

EPSON

状态代码和错误代码

Rev.8

SCM23YS6226F

翻译版

EPSON RC+ 7.0

状态代码和错误代码 Rev.8

状态代码和错误代码

Rev.8

©Seiko Epson Corporation 2021-2023

前言

感谢您购买本公司的机器人产品。
本手册记载了正确使用 EPSON RC+7.0 软件所需的事项。
请阅读本手册及相关手册后正确使用系统。
阅读之后，请妥善保管，以便随时取阅。

本公司的产品均通过严格的测试和检查，以确保机器人系统的性能符合本公司的标准。但是如果在超出本手册所描述的环境中使用本产品，则可能会影响产品的基本性能。

本手册阐述了本公司可以预见的危险和问题。请务必遵守本手册中的安全注意事项，安全正确地使用机器人系统。

商标

Microsoft、Windows、Windows 标识、Visual Basic、Visual C++ 为美国 Microsoft Corporation 在美国及其它国家的注册商标或商标。

Pentium为美国英特尔公司的商标。

其它公司名称、商标名称、产品名称均为各公司的注册商标或商标。

关于标记

Microsoft® Windows® 8 operating system

Microsoft® Windows® 10 operating system

Microsoft® Windows® 11 operating system

在本手册中，Windows 8、Windows 10和Windows 11指的是上述各操作系统。在某些情况下，Windows一般是指Windows 8、Windows 10和Windows 11。

注意事项

禁止擅自复印或转载本手册的部分或全部内容。

本手册记载的内容将来可能会随时变更，恕不事先通告。

如您发现本手册的内容有误或需要改进之处，请不吝斧正。

制造商

SEIKO EPSON CORPORATION

联系方式

有关咨询处的详细内容，请参阅下记手册序言中的“销售商”。

机器人系统 安全手册 请首先阅读本手册。

| | |
|---|------------|
| 状态代码和错误代码 | 1 |
| 代码编号 1 ~ | 1 |
| 代码编号 1000 ~ | 8 |
| 代码编号 2000 ~ | 19 |
| 代码编号 3000 ~ | 44 |
| 代码编号 4000 ~ | 62 |
| 代码编号 5000 ~ | 74 |
| 代码编号 6000 ~ | 88 |
| 代码编号 7000 ~ | 92 |
| 代码编号 9000 ~ | 107 |
| 代码编号 10000 ~ | 115 |
| | |
| 如何重置在紧急停止状态下发生的错误 | 117 |
| | |
| 附加信息 补充 | 118 |
| 错误代码27、28: “Safety板发出了主停止信号” “Safety板发出了子停止信号” | 118 |
| 通过安全极限速度(SLS)停止时的确认项目 | 124 |
| 通过安全极限位置(SLP)停止时的确认项目 | 125 |
| 通过轴软限位停止时的确认项目..... | 125 |

状态代码和错误代码

代码编号有以下类型，相信内容请查看相应编号。

- 1 ~ : 状态类代码，而非错误代码。
- 410 ~ : 警告类代码。警告发生时不会停止程序执行，但请确认相关对策。
- 1000 ~ : 错误类代码。请确认相关对策。
- 8000 ~ : 用户自定义代码。
- 9000 ~ : 重大错误类代码。可能存在硬件故障，请确认相关对策。
- 10000 ~ : EPSON RC+ 7.0相关的错误，请确认对策。

代码编号 1 ~

| 编号 | 信息 | 对策 | 补充信息 1 | 补充信息 2 |
|----|-----------------------------|------------------------------------|-------------------------|--------|
| 1 | 启动控制器控制程序 | - | | |
| 2 | 由于电源电压低而终止 | - | | |
| 3 | 已终止控制器控制程序 | 通过 EPSON RC+ 与 TP1 重新启动控制器时，保留该日志。 | | |
| 4 | 掉电保持变量的保存区域已清空 | - | | |
| 5 | 启动主程序 | - | | |
| 6 | 启动主程序。以后跳过相同的日志 | 为了防止系统历史记录已满，不保留后续的“启动主程序”。 | | |
| 7 | 已经保存序列号 | - | | |
| 8 | 已经执行系统备份 | - | | |
| 9 | 已经执行系统恢复 | - | | |
| 10 | 机器人参数已经被初始化 | - | | |
| 11 | 已修改编码器原点到软件原点的偏移脉冲设定值(HOFS) | - | 变更后的值 | 变更前的值 |
| 17 | 信息保存模式被激活。非寻常事件 | - | | |
| 18 | 已经转换机器人参数文件 | - | | |
| 19 | 已安装 DU 固件 | - | | |
| 20 | 示教模式中的 Enable 设置已保存 | - | | |
| 21 | 示教模式中的 Enable 设置已修改 | - | | |
| 23 | 紧急停止已按下 | - | 正在执行运动指令的机器人编号 | 控制器状态 |
| 24 | 安全门已打开 | - | 正在执行运动指令的机器人编号 | 控制器状态 |
| 25 | 机器人设置已变更 | - | 1: 新建 2: 更改 3: 删除 | 机器人编号 |
| 26 | 报警设置已变更 | - | 报警编号 | |

状态代码和错误代码

| 编号 | 信息 | 对策 | 补充信息 1 | 补充信息 2 |
|-----|-------------------|------------------------------------|---|--|
| 27 | Safety 板发出了主停止信号。 | 如果发生非意图的停止，请参照系统历史记录，并从附加信息确认停止信号。 | 停止信号的类型 有关详细信息，请参阅“附加信息 补充”的章节。 | 停止信号的详细信息 - 开关 - 轴 - 部位 - 安全输入通道 - 减速异常的详细信息 有关详细信息，请参阅“附加信息 补充”的章节。 |
| 28 | Safety 板发出了子停止信号。 | 如果发生非意图的停止，请参照系统历史记录，并从附加信息确认停止信号。 | 停止信号的类型 有关详细信息，请参阅“附加信息 补充”的章节。 | 停止信号的详细信息 - 开关 - 轴 - 部位 - 安全输入通道 - 减速异常的详细信息 有关详细信息，请参阅“附加信息 补充”的章节。 |
| 50 | 控制器电池警告已复位 | - | | |
| 51 | 机器人电池警告已复位 | - | 机器人编号 | |
| 52 | 润滑警告已复位 | - | 机器人编号 | |
| 100 | 装置与控制器连接 | - | | |
| 101 | 已经变更控制台装置 | - | 20:TP3 21:RC+ 22:远程 IO 26:远程以太网 29:远程 RS232 | |
| 102 | 已经变更显示装置 | - | | |
| 103 | 已经变更工作模式 | - | | |
| 104 | 已经变更合作模式 | - | 0:独立 1:联合 | |
| 110 | 已经安装控制器固件 | - | 1:设置 2:初始化 3:版本升级 4:恢复 | |
| 111 | 已经恢复 IP 地址 | 如果已安装控制器固件，该日志可能会保留。 | | |
| 112 | 控制器被重启 | - | | |
| 113 | 通讯已从忙碌状态中修复 | - | | |
| 120 | RC+ 与控制器连接 | - | 1:以太网 2:USB | |

| 编号 | 信息 | 对策 | 补充信息 1 | 补充信息 2 |
|-----|-------------------------------------|--|-------------------------------|-------------|
| 121 | TP 与控制器连接 | - | | |
| 123 | RC+ 与控制器断开连接 | - | | |
| 124 | TP 与控制器断开连接 | - | | |
| 126 | 工作模式变更为自动模式 | - | | |
| 127 | 工作模式变更为程序模式 | - | | |
| 128 | 工作模式变更为示教模式 | - | | |
| 129 | 远程以太网与控制器连接 | - | | |
| 130 | 远程以太网与控制器断开连接 | - | | |
| 131 | 远程 RS232 与控制器连接 | - | | |
| 132 | 远程 RS232 与控制器断开连接 | - | Logout 状态 0:正常 1:异常(超时) | |
| 133 | 工作模式切换到测试模式 | - | | |
| 134 | Epson RC+ Express Edition 与控制器连接。 | | | |
| 135 | Epson RC+ Express Edition 与控制器断开连接。 | | | |
| 400 | 控制器发生电池警告 更换电池并重置警告 | 请更换电池。 更换后, 请从 EPSON RC+ 7.0 的[工具]-[维护]-[报警信息]中解除报警。 | | |
| 401 | 机器人发生电池警告。更换电池并重置警告 更换电池并重置警告 | 请更换电池。 更换后, 请从 EPSON RC+ 7.0 的[工具]-[维护]-[报警信息]中解除报警。 | 机器人编号 | |
| 402 | 发生润滑油警告 请加注润滑油并重置警告 | 请加注润滑脂 加注后, 请从 EPSON RC+ 7.0 的[工具]-[维护]-[报警信息]中解除报警。 | 机器人编号 | |
| 410 | 控制器发生电池警告 更换电池并重置警告 | 请更换电池。 更换电池后, 请从 EPSON RC+ 7.0 的[工具]-[维护]-[报警信息]中解除报警。 | 消耗率的 1000 倍 | 极限值的 1000 倍 |
| 411 | 机器人发生电池警告 更换电池并重置警告 | 请更换电池。 更换电池后, 请从 EPSON RC+ 7.0 的[工具]-[维护]-[报警信息]中解除报警。 | 消耗率的 1000 倍 | 极限值的 1000 倍 |
| 412 | 发生皮带警告 请更换皮带并重置警告 | 请更换皮带。 更换传皮带后, 请从 EPSON RC+ 7.0 的[工具]-[维护]-[报警信息]中解除报警。 | 消耗率的 1000 倍 | 极限值的 1000 倍 |
| 413 | 发生滚珠花键丝杆润滑警报 对滚珠花键丝杆进行润滑并重置警报 | 请加注润滑脂。 加注后, 请从 EPSON RC+ 7.0 的[工具]-[维护]-[报警信息]中解除报警。 | 消耗率的 1000 倍 | 极限值的 1000 倍 |
| 414 | 发生电机警报 更换电机并重置警报 | 请更换电机。 更换电机后, 请从 EPSON RC+ 7.0 的[工具]-[维护]-[报警信息]中解除报警。 | 消耗率的 1000 倍 | 极限值的 1000 倍 |

状态代码和错误代码

| 编号 | 信息 | 对策 | 补充信息 1 | 补充信息 2 |
|-----|---|---|-------------|-------------|
| 415 | 发生齿轮警报 更换齿轮单元并重置警报 | 请更换齿轮。 更换齿轮后，请从 EPSON RC+ 7.0 的[工具]-[维护]-[报警信息]中解除报警。 | 消耗率的 1000 倍 | 极限值的 1000 倍 |
| 416 | 发生滚珠花键丝杆警报 更换滚珠花键丝杆并重置警报 | 请更换滚珠丝杠花键。 更换滚珠丝杠花键后，请从 EPSON RC+ 7.0 的[工具]-[维护]-[报警信息]中解除报警。 | 消耗率的 1000 倍 | 极限值的 1000 倍 |
| 420 | 控制器发生电池警告 更换电池并重置警告 | 请更换电池。 更换电池后，请从 EPSON RC+ 7.0 的[工具]-[维护]-[报警信息]中解除报警。 | 消耗率的 1000 倍 | 极限值的 1000 倍 |
| 421 | 机器人发生电池警告 更换电池并重置警告 | 请更换电池。 更换电池后，请从 EPSON RC+ 7.0 的[工具]-[维护]-[报警信息]中解除报警。 | 消耗率的 1000 倍 | 极限值的 1000 倍 |
| 422 | 发生皮带警告 请更换皮带并重置警告 | 请更换皮带。 更换传皮带后，请从 EPSON RC+ 7.0 的[工具]-[维护]-[报警信息]中解除报警。 | 消耗率的 1000 倍 | 极限值的 1000 倍 |
| 423 | 发生滚珠花键丝杆润滑警报 对滚珠花键丝杆进行润滑并重置警报 | 请加注润滑脂。 加注后，请从 EPSON RC+ 7.0 的[工具]-[维护]-[报警信息]中解除报警。 | 消耗率的 1000 倍 | 极限值的 1000 倍 |
| 424 | 发生电机警报 更换电机并重置警报 | 请更换电机。 更换电机后，请从 EPSON RC+ 7.0 的[工具]-[维护]-[报警信息]中解除报警。 | 消耗率的 1000 倍 | 极限值的 1000 倍 |
| 425 | 发生齿轮警报 更换齿轮单元并重置警报 | 请更换齿轮。 更换齿轮后，请从 EPSON RC+ 7.0 的[工具]-[维护]-[报警信息]中解除报警。 | 消耗率的 1000 倍 | 极限值的 1000 倍 |
| 426 | 发生滚珠花键丝杆警报 更换滚珠花键丝杆并重置警报 | 请更换滚珠丝杠花键。 更换滚珠丝杠花键后，请从 EPSON RC+ 7.0 的[工具]-[维护]-[报警信息]中解除报警。 | 消耗率的 1000 倍 | 极限值的 1000 倍 |
| 501 | 跟踪记录已经激活 | 如果启用跟踪记录，会对系统性能产生影响。 | | |
| 502 | 已经初始化存储器 | 如果出现此错误，备份变量 (Global Preserve) 的值将被初始化。 请更换 CPU 板的电池。 请更换 CPU 板。 更换 CPU 板后，若首次启动时警告未消失，请重启控制器。 | | |
| 503 | 发现硬盘错误。请马上更换硬盘 | 出现硬盘故障的前兆。请尽快更换硬盘。 | | |
| 504 | 后台任务中发生错误 | 继续操作之前，请确认系统正常。 | | |
| 505 | 控制器被重启 | | | |
| 506 | 警告信息未被设置。 在[工具]-[控制器工具]-[警告]中设置警告信息。 | 请在 RC+7.0 的[控制器工具]-[警告]页面中设置警报。 | | |
| 507 | 由于初始设置文件损坏，已使用上次启动时的初始设置文件启动控制器。 | 可能无法可能显示上次启动后修改的设置。请检查设置。 | | |

| 编号 | 信息 | 对策 | 补充信息 1 | 补充信息 2 |
|-----|---------------------------------|---|------------|------------|
| 510 | 优化 SRAM 数据。 | - | | |
| 511 | CPU 板的备用电池电压过低 请更换 CPU 板的电池 | 请立即更换 CPU 板电池。电池更换完成之前, 请尽量保持控制器电源开启状态。 | 当前值的 100 倍 | 极限值的 100 倍 |
| 512 | CPU 板的 5V 输入电压比允许电压低 | 当 5V 电源单元无法正常输出电压时, 请更换电源。 | 当前值的 100 倍 | 极限值的 100 倍 |
| 513 | 电机制动、编码器和风扇的 24V 输入电压比规定电压低 | 当 24V 电源单元无法正常输出电压时, 请更换电源。 | 当前值的 100 倍 | 极限值的 100 倍 |
| 514 | 控制器的内部温度比允许温度高 | 请尽快停止控制器, 并检查控制器的环境温度是否过高。 请确认过滤器是否堵塞。 | 当前值的 100 倍 | 极限值的 100 倍 |
| 515 | 控制器风扇旋转速度比允许速度低 (FAN1) | 请确认过滤器是否堵塞。如果重启控制器后仍无法解除警告, 请更换风扇。 | 当前值 | 极限值 |
| 516 | 控制器风扇旋转速度比允许速度低 (FAN2) | 请确认过滤器是否堵塞。如果重启控制器后仍无法解除警告, 请更换风扇。 | 当前值 | 极限值 |
| 517 | 控制器的内部温度比允许温度高 | 请尽快停止控制器, 并检查控制器的周围环境温度是否过高。 请确认过滤器是否堵塞。 | 当前值的 100 倍 | 极限值的 100 倍 |
| 518 | CPU 板的 54V 输入电压比允许电压低 | 当 54V 电源单元无法正常输出电压时, 请更换电源。 | 当前值的 100 倍 | 极限值的 100 倍 |
| 519 | CPU 板的 3.3V 输入电压比允许电压低 | 当 3.3V 电源单元无法正常输出电压时, 请更换电源。 | 当前值的 100 倍 | 极限值的 100 倍 |
| 520 | CPU 板的 DC 输入电压低于或高于规定值 | 当 DC 电源单元未输出正常输出电压时, 请更换电源。 | 当前值的 100 倍 | 极限值的 100 倍 |
| 521 | DU1 板上 3.3V 输入电压比允许电压低 | 当驱动单元 1 的 3.3V 电源单元无法正常输出电压时, 请更换电源。 | 当前值的 100 倍 | 极限值的 100 倍 |
| 522 | DU1 板上 5V 输入电压比允许电压低 | 当驱动单元 1 的 5V 电源单元无法正常输出电压时, 请更换电源。 | 当前值的 100 倍 | 极限值的 100 倍 |
| 523 | DU1 电机刹车、编码器和风扇的 24V 输入电压低于规定电压 | 当驱动单元 1 的 24V 电源单元无法正常输出电压时, 请更换电源。 | 当前值的 100 倍 | 极限值的 100 倍 |
| 524 | DU1 控制器的内部温度比允许温度高 | 请尽快停止驱动单元 1, 并检查周围环境温度是否过高。 请确认过滤器是否堵塞。 | 当前值的 100 倍 | 极限值的 100 倍 |
| 525 | DU1 控制器风扇旋转速度比允许速度低 (FAN1) | 检查驱动单元 1 的过滤器是否堵塞。如果重启控制器后仍无法解除警告, 请更换风扇。 | 当前值 | 极限值 |
| 526 | DU1 控制器风扇旋转速度比允许速度低 (FAN2) | 检查驱动单元 1 的过滤器是否堵塞。如果重启控制器后仍无法解除警告, 请更换风扇。 | 当前值 | 极限值 |
| 531 | DU2 板上 3.3V 输入电压比允许电压低 | 当驱动单元 2 的 3.3V 电源单元无法正常输出电压时, 请更换电源。 | 当前值的 100 倍 | 极限值的 100 倍 |
| 532 | DU2 板上 5V 输入电压比允许电压低 | 当驱动单元 2 的 5V 电源单元无法正常输出电压时, 请更换电源。 | 当前值的 100 倍 | 极限值的 100 倍 |
| 533 | DU2 的电机制动器、编码器和风扇的 24V 电压低于规定值 | 当驱动单元 2 的 24V 电源单元无法正常输出电压时, 请更换电源。 | 当前值的 100 倍 | 极限值的 100 倍 |
| 534 | DU2 控制器的内部温度比允许温度高 | 请尽快停止驱动单元 2, 并检查周围环境温度是否过高。 请确认过滤器是否堵塞。 | 当前值的 100 倍 | 极限值的 100 倍 |
| 535 | DU2 控制器风扇旋转速度比允许速度低 (FAN1) | 检查驱动单元 2 的过滤器是否堵塞。如果重启控制器后仍无法解除警告, 请更换风扇。 | 当前值 | 极限值 |

状态代码和错误代码

| 编号 | 信息 | 对策 | 补充信息 1 | 补充信息 2 |
|-----|---|---|------------|------------|
| 536 | DU2 控制器风扇旋转速度比允许速度低 (FAN2) | 检查驱动单元 2 的过滤器是否堵塞。如果重启控制器后仍无法解除警告, 请更换风扇。 | 当前值 | 极限值 |
| 541 | DU3 板上 3.3V 输入电压比允许电压低 | 当驱动单元 3 的 3.3V 电源单元无法正常输出电压时, 请更换电源。 | 当前值的 100 倍 | 极限值的 100 倍 |
| 542 | DU3 板上 5V 输入电压比允许电压低 | 当驱动单元 3 的 5V 电源单元无法正常输出电压时, 请更换电源。 | 当前值的 100 倍 | 极限值的 100 倍 |
| 543 | DU3 的电机制动器、编码器和风扇的 24V 电压低于规定值 | 当驱动单元 3 的 24V 电源单元无法正常输出电压时, 请更换电源。 | 当前值的 100 倍 | 极限值的 100 倍 |
| 544 | DU3 控制器的内部温度比允许温度高 | 请尽快停止驱动单元 3, 并检查周围环境温度是否过高。请确认过滤器是否堵塞。 | 当前值的 100 倍 | 极限值的 100 倍 |
| 545 | DU3 控制器风扇旋转速度比允许速度低 (FAN1) | 检查驱动单元 3 的过滤器是否堵塞。如果重启控制器后仍无法解除警告, 请更换风扇。 | 当前值 | 极限值 |
| 546 | DU3 控制器风扇旋转速度比允许速度低 (FAN2) | 检查驱动单元 3 的过滤器是否堵塞。如果重启控制器后仍无法解除警告, 请更换风扇。 | 当前值 | 极限值 |
| 550 | 与 CV 视觉的通信已断开 请检查网络连接 | 请检查控制器与 CV 视觉的连接。 | 相机编号 | |
| 551 | CV 视觉的 CPU 风扇转速过低 请清洁风扇滤网或更换风扇 | 请确认 CV 视觉的过滤器是否堵塞。如果重启控制器和 CV 视觉后仍无法解除警告, 请更换 CPU 风扇。 | 相机编号 | 当前值 |
| 552 | CV 视觉的 CPU 风扇转速过低 请清洁风扇滤网或更换风扇 | 请更换 CV 视觉的 CPU 风扇。 | 相机编号 | 当前值 |
| 553 | CV 视觉的机箱风扇转速过低 请更换风扇 | 请确认 CV 视觉的过滤器是否堵塞。如果重启控制器和 CV 视觉后仍无法解除警告, 请更换系统风扇。 | 相机编号 | 当前值 |
| 554 | CV 视觉的机箱风扇转速过低 请更换风扇 | 请更换 CV 视觉的系统风扇。 | 相机编号 | 当前值 |
| 555 | CV 视觉的 CPU 温度过高 请检查安装环境(通风, 环境温度等) | 请确认 CV 视觉的过滤器是否堵塞。如果重启控制器和 CV 视觉后仍无法解除警告, 请检查 CV 视觉的安装环境(周边空间和周围温度等)。 | 相机编号 | 当前值的 100 倍 |
| 556 | CV 视觉的 CPU 温度过高 请检查安装环境(通风, 环境温度等) | 请确认 CV 视觉的过滤器是否堵塞。如果重启控制器和 CV 视觉后仍无法解除警告, 请检查 CV 视觉的安装环境(周边空间和周围温度等)。 | 相机编号 | 当前值的 100 倍 |
| 557 | CV 视觉的备用电池电量过低 请更换电池 | 请更换 CV 视觉的备用电池。 | 相机编号 | 当前值的 100 倍 |
| 558 | CV 视觉的备用电池电量过低 请更换电池 | 请更换 CV 视觉的备用电池。 | 相机编号 | 当前值的 100 倍 |
| 559 | CV 视觉已异常停止。请重启。 | 如果重启控制器和 CV 视觉后仍无法解除警告, 请初始化 CV 视觉。 | 相机编号 | |
| 560 | CV 视觉的内存不足。请初始化。 | 如果重启控制器和 CV 视觉后仍无法解除警告, 请初始化 CV 视觉。 | 相机编号 | 当前值 |
| 561 | CV 视觉的磁盘空间不足。请减少序列或对象(Geometric、Correlation、DefectFinder 等)的数量。 | 减少已注册的模型或检查视觉序列。可考虑有效利用 USB 存储器。 | 相机编号 | 当前值 |
| 562 | CV 视觉的硬件异常 请检查硬件状态, 如内部接线等 | 如果重启控制器和 CV 视觉后仍无法解除警告, 请初始化 CV 视觉。 | 相机编号 | |
| 563 | CV 视觉的硬件异常。请检查硬件状态, 如内部接线等。 | 如果重启控制器和 CV 视觉后仍无法解除警告, 请更换 LED/SW 板。 | 相机编号 | |
| 569 | CV 视觉通信已恢复。 | - | 相机编号 | |

| 编号 | 信息 | 对策 | 补充信息 1 | 补充信息 2 |
|-----|------------------------------------|--|-----------------------------|--------------------------|
| 570 | CV 视觉的密码验证失败。 | 请在 RC+的相机设置页面输入正确的连接密码。 如果忘记密码，请执行以下任一操作。 a. 请在 CV 显示器中输入新的连接密码。密码需和 RC+的相机设置页面输入的密码相同。 b. 如需清除当前密码，请将 CV 视觉重置为出厂设置。请重建当前项目并检查操作。 | | |
| 580 | OPC UA 服务器。服务器错误。 | 请重新启动控制器。 | OPC UA 的 Status Code(10 进制) | |
| 581 | OPC UA 服务器。服务器日志已激活。 | 请关闭 OPC UA 服务器的日志记录功能。 请重新启动控制器。 | | |
| 582 | OPC UA 服务器。超出服务器日志文件大小。 | 请关闭 OPC UA 服务器的日志记录功能。 请重新启动控制器。 | | |
| 590 | 检测到控制器的校准设置和 Safety 板设置不同。 | 请执行下列任一操作，并重启控制器。 - 从控制器设置执行校准。 - 从安全功能管理器中修改 Safety 板的设置。 | 发现差异的第一个轴编号 | 发现差异的第一个轴的 Safety 板侧的脉冲值 |
| 597 | 步进(PTP)通过奇点附近。 | 已完成 PTP 动作，以回避奇点。 使用步进按钮可正常进行步进操作。 | | |
| 598 | 检测到机器人碰撞并停止动作。 | 请朝其他方向移动机器人避免碰撞。 | | |
| 599 | 在奇点附近尝试步进 | CP 动作(默认)时无法进行步进操作。 使用步进按钮可正常进行步进 PTP 运动。 | | |
| 700 | 电机驱动器类型与当前机器人型号不符。检查机器人型号。更换电机驱动器。 | 请检查机型设置。 更换电机驱动器。 | | |
| 736 | 已经重置编码器。重新启动控制器。 | 请重启控制器。 | | |
| 737 | 编码器电池电压低 更换电池 | 请关闭控制器电源，并更换电池。 请更换 CPU 板。 请确认电缆正确连接。 请参考机械手维护手册，了解如何更换的详细步骤。 | | |
| 752 | 伺服器报警 D | - | | |

