	対策	付加情報 1	付加情報 2
9712	サーボ CPU 監視ウォッチドッグ タイマーが異常を検出 コントローラ再起動 モーター、または DMB の確認	DMB を交換してください。 ノイズ対策を確認してください。 T, VT シリーズではシグナルケーブルの接続を確認してください。コントローラの再起動、またはノイズ対策、CPU 基板、モーターユニットの交換をしてください。		
9713	電流制御回路 WDT が異常を検出 コントローラ再起動 コントローラの確認	パワーケーブルの接続を確認してください。 15V 電源、ケーブル接続を確認してください。 DMB を交換してください。 ノイズ対策を確認してください。 T, VT シリーズではコントローラの再起動、またはモーターユニットの交換をしてください。		
9714	DMB がロボットに対応していない	ロボット設定を確認してください。 ロボットに対応した DMB に交換してください。		
9715	エンコーダーがリセットされた コントローラ再起動	コントローラを再起動してください。		
9716	アブソリュートエンコーダーのデータバックアップ用電源が異常 電池交換 ロボット内部配線の確認	エンコーダーをリセットしてください。 シグナルケーブルの接続を確認してください。		
9717	アブソリュートエンコーダーのバックアップデータが異常 エンコーダーリセット	エンコーダーをリセットしてください。 シグナルケーブルの接続を確認してください。		
9718	アブソリュートエンコーダー バッテリーアラーム	バッテリーを交換してください。 シグナルケーブルの接続を確認してください。		
9719	アブソリュートエンコーダーの位置管理が異常 エンコーダーリセット モーターの確認	エンコーダーをリセットしてください。 モーターを交換してください。(エンコーダー故障) T, VT シリーズではコントローラの再起動、モーターユニットの交換をしてください。		
9720	アブソリュートエンコーダー電源 ON 時の速度が高い ロボットが停止状態でコントローラ再起動	コントローラを再起動してください。 エンコーダーをリセットしてください。 T, VT シリーズではコントローラの再起動、またはノイズ対策、モーターユニットの交換をしてください。 ロボットが他の装置に干渉していないか確認してください。		
9721	アブソリュートエンコーダー オーバーヒート	動作デューティーを下げてください。 エンコーダーの温度が下がるのを待ってください。		
9722	R/D 変換器が異常を検出 エンコーダーリセット レゾルバー基板、またはロボット内部配線の確認	エンコーダーをリセットしてください。 ロボットのシグナル系配線を確認してください。(ピン抜け、断線、ショート) レゾルバー基板を交換してください。		
9723	G センサーの通信が異常 シグナルケーブル接続、またはロボット内部配線の確認	シグナルケーブルの接続確認してください。 ロボットのシグナル系配線を確認してください。(ピン抜け、断線、ショート) ノイズ対策を確認してください。 制御基板を交換してください。 DMB を交換してください。		

番号	メッセージ	対策	付加情報 1	付加情報 2
9724	G センサーのデータが異常 制御基板の確認	制御基板を交換してください		
9725	多回転データと R/D 変換データ にズレが発生した エンコーダーリセット	レゾルバーをリセットしてください。 ノイズ対策を確認してください。 レゾルバー基板を交換してください。		
9726	レゾルバーの励磁信号が断線 エンコーダーリセット レゾルバー 基板、またはロボット内部配線 の確認	ロボットのシグナル系配線を確認してく ださい。(ピン抜け、断線、ショート) レゾルバー基板を交換してください。		
9727	S-DSP が DSP 間の通信異常 を検出 DMB の確認	コントローラを再起動してください。 ノイズ対策を確認してください。 DMB を交換してください。		
9728	電流フィードバックデータの異常 を検出 DMB の確認	コントローラを再起動してください。 ノイズ対策を確認してください。 DMB を交換してください。 T, VT シリーズではパワーケーブルの ショート、地絡を、確認してください。 コントローラの再起動、またはモーター ユニットを交換してください。		
9729	D-DSP が DSP 間の通信異常 を検出 DMB の確認	コントローラを再起動してください。 ノイズ対策を確認してください。 DMB を交換してください。		
9730	アブソリュートエンコーダー電源 OFF 中の速度が高い エンコーダーリセット	エンコーダーをリセットしてください。 モーターを交換してください。		
9731	アブソリュートエンコーダーの速 度が高い エンコーダーリセット	エンコーダーをリセットしてください。モー ターを交換してください。 T, VT シリーズではコントローラの再起 動、モーターユニットの交換をしてく ださい。		
9732	サーボアラーム A	-		
9733	G センサ初期化異常	コントローラを再起動してください。 シグナルケーブルの接続を確認してく ださい。 ノイズ対策を確認してください。		
9734	エンコーダーのリセットに失敗し た	コントローラを再起動してください。 再度エンコーダーをリセットしてく ださい。 シグナルケーブルの接続を確認してく ださい。 モーターを交換してください。(エンコー ダーエラー) ノイズ対策を確認してください。		
9800	Safety 基板がエンコーダー異常 を検出した	以下を順番に行ってください。 1. システムヒストリーを開き、合わせて 発生しているエンコーダー異常にに関する エラーの対策をとってください。 2. 関連するエラーが発生していない場 合は、以下のいずれかを行ない、コント ローラーを再起動してください。 - Safety 基板の接続を確認してく ださい。 - Safety 基板を交換してください。	異常検出部位 1:通信 2:内部	関節番号 1:J1 2:J2 4:J3 8:J4 16:J5 32:J6