代码编号 1000 ~

| 编号 | 信息 | 对策 | 补充信息 1 | 补充信息 2 |
|------|--|--|--------|--------|
| 1001 | 操作失败 命令参数无效 | - | | |
| 1002 | 无法读取请求的数据。未设置或指定的范围无效。 | 请检查对象 I/O、变量或任务是否存在。 | | |
| 1003 | 密码无效 | 请输入正确的密码。 | | |
| 1004 | 不支持的版本，无法执行。 | 请使用正确版本的文件。 | | |
| 1005 | 序列号有误，无法执行 | 请使用同一控制器的备份数据，恢复控制器设置。 | | |
| 1006 | 机器人型号有误，无法执行。 | 请使用同一控制器的备份数据，恢复控制器设置。 | | |
| 1007 | 控制器不同，无法执行。 | 请确认是否使用了目标安装程序。 | | |
| 1008 | 初始化异常。TP 失初始化败。 | 请重新连接 TP。 如仍报错，请咨询经销商。 | | |
| 1010 | 远程设置错误 不能将实时 IO 分配给远程输入 | 请分配实时 IO 输入编号以外的号码。 | | |
| 1011 | 远程设置错误 无法将不存在的位数分配给远程功能信号 请检查现场总线从站的大小 | 请在 EPSON RC+ 7.0 的[设置]-[系统设置]-[控制器]-[输入/输出]-[现场总线从站]画面中，确认现场总线从站的大小。 | | |
| 1012 | 远程设置错误 无法将不存在的位数分配给远程功能信号 请检查现场总线主站的大小 | 请在 EPSON RC+ 7.0 的[设置]-[系统设置]-[控制器]-[输入/输出]-[现场总线从站]画面中，确认现场总线主站的大小。 | | |
| 1013 | 现场总线从站设置异常 由于正在通过远程使用，无法调整大小 | - | | |
| 1014 | 现场总线主站设置异常 由于正在通过远程使用，无法调整大小 | - | | |
| 1015 | 无法将 Hand-IO 输入/输出编号分配给远程输入。 | - | | |
| 1016 | 远程设置异常。 PLC 供应商类型已设置，无法修改此分配。 | 请将 PLC 供应商设置为“无” | | |
| 1020 | 无法在恢复模式下执行 | 请正常启动控制器。 | | |
| 1021 | 由于控制器初始化失败而无法执行 | 请重置控制器。 | | |
| 1022 | 项目未开启，无法执行 | 1. 请打开项目。 2. 请重新创建项目。 | | |
| 1023 | 项目开启时无法执行 | 请重新创建项目 | | |
| 1024 | 无法远程启动 | 请将远程输入设为有效 | | |
| 1025 | 禁止在示教模式中执行 | 请设为 AUTO 模式 | | |
| 1026 | 示教模式只能通过 TP 执行 | 请设为 AUTO 模式 | | |
| 1027 | 无法在自动模式中执行 | 请设为 PROGRAM 模式 | | |
| 1028 | 无法在主控制台以外的自动模式中执行 | 请设为 PROGRAM 模式 | | |
| 1029 | 无法从 OP 执行 | 请将 OP 输入设为有效 | | |
| 1030 | 不允许操作模式被更改 | 在控制台设置为 PROGRAM 模式的情况下，切换到 AUTO 模式。 | | |
| 1031 | 执行任务时无法执行 | 请结束任务后执行。 | | |
| 1032 | 执行最大数量的任务时无法执行 | 请结束任务后执行。 | | |
| 1033 | 在异步运动命令时无法执行 | 请在操作完成后执行。 | | |
| 1034 | 操作过程中异步命令停止 | 控制器受理停止命令时，已经停止。 | | |

| 编号 | 信息 | 对策 | 补充信息 1 | 补充信息 2 |
|------|-----------------------------------|--|--------|--------|
| 1035 | 远程 I/O 状态已开启, 只能通过远程设备执行 | 远程 I/O 的 AutoMode 输出启动时, 无法从远程 I/O 以外的控制台运行命令。 | | |
| 1037 | 已开启远程以太网状态, 只能通过远程以太网执行 | 当远程以太网的 Auto 标志启动时, 无法从远程 I/O 以外的控制台运行命令。 | | |
| 1039 | 执行被禁止 | 程序执行期间执行了禁止的命令。 请停止程序后执行命令。 | | |
| 1040 | 远程 RS232C 有效的状态下, 只能通过 RS232C 执行。 | 请通过远程 RS232 执行, 或将控制设备设置为 Remote RS232 以外的选项。 (请参阅 RC+使用指南 5.12.2 [System Configuration]命令(Setup 菜单)-[Setup]-[System Configuration]-[Controller]-[Configuration]页面) | | |
| 1041 | 在紧急停止状态时无法执行 | 请解除紧急停止状态 | | |
| 1042 | 在安全门打开时无法执行 | 请关闭安全门。 | | |
| 1043 | 在报错条件下无法执行 | 请解除报错状态。 | | |
| 1044 | 远程暂停输入为开启状态时无法执行 | 请将暂停输入设为 OFF。 | | |
| 1045 | 仅在等待输入状态下可以进行 INPUT 输入 | 控制器在非 INPUT 输入等待状态下接收到输入。 | | |
| 1046 | 文件传输过程中无法执行 | 请在文件传输完成后执行。 | | |
| 1047 | 无法取消其它装置执行的命令 | 请在发出命令的设备上终止操作。 | | |
| 1048 | 探测到电压低后无法执行。 | 请重启控制器。 | | |
| 1049 | 其它装置处于程序模式 | 请确认其他设备的连接状态。 | | |
| 1050 | 密码太长 | 请设置 16 位数以下的密码。 | | |
| 1051 | 控制器状态保存失败 | 1. 请使用相同的 USB 存储器, 然后重试。 2. 请使用其他 USB 存储器, 然后重试。 3. 请重启控制器后重试。 | | |
| 1052 | 正在保存控制器状态 | 控制器状态保存完成后再执行。 | | |
| 1053 | 在测试模式下禁止执行 | 请在 TEST 以外的模式下执行。 | | |
| 1054 | 只能通过 TP 执行测试模式 | - | | |
| 1055 | 禁止执行后台任务 | 确保后台任务未运行。 请重新创建项目 | | |
| 1056 | 无法从 TP 执行 | 请将 TP 输入设为有效。 | | |
| 1057 | 启用 TP3 时, 只能从 TP3 执行 | 启用 TP3 时, 无法从 TP3 以外的控制台运行命令。 | | |
| 1058 | 只能在 T2 模式下执行 | 请将开关切换至<Teach/T2>。 | | |
| 1059 | 无法切换到 T2 模式 | 当控制器为 RC700-A, RC700-D 的 UL 标准时, 无法使用 T2 模式。 | | |
| 1100 | 文件失败。无法获取文件。 | 1. 请重启控制器。 2. 请重新安装固件。 3. 请更换 CF 卡。 | | |
| 1102 | 文件失败。注册读取和写入失败。 | 1. 请重启控制器。 2. 请更换 CF 卡。 | | |
| 1103 | 未找到文件 | 请确认文件是否存在。 | | |
| 1104 | 未找到项目文件 | 请重新创建项目。 | | |
| 1105 | 未找到项目文件 | 请重新创建项目。 | | |
| 1106 | 未找到点位数据文件 | 请重新创建项目。 | | |
| 1107 | 当前控制器固件版本, 不支持正在使用的命令 | 请从 EPSON RC+7.0 的[项目]-[属性]-[编译器]画面中确认编译器的版本。 | | |

状态代码和错误代码

| 编号 | 信息 | 对策 | 补充信息 1 | 补充信息 2 |
|------|---------------------------|--|--------|--------|
| 1108 | 控制器中的程序文件已更新。请建立项目 | 请重新创建项目。 | | |
| 1109 | 储存空间不足 | 请增加 USB 存储器的可用空间。 | | |
| 1110 | 未找到文件 | - | | |
| 1111 | 未找到传送带文件 | - | | |
| 1112 | 未找到力觉文件 重新建立项目 | 请重新建立项目。 | | |
| 1114 | 无法在控制器中创建项目 | 可能是由于文件夹已满或项目名称重复。 请通过应用程序选择进行确认。 | | |
| 1120 | 文件失败 设置文件被破坏 | 请重置控制器。 | | |
| 1121 | 文件失败 项目文件被破坏 | 请重新创建项目。 | | |
| 1122 | 文件失败 点位数据文件被破坏 | 请重新创建项目。 | | |
| 1123 | 文件失败 I/O 标签文件被破坏 | 请重新创建项目。 | | |
| 1124 | 文件失败 用户错误信息文件被破坏 | 请重新创建项目。 | | |
| 1125 | 文件失败 错误信息文件被破坏。 | 请咨询经销商。 | | |
| 1126 | 文件失败 软件选项信息被破坏 | 1. 请重启控制器。 2. 请重新安装固件。 3. 请重新创建项目。 | | |
| 1127 | 文件失败 视觉文件被破坏 | 请重新创建项目。 | | |
| 1128 | 文件失败 备份信息文件被破坏 | 无法恢复指定的备份信息。 请重新获取备份信息并恢复。 | | |
| 1130 | 错误信息失败 未在错误记录中找到任何项目 | 没有错误信息的历史记录。 请重启控制器。 | | |
| 1131 | 无法访问 USB 存储器 | 请确认 USB 存储器是否正确插入。 如果 USB 已确认插入仍显示此错误信息，可能是由于控制器无法识别此 U 盘。请更换其他 USB 存储器并再次尝试。 | | |
| 1132 | 文件失败 无法复制文件 | - | | |
| 1133 | 文件失败 无法删除文件 | - | | |
| 1134 | 文件失败 GUI Builder 文件已损坏 | 请重新创建项目。 | | |
| 1138 | 文件失败 压力向导文件损坏 | 请重新创建项目。 | | |
| 1139 | 文件失败 视觉供料器已损坏 | 视觉供料器文档 (.pf) 损坏。请在项目文件夹中找到被命名为 [文件名].pf 的文件并删除，然后重新注册零件。 | | |
| 1140 | 文件失败 无法打开对象文件 | 请重新创建项目。 | | |
| 1141 | 文件失败 无法打开项目文件 | 请重新创建项目。 | | |
| 1142 | 文件失败 无法读取项目文件 | 请重新创建项目。 | | |

| 编号 | 信息 | 对策 | 补充信息 1 | 补充信息 2 |
|------|-----------------------|--|--------|--------|
| 1143 | 文件失败 无法打开状态保存文件 | 1. 请使用相同的 USB 存储器，然后重试。 2. 请使用其他 USB 存储器，然后重试。 3. 请重启控制器，然后重试。 | | |
| 1144 | 文件失败 无法写入状态保存文件 | 1. 请使用相同的 USB 存储器，然后重试。 2. 请使用其他 USB 存储器，然后重试。 3. 请重启控制器，然后重试。 | | |
| 1145 | 文件失败 无法打开传送带文件 | 请重新创建项目。 | | |
| 1146 | 文件失败 无法读取传送带文件 | 请重新创建项目。 | | |
| 1150 | 文件失败 错误记录无效 | 1. 请重启控制器。 2. 请更换 CF 卡。 | | |
| 1151 | 文件失败 无法映射错误记录 | 1. 请重启控制器。 2. 请更换 CF 卡。 | | |
| 1152 | 文件失败 无法打开错误记录文件 | 1. 请重启控制器。 2. 请更换 CF 卡。 | | |
| 1153 | 文件失败 无法写入错误记录文件 | 1. 请重启控制器。 2. 请更换 CF 卡。 | | |
| 1155 | 文件失败 无法打开设置文件 | 请重置控制器。 | | |
| 1156 | 文件失败 无法保存设置文件 | 请重置控制器。 | | |
| 1157 | 文件失败 无法读取设置文件 | 请重置控制器。 | | |
| 1158 | 文件失败 无法写入设置文件 | 请重置控制器。 | | |
| 1160 | MCD 失败 无法打开 MCD 文件 | 请重置控制器。 | | |
| 1161 | MCD 失败 无法读取 MCD 文件 | 请重置控制器。 | | |
| 1162 | MCD 失败 无法写入 MCD 文件 | 请咨询经销商。 | | |
| 1163 | MCD 失败 无法保存 MCD 文件 | 请重置控制器。 | | |
| 1165 | MPD 失败 无法打开 MPD 文件 | - | | |
| 1166 | MPD 失败 无法读取 MPD 文件 | - | | |
| 1167 | MPD 失败 无法写入 MPD 文件 | 请咨询经销商。 | | |
| 1168 | MPD 失败 无法保存 MPD 文件 | - | | |
| 1170 | MPL 失败 无法打开 MPL 文件 | 1. 请重启控制器。 2. 请重新安装固件。 | | |
| 1171 | MPL 失败 无法读取 MPL 文件 | 请咨询经销商。 | | |
| 1172 | MPL 失败 无法写入 MPL 文件 | 请咨询经销商。 | | |

状态代码和错误代码

| 编号 | 信息 | 对策 | 补充信息 1 | 补充信息 2 |
|------|---------------------------------|--------------------------------------|--------|--------|
| 1173 | MPL 失败 无法保存 MPL 文件 | 请咨询经销商。 | | |
| 1175 | MAL 失败 无法打开 MAL 文件 | 请咨询经销商。 | | |
| 1176 | MAL 失败 无法读取 MAL 文件 | 请咨询经销商。 | | |
| 1177 | MAL 失败 无法写入 MAL 文件 | 请咨询经销商。 | | |
| 1178 | MAL 失败 无法保存 MAL 文件 | 请咨询经销商。 | | |
| 1180 | MTR 失败 无法创建 MTR 文件 | 请咨询经销商。 | | |
| 1181 | PRM 失败 无法替换 PRM 文件 | 1. 请重启控制器。 2. 请重新设置机器人 | | |
| 1182 | PRM 异常 PRM 文件由新版本创建。更新控制器固件 | 请更新控制器固件。 | | |
| 1183 | MCD 异常 MCD 文件由新版本创建。更新控制器固件 | 请更新控制器固件。 | | |
| 1184 | 备份数据文件过多 还原失败 | 请减少项目文件的数量，然后重新备份。 | | |
| 1185 | 文件失败 无法打开备份信息文件 | - | | |
| 1186 | 文件失败 无法读取备份信息文件 | - | | |
| 1187 | 文件失败 无法写入备份信息文件 | - | | |
| 1188 | 文件失败 无法保存备份信息文件 | - | | |
| 1189 | 备份数据由旧版本创建 | 由于备份数据版本较低，无法通过指定的方法还原控制器设置。请确认备份数据。 | | |
| 1190 | 备份数据由新版本创建 | - | | |
| 1191 | 备份数据中没有项目 | - | | |
| 1192 | 机器人数量不匹配无法执行 | 请确认备份数据与当前机器人的数量一致。 | | |
| 1193 | 机器人信息不匹配无法执行 | 请确认备份数据与当前机器人设置一致。 | | |
| 1194 | 驱动单元数量不匹配无法执行 | - | | |
| 1195 | 文件失败 无法映射零件消耗管理历史记录 | 请重启控制器。 | - | - |
| 1196 | 文件失败 无法打开零件消耗管理历史记录 | 请重启控制器。 | - | - |
| 1197 | 文件失败 无法写入零件消耗管理历史记录 | 请重启控制器。 | - | - |
| 1198 | 重置失败 项目无效还原视觉硬件设置时，请同时还原项目设置 | 还原视觉硬件设置时，请同时还原项目设置。 | | |
| 1200 | 编制失败 确认编制信息 | 使用 TP 编译时发生错误。请更正发生错误的部分。 | | |

| 编号 | 信息 | 对策 | 补充信息 1 | 补充信息 2 |
|------|--------------------------------------|---|--------|--------|
| 1201 | 连接失败 检查连接信息 | 使用 TP 编译时发生错误。请更正发生错误的部分。 | | |
| 1250 | 用户输出失败 名字为空 | - | | |
| 1251 | 用户输出失败 条件为空 | - | | |
| 1252 | 用户输出失败 机器人编号超出有效范围 | - | | |
| 1260 | 警告设置失败 机器人不存在 | - | | |
| 1261 | 警告设置失败 不能获取截止日期 | - | | |
| 1262 | 警告设置失败 不能设置警告 | - | | |
| 1263 | 警告设置失败 指定警告编号超出允许范围 | - | | |
| 1264 | 警告设置失败 指定警告编号未开启 | - | | |
| 1270 | Feeder 设置不同 请更改零件的 Feeder 设置 | 供料盘的类型不正确。在恢复控制器备份时，更改供料盘配置时出错。请在 EPSON RC+ 7.0 菜单中选择[Setup] - [System Setting]，删除所有供料盘设置并重新注册。 | | |
| 1271 | 打开或关闭供料盘通信端口失败 请检查与供料盘的连接 | 与供料盘通信失败。 请确认供料盘与控制器以太网是否正常连接(有无断线、集线器故障或断电)。请确认供料盘的供电。 请取人供料盘网络设置(IP 地址、子网掩码和端口)。 | | |
| 1272 | 供料盘输出端口初始化失败 请确认与供料盘的连接 | 与供料盘通信失败。 请确认供料盘与控制器以太网是否正常连接(有无断线、集线器故障或断电)。请确认供料盘的供电。 请取人供料盘网络设置(IP 地址、子网掩码和端口)。 | | |
| 1273 | 供料盘参数修改失败 请确认与供料盘的连接 | 与供料盘通信失败。 请确认供料盘与控制器以太网是否正常连接(有无断线、集线器故障或断电)。请确认供料盘的供电。 请取人供料盘网络设置(IP 地址、子网掩码和端口)。 | | |
| 1290 | 力监视编号超出允许的范围 重新启动控制器 | 请重启控制器。 请初始化控制器固件。 请更换控制器。 | | |
| 1291 | 力监视已在其他设备中使用 关闭其他设备上的力监视，然后运行力监视。 | 请确认力监视是否正在其他电脑中运行。 | | |
| 1292 | 无法设置/加载 FG 序列和对象的信息 | | | |
| 1400 | 压力向导文件错误 | | | |
| 1401 | 无效压力向导文件路径 | | | |
| 1402 | 打开压力向导文件失败 | | | |
| 1403 | 未打开压力向导文件 | | | |

状态代码和错误代码

| 编号 | 信息 | 对策 | 补充信息 1 | 补充信息 2 |
|------|--|--|--------|--|
| 1404 | 压力向导序列编号无效 | | | |
| 1405 | 压力向导对象编号无效 | | | |
| 1406 | 压力向导序列属性无效 | | | |
| 1407 | 压力向导对象属性无效 | | | |
| 1408 | 压力向导对象类型无效 | | | |
| 1409 | 参数无效 | | | |
| 1410 | 压力向导文件版本无效 | | | |
| 1411 | 压力向导属性设置有误 请确认属性 | 请确认压力向导的属性设置。 | | |
| 1412 | 不能将 Decision 对象设置为压力向导序列的第一个对象 请检查压力向导序列 | 不能将 Decision 对象设置为序列的第一个对象。 请检查压力向导序列。 | | |
| 1413 | ConditionObject 中指定的压力向导对象的 Enabled 设置为无效 请确认设置 | 请检查压力向导对象的设置。 | | |
| 1414 | 无法打开零件供料盘文件 | 无法读取视觉进料盘文件 (.pf)。 请确认文件是否被其他软件使用。 视觉进料盘文件 (.pf)已损坏。 请在文件夹中找到并删除 [项目名称].pf 文件。然后重新注册零件。 | | |
| 1420 | 转换程序失败 请执行重建 | | | |
| 1421 | 初始化失败 不能分配内存 | | | |
| 1422 | 终止化失败 控制器终止化失败 | | | |
| 1423 | 转换文件路径无效 | | | |
| 1424 | Prg 文件路径无效 | | | |
| 1425 | 命令文件路径无效 | | | |
| 1426 | 转换文件无效 | | | |
| 1427 | 命令文件无效 | 固件从 Ver.7.4.0.2 或更早版本, 更新到 Ver7.4.0.2 或更高版本时, 可能会失败。请重新安装固件。 | | |
| 1428 | 执行程序转换失败 请执行重建 | 请重新创建项目。 | | |
| 1429 | 写入 Prg 文件失败 | | | |
| 1500 | 通讯错误 | - | | |
| 1501 | 未按时完成命令 | 请稍后重试。请检查 EPSON RC+7.0 与控制器的连接状态。 | | |
| 1502 | RC+和控制器的通讯断开 请重新连接 | 请检查 EPSON RC+7.0 与控制器的连接状态。 | | 1:通信超时 2:USB 电缆脱落 3:USB 接收异常 4:USB 通信中断 |
| 1503 | 执行任务时断开 | 请确认控制设备与控制器的连接状态。 | | |
| 1504 | 远程以太网和控制器通讯中断 请重新建立连接 | 请确认远程以太网设备与控制器的连接状态。 | | |
| 1505 | 远程 RS232 和控制器通讯中断 请重新建立连接 | 请确认 RS232 设备与控制器的连接状态。 | | |

| 编号 | 信息 | 对策 | 补充信息 1 | 补充信息 2 |
|------|----------------------------|--|--------|--------|
| 1506 | TP 和控制器的通讯断开 重新建立通讯 | 请检查 TP 与控制器的连接状态 | | |
| 1510 | 超出 IP 地址范围 | 请确认控制器 IP 地址的设置。 | | |
| 1511 | 预留的 IP 地址 | 此 IP 地址已预留。请设置其他 IP 地址。 | | |
| 1512 | 预留的 IP 网关 | 此 IP 网关已预留。请设置其他网关地址。 | | |
| 1513 | 全局地址设置条件不匹配 | 请设置电脑的连接验证密码。 | | |
| 1514 | 连接参数或密码无效 请确认参数和密码 | 请确认参数和密码。 | | |
| 1521 | 视觉通讯 初始化失败 | 请重启控制器。 | | |
| 1522 | 视觉通讯 终止失败。 | - | | |
| 1523 | 视觉通讯 获取 sockethandle 失败 | 请重启控制器。 | | |
| 1524 | 视觉通讯 连接失败。 | 请确认相机与控制器的连接状态。 | | |
| 1526 | 视觉通讯 发送到服务器失败。 | 请确认相机与控制器的连接状态。 | | |
| 1527 | 视觉通讯 读取服务器失败 | 请确认相机与控制器的连接状态。 | | |
| 1528 | 视觉通讯 选件设置失败。 | - | | |
| 1529 | 视觉通讯 未完成初始化 | 请重启控制器。 | | |
| 1530 | 视觉通讯 连接错误 未完成与服务器的连接 | 请确认相机与控制器的连接状态。 | | |
| 1531 | 视觉通讯 所有 socket 都被占用 | - | | |
| 1532 | 视觉通讯 发送超时 | 请确认相机与控制器的连接状态。 | | |
| 1533 | 视觉通讯 读取超时 | 请确认相机与控制器的连接状态。 | | |
| 1534 | 视觉通讯 通讯错误 | 请确认相机与控制器的连接状态。 | | |
| 1550 | 通讯失败 以太网初始化错误 | 请重启控制器。请确认以太网电缆的连接状态。 | | |
| 1551 | 通讯失败 USB 初始化错误 | 请重启控制器。 请确认 USB 电缆的连接状态。 | | |
| 1552 | 通讯失败 控制器内部通讯错误 | 请重启控制器。 | | |
| 1553 | 通讯失败 发现无效数据 | - | | |
| 1555 | 以太网传输错误 | 请检查 EPSON RC+7.0 与控制器的连接状态。 | | |
| 1556 | 以太网接收错误 | 请检查 EPSON RC+7.0 与控制器的连接状态。 若通过路由器等设备给电脑和控制器通信时，请确认关闭了 DHCP 功能。 | | |
| 1557 | USB 传输错误 | 请检查 EPSON RC+7.0 与控制器的连接状态。 | | |
| 1558 | USB 接收错误 | 请检查 EPSON RC+7.0 与控制器的连接状态。 | | |

状态代码和错误代码

| 编号 | 信息 | 对策 | 补充信息 1 | 补充信息 2 |
|------|----------------------------|-----------------------------|--------|--------|
| 1559 | 通信失败 无法分配内存 | - | | |
| 1580 | 解析器通信错误 通信错误 | 1. 请重启控制器。 2. 请重新安装固件。 | | |
| 1581 | 解析器通信失败 通信超时 | 1. 请重启控制器。 2. 请重新安装固件。 | | |
| 1582 | 解析器通信失败 解析器发送错误 | 请重启控制器。 请重新创建项目。 | | |
| 1583 | 解析器通信失败 解析器初始化错误 | 请重启控制器。 | | |
| 1584 | 解析器通信失败 解析器连接错误 | 请重启控制器。 | | |
| 1585 | 解析器通信失败 参数无效 | 请重启控制器。 请重新创建项目。 | | |
| 1586 | 解析器通信失败 忙中 | - | | |
| 1587 | 解析器通信失败 参数无效 | 请重新安装固件。 | | |
| 1590 | TP 通讯失败。以太网初始化错误。 | 请确认 TP 与控制器的连接。 | | |
| 1591 | TP 通讯失败。检测到无效数据。 | 请确认 TP 与控制器的连接。 | | |
| 1592 | TP 通讯失败。以太网传输出错。 | 请确认 TP 与控制器的连接。 | | |
| 1593 | TP 通讯失败。以太网接收出错。 | 请确认 TP 与控制器的连接。 | | |
| 1700 | 初始化失败 无法初始化 TP | - | | |
| 1701 | 初始化失败 无法初始化 TP | - | | |
| 1702 | 初始化失败 无法初始化 TP | - | | |
| 1703 | 文件失败 无法读取屏幕数据文件 | - | | |
| 1704 | 无法读取设置文件 | - | | |
| 1706 | TP 端口初始化失败 | - | | |
| 1708 | TP 按键信息读取失败 | - | | |
| 1709 | 语言切换失败 | - | | |
| 1710 | 画面生成失败 | - | | |
| 1800 | 控制器已连接到 RC+ | 请检查 EPSON RC+7.0 与控制器的连接状态。 | | |
| 1802 | 在未连接控制器的情况下执行了该命令 | 请连接控制器。 | | |
| 1803 | 在电脑中读写文件失败 | - | | |
| 1804 | 初始化失败 无法在电脑中分配存储器 | - | | |
| 1805 | 连接失败 请确认控制器已启动，且通信电缆已连接 | - | | |
| 1806 | 以太网连接超时。 | - | | |
| 1807 | USB 连接超时。 | - | | |
| 1808 | 未安装 USB 驱动器 | EPSON RC+ 7.0 安装失败。请重新安装。 | | |

| 编号 | 信息 | 对策 | 补充信息 1 | 补充信息 2 |
|------|--|---|--------|--------|
| 1809 | 初始化失败 电脑守护程序初始化失败。 | 请重启系统后再次运行。 | | |
| 1810 | 电脑守护进程错误 | 1. 请重启 EPSON RC+ 7.0。 2. 请重启电脑。 | | |
| 1812 | 通讯失败 不支持所连接的控制器 请使用 EPSON RC+5.0 | 当前连接的控制器可能是 RC180， 或是支持 EPSON RC+ 5.0 的 RC90。 请确认电脑与控制器的连接状态。 | | |
| 1851 | 不支持的。不支持该命令。 | 请检查 SPEL 程序。 请重新创建程序。 | | |
| 1852 | 系统错误 | 1. 请重启 EPSON RC+ 7.0。 2. 请重启电脑。 3. 请重新安装 EPSON RC+ 7.0。 | | |
| 1861 | 初始化失败 无法初始化模拟器 MNG | 1. 请重启 EPSON RC+ 7.0。 2. 请重启电脑。 3. 请重新安装 EPSON RC+ 7.0。 | | |
| 1862 | 初始化失败 无法初始化 WBProxy | 1. 请重启 EPSON RC+ 7.0。 2. 请重启电脑。 3. 请重新安装 EPSON RC+ 7.0。 | | |
| 1863 | 无效的参数 | - | | |
| 1864 | 初始化失败 虚拟控制器不存在 | EPSON RC+ 7.0 安装失败。 请重新安装。 | | |
| 1865 | 初始化失败 无法启动虚拟控制器 | 1. 请稍后重试。 2. 请重启电脑。 | | |
| 1866 | 退出失败。无法退出虚拟控制器。 | 请重启 Windows。 | | |
| 1867 | 只能在 Dry Run 模式下运行 | 控制器参数设置中的 Dry Run 无效。 请将设置修改为有效。 | | |
| 1868 | 初始化失败 目录不存在 | EPSON RC+ 7.0 安装失败。 请重新安装。 | | |
| 1872 | 初始化失败 实体控制器文件不存在 | - | | |
| 1873 | 初始化失败 虚拟控制器文件不存在 | - | | |
| 1874 | 不能添加虚拟控制器 | EPSON RC+ 7.0 安装失败。 请重新安装。 | | |
| 1875 | 模拟器对象失败 不能注册模拟器对象数据 | - | | |
| 1876 | 模拟器对象失败 不能读取模拟器对象数据 | - | | |
| 1877 | 模拟器对象失败 不能删除模拟器对象数据 | - | | |
| 1878 | 模拟器对象失败 不能更新模拟器对象数据 | - | | |
| 1879 | 存在其他已启动的虚拟控制器 | 可能已在 EPSON RC+ 5.0 中使用虚 拟控制器。 或者可能正在另一个 EPSON RC+7.0 程序中使用虚拟控制器。 | | |
| 1880 | 控制器重启中无法执行 | - | | |
| 1901 | 不支持 执行了不支持的命令 | 请更新固件。 | | |
| 1902 | 不支持 执行了不支持的参数 | - | | |
| 1903 | 系统错误 | - | | |
| 1904 | 备份数据量太大，还原失败 | 请减少项目文件的数量，然后重新备 份。 | | |
| 1910 | 系统错误 写入重启文件失败 | - | | |

状态代码和错误代码

| 编号 | 信息 | 对策 | 补充信息 1 | 补充信息 2 |
|------|-----------|----|--------|--------|
| 1920 | USB 连接失败。 | - | | |

代码编号 2000 ~

| 编号 | 信息 | 对策 | 补充信息 1 | 补充信息 2 |
|------|----------------------------------|---|--------|--------|
| 2000 | 不支持 运行了不支持的命令 | 请重新创建项目。 Health**命令或 Health**函数中出现此错误时，可能会导致机器人零件消耗管理功能无效。请检查设置。 (详细信息请参阅，《EPSON RC+ 7.0 用户指南》5.13.2 [System Configuration]命令(Setup 菜单)中，[Setup]-[System Configuration]-[Controller]-[Configuration]页面) | | |
| 2001 | 不支持 运行了不支持的运动命令 | 请重新创建项目。 | | |
| 2003 | 不支持 指定了不支持的函数参数 | 请重新创建项目。 | | |
| 2004 | 不支持 指定了不支持的函数返回值 | 请重新创建项目。 | | |
| 2005 | 不支持 指定了不支持的事件条件 | 请重新创建项目。 | | |
| 2006 | 不支持 指定了不支持的 I/O 命令 | 请重新创建项目。 | | |
| 2007 | 不支持 指定了不支持的事件条件 | CP 动作(默认)时无法进行步进操作。 | | |
| 2008 | 不支持 未知错误编号 | 按下相同的步进按钮，在 PTP 动作下进行步进操作。 | | |
| 2009 | 不支持 指定了不支持的任务号 | CP 动作(默认)时无法进行步进操作。 | | |
| 2010 | 执行文件错误 请创建项目。超出中间代码范围。 | 请重新创建项目。 | | |
| 2011 | 执行文件错误 请创建项目。函数参数数量错误。 | 请重新创建项目。 | | |
| | 函数参数数量错误 | 供料器 命令格式或值设置错误。 供料器的命令格式或值设置有误。请确认“Part Feeding 7.0 Introduction & Hardware (Common) & Software Software 3. Part Feeding SPEL+ Command Reference”手册中关于该命令的描述，并修正代码。 | | |
| 2012 | 执行文件错误 请创建项目。命令参数数量错误。 | 请重新创建项目。 | | |
| | 命令参数数量错误 | 供料器 命令格式或值设置错误。 供料器的命令格式或值设置有误。请确认“Part Feeding 7.0 Introduction & Hardware (Common) & Software Software 3. Part Feeding SPEL+ Command Reference”手册中关于该命令的描述，并修正代码。 | | |
| 2013 | 执行文件错误 请创建项目。无法处理代码。 | 请重新创建项目。 | | |
| 2014 | 执行文件错误 请创建项目。存在无法作为变量类型处理的代码。 | 请重新创建项目。 | | |

状态代码和错误代码

| 编号 | 信息 | 对策 | 补充信息 1 | 补充信息 2 |
|------|-----------------------------------|------------------------------------|--------|--------|
| 2015 | 执行文件错误 请创建项目。存在无法作为字符串类型处理的代码。 | 请重新创建项目。 | | |
| 2016 | 执行文件错误 请创建项目。存在无法作为变量类型处理的代码。 | 请重新创建项目。 | | |
| 2017 | 执行文件错误 请创建项目。缺少要处理的代码。 | 请重新创建项目。 | | |
| 2018 | 执行文件错误 请创建项目。无法计算变量大小。 | 请重新创建项目。 | | |
| 2019 | 执行文件错误 请创建项目。等待全局变量时无法处理的模式。 | 请重新创建项目。 | | |
| 2020 | 超出堆栈表编号。函数调用或本地变量超出范围。 | 检查嵌套结构是否被无限调用。减少嵌套调用的深度。 | | |
| 2021 | 超出堆栈区域大小。堆栈错误。函数调用或本地变量超出范围。 | 使用较多本地变量(尤其是 String 型)时, 请替换为全局变量。 | | |
| 2022 | 堆栈错误 堆栈中未找到所需数据 | 请重新创建项目。 | | |
| 2023 | 堆栈错误 堆栈中发现意外标签 | 请重新创建项目。 | | |
| 2024 | 超出堆栈区域大小 局部变量超出范围 | 请更改本地变量的大小 | | |
| 2025 | 对象文件错误。无效的函数调用 | 请重新创建项目。 | | |
| 2031 | 系统错误 机器人数量超过最大数量 | 请重置控制器。 | | |
| 2032 | 系统错误 任务编号不一致 | 请重新创建项目。 | | |
| 2033 | 系统错误 错误太多 | 采取措施防止频繁的错误。 | | |
| 2040 | 线程失败 无法创建线程 | 请重启控制器。 | | |
| 2041 | 线程失败 线程创建超时 | 请重启控制器。 | | |
| 2042 | 线程失败 线程终止处理超时 | 请重启控制器。 | | |
| 2043 | 线程失败 线程终止处理超时 | 请重启控制器。 | | |
| 2044 | 线程失败 守护进程处理超时 | 请重启控制器。 | | |
| 2045 | 线程失败 任务继续等待超时 | 请重启控制器。 | | |
| 2046 | 线程失败 任务终止等待超时 | 请重启控制器。 | | |
| 2047 | 线程失败 任务启动等待超时 | 请重启控制器。 | | |
| 2050 | 执行文件操作失败 执行文件超过指定的大小 | 请重新创建项目。 | | |

| 编号 | 信息 | 对策 | 补充信息 1 | 补充信息 2 |
|------|---------------------------------|-----------------------------|--------|---------|
| 2051 | 执行文件操作失败 执行文件运行时无法删除 | 请重启控制器。 | | |
| 2052 | 执行文件操作失败 执行文件所需内存不足 | 请重启控制器。 | | |
| 2053 | 执行文件操作失败 执行文件更新中无法访问 | 请稍后重试，进行同一处理。请重新创建项目。 | | |
| 2054 | 执行文件操作失败 请同步项目文件。函数 ID 错误。 | 请同步项目文件。请重新创建项目。 | | |
| 2055 | 执行文件操作失败 请同步项目文件。本地变量 ID 错误。 | 请同步项目文件。请重新创建项目。 | | |
| 2056 | 执行文件操作失败 请同步项目文件。全局变量 ID 错误。 | 请同步项目文件。请重新创建项目。 | | |
| 2057 | 执行文件操作失败 请同步项目文件。备份变量 ID 失败。 | 请同步项目文件。请重新创建项目。 | | |
| 2058 | 执行文件操作失败 无法计算变量大小 | 请同步项目文件。请重新创建项目。 | | |
| 2059 | 超过全局变量区 无法分配全局变量区域 | 请减少全局变量的使用。 | | |
| 2070 | SRAM 错误 无法映射 SRAM | 请更换 CPU 板。 | | |
| 2071 | SRAM 错误 备份变量正在使用中无法删除 | 请稍后重试，进行同一处理。请重新创建项目。 | | |
| 2072 | 超过备份变量区域 无法指定备份变量区域 | 请减少备份变量(Global Preseve)的使用。 | 最大使用量 | 要使用的使用量 |
| 2073 | SRAM 错误 无法清除备份变量区域 | 请重新创建项目。 | | |
| 2074 | SRAM 错误 无法整理备份变量保存区域 | 请重启控制器。 | | |
| 2100 | 初始化失败 无法打开初始化文件 | 请重置控制器。 | | |
| 2101 | 初始化失败 重复初始化 | 请重启控制器 | | |
| 2102 | 初始化失败 无法初始化 MNG | 请重启控制器 | | |
| 2103 | 初始化失败 无法创建事件 | 请重启控制器 | | |
| 2104 | 初始化失败 无法设置优先级 | 请重启控制器 | | |
| 2105 | 初始化失败 无法设置堆栈大小 | 请重启控制器 | | |
| 2106 | 初始化失败 无法设置中断处理 | 请重启控制器 | | |
| 2107 | 初始化失败 无法启动中断处理 | 请重启控制器 | | |
| 2108 | 初始化失败 无法停止中断处理 | 请重启控制器 | | |
| 2109 | 初始化失败 无法终止 MNG | 请重启控制器。 | | |

状态代码和错误代码

| 编号 | 信息 | 对策 | 补充信息 1 | 补充信息 2 |
|------|-----------------------------|---|--------|--------|
| 2110 | 初始化失败 无法确保内存 | 请重启控制器。 | | |
| 2111 | 初始化失败 无法初始化动作 | 请重置控制器。 | | |
| 2112 | 初始化失败 无法终止动作 | 请重启控制器。 | | |
| 2113 | 初始化失败 无法映射 SRAM | 请更换 CPU 板。 | | |
| 2114 | 初始化失败 无法注册 SRAM | 请更换 CPU 板。 | | |
| 2115 | 初始化失败 现场总线板卡超过最大数量。 | 请检查现场总线板卡的数量。 | | |
| 2116 | 初始化失败 无法初始化现场总线 | 请重启控制器。 请检查现场总线板卡。 请更换现场总线板卡。 | | |
| 2117 | 初始化失败 无法终止现场总线 | 请重启控制器。 | | |
| 2118 | 初始化失败 无法打开动作 | 请重置控制器。 | | |
| 2119 | 初始化失败 无法初始化传送带跟踪 | 请确认传送带设置与编码器设置是否正确。 | | |
| 2120 | 初始化失败 无法确保系统区域 | 请重启控制器。 | | |
| 2121 | 初始化失败 无法确保执行文件区域 | 请重启控制器。 | | |
| 2122 | 初始化失败 无法确保机器人区区域 | 请重启控制器。 | | |
| 2123 | 初始化失败 无法创建事件 | 请重启控制器。 | | |
| 2124 | 初始化失败 安装了不支持的现场总线模块 | 请安装从本公司购买的现场总线模板。 | | |
| 2126 | 由于初始化文件已损坏，已经初始化设置。请执行系统还原。 | 在初始化文件中发现重大缺陷，因此恢复了出厂设置并启动。请执行“系统还原”进行恢复。 | | |
| 2130 | MCD 失败 无法打开 MCD 文件 | 请重置控制器。 | | |
| 2131 | MCD 失败 无法映射 MCD 文件 | 请重置控制器。 | | |
| 2132 | PRM 失败 无法找到 PRM 文件 | 请重置控制器。 | | |
| 2133 | PRM 失败 无法映射 PRM 文件 | 请重置控制器。 | | |
| 2134 | PRM 失败 PRM 文件内容错误 | 请重置控制器。 | | |
| 2135 | PRM 失败 无法转换 PRM 文件 | 请重启控制器。 | | |
| 2136 | PRM 失败 无法转换 PRM 文件 | 请重启控制器。 | | |
| 2137 | PRM 失败 无法转换 PRM 文件 | 请重启控制器。 | | |

| 编号 | 信息 | 对策 | 补充信息 1 | 补充信息 2 |
|------|---------------------------|------------------------------------|--------|--------|
| 2140 | DU 初始化错误 无法使用驱动单元 | 虚拟控制器无法与驱动单元通信。如 已更改配置文件，请将其还原。 | | |
| 2141 | DU 初始化错误 无法初始化与驱动单元的通信 | 请确认与驱动单元之间的连接。 | | |
| 2142 | DU 初始化错误 无法初始化与驱动单元的通信 | 请确认与驱动单元之间的连接。 | | |
| 2143 | DU 初始化错误 与驱动单元的通信初始化超时 | 请确认与驱动单元之间的连接。 | | |
| 2144 | DU 初始化错误 没有数据要传送到驱动单元 | 请重新启动控制单元和驱动单元。 | | |
| 2145 | DU 初始化错误 无法启动和驱动单元的通信 | 请重新启动控制单元和驱动单元。 | | |
| 2146 | DU 初始化错误 与驱动单元的通信启动超时 | 请重新启动控制单元和驱动单元。 | | |
| 2147 | DU 初始化错误 驱动单元软件更新失败 | 请检查软件更新设置。 请确认与驱动单元之间的连接。 | | |
| 2148 | DU 初始化错误 驱动单元软件更新失败 | 请确认文件名 请确认更新文件 | | |
| 2149 | DU 初始化错误 驱动单元软件更新失败 | 请确认驱动单元的电源和连接。 请重启控制器。 | | |
| 2150 | 操作失败 未找到任务编号 | 请重启控制器。 | | |
| 2151 | 操作失败 任务执行中 | 请重启控制器。 | | |
| 2152 | 操作失败 执行代码大小错误 | 请重启控制器。 | | |
| 2153 | 操作失败 步进参数错误 | 请重启控制器。 | | |
| 2154 | 操作失败 步进执行中 | 请重启控制器。 | | |
| 2155 | 操作失败 无法执行步进功能 | 请重启控制器。 | | |
| 2156 | 操作失败 未配置步进数据 | 请重启控制器。 | | |
| 2157 | 操作失败 无法变更步进参数 | 请重启控制器。 | | |
| 2158 | 操作失败 无法确保断点分区 | 请重启控制器。 | | |
| 2159 | 操作失败 超过可以设置的断点数量 | 请减少断点数量。 | | |
| 2160 | 操作失败 无法获取函数 ID | 请重启控制器。 | | |
| 2161 | 操作失败 无法获取本地变量地址 | 请重启控制器。 | | |
| 2162 | 操作失败 本地变量的缓存不足 | 请更改本地变量的大小。 | | |
| 2163 | 操作失败 只有任务停止时才能变更值。 | 请在断点处暂停任务。 | | |
| 2164 | 操作失败 无法获取全局变量地址 | 请检查全局变量的大小。 | | |

状态代码和错误代码

| 编号 | 信息 | 对策 | 补充信息 1 | 补充信息 2 |
|------|-----------------------------------|---|--------|--------|
| 2165 | 操作失败 全局变量缓存不足 | 请检查全局变量的大小。 | | |
| 2166 | 操作失败 无法获得备份变量地址 | 请确认备份变量的大小。 | | |
| 2167 | 操作失败 备份变量缓存不足 | 请确认备份变量的大小。 | | |
| 2168 | 操作失败 无法映射 SRAM | 请重启控制器。 | | |
| 2169 | 操作失败 加载执行文件时无法清除备份变量 | 请重启控制器。 | | |
| 2170 | 操作失败 字符串缓存不足 | 请确认字符串变量的大小。 | | |
| 2171 | 操作失败 检测到低电压后，无法启动任务。 | 请确认控制器的电源。 请重启控制器。 | | |
| 2172 | 操作失败 重复设置远程 I/O | 请重启控制器。 | | |
| 2173 | 远程设置错误。无法为远程功能指定不存在的输入编号。 | 请确认 I/O 输入编号。 | | |
| 2174 | 远程设置错误。无法为远程功能指定不存在的输出编号。 | 请确认 I/O 输出编号。 | | |
| 2175 | 操作失败 未配置远程功能 | 请重启控制器。 | | |
| 2176 | 操作失败 事件等待错误 | 请重启控制器。 | | |
| 2177 | 操作失败 系统备份失败 | 请重启控制器。 请安装控制器固件。 | | |
| 2178 | 操作失败 系统恢复失败 | 请重启控制器。 请安装控制器固件。 | | |
| 2179 | 远程设置错误 无法将相同的 I/O 输入号分配给多个远程功能 | 请检查远程设置。 | | |
| 2180 | 远程设置错误。无法将相同的 I/O 输出号分配给多个远程功能。 | 请检查远程设置。 | | |
| 2181 | 操作失败 RC+API 任务未保留 | 请设定 RC+API 任务数量。 | | |
| 2190 | QUE 无法执行指定的计算。 | 请确认程序。 | | |
| 2191 | 无法执行 AbortMotion 没有通过程序移动机器人 | 若不在程序中控制机器人动作，则无法执行 AbortMotion。 | | |
| 2192 | 无法执行 AbortMotion 控制机器人运动的任务已结束 | 任务已结束。 请确认程序。 | | |
| 2193 | 无法执行 Recover 没有执行 AbortMotion | 要执行 Recover WithoutMove 时，请先执行 AbortMotion。 | | |
| 2194 | 传送带设置错误 | 请确认传送带设置与编码器设置是否正确。 | | |
| 2195 | 传送带设置错误 | 请确认传送带设置与编码器设置是否正确。 | | |
| 2196 | 传送带编号超出范围 | 请确认传送带设置与编码器设置是否正确。 | | |
| 2197 | 使用了在传送带跟踪操作中被禁止的命令参数 | 请删除 LJM | | |

| 编号 | 信息 | 对策 | 补充信息 1 | 补充信息 2 |
|------|---|--|-----------------|--------|
| 2200 | 机器人使用中 其它任务的运动命令执行时, 无法 执行其他运动命令。 | 不能同时在多个任务中对机器人执行 动作命令。请检查程序。 | | |
| 2201 | 机器人不存在 | 请确认机器人设置是否正常。请重置 控制器。 | | |
| 2202 | 运动控制模块状态失败 返回未知错误 | 请重新创建项目。 | | |
| 2203 | 无法清除本地编号 0 | 无法清除本地编号 0。请检查程序。 | | |
| 2204 | 无法清除正在使用的机械臂 | 无法清除正在使用的机械臂请确认机 械臂是否正在使用中 | 尝试清除的 手臂编号 | |
| 2205 | 无法清除机械臂编号 0 | 无法清除机械臂编号 0。 请检查程序。 | | |
| 2206 | 无法清除正在使用的工具 | 无法清除正在使用的工具。请确认工 具是否处于使用状态。 | 尝试清除的 工具编号 | |
| 2207 | 无法清除工具编号 0 | 无法清除工具编号 0。请检查程序。 | | |
| 2208 | 无法清除 ECP(外部控制点)0 | 无法清除 ECP 编号 0。请检查程序。 | | |
| 2209 | 无法清除正在使用的 ECP(外部控制 点) | 无法清除正在使用的 ECP。请确认 ECP 是否处于使用状态。 | 尝试清除的 ECP 编号 | |
| 2210 | 无法将本地编号指定为 0 | 无法利用本地处理命令指定本地编号 0。请检查程序。 | | |
| 2216 | Box 编号超出范围 | 可指定的 Box 编号为 1~15。请检查 程序。 | | |
| 2217 | 未定义 Box 编号 | 指定的 Box 编号未设置。请检查 Box 编号。 | | |
| 2218 | Plane 编号超出范围 | 可指定的 Plane 编号为 1~15。请检查 程序。 | | |
| 2219 | 未定义 plane 编号 | 指定的 Plane 编号未设置。请检查 Plane 编号。 | | |
| 2220 | PRM 失败 未找到 PRM 文件数据 | 请重启控制器。请重置控制器。 | | |
| 2221 | PRM 失败 无法刷新 PRM 文件 | 请重启控制器。请重置控制器。 | | |
| 2222 | 未定义本地编号。□ | 请确认本地设置。请检查程序。 | 已指定的本 地编号 | |
| 2223 | 本地编号超出范围 | 可指定的本地编号为 1~15。请检查程 序。 | 已指定的本 地编号 | |
| 2224 | 不支持 未定义 MCOFS | - | | |
| 2225 | 未定义 CalPls(校准时使用的位姿姿 势脉冲值) | 请确认 CalPls 设置。 | | |
| 2226 | 机械臂编号超出范围 | 可指定的机械臂编号为 0~3。有些命 令可能无法识别 0。请检查程序。 | 已指定的机 械臂编号 | |
| 2227 | 未定义机械臂编号 | 请确认机械臂设置。请检查程序。 | 已指定的机 械臂编号 | |
| 2228 | 未定义原点(home)的脉冲值 | 请确认 HomeSet 设置。 | | |
| 2229 | 工具编号超出范围 | 可指定的工具编号为 0~3。有些命令 可能无法识别 0。请检查程序。 | 已指定的工 具编号 | |

状态代码和错误代码

| 编号 | 信息 | 对策 | 补充信息 1 | 补充信息 2 |
|------|-----------------------------------|--------------------------------------|-------------|------------|
| 2230 | 未定义工具编号 | 请确认工具设置。请检查程序。 | 已指定的工具编号 | |
| 2231 | ECP(外部控制点)编号超出范围 | 可指定的工具编号为 0~15。有些命令可能无法识别 0。请检查程序。 | 已指定的 ECP 编号 | |
| 2232 | 未定义 ECP(外部控制点)编号 | 请确认 ECP 设置。请检查程序。 | 已指定的 ECP 编号 | |
| 2233 | 未指定需要重置编码器的轴 | 请执行需要重置编码器的轴。 | | |
| 2234 | 电机开启状态下无法重置编码器 | 请关闭电机，重置编码器。 | | |
| 2235 | 未定义 XYLim | 请确认 XYLim 设置。请检查程序。 | | |
| 2236 | PRM 失败 无法将 PRM 文件内容设置到动作控制状态模块 | 请重启控制器。请重置控制器。 | | |
| 2237 | Pallet 编号超出范围 | 可指定的 Pallet 编号为 0~15。请检查程序。 | | |
| 2238 | 未定义 Pallet | 请确认 Pallet 的设置。 | | |
| 2240 | 数组下标超出范围。超过数组范围，无法获取或更新。 | 请确认下标。请检查程序。 | 大小超出定义的维度 | 已指定的下标编号 |
| 2241 | 数组大小不匹配。数组大小与定义值不符。 | 请确认数组大小。请检查程序。 | | |
| 2242 | 除以零。0 被作为分母。 | 请检查程序。 | | |
| 2243 | 变量溢出。超过变量的最大值。 | 请确认变量类型或计算结果。请检查程序。 | | |
| 2244 | 变量溢出。超过变量的最小值。 | 请确认变量类型或计算结果。请检查程序。 | | |
| 2245 | 无法用浮点数执行该命令 | 无法对 Real 型或 DoubleE 型执行该命令。请检查程序。 | | |
| 2246 | 无法用 Tan 函数计算指定值。 | 请确认指定的值。请检查程序。 | 指定的值 | |
| 2247 | 指定数组下标小于 0 | 请确认指定的值。请检查程序。 | 指定的值 | |
| 2248 | 数组失败 只能由数组变量执行 Redim | 要对非数组变量执行 Readim 请重新创建项目。 | | |
| 2249 | 数组失败 无法为一维数组以外的数组指定 Preserve | 非一维数组在 Readim 时指定了 Preserve。请重新创建项目。 | | |
| 2250 | 数组失败 无法计算变量区的大小 | 请重新创建项目。 | | |
| 2251 | 无法为 Redim 语句分配足够的存储空间 | 请减少利用 Redim 指定的数量。也请避免频繁的 Redim。 | | |
| 2252 | 无法为 ByRef(按地址传递)分配足够的存储空间 | 请减少进行 ByRef 的数组数量。 | | |
| 2253 | 无法比较字符 | 请确认是否对字符串型与数值型进行比较。请检查程序。 | | |
| 2254 | 指定数据超出数组范围。超出数组范围，无法获取或更新。 | 请确认数组数与数据数。请检查程序。 | 数据的数组数量 | 参考和更新的数据数量 |
| 2255 | 变量溢出或下溢。指定变量超出值范围。 | 指定数值超出 Double 型处理范围。请检查程序。 | | |
| 2256 | 指定数组下标超过最大允许范围 | 请减少数组。有关可指定的数组，请参阅在线帮助。 | | |

| 编号 | 信息 | 对策 | 补充信息 1 | 补充信息 2 |
|------|---|--|-------------|--------------|
| 2257 | 不能指定 Int64 类型或 UInt64 类型的变量 | 不能指定类型为 Int64 或 UInt64 的变量。请检查程序。 | | |
| 2260 | 任务编号超出范围 | 有关可指定的任务号, 请参阅在线帮助。请检查程序。 | 指定的任务编号 | |
| 2261 | 指定的任务编号不存在 | 请检查程序。 | 指定的任务编号 | |
| 2262 | 指定的机器人编号不存在 | 可指定的机器人编号为 1。请检查程序。 | 指定的机器人编号 | |
| 2263 | 输出编号超出范围。端口编号或设备编号超出范围。 | 有关可指定的输出号, 请参阅在线帮助。请检查程序。 | 指定的输出目标编号 | |
| 2264 | 命令参数超出范围。检查参数是否正确 | 有关可指定的自变量范围, 请参阅在线帮助。请检查程序。 | 赋予的值 | 第几个自变量 |
| | 指令的参数超出范围 | 供料器命令格式或值设置错误。供料器的命令格式或值设置有误。请确认“Part Feeding 7.0 Introduction & Hardware (Common) & Software Software 3. Part Feeding SPEL+ Command Reference”手册中关于该命令的描述, 并修正代码。 | | |
| 2265 | 关节编号超出范围 | 可指定的轴编号为 1~6。请检查程序。 | 指定的关节编号 | |
| 2266 | 等待时间超出范围 | 可指定的等待时间为 0~2147483。请检查程序。 | 指定的等待时间 | |
| 2267 | 计时器编号超出范围 | 可指定的计时器号为 0~15。请检查程序。 | 指定的定时器编号 | |
| 2268 | Trap 号超出范围 | 可指定的 Trap 号为 1~4。请检查程序。 | 指定的 Trap 编号 | |
| 2269 | 语言 ID 超出范围 | 有关可指定的语言 ID, 请参阅在线帮助。请检查程序。 | 指定的语言 ID | |
| 2270 | 阵列处理的指定 D 参数值超出范围 | 可指定的 D 参数值为 0~10。请检查程序。 | 指定的 D 参数的值 | |
| 2271 | Arch 编号超出范围 | 可指定的 Arch 编号为 0~7。请检查程序。 | 指定的 Arch 编号 | |
| 2272 | 设备编号超出范围 | 指定的控制装置和显示装置的编号超出范围。有关可指定的装置编号, 请参阅在线帮助。请检查程序。 | 已指定的装置编号 | |
| 2273 | 输出数据超出范围 | 可指定的输出数据为 0~255。请检查程序。 | 输出数据 | 第几个字节的数据超出范围 |
| 2274 | Asin 函数的参数超出范围 请指定小于-1 到 1 之间的值 | 请检查程序。 | | |
| 2275 | Acos 函数的参数超出范围 请指定小于-1 到 1 之间的值 | 请检查程序。 | | |
| 2276 | Sqr 函数的参数超出范围 指定的值为负数 | 请检查程序。 | | |
| 2277 | Randomize 函数的参数超出范围 指定的值为负数 | 请检查程序。 | | |
| 2278 | Sin、Cos、Tan 的参数超出范围 指定的值计算出的结果超出正常范围 | 请检查程序。 | | |