番号	メッセージ	対策	付加情報 1	付加情報 2
9801	Safety 基板が位置異常を検出した	以下を順番に行ってください。 1. コントローラーを再起動してください。 2. システムヒストリーを開き、合わせて発生している位置異常にに関するエラーの対策をとってください。 3. トルク制御モード(TCLim コマンド)を使用している場合は、SPEL コマンドリファレンスを参照し適切に利用していることを確認してください。 4. 関連するエラーが発生していない場合は、安全機能マネージャーからHOFS 設定を行ってください。		関節番号 1:J1 2:J2 4:J3 8:J4 16:J5 32:J6
9802	Safety 基板の入力二重化異常を検出した	以下のいずれかを行ってください。 - コントローラーを再起動してください。 - TP の使い方を確認してください。コントローラーを再起動し、イネーブルスイッチの中央を握り、均等に力をかけて操作してください。 - 非常停止ボタン、TP などの入力機器と Safety 基板の接続を確認し、コントローラーを再起動してください。 - 電源の接続を確認し、コントローラーを再起動してください。	異常検出部位 1: SAFETY_IN1 2: SAFETY_IN2 4: SAFETY_IN3 8: SAFETY_IN4 16: SAFETY_IN 5 32: イネーブルスイッチ 64: 非常停止スイッチ (TP) 128: 非常停止スイッチ (コントローラー接続)	
9803	Safety 基板の出力二重化異常を検出した	以下のいずれかを行い、コントローラーを再起動してください。 - 外部機器と Safety 基板の接続を確認してください。 - 安全 I/O コネクターの電源の接続を確認してください。	異常検出部位 1: SAFETY_OUT1 2: SAFETY_OUT2 4: SAFETY_OUT3 128: 安全トルクOFF	
9804	Safety 基板の異常を検出した	Safety 基板を交換してください。	異常検出部位 2: オットチドック タイマー検知 4: 電源(5V) 8: 電源(3.3V) 64: 通信バス	
9805	Safety 基板の MCU 異常を検出した	システムヒストリーで付加情報を確認し、以下の対応する対策を行ってください。 - パラメーター異常(付加情報 1=1、かつ、付加情報 2=255)の場合 * 安全機能マネージャーを使用して Safety 基板にロボットパラメーターの書き込みを行ってください。 * Safety 基板を交換した場合に、このエラーが発生しますが問題ありません。そのときは、上記操作を行ってください。 - パラメーター異常以外の場合 以下のいずれかを行ってください。 ・コントローラーを再起動してください。 ・同じエラーが繰り返し発生する場合は Safety 基板を交換してください。	異常検出部位 1: データ ROM 2: プログラム ROM 4: RAM 16: シーケンスマニタ 128: CPU	付加情報 1 が 1 のとき 0~254: データ故障箇所 255: パラメーター異常