状态代码和错误代码

| 编号 | 信息 | 对策 | 补充信息 1 | 补充信息 2 |
|------|---|--|--------------|--------|
| 2280 | 在满足 Wait 命令中的等待条件之前, 已经超过了 TMOut 中指定的时间。 | 请确认超时的原因。请确认超时时间设置是否适当。 | 超时时间 | |
| 2281 | WaitSig 命令或 SyncLock 命令, 超过了 TMOut 中指定的时间 | 请确认超时的原因。请确认超时时间设置是否适当。 | 信号编号 | 超时时间 |
| 2282 | WaitNet 命令, 超过了 TMOut 中指定的时间。 | 请确认超时的原因。请确认超时时间设置是否适当。 | 端口编号 | 超时时间 |
| 2283 | 超时 显示装置设置中发生超时 | 请重启控制器。 | | |
| 2285 | 在使用过程中无法清除手臂校准 | 无法清除正在使用中的手臂校准。请确认手臂校准没有被使用。 | 要清除的手臂校准编号 | |
| 2286 | 不能清除手臂校准号'0'。 | 无法清除手臂校准编号 0。 请检查程序。 | | |
| 2287 | 手臂校准号超出范围。 | 指定的手臂校准编号超出范围。 请检查程序。 | 指定的手臂校准编号 | |
| 2288 | 手臂校准号未定义。 | 请确认手臂校准的设置。 请检查程序。 | 指定的手臂校准编号 | |
| 2290 | 无法执行动作命令 | 无法在动作命令中使用用户函数再次执行动作命令。请检查程序。 | | |
| 2291 | 无法执行 OnErr | 无法在动作命令中使用用户函数在其中执行 OnErr。请检查程序。 | | |
| 2292 | 安全门开启时, 无法执行 I/O 命令。需要强制执行。 | 安全门开启时无法执行 I/O 命令。请修改程序。请检查程序。 | | |
| 2293 | 在紧急停止状态下无法执行 I/O 命令。需要强制执行。 | 在紧急停止状态下无法执行 I/O 命令。请修改程序。请检查程序。 | | |
| 2294 | 发生错误时无法执行 I/O 命令。需要强制执行。 | 在出错状态下无法执行 I/O 命令。请修改程序。请检查程序。 | | |
| 2295 | 无法从 NoEmgAbort 任务或后台任务执行本命令 | 有关无法执行的命令, 请参阅在线帮助。 请检查程序。 | | |
| 2296 | 控制器中的程序文件已更新。 | 请重新创建项目。 | | |
| 2297 | 在 Teach 模式下不能执行 I/O 命令。需要强制执行。 | 在 Teach 状态下无法执行 I/O 命令。 请检查程序。 | | |
| 2298 | 在 Trap SGCclose 过程中不能连续执行 | 在 Trap SGCclose 处理任务中无法执行 Cont 或 Recover 命令。 | | |
| 2299 | 需要设置[启用高级任务控制命令]后才能执行该命令 | 要执行该命令时, 请在 RC+中勾选“启用高级任务控制命令”。 | | |
| 2300 | 正在使用机器人。其它任务使用机器人时无法执行动作命令。 | 不能同时在多个任务中对机器人执行动作命令。请检查程序。 | 机器人正在使用的任务编号 | |
| 2301 | 在重新握住使能开关之前不能执行运动命令 | 请重新握住启动开关, 然后执行动作命令 | | |
| 2302 | 在 TrapCall 处理中无法执行 Call 语句 | 无法在利用 Trap Call 调用的函数中另外调用其它函数。请检查程序。 | | |
| 2303 | 在并行处理中无法执行 Call 语句 | 请检查程序。 | | |
| 2304 | 在并行处理中无法执行 Xqt 语句 | 请检查程序。 | | |
| 2305 | 无法从命令窗口执行 Call 语句 | 请通过程序执行 Call 语句。 | | |
| 2306 | 无法从 TrapXqt 启动的任务执行 Xqt 语句 | 请检查程序。 | | |
| 2307 | 任务运行中无法执行本命令 | 请确认任务是否全部结束。 | | |

| 编号 | 信息 | 对策 | 补充信息 1 | 补充信息 2 |
|------|---------------------------------------|--|--------|--------|
| 2308 | 发生严重错误。无法开启电机。 | 请在错误历史记录中确认上一个错误，排除错误原因后重启控制器。 | | |
| 2309 | 安全门开启时，无法执行运动命令。 | 请确认安全门的状态。 | | |
| 2310 | 等待继续运行时，无法执行动作命令。 | 请继续执行或在中断之后执行动作命令。 | | |
| 2311 | 继续运行处理中，无法执行动作命令。 | 请等待继续执行完成之后执行动作命令。 | | |
| 2312 | 在紧急停止状态下无法执行任务。 | 请确认紧急停止的状态。 | | |
| 2313 | 打开安全门后无法立即继续执行 | 从打开安全门，关闭安全门，到打开电机，需要至少 1.5 秒的时间。经过 1.5 秒后，关闭安全门，即可立即继续执行。 | | |
| 2314 | 安全门开启时无法继续执行 | 请确认安全门的状态。 | | |
| 2315 | 重复继续执行。 | 请等待继续执行完成。 | | |
| 2316 | 发生错误时无法继续执行。 | 请确认错误状况。 | | |
| 2317 | 发生错误时无法执行任务。 | 请通过重置解除错误，然后执行任务。 | | |
| 2318 | 发生错误时无法执行动作命令。 | 请通过重置解除错误后，再执行动作命令。 | | |
| 2319 | 紧急停止状态下无法更改 I/O。 | 请确认紧急停止的状态。 | | |
| 2320 | 函数错误 参数类型不匹配 | 请重新创建项目。 | | |
| 2321 | 函数错误 函数的返回值不匹配 | 请重新创建项目。 | | |
| 2322 | 函数错误 引用参数(ByRef)的类型不匹配 | 请重新创建项目。 | | |
| 2323 | 函数错误 无法处理引用参数(ByRef) | 请重新创建项目。 | | |
| 2324 | 函数错误 引用参数(ByRef)的大小不匹配 | 请重新创建项目。 | | |
| 2325 | 函数错误 在 Xqt 语句中无法使用引用参数 (ByRef) | 请重新创建项目。 | | |
| 2326 | 无法在命令行窗口中执行外部函数 Call | 请通过程序执行外部函数 Call。 | | |
| 2327 | 外部函数 Call 执行失败 | 请确认 DLL。 请检查程序。 | | |
| 2328 | 未连接到 RC+时无法执行任务 | 请在连接 RC+之后执行任务。 | | |
| 2329 | 无法在 Trap Call 中执行 Eval 语句 | 请确认程序。 | | |
| 2330 | Trap 错误 无法在 TrapCall 或 Xqt 语句中使用参数 | 请确认程序。 | | |
| 2331 | Trap 错误 Trap Goto 语句处理失败 | 请重新创建项目。 | | |
| 2332 | Trap 错误 Trap Goto 语句处理失败 | 请重新创建项目。 | | |
| 2333 | Trap 错误 Trap 已保留执行 | 请重新创建项目。 | | |

状态代码和错误代码

| 编号 | 信息 | 对策 | 补充信息 1 | 补充信息 2 |
|------|--|--|--------|--------------------|
| 2334 | 不能在 Trap Finish 和 Trap Abort 中执行 Eval 语句 | 请确认程序。 | | |
| 2335 | 在 Teach 模式下不能连续执行和重置错误 | 请确认程序。 | | |
| 2336 | 不能同时使用并行处理和 Here 语句。 | Go Here :Z(0) ! D10; MemOn(1) ! 该语句无效。 P999 = Here Go P999 Here :Z(0) ! D10; MemOn(1) ! 请如上所述修改程序。 | | |
| 2337 | 只能从 GUI Builder 的事件处理函数执行 | 请检查程序。 | | |
| 2338 | 在 TEST 模式下, 无法执行 Xqt、数据输入和 TP 的输出。 | 无法在 TEST 状态下执行。 请检查程序。 | | |
| 2339 | 在独立模式下无法执行。 | 请将设置更改为联合模式并执行。 | | |
| 2340 | InBCD 函数获得的值是无效的 BCD 码(二进制十进制) | 请检查程序。 | 10 位的值 | 1 位的值 |
| 2341 | OpBCD 命令中指定的 BCD 码(二进制十进制)超出范围 | 请检查程序。 | 指定的值 | |
| 2342 | 设置为远程使用的输出位, 无法进行修改。 | 请检查远程 I/O 设置。 | I/O 编号 | 1:位 2:字节 3:字 |
| 2343 | On/Off 命令的异步输出时间超出范围 | 请检查程序。 | 指定的时间 | |
| 2344 | I/O 的输入和输出位编号超出范围, 或未安装板卡。 | 请检查程序。 请检查是否正确识别了扩展 I/O 板卡和现场总线 I/O 板卡。 | 位编号 | |
| 2345 | I/O 的输入和输出字节编号超出范围, 或未安装板卡。 | 请检查程序。 请检查是否正确识别了扩展 I/O 板卡和现场总线 I/O 板卡。 | 字节编号 | |
| 2346 | I/O 的输入和输出字编号超出范围, 或未安装板卡。 | 请检查程序。 请检查是否正确识别了扩展 I/O 板卡和现场总线 I/O 板卡。 | 字编号 | |
| 2347 | 内存 I/O 位元编号超出范围 | 请检查程序。 | 位编号 | |
| 2348 | 内存 I/O 字节编号超出范围 | 请检查程序。 | 字节编号 | |
| 2349 | 内存 I/O 字编号超出范围 | 请检查程序。 | 字编号 | |
| 2350 | 只有当虚拟 I/O 模式激活时才能执行命令 | 该命令仅可在虚拟 I/O 模式下执行 | | |
| 2353 | 无法从命令窗口执行指定的命令 | 请通过程序执行命令 供料器 此命令不能在命令窗口中执行。 | | |
| 2354 | 当启用开关关闭时无法执行 I/O 输出命令 | 请在握住启用开关的状态下执行 I/O 输出指令 | | |
| 2360 | 文件错误 无法打开配置文件 | 请重置控制器。 | | |
| 2361 | 文件错误 无法关闭配置文件 | 请重置控制器。 | | |
| 2362 | 文件错误 无法打开配置文件的密匙 | 请重置控制器。 | | |
| 2363 | 文件错误 无法从配置文件中获取字符串 | 请重置控制器。 | | |
| 2364 | 文件错误 无法写入配置文件 | 请重置控制器。 | | |

| 编号 | 信息 | 对策 | 补充信息 1 | 补充信息 2 |
|------|--|-------------------------------|---------|--------|
| 2365 | 文件错误 无法更新配置文件 | 请重置控制器。 | | |
| 2370 | 字串组合超过最大字串长度，无法合并字符串。 | 字符串最大为 255 个字符。请检查程序。 | 组合的字串长度 | |
| 2371 | 字串长度超出范围 | 字串最大为 255 个字符。请检查程序。 | 指定的长度 | |
| 2372 | Val 函数中“&”字符后非法字符被定义 | 请检查程序。 | | |
| 2373 | 指定了 Val 函数中无法转换成数字的字符串 | 请检查程序。 | | |
| 2374 | 字串错误 字串的字符代码无效 | 请检查程序。 | | |
| 2375 | 标签名称长度超出范围 | 标签名称不能超过 32 个字节。 请重新命名标签。 | 2:Hand | |
| 2376 | 备注的文字数超出范围 | 备注的文字数不能超过 255 个字节。 请修改备注。 | 2:Hand | |
| 2380 | For...Next 中的 Step(步骤值)不能为 0 | 请确认 Step 的值。 | | |
| 2381 | For...Next 和 Goto 之间的关联无效。用 Goto 语句进入或退出 For...Next。 | 请检查程序。 | | |
| 2382 | 执行 OnErr 时无法执行 return | 请检查程序。 | | |
| 2383 | 在没有 GoSub 的情况下使用 return。 | 请检查程序。 | | |
| 2384 | 在没有 Select 的情况下使用 Case 或 send。 | 请检查程序。 | | |
| 2385 | 执行 GoSub 时无法执行 Eresume | 请检查程序。 | | |
| 2386 | 没有 OnErr 的情况下使用 Eresume。 | 请检查程序。 | | |
| 2391 | 紧急停止中无法执行命令 | 请解除紧急停止状态后，在执行命令。 | | |
| 2400 | 曲线错误 无法打开曲线文件 | 请重启控制器。 请重新生成曲线文件。 | | |
| 2401 | 曲线错误 无法获得曲线文件的标题数据 | 请重启控制器。 请重新生成曲线文件。 | | |
| 2402 | 曲线错误 无法写入曲线文件 | 请重启控制器。 请重新生成曲线文件。 | | |
| 2403 | 曲线错误 无法打开曲线文件 | 请重启控制器。 请重新生成曲线文件。 | | |
| 2404 | 曲线错误 无法更新曲线文件 | 请重启控制器。 请重新生成曲线文件。 | | |
| 2405 | 曲线错误 无法读取曲线文件 | 请重启控制器。 请重新生成曲线文件。 | | |
| 2406 | 曲线错误 曲线文件被破坏 | 请重启控制器。 请重新生成曲线文件。 | | |
| 2407 | 曲线错误 指定一个曲线文件以外的文件 | 请重启控制器。 请重新生成曲线文件。 | | |
| 2408 | 曲线错误 曲线文件版本无效 | 请重启控制器。 请重新生成曲线文件。 | | |
| 2409 | 曲线错误 曲线文件中的机器人号无效 | 请重启控制器。 请重新生成曲线文件。 | | |

状态代码和错误代码

| 编号 | 信息 | 对策 | 补充信息 1 | 补充信息 2 |
|------|---------------------------------|-----------------------------------|--------|--------|
| 2410 | 曲线错误 无法为 CVMove 语句分配足够的内存 | 请重启控制器。 | | |
| 2411 | Curve 语句中指定的点数据超出最大数量 | 可利用 Curve 指定的点数据最大为 1000 点。请检查程序。 | | |
| 2412 | Curve 语句中指定的输出命令数量超过最大数量 | Curve 中可指定的输出命令最多为 16 个。请检查程序。 | | |
| 2413 | 曲线错误 指定的内部代码超过 Curve 语句的允许大小 | 请重启控制器。 | | |
| 2414 | 指定的连续点数据 P(:)超过最大数量 | 可连续指定的最大点数为 1000 点。请检查程序。 | 起点 | 终点 |
| 2415 | 曲线错误 无法创建曲线文件 | 请重启控制器。 请重新生成曲线文件。 | | |
| 2416 | 曲线错误。曲线文件不存在。 | 请确认指定的曲线文件名是否正确。 | | |
| 2417 | 曲线错误 在点数据之前指定输出命令 | 请确认点数据之前有无输出命令。 | | |
| 2430 | 错误信息异常 错误信息文件不存在 | 请重启控制器。 | | |
| 2431 | 错误信息异常 无法打开错误信息文件 | 请重启控制器。 | | |
| 2432 | 错误信息异常 无法获取错误信息文件的标题数据 | 请重启控制器。 | | |
| 2433 | 错误信息异常 错误信息文件被破坏 | 请重启控制器。 | | |
| 2434 | 错误信息异常 指定了错误信息文件以外的文件 | 请重启控制器。 | | |
| 2435 | 错误信息异常 错误信息文件版本无效 | 请重启控制器。 | | |
| 2440 | 文件错误 文件号已被使用 | 请确认文件编号。 | | |
| 2441 | 文件错误 无法打开文件 | 请确认文件是否存在或指定的文件名是否正确。 | | |
| 2442 | 文件错误 文件未打开 | 请事先打开文件。 | | |
| 2443 | 文件错误 文件号被其他任务打开 | 请确认程序。 | | |
| 2444 | 文件错误 关闭文件失败 | 请确认文件。 | | |
| 2445 | 文件错误 找不到文件 | 请检查程序。 请确认指定的文件。 | | |
| 2446 | 文件错误 所有文件编号已被使用 | 请关闭不必要的文件。 | | |
| 2447 | 文件错误 无读取权限 | 请打开(Ropen 或 Uopen 等)有读取访问权限的文件。 | | |
| 2448 | 文件错误 无写入权限 | 请打开(Wopen 或 Uopen 等)有写入访问权限的文件。 | | |
| 2449 | 文件错误 无法对该文件进行二进制操作 | 请打开(Bopen)有二进制访问权限的文件。 | | |
| 2450 | 文件错误 无法访问文件 | 请确认文件。 | | |

| 编号 | 信息 | 对策 | 补充信息 1 | 补充信息 2 |
|------|------------------------------------|---|---------|--------|
| 2451 | 文件错误 写入文件失败 | 请确认文件。 | | |
| 2452 | 文件错误 读取文件失败 | 请确认文件。 | | |
| 2453 | 文件错误 当前磁盘无法执行命令 | 无法在当前磁盘(ChDisk)上执行指定的指令。 | | |
| 2454 | 文件错误 磁盘无效 | 请检查程序。 | | |
| 2455 | 文件错误 驱动器无效 | 请检查程序。 | | |
| 2456 | 文件错误 文件夹无效 | 请检查程序。 | | |
| 2460 | 数据库错误 数据库编号已被使用 | 请检查程序。 请指定其他数据库编号。 请关闭数据库。 | | |
| 2461 | 数据库错误 数据库没有打开 | 请检查程序。 请打开数据库。 | | |
| 2462 | 数据库错误 数据库编号被另一个任务打开 | 请检查程序。 | | |
| 2470 | windows 通信错误 无效状态 | 请重启控制器。 请重新创建项目。 | | |
| 2471 | windows 通信错误 请求和相应不匹配 | 请重启控制器。 请重新创建项目。 | | |
| 2472 | windows 通信错误 已经初始化 | 请重启控制器。 | | |
| 2473 | windows 通信错误 忙中或未初始化 | 请重启控制器。 请重新创建项目。 | | |
| 2474 | Windows 通信错误 无请求 | 请重启控制器。 请重新创建项目。 | | |
| 2475 | windows 通信错误 数据缓冲溢出 | 请减少数据量。 请检查程序。 | | |
| 2476 | windows 通信错误 等待事件失败 | 请重启控制器。 | | |
| 2477 | windows 通信错误 无效的文件夹 | 请确认指定的文件夹是否正确。 | | |
| 2478 | windows 通信错误 发生处理错误。无效的错误编号。 | 请重新创建项目。 | | |
| 2500 | 为 Wait 命令指定的事件条件超出最大数量。 | 可指定的事件条件的最大数量为 8。请检查程序。 | | |
| 2501 | Ctrl 函数中指定的位元编号，未在 CTRReset 命令中设置。 | 请检查程序。 | 指定的位编号 | |
| 2502 | 任务号超过最大执行数量 | 可同时执行的任务数量是，32 个正常任务和 16 个后台任务数量。请检查程序。 | | |
| 2503 | 无法执行 Xqt 指定的任务号正在执行时 | 请检查程序。 | 指定的任务编号 | |
| 2504 | 任务异常 指定的机器人正在执行并行处理 | 请重新创建项目。 | | |
| 2505 | Input 命令变量赋值数据不足 | 请确认通讯数据的内容。请检查程序。 | | |

状态代码和错误代码

| 编号 | 信息 | 对策 | 补充信息 1 | 补充信息 2 |
|------|--|-----------------------------------|--------|--------|
| 2506 | Input 命令的指定变量超过最大数量 | 只能对 OP 指定一个变量。对其他设备最多可以指定 32 个变量。 | | |
| 2507 | 所有计数器都在使用，无法用 CTRreset 重新设置计数器。 | 最多可同时使用 16 个计数器。请检查程序。 | | |
| 2508 | OnErr 错误 无法处理 OnErr 语句 | 请重新创建项目。 | | |
| 2509 | OnErr 错误 无法处理 OnErr 语句 | 请重新创建项目。 | | |
| 2510 | 指定的 I/O 标签未定义 | 指定的 I/O 标签未注册。请确认 I/O 标签文件。 | | |
| 2511 | 在没有 SyncLock 的情况下使用了 SyncUnlock 语句。请检查程序 | 请检查程序。 | 信号编号 | |
| 2512 | 已经执行 SyncLock 语句 | 不能连续 2 次执行 SyncLock。请检查程序。 | 信号编号 | |
| 2513 | 指定的点标签未定义 | 指定的点标签未注册。请确认点文件。 | | |
| 2514 | 无法获取机器人的励磁时间 | 请重启控制器。 | | |
| 2515 | 无法配置日期或时间 | 请确认日期和时间的设置是否正确。 | | |
| 2516 | 无法获取调试数据或无法初始化。 | 请重启控制器。 | | |
| 2517 | 无法转换成日期或时间。 | 请确认控制器的日期和时间。 请重启控制器。 | | |
| 2518 | 起点数据编号比终点数据编号大 | 请为终点编号指定一个大于起始点编号的号码。 | 起点 | 终点 |
| 2519 | FmtStr\$函数无法处理指定的格式 | 请确认格式 | | |
| 2520 | 文件名长度超出范围 | 请确认指定的文件名称是否正确。文件名最多为 32 个字符。 | | |
| 2521 | 文件路径长度超出范围 | 请确认指定的文件名称是否正确。 | | |
| 2522 | 文件名称无效 | 请确认文件名称中是否包含非法字符。 | | |
| 2523 | 已经执行继续指令 | 请检查程序。 | | |
| 2524 | 无法执行 Xqt，指定的 Trap 编号的任务正在执行。 | 请检查程序。 | | |
| 2525 | 密码错误 | 请确认设置的密码。 | | |
| 2526 | 没有等待条件 | 请重新创建项目。 | | |
| 2527 | 执行全局变量等待的变量过多 | 请检查程序。 | | |
| 2528 | 该变量无法执行全局变量等待 | 请检查程序。 | | |
| 2529 | 执行全局变量等待的条件变量，无法按地址传递(Byref)。 | 请检查程序。 | | |
| 2530 | 点文件过多 | 请确认点文件。 | | |
| 2531 | 无法指定其他机器人的点文件 | 请检查程序。 | | |
| 2532 | 点数据中的数据无效，无法处理 | 请检查点数据。 | | |
| 2533 | INP 或 OUTP 错误 | 请检查程序。 | | |
| 2534 | 没有执行 Restart 的主要功能 | 调用了 Restart，但未运行主函数。 | | |
| 2535 | 没有在 Teach 模式下修改 Enable 设置的权限 | 请确认权限设置。 | | |
| 2536 | 无法在 Teach 模式中修改 Enable 设置 | 请重启控制器。 | | |
| 2537 | 点数据的数量或命令的格式不正确 | 请检查程序。 | | |
| 2538 | Force_GetForces 错误 无法处理 Force_GetForces | 请检查程序。 | | |

| 编号 | 信息 | 对策 | 补充信息 1 | 补充信息 2 |
|------|--|---|--------|--------|
| 2539 | 密码错误 | 请确认密码。 | | |
| 2540 | 未连接到 RC+ | 请连接 RC+ | | |
| 2541 | 参数重复 | 指定了相同的机器人编号。 请确认参数。 | | |
| 2542 | 非法工作队列编号 | 可指定的工作队列编号为 1~16。请检查程序。 | | |
| 2543 | 指定的序列无效 | 未找到指定的序列名称。请检查序列名称。 | | |
| 2544 | 指定的对象无效 | 找不到指定的对象名。请检查程序名称。 | | |
| 2545 | 指定的校准无效 | 未找到指定的校准名称。请检查校准名称。 | | |
| 2546 | 打开安全门后无法立即打开电机 | 请在打开安全门之后，等待 1.5 秒再执行打开电机命令。 | | |
| 2547 | 无法使用该选件 | 结束任务并执行以下操作之一： - 启用该选件 - 确认选件许可证的 USB 连接正常 - 在安全功能管理器中将 SLS/SLP 功能设置为无效。 - 使用送料器时，代表供料器的命令格式或值设置有误。请确认“Part Feeding 7.0 Introduction & Hardware (Common) & Software Software 3. Part Feeding SPEL+ Command Reference”手册中关于该命令的描述，并修正代码。 | | |
| 2548 | 创建的力觉文件过多 请删除力觉文件或使用现有文件 | 请重启控制器。 请初始化控制器固件。 请更换控制器。 | | |
| 2549 | 无法指定未与机器人关联的力觉文件 请指定正确的力觉文件 | 请重启控制器。 请初始化控制器固件。 请更换控制器。 | | |
| 2550 | 指定的命令不支持单轴机器人和直角坐标机器人。 | 不支持指定的机器人类型。 请检查机型设置。 | | |
| 2551 | 无法获取零件消耗管理信息 | 请重启控制器。 | | |
| 2552 | 没有在 UL 模式中更改设置的权限 | 请确认权限设置。 | | |
| 2553 | 无法更改 UL 模式中的设定 | 请重启控制器。 | | |
| 2554 | 标签名称重复，请修改标签名称。 | 请修改标签名称。 | | |
| 2555 | 指定了未定义的标签 请指定已定义的标签 | 请指定已经被定义过的标签。 | 2:Hand | |
| 2556 | 检测到过多的循环。 请减少循环任务的数量或重新设置 Wait | 此信息仅在使用 T 系列和 VT 系列机器人时显示。 请避免执行无限循环，或与无限循环相同的处理。 有关详细信息，请参阅 T,VT 系列手册的“功能限制”。 | | |
| 2557 | Trap 使用发生错误 补充信息 1:详细的错误信息 请根据详细的错误信息中的错误代码，进行相应的措施。 | Trap 使用发生错误。 检查系统历史记录中的相应错误代码并采取措施。 | 详细错误信息 | |
| 2558 | 参数的参数值过长 | 请确认参数的参数值。 | | |
| 2559 | 电机处于关闭状态时无法执行此命令 | 请开启电机后在执行命令。 | | |

状态代码和错误代码

| 编号 | 信息 | 对策 | 补充信息 1 | 补充信息 2 |
|------|---|---|--------|--------|
| 2560 | 当前机器人编号和力觉向导序列的 RobotNumber 设置不匹配 请检查机器人编号 | 请检查当前的机器人编号和力觉向导序列中的机器人编号。 | 机器人编号 | |
| 2561 | 当前机器人类型和力觉向导序列的 RobotType 设置不匹配 请重置 RobotNumber 属性 | 请检查当前的机器人类型和力觉向导序列中的机器人类型。 请重新设置 RobotNumber 属性。 | | |
| 2562 | 当前工具编号和力觉向导序列的 RobotTool 设置不匹配 请检查工具编号 | 请检查当前工具编号和力觉向导序列中的机器人工具设置。 | 工具编号 | |
| 2563 | 加载的点文件和力觉向导序列的 PointFile 设置不匹配 请检查点文件 | 请检查加载的点文件和力觉向导序列中的点文件 | | |
| 2564 | 扭矩控制过程中无法执行此命令 | 请将扭矩控制 OFF 后再执行。 | | |
| 2565 | 跟踪执行过程中，无法执行此命令 | 请将非法命令从程序中删除。 | | |
| 2566 | 同一个机器人无法执行 FGRun 命令 | 无法对正在执行 FGRun 命令的机器人执行。请结束 FGRun 命令或在其他机器人上执行。 | | |
| 2567 | 运行中的力觉向导序列无法执行 FGGet 命令 | 无法对运行中的力觉向导序列执行 FGGet 命令。请结束力觉序列后执行。 | | |
| 2568 | 执行并行处理无法执行的指令。 请检查程序。 | 请检查程序。 | | |
| 2569 | 无法获得压力向导序列属性 | 请重启控制器。 | | |
| 2570 | 序列编号超出范围 请检查序列编号 | 可指定的序列编号为 1~64。请确认指定的序列编号。 | 序列编号 | |
| 2571 | 对象编号超出范围。 请检查对象编号。 | 可指定的对象编号为 1~16。请确认指定的对象编号。 | 对象编号。 | |
| 2572 | 无法清除力觉向导的结果 | 请重启控制器。 | | |
| 2573 | 无法设置力觉向导的结果 | 请重启控制器。 | | |
| 2574 | 无法获得力觉向导的结果 | 请重启控制器。 | | |
| 2575 | 无法储存力觉向导序列的结果变量 | 请重启控制器。 | | |
| 2576 | 指定的力觉序列名称不存在 | 请检查指定的力觉序列名称。 | | |
| 2577 | 指定的力觉对象名称不存在 | 请检查指定的力觉对象名称。 | | |
| 2578 | 无法在未执行的力觉向导序列中，执行 FGGet 命令 | 请执行指定的力觉向导序列。 | | |
| 2579 | 执行命令失败。 | 请将 EPSON RC+和控制器固件更新到最新版本。 | | |
| 2580 | 指定的供料器名不存在 | 指定的供料器名称错误。 请在 EPSON RC+7.0-[菜单]-[设置]-[系统设置]中检查供料器的名称。 | | |
| 2581 | 初始化供料器失败。请检查连接。 | 无法与供料器通信。 请检查供料器的网络设置(IP Address, IP Mask, Port)设置是否正确。 检查供料器和控制器之间的以太网连接是否正常(电缆断路、集线器故障或未供电等)。 请确认供料器的电源。 | | |

| 编号 | 信息 | 对策 | 补充信息 1 | 补充信息 2 |
|------|--|--|--------|--------|
| 2582 | 供料器单元没有连接。请检查连接。 | 无法与供料器通信。 请检查供料器的网络设置(IP Address, IP Mask, Port)设置是否正确。 检查供料器和控制器之间的以太网连接是否正常(电缆断路、集线器故障或未供电等)。 请确认供料器的电源。 | | |
| 2583 | 供料器单元的背光没有激活。 | 请检查供料器的设置是否正确。 请 EPSON RC+7.0-[菜单]-[设置]-[系统设置]中检查是否启用了背光。 | | |
| 2584 | 供料器单元的输出端口没有激活。 | 请检查供料器的设置是否正确。 请 EPSON RC+7.0-[菜单]-[设置]-[系统设置]中检查是否启用了背光。 | | |
| 2585 | 供料器类型不匹配。请检查设置。 | 供料器类型错误。当恢复控制器备份后,更改供料器配置时发生该错误。 请在 EPSON RC+7.0-[菜单]-[设置]-[系统设置]中删除供料器的所有设置,然后重新注册。 | | |
| 2586 | 供料盘设置失败 | 与供料盘通信失败。 请确认供料盘与控制器以太网是否正常连接(有无断线、集线器故障或断电)。请确认供料盘的供电。请取人供料盘网络设置(IP地址、子网掩码和端口)。 | | |
| 2587 | 无法使用虚拟控制器执行 | 执行 PartFeeding 选件,需要控制器实物。 | | |
| 2588 | 无法获取供料器信息 | 此命令不能在命令窗口和虚拟控制器中执行。 请确认“Part Feeding 7.0 Introduction & Hardware (Common) & Software Software 3. Part Feeding SPEL+ Command Reference”手册中关于该命令的描述代码。 | | |
| 2589 | Feeder 无法执行的行动命令调用。 | 如果 Part Feeding 中的型号为 IF-80,则无法使用 PF_Output 命令。请检查程序。 如果是 IF-240/380/530,请检查排料口是否正确安装。 | | |
| 2590 | 修改振动单元失败 | 与供料盘通信失败。 请确认供料盘与控制器以太网是否正常连接(有无断线、集线器故障或断电)。请确认供料盘的供电。请取人供料盘网络设置(IP地址、子网掩码和端口)。 | | |
| 2591 | 在没有 PF_AccessFeeder 的情况下使用了 PF_ReleaseFeeder 语句。请检查程序。 | 请检查程序。 | | |
| 2592 | PF_AccessFeeder 语句已执行 | 不能连续 2 次执行 PF_AccessFeeder。 请检查程序。 | | |
| 2593 | Feeder 清料输出无效。 | 请检查排料口是否正确安装。 | | |
| 2594 | 无法设置零件消耗管理信息 | 不支持指定的机器人型号。 | | |
| 2595 | 视觉序列索引无效。检查索引。 | 请确认 Index 中指定的值。 | | |
| 2596 | 视觉对象索引无效。检查索引。 | 请确认 Index 中指定的值。 | | |

状态代码和错误代码

| 编号 | 信息 | 对策 | 补充信息 1 | 补充信息 2 |
|------|---|---|---|--------|
| 2597 | 数据类型无效 | 指定数据的格式与您要设置的参数不匹配。(例如, 需要指定 Integer 的参数, 指定了 Double 的值)。请确认指定的值。 | | |
| 2598 | 主电路正在充电。请在完成后重置错误。 使用 TP 时请始终保持使能开关为开。 | 由于电机长时间未启动, 主电路电容需要进行充电。 完成充电大约需要 120 秒。请确认显示 2599 提示信息后, 重置错误。 使用 TP 时: 当使用 TP 控制电机打开时, 若松开使能开关将无法充电。 请确认显示 2599 提示信息后, 重置错误并打开电机。 将重新开始充电。 | | |
| 2599 | 已超过充电所需的时长。请复位错误。 | | | |
| 2600 | 质量属性对象编号超出允许的范围。 请确认编号范围。 | 可指定的 MassProperties 编号为 1~15。请检查程序。 | | |
| 2601 | 未定义质量属性对象。 请确认设定。 | 请确认 MassProperties 的设置。请检查程序。 | | |
| 2602 | 无法清除正在使用的质量属性对象 请运行其他质量属性对象, 然后再清除。 | 无法清除正在使用的 MP。请确认 MP 是否处于使用状态。 | | |
| 2603 | 无法清除质量属性对象编号 0 | 无法清除 MP 编号 0。请检查程序。 | | |
| 2610 | 手部编号不正确 | 夹具编号仅可以使用 1 至 15。 请检查程序。 | | |
| 2611 | 手部未定义 | 请设置夹具。请在 EPSON RC+ 7.0 菜单中-[工具]-[机器人管理器]-[机器人手部]页面中设置。 | | |
| 2612 | 手部设置不正确 | 请设置夹具。请在 EPSON RC+ 7.0 菜单中-[工具]-[机器人管理器]-[机器人手部]页面中设置。 | 夹具编号 | |
| 2613 | 此机器人模型不能使用 Hand | 此型号机器人无法使用夹具功能。 | | |
| 2614 | 此 Hand 已被用于其他任务。 | 不能同时从多个任务中对夹具发出指令。请检查程序。 | | |
| 2615 | 为手部指定了不存在的 I/O 位号。 | 请重新注册指定的夹具。 请确认指定的 I/O 位编号是否正确。如果安装了扩展板卡, 请确认板卡是否被正常识别。 | 夹具编号 | |
| 2616 | 指定的 I/O 位号已被分配给其他功能或远程 I/O。 | 请检查夹具中指定的 I/O 位编号。 | 夹具编号 | |
| 2617 | 此 Hand 不能用于事件条件表达。 | 在事件条件表达式中, 仅支持只有 1 个输入点的夹具。 请使用输入点数为 1 的夹具。 | | |
| 2618 | 无法获得指定的指针信息。 | 请重启控制器。 | | |
| 2700 | 此控制器不支持安全功能。 | 请使用支持安全功能的控制器。 | | |
| 2702 | 安全功能管理器和 Safety 板之间发生了通信错误。 | 请执行下列任一操作。 - 确认 RC+和控制器之间的连接, 并重置控制器。 - 确认控制器内的 Safety 板的连接。 - 更换 Safety 板。 | 异常类型 2: 检测到控制器 16: 响应异常 32: 存在主副差异 64: 超时 | |
| 2708 | 此机器人型号不提供安全功能。 | 请选择支持安全功能的机器人。 | | |

| 编号 | 信息 | 对策 | 补充信息 1 | 补充信息 2 |
|------|--|--|-------------------------|--------|
| 2840 | 无法确认 DU 连接数 | 请确认驱动单元是否正确连接。 | | |
| 2841 | 无法获得 DU 连接数 | 请确认驱动单元是否正确连接。 | | |
| 2842 | 无法确认 DU 连接信息 | 请确认驱动单元是否正确连接。 | | |
| 2843 | 无法获得 DU 连接信息 | 请确认驱动单元是否正确连接。 | | |
| 2844 | DU 的拨码开关设置存在遗漏或重复的编号 | 请确认与驱动单元拨码开关之间的连接。 | | |
| 2845 | 未连接已注册的机器人 DU | 请确认驱动单元是否正确连接。 | 请删除机器人登录，或连接已注册机器人的 DU。 | |
| 2846 | DU 连接变更，控制器重启。 | DU 连接发生变更，控制器重启。 | | |
| 2847 | 力觉传感器 I/F 单元的拨码开关设定错误 | 需要更改拨码开关的设置。请与经销商联系。 | | |
| 2848 | 未连接已注册的力觉传感器 I/F 单元 请检查连接 | 请确认与力觉传感器 I/F 之间是否正常连接。 | | |
| 2849 | 力觉传感器 I/F 单元初始化失败。 请检查连接 | 请确认与力觉传感器 I/F 之间是否正常连接。 | | |
| 2850 | 力觉传感器 I/F 单元初始化失败。 请检查连接 | 请确认与力觉传感器 I/F 之间是否正常连接。 | | |
| 2851 | 连接了与注册的传感器不同的力觉传感器。 请检查连接或更改设定。 | 注册的传感器和连接的传感器的序列号不匹配。请检查连接，切换会使用已连接的传感器，或是将禁用传感器设置然后更换新的传感器。如果更换新的传感器，则需再设置页面重新进行连接设置。 | | |
| 2852 | 未连接已注册的力觉传感器 请检查连接 | 请确认已注册的传感器是否正确连接。 如果无需连接传感器时，请禁用传感器功能。 | | |
| 2853 | 力觉传感器 I/F 单元软件更新失败 请检查更新步骤 | 请检查软件更新设置。请确认与力觉传感器 I/F 之间的连接。 | | |
| 2854 | 力觉传感器 I/F 单元软件更新失败 请检查更新步骤 | 请确认文件名请确认更新文件 | | |
| 2855 | 力觉传感器 I/F 单元软件更新失败 请检查更新步骤 | 请确认力觉传感器 I/F 单元的电源和连接。请重启控制器。 | | |
| 2856 | 连接了旧版本的力觉传感器 I/F 单元 请更新力觉传感器 I/F 单元软件 | 连接的力觉传感器 I/F 单元需要升级版本。请进行升级。请与经销商了解如何升级版本。 | | |
| 2857 | 未连接注册到力觉传感器 I/F 单元的机器人 请检查机器人注册或更改力觉传感器配置 | 与传感器关联的机器人未注册。请检查注册的机器人，或禁用机器人连接。 | | |
| 2858 | 为力觉监控器分配内存失败 | 请重启控制器。如果重启后仍出现相同错误，请联系经销商。 | | |
| 2859 | 为力觉日志分配内存失败 | 请重启控制器。如果重启后仍出现相同错误，请联系经销商。 | | |
| 2860 | 力觉日志中指定的力觉监控对象正在使用 请指定其他力觉监控对象 | 不能指定相同的 FM 编号。请指定其他 FM 编号。 | | |
| 2861 | 已执行最大编号的力觉日志。 请检查日志时序。 | 正在使用可用的最大日志数量进行运行。请确认日志数量。 | | |

状态代码和错误代码

| 编号 | 信息 | 对策 | 补充信息 1 | 补充信息 2 |
|------|---|--|--------|--------|
| 2862 | 无法确保力觉功能的内存 | 请重启控制器。 如果重启后仍出现相同错误，请联系经销商。 | | |
| 2863 | 力觉向导序列的执行、RecordStart、FCMStart 和 LogStart 无法同时进行。 请检查程序。 | 请在 LogEnd 属性中退出 LogStart 属性，然后再运行。 | | |
| 2864 | 力觉向导序列的执行、RecordStart、FCMStart 和力觉监控器无法同时进行。 请退出其中一个。 | 请结束力觉任务后再执行。 | | |
| 2865 | 力觉向导序列的执行、RecordStart、FCMStart 和 LogStart 无法同时进行。 请检查程序。 | 请在力觉向导序列和力觉控制监视器，并在 RecordEnd 属性中退出 RecordStart 属性，然后运行 LogStart 属性。 | | |
| 2866 | 力觉向导序列的执行、RecordStart、FCMStart 和力觉监控器无法同时进行。 请退出其中一个。 | 请在力觉向导序列和力觉控制监视器，并在 RecordEnd 属性中退出 RecordStart 属性，然后运行力觉控制监视器。 | | |
| 2867 | 指定的通道正在使用 指定其他通道 | 无法指定相同的通道。请指定其他通道。 | | |
| 2868 | 指定的力觉监控器对象正在使用 请指定其他力觉监控器对象 | 不能指定相同的 FM 编号。请指定其他 FM 编号。 | | |
| 2869 | 测量时间小于测量间隔 请确认参数 | 请指定比测量间隔更长的测量时间，然后再执行。 | | |
| 2870 | 测量持续时间和测量间隔的乘积超出允许范围 请确认参数 | 请确认测量时间和测量间隔的值。 | | |
| 2871 | 力觉向导序列的执行、RecordStart、FCMStart 和力觉监控器，不能同时使用超过 3 个。 | 重新执行时，请停止其中 2 个的运行，然后再执行。 | | |
| 2872 | 重复启动力觉监控器 | 重新启动时，请关闭正在操作中的力觉监控器，然后再启动。 | | |
| 2873 | 连接了不支持的驱动装置 检查连接 | 请断开与驱动装置的连接，然后重启控制器。 | | |
| 2880 | 力觉传感器 I/F 板卡初始化失败 请检查连接 | 请确认控制器与力觉传感器 I/F 板卡的连接状态。 请重启控制器。 如果重启后仍出现相同错误，请联系经销商。 | | |
| 2881 | 力觉传感器 I/F 板卡初始化失败 请检查连接 | 请确认控制器与力觉传感器 I/F 板卡的连接状态。 请重启控制器。 如果重启后仍出现相同错误，请联系经销商。 | | |
| 2882 | 检测到力觉传感器 I/F 板卡和 2 个 RS-232C 板卡 如果使用力觉传感器 I/F 板卡时，最多只能使用一个 RS-232C 板卡。 | 请拆除力觉传感器 I/F 板卡，或第 2 块 RS-232C 板卡。 | | |
| 2883 | 检测到力觉传感器 I/F 板卡和设置的第 2 张 RS-232C 板卡 使用力觉传感器 I/F 板卡时，请修改为第 1 张 RS-232C 板卡的设置。 | 请将 RS-232C 板卡的设置更改为第 1 张。 | | |

| 编号 | 信息 | 对策 | 补充信息 1 | 补充信息 2 |
|------|--|---|--------|--------|
| 2884 | 力觉传感器 I/F 板卡初始化失败 请检查连接 | 请确认控制器与力觉传感器 I/F 板卡的连接状态。 请重启控制器。 如果重启后仍出现相同错误, 请联系经销商。 | | |
| 2885 | 力觉传感器的 3 号和 4 号正在启用 如果使用力觉传感器 I/F 板卡, 请禁用 力觉传感器的 3 号和 4 号传感器 | 请禁用 力觉传感器 3 号和 4 号。 | | |
| 2886 | 力觉传感器 I/F 板卡和力觉传感器通讯失败 请检查力觉传感器连接 | 检查力觉传感器 I/F 板卡和力觉传感器之间的连接。 请重启控制器。 如果重启后仍出现相同错误, 请联系经销商。 | | |
| 2887 | 同时检测到力觉传感器 I/F 板卡和力觉传感器 I/F 单元 请移除力觉传感器 I/F 板卡或力觉传感器 I/F 单元 | 力觉传感器 I/F 板卡和力觉传感器 I/F 单元无法同时使用 请拆除力觉传感器 I/F 板卡或力觉传感器 I/F 单元。 | | |
| 2888 | 不支持此设置的力觉传感器 请检查设置 | 请检查设置。 可能是由于固件版本过低。请更新为支持此设置的固件版本。 | | |
| 2889 | 在力向导序列中为 RobotHand 指定了未定义或不支持的 Hand 检查手部设置。 | 请确认设置的夹具已被定义。 如使用拧螺丝序列时, 请确认已选择电动螺丝刀 (Electric screwdriver)。 | | |
| 2900 | 无法打开 TCP/IP 端口(服务器) | 请确认 TCP/IP 端口的设置是否正常。 请确认以太网电缆是否正确连接。 | | |
| 2901 | 无法打开 TCP/IP 端口(客户端) | 请确认 TCP/IP 端口的设置是否正常。 请确认以太网电缆是否正确连接。 | | |
| | | Part Feeding: 无法与供料器通信。 请检查供料器的网络设置(IP Address, IP Mask, Port)设置是否正确。 检查供料器和控制器之间的以太网连接是否正常(电缆断路、集线器故障或未供电等)。 请确认供料器的电源。 | | |
| 2902 | 无法从 TCP/IP 端口读取。通信对象关闭了该端口。 | 请确认通信对象的端口是否处于关闭状态。 | | |
| 2904 | 指定的 IP 地址无效 | 请检查 IP 地址。 | | |
| 2905 | TCP/IP 异常 未指定服务器/客户端 | 请检查程序。 | | |
| 2906 | 未设置 TCP/IP 端口。设置完成后重新打开端口。 | 请确认 TCP/IP 端口的设置是否正常。 | 端口编号 | |
| 2907 | TCP/IP 端口被其他任务打开 | 一个端口无法用于多个任务。 | 端口编号 | |
| 2908 | TCP/IP 端口使用中无法修改设置 | 无法更改已打开端口的设置。 | 端口编号 | |
| 2909 | TCP/IP 端口未打开 | 要使用 TCP/IP 端口, 请先运行 OpenNet。 | 端口编号 | |
| 2910 | TCP/IP 端口读取超时 | 请确认通信是否正常。 | 超时时间 | |
| 2911 | TCP/IP 端口读取失败 | 请确认通信是否正常。 | | |
| 2912 | TCP/IP 端口被其他任务打开 | 一个端口无法用于多个任务。 | 端口编号 | |

状态代码和错误代码

| 编号 | 信息 | 对策 | 补充信息 1 | 补充信息 2 |
|------|------------------------------|--|------------|--------|
| 2913 | TCP/IP 端口写入失败 | 请确认 TCP/IP 端口的设置是否正常。 请确认以太网电缆是否正确连接。 | 端口编号 | |
| 2914 | TCP/IP 端口未完成连接 | 请确认通信目标的端口是否处于开启状态。 | 端口编号 | |
| 2915 | TCP/IP 端口收到的数据，超过 1 行允许的数据量。 | 1 行的最大数据量未 255 字节。 | 已接收的单行的字节数 | |
| 2916 | 无法处理虚拟 TCP/IP 端口的虚拟文件 | 请确认虚拟文件的内容。 | 端口编号 | |
| 2920 | RS-232C 错误 RS-232C 端口程序错误 | 请检查是否正确识别了扩展 RS-232C 板卡。 | | |
| 2921 | 无法从 RS-232C 端口读数 | 请检查通信设置和通信状态是否正常。 | | |
| 2922 | 无法从 RS-232C 端口读数。缓冲区溢出错误。 | 请降低转发速度，或减少数据量。 | | |
| 2926 | RS-232C 端口不存在，无法启动。没有硬件选项。 | 请检查是否正确识别了扩展 RS-232C 板卡。 | 端口编号 | |
| 2927 | RS-232C 端口已经被另一个任务打开 | 一个端口无法用于多个任务。 | 端口编号 | |
| 2928 | RS-232C 端口打开时无法更改端口参数 | 端口使用中无法修改设置。 | 端口编号 | |
| 2929 | RS-232C 端口未打开。 | 要使用 RS-232C 端口，请先运行 OpenCom。 | 端口编号 | |
| 2930 | RS-232C 端口读数超时 | 请确认通信是否正常。 | 超时时间 | |
| 2931 | 无法从 RS-232C 端口读数 | 请确认通信是否正常。 | | |
| 2932 | RS-232C 端口已经被另一个任务打开 | 一个端口无法用于多个任务。 | 端口编号 | |
| 2933 | 无法写入 RS-232C 端口 | 请确认通信是否正常。 | 端口编号 | |
| 2934 | RS-232C 端口连接未完成 | 请检查 RS-232C 端口。 | | |
| 2935 | 从 RS-232C 端口收到的数据超出一行允许的范围 | 1 行的最大数据量未 255 字节。 | 已接收的单行的字节数 | |
| 2936 | 无法处理虚拟 RS-232C 端口的虚拟文件 | 请确认虚拟文件的内容。 | 端口编号 | |
| 2937 | RS-232 端口被 RemoteRS232 设备占用 | 指定的端口当前正在使用中。 请设置其他端口。 | | |
| 2938 | RS-232 端口被 ModBus 占用 | 指定的端口当前正在使用中。 请设置其他端口。 | | |
| 2950 | 守护程序错误 无法创建守护程序线程 | 请重启控制器。 | | |
| 2951 | 守护程序错误 创建守护程序线程超时 | 请重启控制器。 | | |
| 2952 | 检测到 TEACH/AUTO 模式切换开关的输入信号错误 | 请将 TP 的钥匙开关正确设置为 TEACH 或 AUTO。请检查 TP 是否正常连接。 | | |
| 2953 | 探测到启用开关输入信号错误 | 请检查 TP 是否正常连接。 | | |
| 2954 | 探测到继电器熔断 | 可能由于短路等原因导致过电流。请检查可能产生故障的部分，采取响应措施，更换 DPB 卡。 | | |

| 编号 | 信息 | 对策 | 补充信息 1 | 补充信息 2 |
|------|-----------------------------|---|--------|--------|
| 2955 | 再生电阻器温度异常 | 请确认过滤器是否堵塞或风扇是否停止运转。 如果过滤器和风扇正常，请更换再生模块。 | | |
| 2970 | MNG 异常 区域分配错误 | 请重启控制器。 | | |
| 2971 | MNG 异常 实时检查错误 | 请重启控制器。 | | |
| 2972 | MNG 异常 标准优先错误 | 请重启控制器。 | | |
| 2973 | MNG 异常 BOOST 优先错误 | 请重启控制器。 | | |
| 2974 | MNG 异常 DOWN 优先错误 | 请重启控制器。 | | |
| 2975 | MNG 异常 事件等待错误 | 请重启控制器。 | | |
| 2976 | MNG 异常 图像关闭错误 | 请重启控制器。 | | |
| 2977 | MNG 异常 区域释放错误 | 请重启控制器。 | | |
| 2978 | MNG 异常 AddIOMem 错误 | 请重启控制器。 | | |
| 2979 | MNG 异常 AddInPort 错误 | 请重启控制器。 | | |
| 2980 | MNG 异常 AddOutPort 错误 | 请重启控制器。 | | |
| 2981 | MNG 异常 AddInMemPort 错误 | 请重启控制器。 | | |
| 2982 | MNG 异常 AddOutMemPort 错误 | 请重启控制器。 | | |
| 2983 | MNG 异常 IntervalOutBit 错误 | 请重启控制器。 | | |
| 2984 | MNG 异常 CtrReset 错误 | 请重启控制器。 | | |
| 2997 | 检测到碰撞 | 使用模拟器功能时，请确认对象是否位于机器人动作方向。 | | |
| 2998 | 使用 AbortMotion 中断了一个非动作命令 | 请参阅 AbortMotion 的在线帮助信息。 | | |
| 2999 | 使用 AbortMotion 中断了一个动作命令 | 请参阅 AbortMotion 的在线帮助信息。 | | |

代码编号 3000 ~

| 编号 | 信息 | 对策 | 补充信息 1 | 补充信息 2 |
|------|-----------------------------------|---|--------|--------|
| 3000 | OBJ 文件过大。TP1 可能无法创建项目。 | 如果需要通过 TP1 进行建制，请考虑减少程序。 | | |
| 3001 | Wait 命令中变量等待的变量数量接近最大值 | 通过 Wait 命令等待的变量数量超过了 56 个。(最大数量为 64。)请确认是否有不需要的变数等待。 | | |
| 3002 | 找不到 DLL 文件 | 请确认 DLL 文件是否保存在以下文件夹中。 - 项目文件夹 - Windows 系统文件夹 - 环境变量 PATH 的设置文件夹 | | |
| 3003 | DLL 文件中找不到指定函数 | 请确认指定的函数名称是否正确。此外，请检查 DLL 文件，确认 DLL 中是否存在指定的函数。 | | |
| 3050 | Main 功能未定义。 | 请定义 Main 功能。 | | |
| 3051 | 未定义函数调用 | 请定义未解决的函数。 | | |
| 3052 | 未定义变量调用 | 请定义未解决的变量。 | | |
| 3100 | 语法错误 | 请修改错误的语法。 | | |
| | | Part Feeding: 命令的语法错误。 请确认“Part Feeding 7.0 Introduction & Hardware (Common) & Software Software 3. Part Feeding SPEL+ Command Reference”手册中关于该命令的描述，并修正代码。 | | |
| 3101 | 参数计数错误 | 参数数过多或不足。请确认参数。 | | |
| | | Part Feeding: 命令的语法错误。 请确认“Part Feeding 7.0 Introduction & Hardware (Common) & Software Software 3. Part Feeding SPEL+ Command Reference”手册中关于该命令的描述，并修正代码。 | | |
| 3102 | 文件名超过最大长度 | 请缩短文件名。 | | |
| 3103 | 重复函数定义 | 请更改函数名称。 | | |
| 3104 | 重复变量定义 ‘** ‘ | 请更改变量名称。 | | |
| 3105 | 无法在函数块内定义全局变量和备份变量 | 请在函数块之外声明全局变量和备份变量。 | | |
| 3106 | 指定的函数未定义 | 请指定有效的函数名称。 | | |
| 3107 | 为 Do...Loop 同时指定了 “While”和“Until” | Do 命令和 Loop 命令都指定了 While/Until 命令。请删除其中一个 While/Until 指令。 | | |
| 3108 | 指定的行号或标签 ‘**’ 不存在。 | 请设置行标签。 | | |
| 3109 | 溢出错误 | 直接数字指定溢出。请缩小数值。 | | |
| 3110 | 指定了未定义的变量(%s) | 存在未定义的变量。声明变量。 | | |
| 3111 | 指定的变量不是数组变量 | 请指定数组变量。 | | |
| 3112 | 无法更改数组变量的大小 | 在 Redim 命令中，无法在运行时变更数组变量的大小。请检查程序。 | | |
| 3114 | Next 的变量名与 For 的变量名不符 | 请更改变量名称。 | | |
| 3115 | 无法在第一个自变量中使用点位表达式 | 设置点的姿势标记时，请指定单个点。请勿指定点表达式。 | | |
| 3116 | 数组变量的大小与变量声明不匹配 | 请确认变量声明的大小。 | | |
| 3117 | 未找到文件 | 找不到构成项目的文件。请检查项目文件夹，确认文件是否存在。 | | |

| 编号 | 信息 | 对策 | 补充信息 1 | 补充信息 2 |
|------|-----------------------------------|---|--------|--------|
| 3118 | 未找到相应的 EndIf | 与 If 或者 Elself 命令对应的 EndIf 命令不够。请添加 EndIf 命令。 | | |
| 3119 | 未找到相应的 Loop | 与 Do 命令对应的 Loop 命令不够。请添加 Loop 命令。 | | |
| 3120 | 未找到相应的 Next | 与 For 命令对应的 Next 命令不够。请添加 Next 命令。 | | |
| 3121 | 未找到相应的 Send。 | 与 Select 命令对应的 Send 命令不够。请添加 Send 命令。 | | |
| 3123 | On/Off 语句超出最大数量 | Curve 命令的 On/Off 语句的数量有上限(最多 16 个)。请确认上限数量, 修改程序。 | | |
| 3124 | 点数量超过最大数量 | Curve 命令可以指定的点数量有上限(开曲线为“200”, 闭曲线为“50”)。请确认上限数量, 修改程序。 可通过用逗号排列点的写法(P1,P2,..)指定的点数存在上限。如要用 Curve 命令指定多个点, 请利用 P(:)进行描述。 | | |
| 3125 | 未找到相应的 If | 与 If 命令对应的 EndIf 命令太多。请删除 EndIf 命令。 | | |
| 3126 | 未找到相应的 Do | 与 Do 命令对应的 Loop 命令太多。请删除 Loop 命令。 | | |
| 3127 | 未找到相应的 Select | 与 Select 命令对应的 Send 命令太多。请删除 Send 命令。 | | |
| 3128 | 未找到相应的 For | 与 For 命令对应的 Next 命令太多。请删除 Next 命令。 | | |
| 3129 | '_'不能作为识别符的第一个字符。 | 请将标识符的第一个字符设置为字母。 | | |
| 3130 | 无法指定 ROT 参数 | 在 Bgo, Go, Tgo, Jump, Jump3 命令中不能指定 ROT 参数。请检查程序。 | | |
| 3131 | 无法指定 ECP 参数 | 在 Bgo, Go, Tgo, Jump, Jump3, Arc 命令中不能指定 ECP 参数。请检查程序。 | | |
| 3132 | 无法指定 Arch 参数 | 在 Bgo, Go, Tgo, Arc, Arc3, Bmove, Move, Tmove 命令中不能指定 Arch 参数。请检查程序。 | | |
| 3133 | 无法指定 LimZ 参数 | 在 Bgo, Go, Tgo, Jump3, Arc, Arc3, Bmove, Move, Tmove 命令中不能指定 LimZ 参数。请检查程序。 | | |
| 3134 | 无法指定 Sense 参数 | 在 Bgo, Go, Tgo, Arc, Arc3, Bmove, Move, Tmove 命令中不能指定 Sense 参数。请检查程序。 | | |
| 3135 | 指定的参数无效 | 在 Xqt, Call 命令中指定的参数无效。请检查程序。 | | |
| 3137 | 无法指定数组变量下标 | 无法指定数组的元素编号。请检查程序。 | | |
| 3138 | 函数声明中未指定按地址传递(ByRef) | 请在 Call 命令中调用的函数定义的参数列表中指定 ByRef。 | | |
| 3139 | 需要按地址传递(ByRef)参数的函数, 无法执行 Xqt 语句。 | 将 ByRef 指定为参数的函数, 无法 Xqt。请删除 ByRef。 | | |
| 3140 | 按地址传递(ByRef)的变量, 无法执行 Redim 语句 | 指定 ByRef 的变量无法 Redim。请删除 ByRef。 | | |
| 3141 | OBJ 文件已损坏 | - | | |
| 3142 | 编制后 OBJ 文件大小超出限制 | 编译结果超出限制值(每个文件的最大值为 1MB)。请分解文件。 | | |
| 3143 | 标识符中的字符数超出限制 | 标识符中的字符数有上限, 标签和变量名称最多为 32 字符, 函数名称最多为 64 字符。请减少标识符中的字符数, 使其不超过上限值。请参阅 EPSON RC+用户指南 6.4 功能名称和变量名称(名称限制) 查看上限值。 | | |
| 3144 | 函数名称中使用了'***' | 请修改标识符'***'或修改函数名称。 | | |