番号	メッセージ	対策	付加情報 1	付加情報 2
9806	Safety 基板がコントローラーの異常を検出した	以下のいずれかを行ってください。 - コントローラーを再起動してください。 - 同じエラーが繰り返し発生する場合は、お問い合わせください。	異常検出部位 1:操作モード受信エラー	
9807	Safety 基板がリレー溶着を検出した	以下を順番に行ってください。 1. システムヒストリーを開き、合わせて発生しているリレー溶着に関するエラーの対策をとってください。 2. 関連するエラーが発生していない場合は、以下のいずれかを行ってください。 - コントローラーを再起動してください。 - Safety 基板を交換してください。	異常検出部位 1:リレー溶着	
9809	Safety 基板内の信号に不整合が生じた	以下のいずれかを行なってください。 - コントローラーを再起動してください。 - TP の使い方を確認してください。コントローラーを再起動し、イネーブルスイッチの中央を握り、均等に力をかけて操作してください。 - コントローラー内の Safety 基板の接続を確認し、コントローラーを再起動してください。 - Safety 基板を交換し、コントローラーを再起動してください。	異常検出部位 1:状態不一致 2:手先位置不一致	
9810	Safety 基板が接続されていない	Safety 基板を接続し、コントローラーを再起動してください。	異常検出部位 1:Safety 基板	
9811	コントローラーのロボットモデルと Safety 基板設定が異なる	以下を順番に行なってください。 1. コントローラー設定からロボットモデルを選択してください。 2. 安全機能マネージャーから Safety 基板の設定を修正してください。		
9812	コントローラーのロボット要約値と Safety 基板設定が異なる	以下を順番に行なってください。 1. コントローラー設定からロボットモデルを選択してください。 2. 安全機能マネージャーから Safety 基板の設定を修正してください。	コントローラーのロボット要約値	Safety 基板のロボット要約値
9814	コントローラー設定と Safety 基板設定が異なる	安全機能マネージャーから Safety 基板の設定を修正してください。	差違が見つかった設定 1: ドライラン設定	

## コード番号 10000 ~

番号	メッセージ	対策	付加情報 1	付加情報 2
10000	ユーザー操作でコマンドが中断されました	-		
10001	コマンド実行タイムアウト	-		
10002	ポイントファイルが破損しています	-		
10003	プロジェクトのビルドができませんでした	-		
10004	SPEL クラスの初期化に失敗しました	-		
10005	コンパイラの初期化に失敗しました	-		
10006	通信ドライバーの初期化に失敗しました	-		
10007	プロジェクトが見つかりません	プロジェクト名およびパスが正しいか確認してください。		
10008	プロジェクトが指定されていません	プロジェクトを指定してください。		
10009	ファイルオープンに失敗しました	ファイル名およびパスが正しいか確認してください。		
10010	ファイルの作成に失敗しました	-		
10011	ファイルが見つかりません	ファイル名およびパスが正しいか確認してください。		
10013	ロボットマネージャーが開いている時には LoadPoints を実行できません	ロボットマネージャーを閉じてから実行してください。		
10014	プロジェクトをロックできませんでした。他のアプリケーションでロックされています	他のアプリケーションを終了してください。		
10015	プロジェクトを同期することができませんでした	-		
10016	ドライブが準備できていません	ドライブの指定が正しいか確認してください。		
10017	無効 IP アドレス	IP アドレスを確認してください。		
10018	無効 IP マスク	IP マスクを確認してください。		
10019	無効 IP ゲートウェイ	IP ゲートウェイを確認してください。		
10020	IP アドレスまたはゲートウェイがサブネットアドレスになっています	IP アドレスを確認してください。		
10021	IP アドレスまたはゲートウェイがブロードキャストアドレスになっています	IP アドレスを確認してください。		
10022	無効 DNS アドレス	DNS を確認してください。		
10023	プロジェクトのビルドが完了していないのでコマンドが実行できません	ビルド完了後に実行してください。		
10024	無効タスク名	タスク名を確認してください。		
10100	コマンドがすでに実行中です	-		
10101	コマンドがユーザーによって中止されました	ResetAbort を実行して下さい。		
10102	無効サーバーインスタンス	正しいインスタンスを指定してください。		
10103	CommandTask が不正	正しいタスク番号を指定してください。		

番号	メッセージ	対策	付加情報 1	付加情報 2
10104	初期化後に ServerInstance を変更できません	初期化前に ServerInstance を設定してください。		
10105	無効なデータです	RC+ API の GetTaskInfo メソッド内のデータを見直してください。		
10106	ダイアログが表示されている間は続行できません	RC+ API で、Rundialog メソッド、あるいは TeachPoint メソッド実行中に、Rundialog メソッド、あるいは TeachPoint メソッドを実行してないか確認してください。		
10250	ファンクションブロック コマンド実行タイムアウト	PLC との接続を確認してください。		
10251	ファンクションブロック コマンドを実行できません ExtError ビットが High になっているか、 ExtCmdReset ビットが Low になっています	ExtError ビットと ExtCmdReset ビットを確認してください。		
10252	ファンクションブロック 無効な構成が検出されました	構成を見直してください。		
10253	ファンクションブロック MaxTime に無効な値が使用されました。	MaxTime の値が 0 より大きいことを確認してください。		
10254	ファンクションブロック 別のファンクションブロックが実行されているため、命令を実行できません。	ファンクションブロックが同時に実行されていないことを確認してください。		
10501	接続が中断されました	-		
10502	SPEL リアルタイム制御部と接続できません	-		
10503	コントローラのファームウェアには、この RC+ のバージョンとの互換性がありません	RC+をバージョンアップしてください。		
10504	このシステムの USB 接続は RC620 コントローラのために予約されており、RC+7.0 では使用できません	別の PC に RC+7.0 をインストールして、ご使用ください。		
10505	指定された接続番号に該当する設定はありません。	接続番号を確認してください。		
10600	フレームグラバーのドライバーがインストールされていません	ドライバーをインストールしてください。		

## 非常停止状態で発生するエラーの復帰方法

非常停止状態とは、ロボットシステム動作中に非常停止スイッチを押した状態です。

この時、非常停止とは別にエラーが発生する場合があります。エラーが発生した場合は、以下の手順で解除してください。

- (1) 非常停止スイッチを解除する。
- (2) 次のどちらかの方法で Reset 操作を行う。
  - EPSON RC+ 7.0 メニュー-[ツール]-[ロボットマネージャー]-[コントロールパネル]で、<Reset>ボタンをクリックする
  - EPSON RC+ 7.0 メニュー-[ツール]-[コマンドウィンドウ]で、Reset コマンドを実行する

NOTE



Reset 操作を行っても同じエラーが発生する場合、本マニュアルの「対策」にしたがって対策を施してください。

# 付加情報 補足

エラーコードに対応する付加情報について複雑な項目の説明をします。

なお、付加情報は、EPSON RC+のシステムヒストリーから確認できます。

## エラーコード27, 28: 「Safety基板が停止信号(主)を通知した」「Safety基板が停止信号(副)を通知した」

エラーメッセージ「Safety 基板が停止信号(主)を通知した」、および「Safety 基板が停止信号(副)を通知した」の付加情報 1、および付加情報 2 には、安全機能による停止理由が以下のように記載されています。

### 付加情報 1: 停止信号の種類

付加情報 2: 停止信号の詳細、付加情報 1(停止信号の種類)に応じて意味が異なる  
安全機能は、独立した 2 重化回路で監視するため、エラーコード 27(主), 28(副)で、同じ付加情報のエラーが多重に通知される場合があります。

また、Safety 基板の停止信号の種類、および詳細の現在の値は、SF\_GetStatus 関数からでも取得できます。詳細は、以下のマニュアルを参照してください。

### EPSON RC+ 7.0 SPEL+ ランゲージリファレンス

なお、安全機能の用語は、以下のマニュアルを参照してください。

### 安全機能マニュアル

付加情報				概要、対策	
付加情報 1(*1)		付加情報 2			
番号	停止信号の種類	停止信号の詳細			
100	安全入力	番号	安全入力ポート	付加情報 2 の安全入力へ割り当てた、非常停止、セーフガードで停止しました。 付加情報 2 で通知された安全入力ポートに接続している安全スイッチの NC 接点(ノーマルクローズ接点)を On にしてください。 (*6)	
		1 (*4)	SAFETY_IN1		
		2 (*5)	SAFETY_IN2		
		4	SAFETY_IN3		
		8	SAFETY_IN4		
		16	SAFETY_IN5		
101	関節の安全速度監視 (SLS_1)	番号	関節番号	付加情報 2 に示す関節の速度が、SLS_1 の安全速度を超過したため、ロボットが停止しました。 “安全速度監視(SLS)による停止時の確認項目”を参照し対策をしてください。	
		1	J1		
		2	J2		
		4	J3		
		8	J4		
		16	J5		
		32	J6		
102	部位の安全速度監視 (SLS_1)	番号	部位	付加情報 2 の部位の速度が、SLS_1 安全速度を超過したため、ロボットが停止しました。 “安全速度監視(SLS)による停止時の確認項目”を参照し対策をしてください。	
		1	手先 (P1 TCP)		
		2	肘 (P2 Elbow)		
		4	手首 (P3 Wrist)		
		8	肩 (P4 Shoulder)		