状态代码和错误代码

| 编号 | 信息 | 对策 | 补充信息 1 | 补充信息 2 |
|------|---------------------|---|--------|--------|
| 3145 | 备份变量名称中使用了'***' | 请修改标识符'***'或修改备份变量名称。 | | |
| 3146 | 全局变量名称中使用了'***' | 请修改标识符'***'或修改全局变量名称。 | | |
| 3147 | 模块变量名称中使用了'***' | 请修改标识符'***'或修改模块变量名称。 | | |
| 3148 | 本地变量名称中使用了'***' | 请修改标识符'***'或修改本地变量名称。 | | |
| 3149 | I/O 标签名称中使用了'***' | 请修改标识符'***'或修改 I/O 标签名称。 | | |
| 3150 | 用户错误标签已经使用'***' | 请修改标识符'***'或修改错误标签名称。 | | |
| 3151 | 无法使用函数参数 | 无法对通过 Trap 命令启动的函数指定参数。请检查程序。 | | |
| 3152 | 数组元素数量超出限制 | 数组元素数的限制值因变量类型而异。请参阅 EPSON RC+7.0 用户指南 6.7.6 数组，确认限制值，并更正数组元素数使其不超过限制值。 | | |
| 3153 | 参数类型不符。 | Call, Force_GetForces, Xqt 命令中参数的类型不匹配。请修改参数的类型。 | | |
| 3154 | '***'不是输入位标签 | 请指定有效的输入位标签。 | | |
| 3155 | '***'不是输入字节标签 | 请指定有效的输入字节标签。 | | |
| 3156 | '***'不是输入字标签 | 请指定有效的输入字标签。 | | |
| 3157 | '***'不是输出位标签 | 请指定有效的输出位标签。 | | |
| 3158 | '***'不是输出字节标签 | 请指定有效的输出字节标签。 | | |
| 3159 | '***'不是输出字标签 | 请指定有效的输出字标签。 | | |
| 3160 | '***'不是内存 I/O 位标签 | 请指定有效的内存 I/O 位标签。 | | |
| 3161 | '***'不是内存 I/O 字节标签 | 请指定有效的内存 I/O 字节标签。 | | |
| 3162 | '***'不是内存 I/O 字标签 | 请指定有效的内存 I/O 字标签。 | | |
| 3163 | 函数自变量太多 | 函数自变量的数量不能超过 100。请减少自变量的数量。 | | |
| 3164 | 无法比较 Boolean 值 | 无法比较 Boolean 值的大小。请检查程序。 | | |
| 3165 | 表达式中无法使用 Boolean 值 | 表达式中无法使用 Boolean 值。请检查程序。 | | |
| 3166 | 无法比较 Boolean 值和表达式。 | 无法比较 Boolean 值和表达式的大小。请检查程序。 | | |
| 3167 | 无法将 Boolean 值代入数值变量 | 无法将 Boolean 值代入数值变量。请检查程序。 | | |
| 3168 | 无法将数值代入 Boolean 变量 | 无法将数值代入 Boolean 变量。请检查程序。 | | |
| 3169 | 指定的 I/O 标签未定义 | 请定义该 I/O 标签，或使用已定义的 I/O 标签。 | | |
| 3170 | 指定的条件表达无效 | 在 Do 或 Loop 命令中，在条件表达式的右边指定了字符串表达式。表达式的右边定义的值 Boolean 值，请修改表达式为合适的值。 | | |
| 3171 | 无法比较数值和字符串 | 无法比较数值和字符串。请检查程序。 | | |
| 3172 | 变量名称无法使用关键词 | 部分 SPEL+的关键词不能用作变量名。请修改变量名，使其与关键词不重复。 | | |
| 3173 | 行标签名称中使用了'***' | 请修改标识符'***'或修改行标签名称。 | | |
| 3174 | 重复的行标签'***' | 不能在函数中指定相同名称的行标签。请删除行标签'***'，或定义新的行标签，修改程序并确认不存在重复的行标签。 | | |
| 3175 | 指定的点标签未定义 | 请定义该点标签或指定已定义的点标签。 | | |
| 3176 | 指定了未定义的变量 | 请定义该变量，或使用已定义的变量。 | | |
| 3177 | 点标签名称中使用了'***' | 请修改标识符'***'或修改点标签名称。 | | |
| 3178 | 无法使用结果编号 | 在 Vset, Vget 命令中，如果使用的视觉对象不会返回多个结果时，则无法指定结果编号。请检查程序。 | | |
| 3179 | 字符串长度超出限制 | 字符串最大为 255 个字符。请减少字符串长度，避免超出限制。 | | |

| 编号 | 信息 | 对策 | 补充信息 1 | 补充信息 2 |
|------|-------------------------|---|--------|--------|
| 3180 | 无法用 Vset 命令更改校准属性值 | 在 Vset 命令中，不能修改校准属性。请检查程序。 | | |
| 3181 | 必须对数组变量指定 ByRef | 无法对数组指定 ByVal。请指定 ByRef。 | | |
| 3182 | 未指定数组下标 | 请指定数组下标。 | | |
| 3183 | 参数不能省略 | 请添加参数。 | | |
| 3184 | 无法在跟踪动作命令中使用 SYNC 参数 | 在跟踪动作命令中，无法指定 SYNC 参数。请删除 SYNC 参数。 | | |
| 3185 | 不能使用 Queue 数据 | 无法在 Bgo, Bmove, Tgo, Tmove 命令中指定 Queue 数据，请删除 Queue 数据。 | | |
| 3186 | Queue 和 Point 数据的组合无法匹配 | 无法在 Arc, Arc3, Jump3, Jump3CP 命令的坐标指定中，指定 Queue 数据和 Point 数据的组合。请统一使用 Queue 数据或 Point 数据。 | | |
| 3187 | 点标记值超范围 | 请修改程序，使该点标记值设置在 0~127 的范围内。 | | |
| 3188 | 并行处理中不能使用 Call 命令 | Call 命令中无法使用并行处理。请检查程序。 | | |
| 3189 | Wait 命令中不能使用本地变量 | 本地变量不能在 Wait 命令中等待。请检查程序。 | | |
| 3190 | Wait 命令中不能使用数组变量 | 数组变量不能在 Wait 命令中等待。请检查程序。 | | |
| 3191 | Wait 命令中不能使用实数型变量 | 实数型变量不能在 Wait 命令中等待。请检查程序。 | | |
| 3192 | Wait 命令中不能使用字符串变量 | 字符串变量不能在 Wait 命令中等待。请检查程序。 | | |
| 3193 | 缺少视觉对象名 | 在 Vteach 命令，不能省略视觉对象的名称。请指定对象名称。 | | |
| 3194 | 指定时间时不能使用 Boolean 的值 | 在 Wait 命令中，不能将 Boolean 的值指定为待机时间。请检查程序。 | | |
| 3196 | 找不到 Fend 函数 | 与 Function 命令对应的 Fend 命令不够。请添加 Fend 命令。 | | |
| 3197 | 数字变量名称中，不能使用“\$” | 数字变量名称不能包含美元符号“\$”。请更改变量名称。 | | |
| 3198 | 字符串变量名称的末尾需要加上“\$” | 字符串变量名称的末尾必须加上美元符号“\$”。请在变量名称的末尾加上“\$”符号。 | | |
| 3199 | 指定的对象无效 | 在 Vset, Vget 等 VisionGuide 命令中指定了无效的视觉对象。请指定有效的视觉对象。 | | |
| 3200 | 值缺失 | 请添加数值。 | | |
| 3201 | 缺失`,` | 请添加`,`。 | | |
| 3202 | 缺失`(` | 请添加`(`。 | | |
| 3203 | 缺失`)` | 请添加`)`。 | | |
| 3204 | 缺失标识符 | 请指定标识符。 | | |
| 3205 | 未指定点 | 请指定点。 | | |
| 3206 | 事件条件表达缺失 | 请添加事件条件表达式。 | | |
| 3207 | 缺失表达式 | 请添加表达式。 | | |
| 3208 | 字符表达式缺失 | 请添加字符表达式。 | | |
| 3209 | 点公式缺失 | 请添加点公式。 | | |
| 3210 | 未指定行标签 | 请检查程序，确认是否存在指定的行标签，并添加有效的行标签。 | | |
| 3211 | 未指定变量 | 请指定变量。 | | |
| 3212 | 无法找到相应的 Fend | 与 Function 命令对应的 Fend 命令不够。请添加 Fend 命令。 | | |
| 3213 | 缺失`:` | 请添加`:`。 | | |

状态代码和错误代码

| 编号 | 信息 | 对策 | 补充信息 1 | 补充信息 2 |
|------|--------------------------------------|---|--------|--------|
| 3214 | 未指定 True/False | 在需要设置 Boolean 值的 Vision Guide 或 GUI Builder 属性和逻辑表达式的赋值处理中,未指定 True 或 False。请指定 True 或 False。 | | |
| 3215 | 未指定 On/Off | 在 Motor,Brake,AutoLJM,SetSw 命令和 Box 命令的远程输出逻辑设定中,需要指定 On 或 Off。请指定 On 或 Off。 | | |
| | | PF_OutputOnOff 命令的格式错误。请确认“Part Feeding 7.0 Introduction & Hardware (Common) & Software Software 3. Part Feeding SPEL+ Command Reference”手册中关于该命令的描述,并修正代码。 | | |
| 3216 | 未指定 High/Low | 在 Power 命令中,需要设置电源模式为 High 或 Low。请指定 High 或 Low。 | | |
| 3217 | 未指定输入位标签 | SetSW,CTReset 命令,Sw,Ctr 函数中未指定输入位标签。请指定有效的输入位标签。 | | |
| 3218 | 未指定输入字节标签 | SetIn 命令,In,InBCD 函数中未指定输入字节标签。请指定有效的输入字节标签。 | | |
| 3219 | 未指定输入字标签 | SetInW 命令,InReal,InW 函数中未指定输入字标签。请指定有效的输入字标签。 | | |
| 3220 | 未指定输出位标签 | On,Off 命令,Oport 函数中未指定输出位标签。请指定有效的输出位标签。 | | |
| 3221 | 未指定输出字节标签 | Out,OpBCD 命令,Out 函数中未指定输出字节标签。请指定有效的输出字节标签。 | | |
| 3222 | 未指定输出字标签。 | OutW,OutReal 命令,OutW,OutReal 函数中未指定输出字标签。请指定有效的输出字标签。 | | |
| 3223 | 未指定存储位标签 | MemOn,MemOff 命令,MemSw 函数中未指定存储位标签。请指定有效的存储位标签。 | | |
| 3224 | 未指定存储字节标签 | MemOut 命令,MemIn 函数中未指定存储字节标签。请指定有效的存储字节标签。 | | |
| 3225 | 未指定存储字标签 | MemOutW 命令,MemInW 函数中未指定存储字标签。请指定有效的存储字标签。 | | |
| 3226 | 未指定用户错误标签 | Error 命令函数中未指定用户错误标签。请指定有效的用户错误标签。 | | |
| 3227 | 未指定函数名称 | 在需要指定函数名称(如 Call 或 Xqt)的命令中未指定函数名称。请指定有效的函数名称。 | | |
| 3228 | 未指定变量类型 | 在 Function 命令中定义的参数,在指定 Global 命令的 Preserve 参数时,未指定变量的数据类型。请指定正确的变量类型。 | | |
| 3229 | 可以为 Trap 命令的参数,指定 Goto、Call 或 Xqt。 | 请指定 Goto,Call 或 Xqt 作为 Trap 命令的参数。 | | |
| 3230 | 可以为 Exit 命令的参数,指定 For、Do 或 Function。 | 请指定 For,Do,或 Function 作为 Exit 命令的参数。 | | |
| 3231 | 未指定 Above/Below | Elbow 命令中未指定肘部姿态的设定值。请指定 Above 或 Below。 | | |
| 3232 | 未指定 Righty/lefty | Hand 命令中未指定手臂姿态的设定值。请指定 Righty 或 Lefty。 | | |
| 3233 | 未指定 NoFIIP/FIIP。 | Wrist 命令中未指定手腕姿态的设定值。请指定 NoFIIP 或 FIIP。 | | |
| 3234 | 未指定端口号 | Read,ReadBin,Write,WriteBin 命令中,未指定文件或表示通信端口的端口号。请参阅 SPEL+语言参考 Read 等,指定正确的文件编号或端口号。 | | |
| 3235 | 未指定字符串类型变量 | 在需要将字符串类型变量指定为参数的指令中,未指定字符串类型变量。请指定有效的字符串类型变量。 | | |

| 编号 | 信息 | 对策 | 补充信息 1 | 补充信息 2 |
|------|---------------------|---|--------|--------|
| 3236 | 未指定 RS232C 端口号 | OpenCom, CloseCom, SetCom 命令中未指定 RS-232C 的端口号。请参阅 SPEL+语言参考 OpenCom 等, 指定正确的端口号。 | | |
| 3237 | 未指定网络通讯端口号 | OpenNet, CloseNet, SetNet, WaitNet 命令中未指定网络通信的端口号。请指定 201~216 范围中的整数。 | | |
| 3238 | 未指定通讯速度 | SetCom 命令中未指定通信速度。请参阅 SPEL+语言参考 SetCom, 指定正确的通信速度。 | | |
| 3239 | 未指定数据位长度 | SetCom 命令中未指定数据位长度。请参阅 SPEL+语言参考 SetCom, 指定正确的数据位长度。 | | |
| 3240 | 未指定停止位长度 | SetCom 命令中未指定停止位长度。请参阅 SPEL+语言参考 SetCom, 指定正确的停止位长度。 | | |
| 3241 | 未指定奇偶性 | SetCom 命令中未指定奇偶性。请参阅 SPEL+语言参考 SetCom, 指定正确的奇偶性。 | | |
| 3242 | 未指定终止符 | SetCom, SetNet 命令中未指定终止符(发送/接收行末)。请参阅 SPEL+语言参考 SetCom, 指定正确的终止符。 | | |
| 3243 | 未指定硬件流设置 | SetCom 命令中未指定硬件流设置。请参阅 SPEL+语言参考 SetCom, 指定正确的流量控制。 | | |
| 3244 | 未指定软件流设置 | SetCom 命令中未指定软件流设置。请参阅 SPEL+语言参考 SetCom, 指定正确的流量控制。 | | |
| 3245 | 未指定“NONE” | SetCom 命令中未将“NONE”指定为软件流控制的设置。请指定“NONE”。 | | |
| 3246 | 未指定参数“O”或“C” | Curve 命令中, 未指定曲线动作结束时, 动作曲线的开/关参数。请参阅 SPEL+语言参考 Curve, 指定正确的开/关参数。 | | |
| 3247 | 未指定 NumAxes 参数 | Curve 命令中, 未指定在曲线动作时, 要控制的坐标轴数。请参阅 SPEL+语言参考 Curve, 指定正确的坐标轴数。 | | |
| 3248 | 未指定 J4Flag 值(0-1) | 请将 J4Flag 的值, 指定为 0 或 1 的整数或表达式。 | | |
| 3249 | 未指定 J6Flag 值(0-127) | 请将 J6Flag 的值, 指定为 0~127 的整数或表达式。 | | |
| 3250 | 未指定数组变量 | 在需要指定数组变量的命令中, 未指定数组变量。请指定有效的数组变量。 | | |
| 3251 | 未指定字符串数组变量 | 在 ParseStr 命令, ParseStr 函数中, 存储标记的数组必须是字符串数组变量。请指定字符串数组变量。 | | |
| 3252 | 未指定装置 ID | 请在 DispDev 命令或 Cls 命令中未指定装置 ID。请参阅 SPEL+语言参考 DispDev, 指定正确的装置 ID。 | | |
| 3253 | 未指定 I/O 类型 | 请 IOLabel\$函数中未指定 I/O 类型。请参阅 SPEL+语言参考 IOLabel\$函数, 指定正确的 I/O 类型。 | | |
| 3254 | 未指定 I/O 位宽度 | 请在 IODef, IOLabel\$函数中未指定 I/O 位的大小(I/O 端口的宽度)。请参阅 SPEL+语言参考 IODef\$函数, 指定正确的 I/O 位大小。 | | |
| 3255 | 未指定 ByRef | 在函数声明中指定了 ByRef, 但调用时未指定 ByRef。请指定 ByRef。 | | |
| 3256 | 未指定变量类型 | Global 命令中未指定变量的数据类型。请指定正确的变量类型。 | | |
| 3257 | 条件表达不返回 Boolean 值 | 在 If, ElseIf, Do, Loop 命令的条件表达式中, 必须返回 Boolean 值。修改条件表达式, 使其能返回 Boolean 值。 | | |
| 3258 | 未指定 RS232C 端口号 | 在 ChkCom 命令中未指定 RS-232C 的端口号。请参阅 SPEL+语言参考 ChkCom 函数, 指定正确的端口号。 | | |

状态代码和错误代码

| 编号 | 信息 | 对策 | 补充信息 1 | 补充信息 2 |
|------|---------------------|--|--------|--------|
| 3259 | 未指定网络通讯端口号 | 在 ChkNet 命令中未指定网络通信的端口号。请参阅 SPEL+语言参考 ChkNet 函数，指定正确的端口号。 | | |
| 3260 | 未指定语言 ID | 在 ErrMsg\$函数中未指定语言 ID。请参阅 SPEL+语言参考 ErrMsg\$函数，指定正确的语言 ID。 | | |
| 3261 | 缺失'.' | 请添加'.' | | |
| 3262 | 未指定视觉序列名称 | 在 Vset,Vget,VRUN 等 VisionGuide 命令中，未指定了视觉序列名称。请添加序列名称。 | | |
| 3263 | 未指定视觉序列名称或校准名称 | 在 Vset 命令中，未指定视觉序列名称或校准名称。请添加序列名称或校准名称。 | | |
| 3264 | 未指定视觉属性名称或结果名称 | 在 Vset,Vget 命令中，未指定视觉属性名称或结果名称。请添加属性名称或结果名称。 | | |
| 3265 | 未指定视觉属性名称、结果名称或对象名称 | 在 Vset,Vget 命令中，未指定视觉属性名称，结果名称或对象名称。请添加属性名称，结果名称或对象名称。 | | |
| 3266 | 未指定视觉校准属性名称 | 在 Vset,Vget 命令中，未指定视觉校准的属性名称。请添加属性名称。 | | |
| 3267 | 未指定任务类型 | 在 Xqt 命令中未指定任务类型。请参阅 SPEL+语言参考 Xqt，指定正确的任务类型。 | | |
| 3268 | 未指定表格名称 | 在 Gset, Gget, Gshow, GshowDialog, Gclose 命令中未指定表格名称。请指定表格名称。 | | |
| 3269 | 未指定属性名称或控制名称。 | 在 Gset, Gget 命令中，未指定属性名称或控制名称。请指定属性名称或控制名称。 | | |
| 3270 | 未指定属性名称 | 在 Gset, Gget 命令中，未指定属性名称。请指定属性名称。 | | |
| 3271 | 未指定 BackColorMode | 在 Gset 命令中，未指定 BackColorMode 属性的设定值。请参阅 GUI Builder 7.0 手册 BackColorMode 属性，以指定合适的设置值。 | | |
| 3272 | 未指定 BorderStyle | 在 Gset 命令中，未指定 BorderStyle 属性的设定值。请参阅 GUI Builder 7.0 手册 BorderStyle 属性，以指定合适的设置值。 | | |
| 3273 | 未指定 DropDownStyle | 在 Gset 命令中，未指定 DropDownStyle 属性的设定值。请参阅 GUI Builder 7.0 手册 DropDownStyle 属性，以指定合适的设置值。 | | |
| 3274 | 未指定 EventTaskType | 在 Gset 命令中，未指定 EventTaskType 属性的设定值。请参阅 GUI Builder 7.0 手册 EventTaskType 属性，以指定合适的设置值。 | | |
| 3275 | 未指定 ImageAlign | 在 Gset 命令中，未指定 ImageAlign 属性的设定值。请参阅 GUI Builder 7.0 手册 ImageAlign 属性，以指定合适的设置值。 | | |
| 3276 | 未指定 IOType | 在 Gset 命令中，未指定 IOType 属性的设定值。请参阅 GUI Builder 7.0 手册 IOType 属性，以指定合适的设置值。 | | |
| 3277 | 未指定 FormBorderStyle | 在 Gset 命令中，未指定 FormBorderStyle 属性的设定值。请参阅 GUI Builder 7.0 手册 FormBorderStyle 属性，以指定合适的设置值。 | | |
| 3278 | 未指定 ScrollBars | 在 Gset 命令中，未指定 ScrollBars 属性的设定值。请参阅 GUI Builder 7.0 手册 ScrollBars 属性，以指定合适的设置值。 | | |
| 3279 | 未指定 SizeMode | 在 Gset 命令中，未指定 SizeMode 属性的设定值。请参阅 GUI Builder 7.0 手册 SizeMode 属性，以指定合适的设置值。 | | |
| 3280 | 未指定 StartPosition | 在 Gset 命令中，未指定 StartPosition 属性的设定值。请参阅 GUI Builder 7.0 手册 StartPosition 属性，以指定合适的设置值。 | | |

| 编号 | 信息 | 对策 | 补充信息 1 | 补充信息 2 |
|------|--------------------------|--|--------|--------|
| 3281 | 未指定 TextAlign | 在 Gset 命令中, 未指定 TextAlign 属性的设定值。当通过字符串类型变量, 指定要设置的控制类型, 而无法正确识别时, 则会发生此错误。请参阅 GUI Builder 7.0 手册 TextAlign 属性, 以指定合适的设置值。 | | |
| 3282 | 未指定 TextAlign | 在 Gset 命令中, 未指定 TextAlign 属性的设定值。当要设置的控件是文本框时, 则会发生此错误。请参阅 GUI Builder 7.0 手册 TextAlign 属性, 以指定合适的设置值。 | | |
| 3283 | 未指定 TextAlign | 在 Gset 命令中, 未指定 TextAlign 属性的设定值。当要设置的控件不是文本框时, 则会发生此错误。请参阅 GUI Builder 7.0 手册 TextAlign 属性, 以指定合适的设置值。 | | |
| 3284 | 未指定 WindowState | 在 Gset 命令中, 未指定 WindowState 属性的设定值。请参阅 GUI Builder 7.0 手册 WindowState 属性, 以指定合适的设置值。 | | |
| 3285 | 未指定 J1FLAG | 请将 J1Flag 的值, 指定为 0 或 1 的整数或表达式。 | | |
| 3286 | 未指定 J2FLAG | 请将 J2Flag 的值, 指定为 0 或 1 的整数或表达式。 | | |
| 3287 | 未指定机器人编号 | 请指定机器人编号。 | | |
| 3288 | 未指定 robotID/All | 在 InsideBox, InsidePlane 函数中未指定机器人编号或 All。请指定要执行入侵检测的机器人编号或 All。 | | |
| 3289 | 未指定 areaID | 在 InsideBox, InsidePlane 函数中未指定 areaID。请指定一个 1~15 的整数值, 代表要返回状态的入侵检测区域的编号。 | | |
| 3290 | 未指定文件编号 | 在文件管理相关的命令中, 未指定文件编号。请指定文件编号为 30~63 的整数或表达式。 | | |
| 3292 | 未指定数据库类型 | OpenDB 命令中未指定要打开的数据库的类型。请参阅 SPEL+语言参考 OpenDB, 以指定合适的数据库类型。 | | |
| 3293 | 未指定磁盘类型 | ChDisk 命令中未指定文件操作对象的磁盘类型。请参阅 SPEL+语言参考 ChDisk, 指定正确的磁盘类型。 | | |
| 3295 | 未指定传送带区域 ID | Cnv_QueueLen 函数中未指定用于计算队列数据的区域 ID。请参阅 SPEL+语言参考 Cnv_QueueLen 函数, 指定正确的区域 ID。 | | |
| 3296 | 未指定数据库文件编号 | OpenDB 命令、CloseDB 命令、DeleteDB 命令、UpdateDB 命令、SelectDB 函数, 中未指定操作对象的数据库编号。请参阅 SPEL+语言参考 OpenDB, 以指定合适的数据库编号。 | | |
| 3297 | 未指定视觉原点校准名称 | 在 Vcal 命令中, 未指定校准名称。请指定要校准的校准名称。 | | |
| 3298 | 未指定视觉对象类型编号 | 在 VcreateObject 命令中, 未指定视觉对象的类型。请参阅 Vision Guide 7.0 Reference VcreateObject 语句, 以指定适当的对象类型。 | | |
| 3299 | 未指定关机模式值 | ShutDown 命令和 ShutDown 函数中, 未指定关机模式值。请参阅 SPEL+语言参考 Shutdown, 指定正确的模式值。 | | |
| 3301 | 链接的 OBJ 文件版本不匹配 | 并非所有程序文件都使用相同版本进行编译。请重新创建项目。 | | |
| 3302 | 链接的 OBJ 文件与编制的 I/O 标签不匹配 | 项目结构已更改。请重新创建项目。 | | |
| 3303 | 链接的 OBJ 文件与编制的用户错误标签不匹配 | 项目结构已更改。请重新创建项目。 | | |

状态代码和错误代码

| 编号 | 信息 | 对策 | 补充信息 1 | 补充信息 2 |
|------|------------------------------------|---------------------------------|--------|--------|
| 3304 | 链接的 OBJ 文件与编制的编制选项不匹配 | 项目结构已更改。请重新创建项目。 | | |
| 3305 | 链接的 OBJ 文件与编制的链接选项不匹配 | 项目结构已更改。请重新创建项目。 | | |
| 3306 | 链接的 OBJ 文件与编制的 SPEL 选项不匹配 | 项目结构已更改。请重新创建项目。 | | |
| 3307 | 重复函数 | 在多个文件中使用了相同的函数名称。请修改程序(函数名称)。 | | |
| 3308 | 重复备份变量 | 在多个文件中使用了相同的备份变量名称。请修改程序(变量名称)。 | | |
| 3309 | 重复全局变量 | 在多个文件中使用了相同的全局变量名称。请修改程序(变量名称)。 | | |
| 3310 | 重复模块变量 | 在多个文件中使用了相同的模块变量名称。请修改程序(变量名称)。 | | |
| 3311 | 未找到文件 | - | | |
| 3312 | OBJ 文件已损坏 | - | | |
| 3313 | 指定的文件名包括无法使用的字符 | - | | |
| 3314 | 无法打开文件 | 其他应用程序正在使用该文件。请关闭其他应用程序。 | | |
| 3315 | 函数名称中使用了`**` | 请修改标识符`**`或修改函数名称，然后重新创建项目。 | | |
| 3316 | 备份变量名称中使用了`**` | 请修改标识符`**`或修改备份变量名称，然后重新创建项目。 | | |
| 3317 | 全局变量名称中使用了`**` | 请修改标识符`**`或修改全局变量名称，然后重新创建项目。 | | |
| 3318 | 模块变量名称中使用了`**` | 请修改标识符`**`或修改模块变量名称，然后重新创建项目。 | | |
| 3319 | 数组变量的大小与声明不符 | 请修改数组变量，然后重新创建项目。 | | |
| 3320 | 函数返回值类型不匹配 | 请修改函数返回值类型，然后重新创建项目。 | | |
| 3321 | 函数名称中使用了`**` | 请修改标识符`**`或修改函数名称，然后重新创建项目。 | | |
| 3322 | 备份变量名称中使用了`**` | 请修改标识符`**`或修改备份变量名称，然后重新创建项目。 | | |
| 3323 | 全局变量名称中使用了`**` | 请修改标识符`**`或修改全局变量名称，然后重新创建项目。 | | |
| 3324 | 模块变量名称中使用了`**` | 请修改标识符`**`或修改模块变量名称，然后重新创建项目。 | | |
| 3325 | 本地变量名称中使用了`**` | 请修改标识符`**`或修改本地变量名称，然后重新创建项目。 | | |
| 3326 | 参数数量与声明不符 | 请修改函数的参数数量，修改程序，然后重新创建项目。 | | |
| 3327 | 第%s 参数在函数声明时，未指定按地址传递(ByRef) | - | | |
| 3328 | 第%s 参数中未指定 ByRef | - | | |
| 3329 | 第%s 参数的变量类型不匹配 | - | | |
| 3330 | 链接的 OBJ 文件与编制的版本项目不符 | 请重新创建项目。 | | |
| 3331 | 链接后 OBJ 文件大小超过限制 | OBJ 文件大小超出限制(8MB)。请减少程序。 | | |
| 3332 | 已重新定义变量`%s` | 重复定义变量`**`。请删除多余的变量定义，然后重新建立项目。 | | |
| 3333 | 链接的 OBJ 文件与编译后的 GUIBuilder 项目文件不匹配 | 请重新创建项目。 | | |

| 编号 | 信息 | 对策 | 补充信息 1 | 补充信息 2 |
|------|-------------------------|--|--------|--------|
| 3334 | 使用 Wait 命令的变量数量超过了最大值 | 通过 Wait 命令等待的变量数量超过了最大值(64个)。请删除多余的等待变量, 然后重新建立项目。 | | |
| 3335 | 并行处理中不能使用 Call 命令 | Call 命令, 无法用于并行处理。请修改程序, 然后重新创建项目。 | | |
| 3336 | 变数类型不匹配 | 请修改变量的数据类型, 然后重新建立项目。 | | |
| 3351 | 指定了无效的对象索引 | | | |
| 3352 | 未指定力觉向导序列名称 | | | |
| 3353 | 未指定力觉向导属性名称或结果名称 | | | |
| 3354 | 未指定力觉向导属性名称、结果名称或对象名称 | | | |
| 3355 | 力觉向导项目文件中, 包含不支持的文件格式 | | | |
| 3356 | 链接的 OBJ 文件与编译的压力向导项目不匹配 | | | |
| 3400 | 未指定 DialogID | 在 RunDialog 命令中未指定对话框编号。请参阅 SPEL+语言参考 RunDialog, 以指定合适的对话框编号。 | | |
| 3401 | 未指定主函数名 | 在 StartMain 命令中, 未指定要运行的校准名称。请指定主函数名称(main~main63)。 | | |
| 3402 | 未指定视觉对象名 | VloadModel, VsaveModel, VshowModel, Vteach, Vtrain 命令中, 未指定视觉对象的名称。请指定对象名称。 | | |
| 3403 | 未指定 Recover 模式 | Recover 指令或 Recover 函数中, 未指定 Recover 模式。请参阅 SPEL+语言参考 SetCom, 指定正确的模式。 | | |
| 3404 | 未指定 Trap 模式 | Trap 命令中, 未指定 Trap 编号或 Trap 事件。请参阅 SPEL+语言参考 Trap, 指定正确的 Trap 编号或 Trap 事件。 | | |
| 3405 | 未指定 DialogResult 的值 | 在 Gset 命令中, 未指定 DialogResult 属性的设定值。请参阅 GUI Builder 7.0 手册 WindowState 属性, 以指定合适的设置值。 | | |
| 3406 | 未指定 MsgBox_Type 的值 | 在 MsgBox 命令中未指定显示类型。请参阅 SPEL+语言参考 MsgBox, 以指定合适的设置值。 | | |
| 3407 | 未指定 Byte 类型数组变量 | 在 FbusIO_SendMsg 命令中, 发送数据或接收数据中, 未指定 Byte 类型的数组变量。请将收发数据指定为 Byte 类型的数组。 | | |
| 3408 | 只能使用单一数组变量 | 在只能指定一维数组的命令中, 维数不正确。请修改维数。 | | |
| 3409 | 未指定点列表 | 在 VxCalib 命令中, 没有将像素坐标或机器人坐标指定为连续的点数据。请使用 P(start:end)的格式, 指定连续的点数据。 | | |
| 3410 | 未指定代码类型 | 在 Vset 命令中, 未指定 CodeType 属性的设定值。请参阅 GUI Builder 7.0 手册 CodeType 属性, 以指定合适的设置值。 | | |
| 3411 | 未指定边缘类型 | 在 Vset 命令中, 未指定 EdgeType 属性的设定值。请参阅 GUI Builder 7.0 手册 EdgeType 属性, 以指定合适的设置值。 | | |
| 3412 | 未指定 ECC 类型 | 在 Vset 命令中, 未指定 ErrorCorrection 属性的设定值。本错误是针对旧版本 RC+6.x 的错误。您可以通过设置编译器版本, 来设置旧版本。请参阅 GUI Builder 6.0 手册 ErrorCorrection 属性, 以指定合适的设置值。 | | |
| 3413 | 未指定 ImageColor 类型 | 在 Vset 命令中, 未指定 ImageColor 属性的设定值。请参阅 GUI Builder 7.0 手册 EimageColor 属性, 以指定合适的设置值。 | | |

| 编号 | 信息 | 对策 | 补充信息 1 | 补充信息 2 |
|------|---------------------------|--|--------|--------|
| 3414 | 未指定 Point 类型 | 在 Vset 命令中, 未指定 PointType 属性的设定值。请参阅 GUI Builder 7.0 手册 PointType 属性, 以指定合适的设置值。 | | |
| 3415 | 未指定 Reference 类型 | 在 Vset 命令中, 未指定 ReferenceType 属性的设定值。请参阅 GUI Builder 7.0 手册 ReferenceType 属性, 以指定合适的设置值。 | | |
| 3416 | 未指定边缘类型 | 在 SetLatch 命令中, 未指定出发输入信号的逻辑(边缘类型)。请指定 0(负逻辑)或 1(正逻辑)的整数。 | | |
| 3417 | 未指定端口编号 | 在 SetLatch 命令中, 未指定出发输入信号的 R-I/O 输入端口编号。请参阅 SPEL+语言参考 SetLatch, 指定正确的端口号。 | | |
| 3418 | 未指定 Axis | 在 Force_GetForce 函数或 Force_SetTrigger 命令中, 未指定 Axis 参数。请参阅 SPEL+语言参考 Force_GetForce 函数, 以指定合适的设置值。 | | |
| 3419 | 未指定 CompareType | 在 Force_SetTrigger 命令中, 未指定用于设置判断条件的 CodeType 参数。请参阅 SPEL+语言参考 Force_SetTrigger, 指定正确的参数。 | | |
| 3420 | 只能使用 Integer 或 Short 数组变量 | - | | |
| 3421 | 未指定表格名称或 WindowID | 在 Gshow, Gclos 命令中, 未指定操作对象的文件名或系统窗口的 ID。请指定有效的文件名或串口 ID。请参阅参见 GUI Builder7.0 手册 Gshow 语句, 了解更多窗口 ID 的信息。 | | |
| 3422 | 未指定 WindowID | 在 Gshow, Gclose 命令中, 未指定操作对象的系统窗口的 ID。请参阅参见 GUI Builder7.0 手册 Gshow 语句, 了解更多窗口 ID 的信息。 | | |
| 3423 | 未指定动作模式 | 在 PerformMode 命令, Go, Bgo, Tgo, Jump 命令的 PerformMode 参数中, 未指定操作模式。请参阅 SPEL+语言参考 PerformMode 等, 以设置正确的动作模式。 | | |
| 3424 | 未指定协议类型 | SetNet 命令中, 未指定通信协议设置。请指定 UDP 或 TCP。 | | |
| 3425 | 未指定 I/O 类型或 I/O 标签 | 请在 IODef 函数中, 指定 I/O 类型或 I/O 标签。要确认是否定义, 请指定 I/O 标签或 I/O 类型。请参阅 SPEL+语言参考 IODef 函数, 了解更多 I/O 类型的信息。 | | |
| 3426 | 未指定特异点通过模式 | 在 AvoidSingularity 命令中, 未指定特异点通过模式。请参阅 SPEL+语言参考 AvoidSingularity, 指定正确的模式。 | | |
| 3427 | 未指定加减速度的设定值 | 在 AccelR 函数中, 未指定加减速度的设定值编号。请参阅 SPEL+语言参考 AccelR 函数, 以指定合适的设置值。 | | |
| 3428 | 未指定加减速度的设定值 | 在 Accel 函数, AccelMax 函数, AccelS 函数和 RealAccel 函数中, 未指定加减速度的设定值编号。请参阅 SPEL+语言参考 Accel 函数, 以指定合适的设置值。 | | |
| 3429 | 未指定工作队列的排序方式 | 在 WorkQue_Sort 命令中, 未指定工作队列的排序方法。请参阅 SPEL+语言参考 WorkQue_Sort, 指定正确的排序方法。 | | |
| 3430 | 未指定坐标轴编号 | - | | |
| 3431 | 未指定坐标轴编号 | - | | |
| 3432 | 未指定点或表达式不存在 请检查程序。 | 请重启控制器。 请初始化控制器固件。 请更换控制器。 | | |

| 编号 | 信息 | 对策 | 补充信息 1 | 补充信息 2 |
|------|--|---|--------|--------|
| 3433 | 未指定 Boolean 型数组变量 请指定 Boolean 型数组变量 | 在 Fget 命令中, 未将 Boolean 类型的数组变量, 指定为存储 Enabled 或 LPF_Enabled 属性值的变量。请指定 Boolean 型变量。 | | |
| 3434 | 未指定 Real 或 Double 型数组变量 请指定 Real 或 Double 型数组变量 | 在 Get、MPGet 命令中, 未指定实数型的数组变量。请指定 Real 型或 Double 型的数组变量。 | | |
| 3435 | 未指定整型数组变量 指定整型数组变量 | 在 Fget 命令中, 未将整数类型的数组变量, 指定为存储 Polarities 属性值的变量。请指定 Integer 等整型数组变量。 | | |
| 3436 | 未指定 FCKeep 命令的持续时间 请指定持续时间 | 在 FCKeep 命令中, 未指定力觉控制功能的持续时间(超时值)。请指定正确的值。 | | |
| 3437 | 未指定控制器零件类型 | 请指定控制器零件的类型。 | | |
| 3438 | 未指定机器人零件类型 | 请指定机器人零件的类型。 | | |
| 3439 | 未指定机器人零件类型 | 请指定机器人零件的类型。 | | |
| 3440 | 指定的命令参数为非数字 请指定一个数值 | 请在 AIO_TrackingSet 命令中, 指定参数 7 的数值。 | | |
| 3441 | 指定的命令参数为非数字 请指定一个数值 | 请在 AIO_TrackingSet 命令中, 指定参数 6 的数值。 | | |
| 3450 | 未指定力觉属性名称或状态名称 请添加属性名称或状态名称 | 在 Fset, Fget, MPSet, MPGet 命令中, 未指定属性名称或状态名称。请添加属性名称或状态名称。 | | |
| 3451 | 未指定力觉属性名称、状态名称或对象名称 请添加属性名称、状态名称或对象名称 | 在 Fset, Fget, MPSet, MPGet 命令中, 未指定属性名称、状态名称或对象名称。请添加属性名称、状态名称或对象名称。 | | |
| 3452 | 未指定力觉对象名称 请添加力觉对象名称 | 请重启控制器。 请初始化控制器固件。 请更换控制器。 | | |
| 3453 | 未指定质量属性对象 请指定质量属性对象 | 请指定有效的质量属性对象。 | | |
| 3454 | 未指定力觉坐标系对象 请指定力觉坐标系对象 | 请指定有效的力觉坐标系对象。 | | |
| 3455 | 未指定力觉控制对象 请指定力觉控制对象 | 请指定有效的力觉控制对象。 | | |
| 3456 | 未指定力觉监视对象 请指定力觉监视对象 | 请指定有效的力觉监视对象。 | | |
| 3457 | 未指定力觉触发对象 请指定力觉触发对象 | 请指定有效的力觉触发对象。 | | |
| 3458 | 未指定力觉控制对象或力觉坐标系对象 请指定力觉控制对象或力觉坐标系对象 | 在 FCSMove 命令中, 未指定力觉控制对象或力觉坐标系对象。请指定有效的力觉控制对象或力觉坐标系对象。 | | |
| 3459 | 未指定力觉对象数据 | 请指定有效的力觉对象。 | | |
| 3460 | 未指定力觉对象标签 | 请指定有效的力觉对象标签。 | | |
| 3461 | 未指定力觉对象数据或标签 | 请指定有效的力觉对象数据或标签。 | | |
| 3462 | 未指定力觉坐标系对象或标签 请指定力觉坐标系对象或标签 | 请指定有效的力觉坐标系对象或标签。 | | |
| 3463 | 未指定力觉控制对象或标签 请指定力觉控制对象或标签 | 请指定有效的力觉控制对象或标签。 | | |
| 3464 | 未指定力觉监视对象或标签 请指定力觉监视对象或标签 | 请指定有效的力觉监视对象或标签。 | | |
| 3465 | 未指定力觉触发对象或标签 请指定力觉触发对象或标签 | 请指定有效的力觉触发对象或标签。 | | |

状态代码和错误代码

| 编号 | 信息 | 对策 | 补充信息 1 | 补充信息 2 |
|------|---|--|--------|--------|
| 3466 | 未指定质量属性对象或标签 请指定质量属性对象或标签 | 请指定有效的质量属性对象或标签。 | | |
| 3467 | 未指定力觉坐标系对象或标签 请指定力觉坐标系对象或标签 | 请指定有效的力觉坐标系对象或标签。 | | |
| 3468 | 未指定力觉控制对象标签 请指定力觉控制对象标签 | 请指定有效的力觉控制对象标签。 | | |
| 3469 | 未指定力觉监视对象标签 请指定力觉监视对象标签 | 请指定有效的力觉监视对象标签。 | | |
| 3470 | 未指定力觉触发对象标签 请指定力觉触发对象标签 | 请指定有效的力觉触发对象标签。 | | |
| 3471 | 未指定力觉传感器对象标签 请指定力觉传感器对象标签 | 请指定有效的力觉传感器对象标签。 | | |
| 3472 | 未指定质量属性对象标签 请指定质量属性对象标签 | 请指定有效的质量属性对象标签。 | | |
| 3473 | 未指定质量属性对象标签 请指定质量属性对象标签 | 请指定有效的质量属性对象标签。 | | |
| 3474 | 未指定 Fmag_Axes 或 Tmag_Axes 属性设定值 请指定正确的设定值 | 在 Vset 命令中, 未指定 Fmag_Axes 或 Tmag_Axes 属性的设定值。请参阅 Fmag_Axes 属性, 以指定合适的设置值。 | | |
| 3475 | 未指定 TriggerMode 属性设定值 请指定正确的设定值 | 在 Fset 命令中, 未指定 TriggerMode 属性的设定值。请参阅 TriggerMode 属性, 以指定合适的设置值。 | | |
| 3476 | 未指定 Operator 属性设定值 请指定正确的设定值 | 在 Fset 命令中, 未指定 Operator 属性的设定值。请参阅 Operator 属性, 以指定合适的设置值。 | | |
| 3477 | 未指定 Orientation 属性设定值 请指定正确的设定值 | 在 Fset 命令中, 未指定 Orientation 属性的设定值。请参阅 Orientation 属性, 以指定合适的设置值。 | | |
| 3478 | 未指定 Polarity 属性设定值 请指定正确的设定值 | 在 Fset 命令中, 未指定 Fmag_Polarity, Fx_Polarity, Fy_Polarity, Fz_Polarity, Tmag_Polarity, Tx_Polarity, Ty_Polarity, Tz_Polarity 其中之一的设置值。请指定正确的值。 | | |
| 3479 | 未指定 TillStopMode 属性设置值。 请指定一个属性设置值。 | FSet 命令中未指定 TillStopMode 属性的设定值。请参阅 TillStopMode 属性并指定适当的设置。 | | |
| 3500 | #define 命令中有重复的宏 | 定义了同样的宏名称。请更改宏名称。 | | |
| 3501 | 未指定宏名称 | 在#define, #ifdef, #ifndef, #undef 命令中未指定宏名。请添加宏名称。 | | |
| 3502 | #include 中找不到包含文件名 | 在#include 命令中, 未指定包含文件名。请添加有效的包含文件名。 | | |
| 3503 | 指定的包含文件未在项目中注册 | 指定的包含文件名称, 未在目配置中注册。请在项目配置中添加包含文件名。 | | |
| 3504 | 宏函数参数与声明命令不符 | 请确认参数的数量, 修改宏函数。 | | |
| 3505 | 宏有循环引用 | 宏是循环引用。请修改宏循环引用。 | | |
| 3506 | 在包含文件中, 只有 #define、#ifdef、#ifndef、#else、#endif、#undef 和变量声明语句有效 | 请检查并修改包含文件的内容。 | | |
| 3507 | 超过#ifdef或#ifndef嵌套级 | 可嵌套的级数的限制最大为7级。请修改程序, 不超过上限级数。 | | |

| 编号 | 信息 | 对策 | 补充信息 1 | 补充信息 2 |
|------|--------------------------------------|--|--------|--------|
| 3508 | 无法找到相应的#ifdef 或 #ifndef | 与#ifdef, #ifndef 命令对应的#endif 命令太多。请删除#endif 命令, 或添加#ifdef 命令和#ifndef 命令。 | | |
| 3509 | 未找到与#ifdef 或#ifndef 对应的#endif | 与#ifdef, #ifndef 命令对应的#endif 命令不足。请添加#endif 命令。 | | |
| 3510 | 无法获取宏缓冲器 | - | | |
| 3550 | 未指定宏函数参数 | 声明为宏函数的宏, 不带参数调用。请检查程序。 | | |
| 3600 | 跟踪运动命令中不能使用 Sense 参数 | 如果在 Jump, Jump3, Jump3CP 命令中指定了队列数据, 则不能指定 Sense 参数。请删除 Sense 参数。 | | |
| 3601 | 参数类型与外部函数'%s'不匹配 请检查文件中所有调用该函数的语句 | 在 Bgo, Tgo, Arc, Arc3, Bmove, Move, Tmove 命令中, 不能指定 LJM 参数。请删除 LJM 参数。 | | |
| 3602 | 无法指定 LJM 参数 | 在 Wait 命令中, 不能使用 InReal 函数。请检查程序。 | | |
| 3603 | 无法在 Wait 命令中使用 InReal 函数 | 在 Jump3, Jump3CP, Arc, Arc3, Bmove, Move, Tmove 命令中, 不能指定 PerformMode 参数。请删除 PerformMode 参数。 | | |
| 3605 | 无法指定 PerformMode 参数 | 在 Bgo, Tgo, Arc, Arc3, Bmove, Move, Tmove 命令中, 不能指定 LJM 参数。请删除 LJM 参数。 | | |
| 3606 | 无法使用索引 | 在 Gset, Gget 命令中, 除了 List 属性以外, 未指定其他阵列的序号。请检查程序。 | | |
| 3607 | 指定了无效的对象索引 | 在 Gset, Gget 命令中, Objects 属性指定了无效的阵列序号。阵列的序号, 必须大于等于 1, 并小于等于指定序列中存在的对象数。请指定正确的索引值。 | | |
| 3608 | 指定的控制索引无效 | 在 Gset, Gget 命令中, Controls 属性指定了无效的阵列序号。阵列的序号, 必须大于等于 1, 并小于等于指定表中存在的控件数。请指定正确的索引值。 | | |
| 3609 | 修饰参数重复 请修改程序 | 在 CVMove, FCKeep 命令和其他命令中, 指定了重复的 Force Guide 数据和 CF 参数。请修改程序中重复的参数。 | | |
| 3610 | 标签名称中不能使用关键字 | 标注名称中使用了命令和函数的关键字。请修改标注名称中的关键字。 | | |
| 3611 | 指定的序列编号不存在 | 请检查序列编号。 | | |
| 3613 | 项目的文件数量过多, 请减少文件的数量 | 请减少项目文件的数量 | | |
| 3614 | 无法在 Declare 命令中, 指定字符串格式的返回值 | 请将 Declare 命令的返回值设置为字符串以外的变量。如需获取字符串, 请不要指定返回值, 请将字符串变量指定为参数。 | | |
| 3733 | 未指定视觉序列名称或校准名称 | 在 Vget 命令中, 未指定视觉序列名称或校准名称。请添加序列名称或校准名称。 | | |
| 3755 | 未指定工具定义类型 | 在参数中指定工具定义类型。 | | |
| 3759 | 未指定监控方式 | 在参数中指定监控方式。 | | |
| 3763 | 未指定相对关系选择。 | 在参数中指定相对关系选择。 | | |
| 3764 | 未指定校正类型。 | 在参数中指定校正类型。 | | |
| 3765 | 未指定“Cnv”。 | 在参数中指定“Cnv”。 | | |
| 3766 | 未指定索引 | 请在参数中指定索引。 | | |
| 3767 | 未指定 SLS 编号 | 请在参数中指定 SLS 编号。 | | |
| 3768 | 未指定索引 | 请在参数中指定索引。 | | |

状态代码和错误代码

| 编号 | 信息 | 对策 | 补充信息 1 | 补充信息 2 |
|------|---------------------------------|--|--------|--------|
| 3800 | 编译处理中止 | - | | |
| 3801 | 链接处理中止 | - | | |
| 3802 | 编译错误达到最大数量，编译处理中止。 | 请修改程序的错误，然后重新创建项目。 | | |
| 3803 | 链接错误达到最大数量，链接处理中止。 | 请修改程序的错误，然后重新创建项目。 | | |
| 3804 | 无法从命令窗口执行指定的命令 | 变量和函数声明、程序控制语句和预处理程序命令和部分命令，不能在命令窗口中执行。有关详细信息、请参阅 SPEL+语言参考 Appendix A:SPEL+命令使用条件。 | | |
| 3805 | 只能从命令窗口执行指定的命令 | Brake, SysConfig, Where, Cnv_QueueList, WorlQue_List 命令，只能在命令窗口中执行。请从程序中删除这些命令。 | | |
| 3806 | 无法从命令窗口执行指定的函数 | LogIn 函数即使和 Print 命令共用时，也无法在命令窗口中执行。请在程序中编写并使用。 | | |
| 3808 | 当前版本无法使用此格式 | 由于编译器版本不同，可能在运动命令中未指定 LJM 和 PerformMode 参数。 LJM 参数:6.0.x.x 或更高版本 PerformMode 参数:7.0.4.x 或更高版本 请从对象的属性中确认编译器的版本。 | | |
| 3809 | 无法在命令窗口中使用模块变量 | 无法从命令窗口访问模块变量。请确认输入的命令。 | | |
| 3812 | 指定的函数无法在用户远程输出中使用 | 可作用户自定义远程输出的条件表达式的函数有限。请参阅 EPSON RC+7.0 用户指南 12.4 用户定义的远程输出 I/O，并指定有效的函数。 | | |
| 3813 | 标签、用户函数和变量，无法在用户远程输出中使用 | 用户定义的远程输出的条件表达式中，不能使用标签、用户函数和变量。请修改表达式。 | | |
| 3814 | 执行代码大小超出范围 | 由于多个命令的组合，一次可执行的中间代码的大小超过了限制值(1024 字节)。请分解命令。 | | |
| 3815 | 无法在命令窗口中指定属性或状态的参数 请删除参数后再执行 | 从命令窗口执行 Fget 和 MPGet 命令时，不能为属性或状态指定参数。请删除参数后执行。 | | |
| 3850 | 未找到文件 | - | | |
| 3851 | 未找到点文件 | 无法读取组成项目的点文件。请检查项目文件夹，确认文件是否存在。 | | |
| 3852 | 未找到 I/O 标签 | 无法读取组成项目的 I/O 文件。请检查项目文件夹，确认文件是否存在。 | | |
| 3853 | 未找到用户错误文件 | 无法读取组成项目的用户错误标签文件。请检查项目文件夹，确认文件是否存在。 | | |
| 3854 | 力觉文件不存在 请确认项目文件夹中，是否存在该文件 | 无法读取组成项目的力觉文件。请检查项目文件夹，确认文件是否存在。 | | |
| 3860 | 不支持 I/O 标签文件的格式 | 请重新创建 I/O 标签文件。 | | |
| 3861 | 不支持用户错误文件的格式 | 请重新创建用户错误文件。 | | |
| 3862 | 不支持点文件的格式 | 请重新创建点文件。 | | |
| 3863 | 不支持视觉设置文件的格式 | 请重新创建视觉序列。 | | |
| 3864 | 不支持 GUI Builder 设置文件的格式 | 请重新创建 GUI Builder 表单。 | | |
| 3865 | 不支持 OBJ 文件的格式 | 请重新创建项目。 | | |
| 3866 | 不支持力觉文件的格式 请重新制作力觉文件 | 请重新创建力觉文件。 | | |
| 3870 | 无法指定质量属性对象 请修改程序 | 在 Fset,Fget,Fdel,Flist,Fdef 命令和 Flabel\$函数中，不能指定质量属性对象。请检查程序。 | | |

| 编号 | 信息 | 对策 | 补充信息 1 | 补充信息 2 |
|------|-------------------------------|---|--------|--------|
| 3871 | 无法指定力觉坐标系对象 请修改程序 | 在 Go,Bgo,Tgo,Jump,Jump3,Move,Bmove,Tmove,Arc,Arc3 命令, MPSet,MPGet,MPDel,MPList 命令, MPDef,MPLable\$函数中, 无法指定力觉坐标系对象。请检查程序。 | | |
| 3872 | 无法指定力觉控制对象 请修改程序 | 在 Go,Bgo,Tgo,Jump,Jump3 命令, MPSet,MPGet,MPDel,MPList 命令, MPDef,MPLable\$函数中, 无法指定力觉控制对象。请检查程序。 | | |
| 3873 | 无法指定力觉监视对象 请修改程序 | 在 Pset,MPGet,MPDel,MPList 命令, MPDef,MPLable\$函数中, 无法指定力觉监视对象。请检查程序。 | | |
| 3874 | 无法指定力觉触发对象 请修改程序 | 在 MPSet,MPGet,MPDel,MPList 命令, MPDef,MPLable\$函数中, 无法指定力觉触发对象。请检查程序。 | | |
| 3875 | 无法指定力觉传感器对象 请修改程序 | 在 Fdel,Flist 命令,Fdef,Flable\$函数, MPSet,MPGet,MPDel,MPList 命令, MPDef,MPLable\$函数中, 无法指定力觉传感器对象。请检查程序。 | | |
| 3876 | 无法指定机器人对象 请修改程序 | 在 Fdel,Flist 命令,Fdef,Flable\$函数, MPSet,MPGet,MPDel,MPList 命令, MPDef,MPLable\$函数中, 无法指定 Robot 对象。请检查程序。 | | |
| 3877 | 无法同时指定力觉控制对象和力觉坐标系对象 请修改程序 | 在 FCSMove 命令中, 无法同时指定力觉控制对象和力觉坐标系对象。请检查程序。 | | |
| 3878 | 无法指定 CF 参数 请删除 CF 参数 | 在 Go,Bgo,Tgo,Jump,Jump 命令中不能指定 CF 参数。请删除 CF 参数。 | | |
| 3879 | 无法指定质量属性对象标签。请修改程序。 请修改程序 | 无法在 MPDel, MPList 命令中指定质量属性对象标签。请检查程序。 | | |
| 3880 | 无法指定力觉坐标系对象标签。请修改程序。 请修改程序 | 无法在 Fdel, Flist 命令中指定力觉坐标系对象的标签。请检查程序。 | | |
| 3881 | 无法指定力觉控制对象标签。请修改程序。 请修改程序 | 无法在 Fdel, Flist 命令中指定力觉控制对象的标签。请检查程序。 | | |
| 3882 | 无法指定力觉监视对象标签。请修改程序。 请修改程序 | 无法在 Fdel, Flist 命令中指定力觉监视对象的标签。请检查程序。 | | |
| 3883 | 无法指定力觉触发对象标签。请修改程序。 请修改程序 | 无法在 Fdel, Flist 命令中指定力觉触发对象的标签。请检查程序。 | | |
| 3884 | 无法指定力觉传感器对象标签。请修改程序。 请修改程序 | 请重启控制器。 请初始化控制器固件。 请更换控制器。 | | |
| 3885 | 无法指定质量属性对象编号。请修改程序。 请修改程序 | 无法在 MPNumber 函数中指定质量属性对象的编号。请检查程序。 | | |
| 3886 | 无法指定力觉坐标系对象编号。请修改程序。 请修改程序 | 无法在 Fnumber 函数中指定力觉坐标系对象的编号。请检查程序。 | | |
| 3887 | 无法指定力觉控制对象编号。请修改程序。 请修改程序 | 无法在 Fnumber 函数中指定力觉控制对象的编号。请检查程序。 | | |
| 3888 | 无法指定力觉监视对象编号。请修改程序。 请修改程序 | 无法在 Fnumber 函数中指定力觉监视对象的编号。请检查程序。 | | |
| 3889 | 无法指定力觉触发对象编号 请修改程序 | 无法在 Fnumber 函数中指定力觉触发对象的编号。请检查程序。 | | |