付加情報				概要、対策	
付加情報 1 (*1)		付加情報 2			
番号	停止信号の種類	停止信号の詳細			
103	関節の安全速度監視 (SLS_2)	番号	関節番号	付加情報 2 に示す関節の速度が、SLS_2 の安全速度を超過したため、ロボットが停止しました。 “安全速度監視(SLS)による停止時の確認項目”を参照し対策をしてください。	
		1	J1		
		2	J2		
		4	J3		
		8	J4		
		16	J5		
		32	J6		
104	部位の安全速度監視 (SLS_2)	番号	部位	付加情報 2 の部位の速度が、SLS_2 の安全速度を超過したため、ロボットが停止しました。 “安全速度監視(SLS)による停止時の確認項目”を参照し対策をしてください。	
		1	手先 (P1 TCP)		
		2	肘 (P2 Elbow)		
		4	手首 (P3 Wrist)		
		8	肩 (P4 Shoulder)		
		16			
		32			
105	関節の安全速度監視 (SLS_3)	番号	関節番号	付加情報 2 に示す関節の速度が、SLS_3 の安全速度を超過したため、ロボットが停止しました。 “安全速度監視(SLS)による停止時の確認項目”を参照し対策をしてください。	
		1	J1		
		2	J2		
		4	J3		
		8	J4		
		16	J5		
		32	J6		
106	部位の安全速度監視 (SLS_3)	番号	部位	付加情報 2 の部位の速度が、SLS_3 の安全速度を超過したため、ロボットが停止しました。 “安全速度監視(SLS)による停止時の確認項目”を参照し対策をしてください。	
		1	手先 (P1 TCP)		
		2	肘 (P2 Elbow)		
		4	手首 (P3 Wrist)		
		8	肩 (P4 Shoulder)		
		16			
		32			
107	関節の安全速度監視 (SLS_T)	番号	関節番号	TEACH モードで、付加情報 2 に示す関節の速度が、SLS_T の安全速度を超過したため、ロボットが停止しました。 ロボットの動作速度を落とすか、安全機能マネージャーで設定した SLS_T に関する安全パラメーターを確認してください。	
		1	J1		
		2	J2		
		4	J3		
		8	J4		
		16	J5		
		32	J6		
108	部位の安全速度監視 (SLS_T)	番号	部位	TEACH モードで、付加情報 2 に示す部位の速度が、SLS_T の安全速度を超過したため、ロボットが停止しました。 ロボットの動作速度を落とすか、安全機能マネージャーで設定した SLS_T に関する安全パラメーターを確認してください。	
		1	手先 (P1 TCP)		
		2	肘 (P2 Elbow)		
		4	手首 (P3 Wrist)		
		8	肩 (P4 Shoulder)		
		16			
		32			

付加情報				概要、対策	
付加情報 1 (*1)		付加情報 2			
番号	停止信号の種類	停止信号の詳細			
109	関節の安全速度監視 (SLS_T2)	番号	関節番号	T2 モードで、付加情報 2 に示す関節の速度が、SLS_T2 の安全速度を超過したため、ロボットが停止しました。 ロボットの動作速度を落とすか、安全機能マネージャーで設定した SLS_T2 に関する安全パラメーターを確認してください。	
		1	J1		
		2	J2		
		4	J3		
		8	J4		
		16	J5		
110	部位の安全速度監視 (SLS_T2)	番号	部位	T2 モードで、付加情報 2 に示す部位の速度が、SLS_T2 の安全速度を超過したため、ロボットが停止しました。 ロボットの動作速度を落とすか、安全機能マネージャーで設定した SLS_T2 に関する安全パラメーターを確認してください。	
		1	手先 (P1 TCP)		
		2	肘 (P2 Elbow)		
		4	手首 (P3 Wrist)		
		8	肩 (P4 Shoulder)		
115	安全位置監視 (SLP_A)	番号	関節番号、 監視位置 (*2)	付加情報 2 に示す関節番号、関節位置が、SLP_A の監視位置に侵入したため、ロボットが停止しました。 “安全位置監視(SLP)による停止時の確認項目”を参照し、復帰作業、または対策をしてください。	
		1001 (*3)	J2, YL (壁) J2, 制限領域		
		2001 (*3)	J2, YU (壁)		
		4001 (*3)	J2, XL (壁)		
		8001 (*3)	J2, XU (壁)		
		16001 (*3)	J2, ZL (壁)		
		32001 (*3)	J2, ZU (壁)		
		1002 (*3)	J3, YL (壁) J3, 制限領域		
		2002 (*3)	J3, YU (壁)		
		4002 (*3)	J3, XL (壁)		
		8002 (*3)	J3, XU (壁)		
		16002 (*3)	J3, ZL (壁)		
		32002 (*3)	J3, ZU (壁)		
		1004 (*3)	J5, YL (壁) J5, 制限領域		
		2004 (*3)	J5, YU (壁)		
		4004 (*3)	J5, XL (壁)		
		8004 (*3)	J5, XU (壁)		
		16004 (*3)	J5, ZL (壁)		
		32004 (*3)	J5, ZU (壁)		
		1008 (*3)	J6, YL (壁) J6, 制限領域		
		2008 (*3)	J6, YU (壁)		
		4008 (*3)	J6, XL (壁)		
		8008 (*3)	J6, XU (壁)		
		16008 (*3)	J6, ZL (壁)		
		32008 (*3)	J6, ZU (壁)		

付加情報				概要、対策	
付加情報 1 (*1)		付加情報 2			
番号	停止信号の種類	停止信号の詳細			
116	安全位置監視 (SLP_B)	番号	関節番号、 監視位置 (*2)	付加情報 2 に示す関節番号、関節位置が SLP_B の監視位置に侵入したため、ロボットが停止しました。 “安全位置監視(SLP)による停止時の確認 項目”を参照し、復帰作業、または対策をしてください。	
		1001 (*3)	J2, YL (壁) J2, 制限領域		
		2001 (*3)	J2, YU (壁)		
		4001 (*3)	J2, XL (壁)		
		8001 (*3)	J2, XU (壁)		
		16001 (*3)	J2, ZL (壁)		
		32001 (*3)	J2, ZU (壁)		
		1002 (*3)	J3, YL (壁) J3, 制限領域		
		2002 (*3)	J3, YU (壁)		
		4002 (*3)	J3, XL (壁)		
		8002 (*3)	J3, XU (壁)		
		16002 (*3)	J3, ZL (壁)		
		32002 (*3)	J3, ZU (壁)		
		1004 (*3)	J5, YL (壁) J5, 制限領域		
		2004 (*3)	J5, YU (壁)		
		4004 (*3)	J5, XL (壁)		
		8004 (*3)	J5, XU (壁)		
		16004 (*3)	J5, ZL (壁)		
		32004 (*3)	J5, ZU (壁)		
		1008 (*3)	J6, YL (壁) J6, 制限領域		
		2008 (*3)	J6, YU (壁)		
		4008 (*3)	J6, XL (壁)		
		8008 (*3)	J6, XU (壁)		
		16008 (*3)	J6, ZL (壁)		
		32008 (*3)	J6, ZU (壁)		

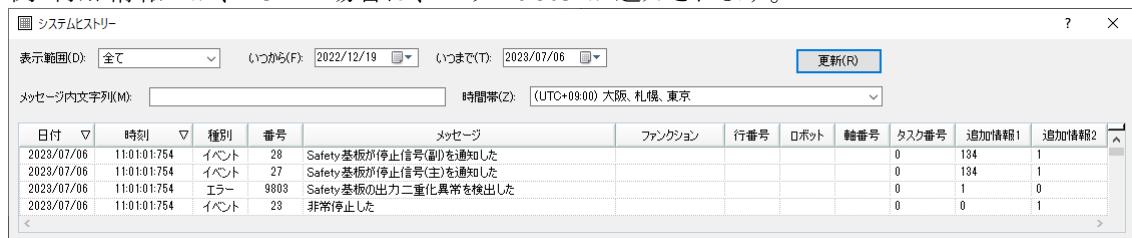
## 付加情報 補足

付加情報				概要、対策	
付加情報 1 (*1)		付加情報 2			
番号	停止信号の種類	停止信号の詳細			
117	安全位置監視 (SLP_C)	番号	関節番号、 監視位置 (*2)	付加情報 2 に示す関節番号、関節位置が SLP_C の監視位置に侵入したため、ロボットが停止しました。 “安全位置監視(SLP)による停止時の確認項目”を参照し、復帰作業、または対策をしてください。	
		1001 (*3)	J2, YL (壁) J2, 制限領域		
		2001 (*3)	J2, YU (壁)		
		4001 (*3)	J2, XL (壁)		
		8001 (*3)	J2, XU (壁)		
		16001 (*3)	J2, ZL (壁)		
		32001 (*3)	J2, ZU (壁)		
		1002 (*3)	J3, YL (壁) J3, 制限領域		
		2002 (*3)	J3, YU (壁)		
		4002 (*3)	J3, XL (壁)		
		8002 (*3)	J3, XU (壁)		
		16002 (*3)	J3, ZL (壁)		
		32002 (*3)	J3, ZU (壁)		
		1004 (*3)	J5, YL (壁) J5, 制限領域		
		2004 (*3)	J5, YU (壁)		
		4004 (*3)	J5, XL (壁)		
		8004 (*3)	J5, XU (壁)		
		16004 (*3)	J5, ZL (壁)		
		32004 (*3)	J5, ZU (壁)		
		1008 (*3)	J6, YL (壁) J6, 制限領域		
		2008 (*3)	J6, YU (壁)		
		4008 (*3)	J6, XL (壁)		
		8008 (*3)	J6, XU (壁)		
		16008 (*3)	J6, ZL (壁)		
		32008 (*3)	J6, ZU (壁)		
118	ソフト軸制限	番号	関節番号	ソフト軸制限で、付加情報 2 の関節番号が 関節動作範囲を超えたため、ロボットが停止しました。 “ソフト軸監視による停止時の確認項目”を 参照し、復帰作業、または対策をしてください。	
		1	J1		
		2	J2		
		4	J3		
		8	J4		
		16	J5		
121	スイッチ入力	番号	スイッチ番号	以下の場合に、Safety 基板が通知するイベント情報です。この通知への対応は、必要ありません。(*7)  イネーブルスイッチ: 非常停止スイッチ 1: TP に設置されたスイッチです。 非常停止スイッチ 2: コントローラーの非常停止入力コネクターに接続されたスイッチです。	
		1	イネーブル スイッチ		
		2	非常停止 スイッチ 1		
		4	非常停止 スイッチ 2		
122	モード制御	番号	状態	Safety 基板でモード制御の状態変化を 通知するイベント情報です。この通知への対応は、必要ありません。	
		-	-		

付加情報				概要、対策	
付加情報 1 (*1)		付加情報 2			
番号	停止信号の種類	停止信号の詳細			
123	減速監視	番号	状態	Safety 基板で減速監視を状態通知するイベント情報です。この通知への対応は、必要ありません。	
		-	-		
124	関節角度監視	番号	関節番号	関節角度監視において、付加情報 2 の関節が監視関節角度を超えたため、ロボットが停止しました。以下を確認してください。 1. 適切な監視関節角度が設定されていること 2. ロボットが完全に停止してから関節角度監視を有効にしていないこと 3. 関節角度監視が有効なときは、動作コマンドを実行していないこと 4. ロボットに外部的な要因で何らかの振動が加わっていないこと	
		1	J1		
		2	J2		
		4	J3		
		8	J4		
		16	J5		
		32	J6		
上記以外 (*1)				Safety 基板のエラーが発生した場合に通知されます。(*1)を参照してください。	

\*1: 付加情報 1 が、表の記載以外の場合は、Safety 基板がエラー通知した場合のイベント情報です。この通知への対応は、必要ありません。システムヒストリーの前後で、このイベントに関連するエラーが通知されるため、そのエラーの対応を行ってください。

例: 付加情報 1 が、“134”的場合は、“エラー9803”が通知されます。



\*2: 安全機能マネージャーの安全位置監視の監視位置 X1, X2, Y1, Y2, Z1, Z2 と、本マニュアルで扱う監視位置 XL, XU, YL, YU, ZL, ZU の対応は、以下のとおりです。

- 監視位置で、“壁”を選択 : X1 = XL, X2 = XU, Y1 = YL, Y2 = YU, Z1 = ZL, Z2 = ZU
- 監視位置で、“制限領域”を選択: X1 = XU, X2 = XL, Y1 = YU, Y2 = YL

詳細は、以下のマニュアルを参照してください。

“ロボットコントローラー安全機能マニュアル - 安全位置監視(SLP)の設定”

\*3: 4 枠~5 枠の数字列で、関節番号と監視位置を示します。

- 下 3 枠 (1~3 枠): 関節番号 (001: J2, 002: J3, 004: J5, 008: J6)
- 次の 1 枠または 2 枠 (4~5 枠):

SLP 設定が壁の場合、監視位置 (1: YL, 2: YU, 4: XL, 8: XU, 16: ZL, 32: ZU)

SLP 設定が制限領域の場合、監視位置 (1: 固定値。YU, YL, XU, XL に囲まれる制限領域)

例: SLP 設定が壁で、付加情報 2 が“1002”的場合、関節番号 J3 (下 3 枠が 002)が、監視位置 YL (次の 1 枠が 1)を超えたため、停止信号が発生しています。

SLP 設定が制限領域で、付加情報 2 が“1008”的場合、関節番号 J6 (下 3 枠が 008)が、監視位置 (制限領域)へ侵入したため、停止信号が発生しています。

\*4: コントローラ初期設定で、SAFETY\_IN1 が非常停止(ESTOP)に設定されているため、非常停止スイッチを接続してください、または安全機能マネージャーで設定を変更してください。

\*5: コントローラ初期設定で SAFETY\_IN2 がセーフガード(SG)に設定されているため、セーフガード(安全スイッチによる安全扉など)を接続してください、または、安全機能マネージャーで設定を変更してください。

\*6: コントローラーの非常停止入力コネクターに接続された、非常停止スイッチ、または TP の非常停止スイッチが押されたことによってロボットが停止した場合は、付加情報 1 に“121”が記録されます。

\*7: 安全入力によって非常停止してロボットが停止した場合は、付加情報 1 に“100”が記録されます。

### 安全速度監視(SLS)による停止時の確認項目

#### 復帰方法

ロボットが非常停止するため、速度超過は自動で解消されます。  
以下を参考に非常停止状態を解除してください。

“非常停止状態で発生するエラーの復帰方法”

#### 対策

安全速度監視(SLS)により意図せずロボットが非常停止する場合は、以下のマニュアルを参照し、確認を行ってください。

“安全機能マニュアル-安全速度監視(SLS)に関する安全機能パラメーターの設定”

確認 1: 安全機能マネージャーで設定した監視速度以下の値で、ロボットの速度が制御されていること(\*)

確認 2: 安全機能マネージャーで設定した安全速度監視(SLS)に関する安全機能パラメーターの設定値が正しいこと

\*: SF\_PeakSpeedS/SF\_RealSpeedS/PeakSpeed で、監視部位の速度が表示できます。これらのコマンドで表示される速度を参考に、監視速度を超えないようにロボットの動作速度を制御してください。ロボットの動作速度は、Speed, SpeedS, SpeedFactor などで設定できます。

SLS\_1 有効時に、明示的に Speed の設定値を変更し、速度を落とす例:

```
If (SF_GetStatus(1) And &H1) Then    ' SLS_1 の有効/無効を確認
    Speed 10                          ' 有効な場合は Speed を 10 にする
EndIf
    Go P1                            ' P1 に移動
    Speed 100                         ' Speed を元に戻す(ここでは 100)
```

## 安全位置監視(SLP)による停止時の確認事項

### 復帰方法

安全機能マネージャーの安全位置監視(SLP)で設定した壁、領域に、ロボットの各監視部位、およびその監視範囲が接触、進入しないようにロボットを移動する必要があります。以下を参考に非常停止状態を解除後、いずれかの方法で、ロボットの監視部位を移動してください。

“非常停止状態で発生するエラーの復帰方法”

移動方法 1: 安全入力状態の変更により、対象の安全位置監視(SLP)を無効化して、ロボットをジョグ移動する。

移動方法 2: TP で TEACH モードに変更し、ロボットをジョグ移動する。

移動方法 3: モーターブレーキを解除して、ロボットを手動で移動する。

ブレーキの解除方法は、以下のマニュアルを参照してください。

“マニピュレーターマニュアル”

### 対策

ロボットの各監視部位、およびその監視範囲が、安全位置監視(SLP)で設置した壁、領域に接触、進入しないようにプログラムを修正してください。（\*）

安全機能マネージャーで、安全位置監視(SLP)の各設定が正しいことを確認してください。

SLS\_A 有効時に経由点を介して、安全位置監視(SLP)への侵入を回避する例:

```
Go P1                                'P1 に移動
If (SF_GetStatus(2) And &H1) Then    'SLS_A の有効/無効を確認
    Go P3                            '有効な場合は P3 を経由する
EndIf
Go P2                                'P2 に移動
```

## ソフト軸制限による停止時の確認事項

### 復帰方法

付加情報 2 が示す関節を、ソフト軸制限の監視範囲内に移動する必要があります。

以下を参考に、非常停止状態を解除後、どちらかの方法で、ロボットの関節位置を移動してください。

“非常停止状態で発生するエラーの復帰方法”

移動方法 1: TP で TEACH モードに変更し、ロボットをジョグ移動する。

移動方法 2: モーターブレーキを解除し、ロボットを手動で移動する。

ブレーキの解除方法は、以下のマニュアルを参照してください。

“マニピュレーターマニュアル”

### 対策

安全機能マネージャーで、ソフト軸制限設定が正しいことを確認してください。

Hofs 設定値が正しく設定されていることを確認してください。