状态代码和错误代码

| 编号 | 信息 | 对策 | 补充信息 1 | 补充信息 2 |
|------|----------------------------------|---|--------|--------|
| 3890 | 无法指定力觉传感器对象编号 请修改程序 | - | | |
| 3891 | 指定的两个对象类型不匹配 请指定相同类型的对象 | Fdel, Flist, MPDel, MPList 命令中, 第 1 参数和第 2 参数的数据类型不一致。请检查程序。 | | |
| 3894 | 无法指定力觉动作限制的标签 请修改程序 | FDel 和 FList 命令中不能指定力觉动作限制对象的标签。请修改程序。 | | |
| 3900 | 无法获得内部通讯缓冲区 | - | | |
| 3901 | 缓冲区容量不足 | | | |
| 3910 | 指定的命令未定义 | - | | |
| 3911 | 文件名称缓冲区找不到该文件名称 | - | | |
| 3912 | 无法获取内部缓冲区 | - | | |
| 3913 | 无法设置优先级 | 请重启控制器。 | | |
| 3914 | 中间代码错误 | 请重新创建项目。 | | |
| 3915 | 中间代码错误 | 请重新创建项目。 | | |
| 3916 | 中间代码错误 | 请重新创建项目。 | | |
| 3917 | 中间代码错误 | 请重新创建项目。 | | |
| 3918 | 中间代码错误 | 请重新创建项目。 | | |
| 3919 | 中间代码错误 | 请重新创建项目。 | | |
| 3920 | 中间代码错误 | 请重新创建项目。 | | |
| 3921 | 中间代码错误 | 请重新创建项目。 | | |
| 3930 | 未指定 VdefTool Type ID | 请在 VdefTool 命令中指定参数 2 的数值。 | | |
| 3931 | 未指定 VdefArm Type ID | 请在 VdefArm 命令中指定参数 2 的数值。 | | |
| 3932 | 未指定 VdefArm ArmSetMode | 请在 VdefArm 命令中指定参数 3 的数值。 | | |
| 3933 | 未指定 VdefLocal Type ID | 请在 VdefLocal 命令中指定参数 2 的数值。 | | |
| 3934 | 未指定 VdefLocal CalibPlate Type ID | 请在 VdefLocal 命令中指定参数 3 的数值。 | | |
| 3940 | 未指定 LatchPos Type ID | 请在 LatchPos 命令中指定参数 1 的数值。 | | |
| 3945 | 未指定进料盘名称 | 命令语法错误。请参阅 <i>Part Feeding 7.0 Introduction & Hardware (Common) & Software Software</i> 手册的 <i>Part 3: Feeding SPEL+ Command Reference</i> 中关于本命令的说明, 然后修改代码。 | | |
| 3946 | 未指定对象编号 | 命令语法错误。请参阅 <i>Part Feeding 7.0 Introduction & Hardware (Common) & Software Software</i> 手册的 <i>Part 3: Feeding SPEL+ Command Reference</i> 中关于本命令的说明, 然后修改代码。 | | |
| 3947 | 未指定属性 ID | 命令语法错误。请参阅 <i>Part Feeding 7.0 Introduction & Hardware (Common) & Software Software</i> 手册的 <i>Part 3: Feeding SPEL+ Command Reference</i> 中关于本命令的说明, 然后修改代码。 | | |
| 3948 | 未指定属性 ID | 命令语法错误。请参阅 <i>Part Feeding 7.0 Introduction & Hardware (Common) & Software Software</i> 手册的 <i>Part 3: Feeding SPEL+ Command Reference</i> 中关于本命令的说明, 然后修改代码。 | | |
| 3949 | 未指定 PartOrient | 命令语法错误。请参阅 <i>Part Feeding 7.0 Introduction & Hardware (Common) & Software Software</i> 手册的 <i>Part 3: Feeding SPEL+ Command Reference</i> 中关于本命令的说明, 然后修改代码。 | | |
| 3960 | 未指定机器人名称、对象名称或 ResetCollision | | | |
| 3961 | 未指定夹具名称或属性名称 | | | |

| 编号 | 信息 | 对策 | 补充信息 1 | 补充信息 2 |
|------|------------------------------|---------------------------|--------|--------|
| 3962 | 非法属性名称 | | | |
| 3963 | 未指定机器人名称或对象名称 | | | |
| 3964 | 指定的仿真器对象无效 | | | |
| 3965 | 指定的仿真器对象目录无效 | | | |
| 3990 | 未指定 Analog I/O TCPSpeed Type | 请在 AIO_Set 命令中指定参数 3 的数值。 | | |

代码编号 4000 ~

| 编号 | 信息 | 对策 | 补充信息 1 | 补充信息 2 |
|------|-------------------------------------|--|--------|----------|
| 4001 | 动作超过脉冲工作范围之外 | 请确认移动目标的点、当前的点以及 Range 设置。 | | |
| 4002 | 设置的参数超出范围 | 请检查设置参数。 | | 导致错误的参数 |
| 4003 | 运动装置驱动器异常 运动控制模块内发生通讯错误 | 请重启控制器。 请初始化控制器固件。 请更换控制器。 | | |
| 4004 | 运动装置驱动器异常 运动控制模块内发生事件等待错误 | 请重启控制器。 请初始化控制器固件。 请更换控制器。 | | |
| 4005 | 当前点位超过 LimZ 指定值 | 请降低 Z 轴。 请增加 LimZ 的指定值。 | | |
| 4006 | 目标点位超过 LimZ 指定值 | 请降低目标点的 Z 坐标。 请增加 LimZ 的指定值。 | | |
| 4007 | 坐标转换错误。目标点和通过点在动作区域以外。Jog 动作超出动作区域。 | 请确认是否指定了动作区域以外的坐标。 | | |
| 4008 | 当前点位或指定的 LimZ 值超过脉冲范围 | 请变更 LimZ 指定值。 | | |
| 4009 | 运动装置驱动器异常 运动控制模块内发生超时错误 | 请重启控制器。 请初始化控制器固件。 请更换控制器。 | | |
| 4010 | 指定的本地坐标未定义。 | 请定义本地坐标系(Local)。 | | Local 番号 |
| 4011 | 动作超出直角坐标动作范围 (XYLim) | 请确认 XYLim 中指定的限制动作范围。 | | |
| 4012 | Box 的上限位置的值小于下限位置的值 请修改上限和下限位置。 | 上线位置的值需大于下线位置的值 | | |
| 4013 | 运动控制模块内部计算错误 | 无法计算弧形运动的时点。 请执行以下任一操作。 - 确认并修改 Arch 参数 - 禁用 Arch | | |
| 4014 | MCAL 没有完成 | 请执行 MCal。请确认是否相对于脉冲输出板关节设置了 MCOdr。 | | |
| 4016 | 无法对该轴执行 SFree 命令 | 由于机器人的机械限制，某些关节可能无法励磁释放。请确认机器人的规格。 | | |
| 4018 | 运动控制模块内发生通讯错误 Checksum 错误 | 请重启控制器。 请初始化控制器固件。 请更换控制器。 | | |
| 4021 | Local 命令指定的点距离太近 | 点与点之间需有 1μm 以上的距离。 | | |
| 4022 | Local 命令指定的点坐标系数异常 | 请确认指定的点坐标系数数据一致。 | | |
| 4023 | 电机处于关闭状态时无法执行此命令 | 请开启电机后在执行命令。 | | |
| 4024 | 无法使用当前的 Fine 完成定位 | 请检查机器人是否振动、晃动或螺丝松动。 请增加 Fine 的设定值。 | | |
| 4025 | 紧急停止条件下无法执行运动命令 | 请解除紧急停止状态后执行。 | | |

| 编号 | 信息 | 对策 | 补充信息 1 | 补充信息 2 |
|------|---------------------------------------|---|--------|--------|
| 4026 | 运动控制模块内发生通讯错误 伺服器 I/F 异常 | 请重启控制器。 请初始化控制器固件。 请更换控制器。 | | |
| 4028 | 运动控制模块内发生通讯错误 装置驱动器状态异常 | 请重启控制器。 请初始化控制器固件。 请更换控制器。 | | |
| 4030 | 计算转矩时效值的缓冲区已饱和。请缩短从 Atclr 到 Atrq 的时间。 | 执行 Atclr 到执行 Atrq 的时间，需保持在 2 分钟以内。 | | |
| 4031 | 电机关闭时无法执行运动命令 | 请开启电机后在执行命令。 | | |
| 4032 | Sfree 状态时无法执行运动命令 | 请全关节励磁释放后再执行。 | | |
| 4033 | 对于关节上装有 PG 板卡的机器人，不支持该命令 | 关节上安装了脉冲输出板卡的机器人，无法使用此命令。 | | |
| 4034 | 该机器人型号不支持此命令 | 请从程序中删除不支持的命令。 | | |
| 4035 | 执行 CP 动作命令，仅在工具坐标上运动 | 请保持点之间的移动距离。请使用 ROT 修饰语、SpeedR、AccelR。 | | |
| 4036 | 执行 CP 动作命令，在工具坐标上的旋转速度太快 | 请减小 SpeedS 和 AccelS 的设定值。请使用 ROT 修饰语、SpeedR、AccelR。 | | |
| 4037 | 执行 CP 运动命令时，当前点和目标点位置的点属性不同 | 确认点属性一致。 | | |
| 4038 | 两个点位置太近，无法执行 Arc 命令 | 点与点之间需有 1 μ m 以上的距离。 | | |
| 4039 | Arc 命令指定的三个点的位置几乎在同一直线上 | 请使用 Move。 | | |
| 4041 | 试图对机器人背面的禁止区域执行动作命令 | 请确认机器人的动作区域。 | | |
| 4042 | 运动装置驱动器错误 未检测到轨迹生成中断 | 请重启控制器。 请初始化控制器固件。 请更换控制器。 | | |
| 4043 | 当前机器人的型号或关节型号不支持该命令 | 请从程序中删除不支持的命令。 | | |
| 4044 | 曲线错误 不支持指定的曲线形状 | 请在 Curve 中重新创建曲线文件。 | | |
| 4045 | 曲线错误 不支持指定的模式 | 请指定正确的曲线模式。请在 Curve 中重新创建曲线文件。 | | |
| 4046 | 曲线错误 指定的坐标数超过允许范围 | 可指定的坐标轴数量为 2, 3, 4, 6。请在 Curve 中重新创建曲线文件 | | |
| 4047 | 曲线错误 未指定点数据 | 请在 Curve 中重新创建曲线文件。 | | |
| 4048 | 曲线错误 在点位数据设定前执行了并行处理 | 请在 Curve 中重新创建曲线文件。 | | |
| 4049 | 曲线错误 并行处理数量超出范围 | 请在 Curve 中重新创建曲线文件。 | | |
| 4050 | 曲线错误 点数量超出范围 | 可以指定的点数量取决于曲线的形状。请再次确认。 | | |
| 4051 | 曲线错误 指定所有点的本地坐标和点的属性不匹配 | 请确认所有指定的点的本地坐标和姿势标志匹配。 | | |
| 4052 | 曲线错误 内存不足无法生成曲线文件 | 请重启控制器。 | | |

状态代码和错误代码

| 编号 | 信息 | 对策 | 补充信息 1 | 补充信息 2 |
|------|---------------------------------|--|--------|--------|
| 4053 | 曲线错误 无法初始化曲线文件 | 请检查点数据。请确认指定点序列中，两个相邻点之间是否重叠。 | | |
| 4054 | 曲线错误 曲线文件错误 | 曲线文件已损坏。 请在 Curve 中重新创建曲线文件。 | | |
| 4055 | 曲线错误 没有曲线文件的移动距离 | 请检查点数据。 | | |
| 4056 | 曲线错误 Curve 命令定义的点位置太近 | 指定的两个相邻点之间，距离需设置 0.001mm 以上。 | | |
| 4058 | 跟踪执行过程中，无法执行此命令 | 请从程序中删除不支持的命令。 | | |
| 4059 | 电机开启时执行编码器重置命令 | 请关闭电机。 | | |
| 4060 | 该命令无法在电机开启时执行 | 请关闭电机。 | | |
| 4061 | 指定的参数当前正在使用中 | 要清除当前选择的机械臂、工具。 请在选择其它机械臂、工具后执行。 | | |
| 4062 | 方向变化量超过 360 度 | 在 CP 动作命令中，第 6 关节试图旋转 360 度以上。 | | |
| 4063 | 相邻点的坐标变化量超过 90 度 | Curve 命令定义的指定点序列间，将 2 个相邻点之间的 U, V, W 坐标值的变化量保持在 90 度以内。 | | |
| 4064 | 无法自动修正坐标 | 定义的指定点序列间，无法通过姿态的自动校正生成曲线轨迹。 请更改指定点序列，减小第 6 关节的变化量。 | | |
| 4065 | 使用 CP 命令，以相同的方向旋转 J6 一次 | 在 CP 动作命令中，第 6 关节试图旋转 360 度以上。机器人试图运动到的位置，是在动作开始时相同的姿态，第 6 关节旋转 360 度的位置上。 | | |
| 4066 | 在基于组合轴的禁止区域尝试动作命令 | 试图运动到机器人自身的干扰限制区域内。 | | |
| 4068 | 指定了 ROT 参数，但 CP 动作命令无姿态变化 | 请删除 CP 动作命令的 ROT 限制。 | | |
| 4069 | 指定了 ECP 但 CP 动作命令中并未选择 ECP | 请指定有效的 ECP。 | | |
| 4070 | 创建曲线文件时的 ECP 编号，与当前选择的 ECP 编号不同 | 请指定有效的 ECP。 | | |
| 4071 | 在电磁制动器锁定状态下，执行动作命令 | 请释放电磁制动。 | | |
| 4072 | 初始化失败 硬件监控器未初始化 | 请重启控制器。 请初始化控制器固件。 请更换控制器。 | | |
| 4073 | 相邻点的坐标变化量超过 90 度 | U, V 或 W 变化 90 度以上。请修改点或姿态。 | | |
| 4074 | 电机类型与当前机器人设置不匹配 | 请确认是否连接了指定型号的机器人。 | | |
| 4075 | ECP 选项未激活 | 请激活选项。 | | |
| 4076 | 与 Plane 命令指定的点距离太近 | 点与点之间需有 1μm 以上的距离。 | | |
| 4077 | Plane 命令中指定点的坐标系数据异常 | 请保持指定点的坐标系数据一致。 | | |
| 4078 | 使用 CP 动作命令仅移动附加轴 | 只移动附加轴时，请使用 PTP 动作命令。 | | |

| 编号 | 信息 | 对策 | 补充信息 1 | 补充信息 2 |
|------|--|--|--------|-------------|
| 4079 | 使用 CP 动作命令时附加轴速度太快 | 请减小 SpeedS、AccelS 的设定值。 | | |
| 4080 | 启用开关关闭时无法执行 | 请在开启启动开关后执行。 | | |
| 4081 | MCAL 动作时发生错误 | 请确认脉冲输出板卡。 请确认与电机驱动之间的连接。 请更换脉冲输出板卡。 请更换控制器。 | | |
| 4082 | MCAL 动作时发生脉冲输出板错误 | 请确认脉冲输出板卡。 请确认与电机驱动之间的连接。 请更换脉冲输出板卡。 | | |
| 4083 | MCAL 动作超时 | 请设置 PG 参数，确保 MCAL 在 120 秒以内完成。 | | |
| 4084 | MCAL 动作时检测到极限传感器错误 | 请检查限位传感器。 | | |
| 4085 | 指定坐标变更失败 | 请重启控制器。 请初始化控制器固件。 请更换控制器。 | | |
| 4086 | 只能在空转模式下进行 | 请更改为空转模式后再执行。 | | |
| 4087 | 回放文件生成失败 | 请确认电脑的硬盘容量。 请重启电脑。 请重新安装 RC+ 软件。 请使用其他电脑重试。 | | |
| 4088 | 平均速度计算缓冲溢出。缩短从 AvgSpeedClear 到 AvgSpeed 的时间间隔。 | 缩短从 AvgSpeedClear 到 AvgSpeed 的时间。 | | |
| 4089 | HealthRBStart 运行到 HealthRBStop 运行的时间间隔太长或太短 | 执行 HealthRBStart 到执行 HealthRBStop 的间隔，需要在 1 秒以上 3600 秒以下。 | - | - |
| 4090 | 未执行 HealthRBStart 而执行了 HealthRBStop | 请执行 HealthRBStart 后执行 HealthRBStop。 当执行 HealthRBStop 后，如果不执行 HealthRBStart，而再次执行 HealthRBStop 时，也会发生此错误。 | - | - |
| 4091 | 指定的模拟 I/O 通道不存在 | 请确认通道编号。 请确认已安装模拟 IO 选件板卡。 | | |
| 4092 | 指定的模拟输出通道正在输出速度数据 | 请停止指定通道的速度输出后执行。 | | |
| 4093 | 因奇点回避而暂停的机器人，无法恢复操作。请结束动作命令。 | 请结束动作命令。 | | |
| 4094 | 当前位置超出运动范围。 | J1 或 J2 轴超出动作范围。请执行以下操作，在运动范围内移动机器人。 · 使用 Pulse 命令和 JTran，在运动范围内移动机器人。 · 手动移动机器人，将其移动回运动范围内。 (本错误仅在 RS 系列和 N 系列中发生) | | |
| 4096 | 机器人使用中 其它任务的运动命令执行时，无法执行其他运动命令 | 不能同时在多个任务中对机器人执行动作命令。 请检查程序。 另外，无法使用 OnErr 自动还原此错误。 | | |
| 4097 | 臂长校准参数设置失败。 | 请确认水平距离在默认臂长的 $\pm 0.75\text{mm}$ 以内，并且关节的便宜角度在 $\pm 2^\circ$ 以内。 | 参数编号 | 设定值的 1000 倍 |

状态代码和错误代码

| 编号 | 信息 | 对策 | 补充信息 1 | 补充信息 2 |
|------|----------------------------|--|--------|--------|
| 4099 | 运行时发生伺服系统错误 | 请确认系统历史记录中，是否同时发生了 5000 号的错误。如发生了 5000 号的错误，请确认该错误的对策。 | | |
| 4100 | 运动模块之间通讯异常 无法计算当前脉冲值和位置 | 请重启控制器。 请初始化控制器固件。 请更换控制器。 | | |
| 4101 | 运动模块之间通讯异常 无法计算当前脉冲值和位置 | 请重启控制器。 请初始化控制器固件。 请更换控制器。 | | |
| 4102 | 初始化异常 伺服器系统初始化错误 | 请重启控制器。 请初始化控制器固件。 请更换 DMB。 请更换控制器。 | | |
| 4103 | 初始化失败 运动系统初始化错误 | T,VT 系列以外的机器人: 请重启控制器。 请初始化控制器固件。 请更换控制器。 T, VT 系列机器人: 请重启控制器或采取防干扰对策。 如果系统历史记录中显示了轴编号，则请更换电机单元。如果未显示轴编号，请更换 CPU 板卡。 | | |
| 4104 | PG 板关节的定位超时 | 脉冲输出板卡连接的伺服电机中，没有收到定位完成的信号(DEND)输入。 | | |
| 4105 | 紧急停止接头连接异常。 | 请确认紧急停止接头的连接。 | | |
| 4106 | 驱动装置失败。 | 请确认 DU 驱动单元的连接。 | | |
| 4108 | 初始化失败 电机单元连接错误 | 请确认单元的配线。 | | |
| 4150 | 紧急停止输入信号重复，信号异常 | 紧急停止输入信号重复，且 2 个输入的时间差超过 2 秒。 请确认紧急停止输入信号是否断开、接地故障或短路，然后重启控制器。 | | |
| 4151 | 安装装置输入信号重复，信号异常 | 安全门输入信号重复，且 2 个输入的时间差超过 2 秒。 请确认紧急停止输入信号是否断开、接地故障或短路，然后重启控制器。 | | |
| 4152 | 主线路继电器熔断异常 | 检测到由于电力系统过点导致的继电器熔断。 请更换控制器。 请更换机器人。 | | |
| 4153 | 启用开关输入信号重复，信号异常 | 启用开关输入信号重复，且 2 个输入的时间差超过 2 秒。 请确认 TP 连接器的连接。 请更换 TP 卡。 请更换控制器。 | | |
| 4154 | 再生电阻器温度异常 | 机器人的 Duty 过高。延长机器人的待机时间或降低 Accel 的值。如果 Duty 降低后仍出现此错误，则请更换 DPB。 | | |
| 4180 | 机器人初始化失败 未找到指定的机器人编号 | 请设置机器人。 | | |
| 4181 | 机器人初始化失败 指定的机器人正在使用中 | 指定机器人已被设置，无法设置指定的机器人。 | | |
| 4182 | 机器人初始化失败 机器人名称太长 | 请缩短机器人名称。 | | |

| 编号 | 信息 | 对策 | 补充信息 1 | 补充信息 2 |
|------|--|--|--------|--------|
| 4183 | 机器人初始化失败 机器人数据版本错误 | 请重新设置机器人。 | | |
| 4187 | 机器人初始化失败 模块(VSRCMNPk)通讯错误 | 请重启控制器。 请初始化控制器固件。 请更换控制器。 | | |
| 4188 | 机器人初始化失败 关节角度干涉补偿矩阵错误 | 请重启控制器。 请初始化控制器固件。 请更换控制器。 | | |
| 4189 | 机器人初始化失败 模块(VSRCMC)通讯错误 | 请重启控制器。 请初始化控制器固件。 请更换控制器。 | | |
| 4191 | 机器人初始化失败 物理逻辑脉冲交换矩阵无效 | 请重启控制器。 请初始化控制器固件。 请更换控制器。 | | |
| 4192 | 机器人初始化失败 伺服器通讯错误 | 请重启控制器。 请初始化控制器固件。 请更换控制器。 | | |
| 4210 | RAS 电路探测伺服系统故障 重新启动控制器 测量噪音 更换 DMB | 请重启控制器，或采取防干扰对策，更换 DMB。 | | |
| 4211 | 伺服器 CPU 内部 RAM 异常 重新启动控制器 测量噪音 更换 DMB | 请重启控制器，或采取防干扰对策，更换 DMB。 | | |
| 4212 | 主 CPU 和伺服器 CPU 的 RAM 通讯失败 重新启动控制器 测量噪音 更换 DMB | 请重启控制器，或采取防干扰对策，更换 DMB。 | | |
| 4213 | 伺服器 CPU 内部 RAM 失败 重新启动控制器 测量噪音 更换 DMB | 请重启控制器，或采取防干扰对策，更换 DMB。 如果使用 T,VT 系列，则请更换 CPU 板卡，而不是 DMB。 | | |
| 4214 | 主 CPU 和伺服器 CPU 初始化通讯失败 重新启动控制器 测量噪音 更换 DMB | 请重启控制器，或采取防干扰对策，更换 DMB。 如果使用 T,VT 系列，则请更换 CPU 板卡，而不是 DMB。 | | |
| 4215 | 主 CPU 和伺服器 CPU 初始化通讯失败 重新启动控制器 测量噪音 更换 DMB | 请重启控制器，或采取防干扰对策，更换 DMB。 | | |
| 4216 | 主 CPU 和伺服器 CPU 通讯失败 重新启动控制器 测量噪音 更换 DMB | 请重启控制器，或采取防干扰对策，更换 DMB。 如果使用 T,VT 系列，则请更换 CPU 板卡，而不是 DMB。 | | |
| 4217 | 主要 CPU 和伺服器 CPU 通讯失败 重新启动控制器 测量噪音 更换 DMB | 请重启控制器，或采取防干扰对策，更换 DMB。 如果使用 T,VT 系列，则请更换 CPU 板卡，而不是 DMB。 | | |
| 4218 | 长时间命令 超时 | 请重启控制器，或采取防干扰对策，更换 DMB。 | | |
| 4219 | 长时间命令 Checksum 错误 | 请重启控制器，或采取防干扰对策，更换 DMB。 | | |

状态代码和错误代码

| 编号 | 信息 | 对策 | 补充信息 1 | 补充信息 2 |
|------|---|---|--------|--------|
| 4220 | 系统看门狗定时器异常 重新启动控制器 测量干扰 更换 DMB | 请重启控制器，或采取防干扰对策，更换 DMB。 如果使用 T,VT 系列，则请更换 CPU 板卡，而不是 DMB。 | | |
| 4221 | 驱动装置检查异常 | 请重启控制器，或采取防干扰对策，更换 DMB。 | | |
| 4222 | 伺服器 CPU 的 RAM 异常 重新启动控制器 测量噪音 更换 DMB | 请重启控制器，或采取防干扰对策，更换 DMB。 | | |
| 4223 | 紧急停止或安全装置的重复信号异常 请检查接线 | 请确认紧急停止或安全门的接线。 | | |
| 4224 | 探测到主电路电源电压低 检查电源电压 重新启动控制器 | 请检查电源电压或重启控制器。 | | |
| 4225 | 主电路的电源控制继电器发生触点熔断 请更换 DPB | 请更换 DPB 卡。 | | |
| 4226 | 检测到子 CPU 和主 CPU 识别不匹配 | 请重启控制器，或采取防干扰对策，更换 CPU 板卡。 | | |
| 4227 | 再生电阻器的温度过高 | 请设定 Weight/Inertia。请确认负载。 请确认机器人状态。(光滑、松弛、卡壳、皮带松动、制动器) 请确认是否与周边设备干涉。(碰撞、接触) 请确认机型设置。 请确认电源线。 | | |
| 4228 | 子 CPU 过电压 | 请更换 DPB 板。 | | |
| 4229 | 主电路正在充电。请在完成后重置错误。 使用 TP 时请始终保持使能开关为开。 | 由于电机长时间未启动，主电路电容需要进行充电。 完成充电大约需要 120 秒。请确认显示 2599 提示信息后，重置错误。 使用 TP 时： 当使用 TP 控制电机打开时，若松开使能开关将无法充电。 请确认显示 2599 提示信息后，重置错误并打开电机。 将重新开始充电。 | | |
| 4230 | 伺服器实时状态异常 Checksum 错误 | 检测到控制器内部数据的 Checksum 异常。 请检查周边设备的接线是否又短路或接线错误。(EMERGENCY, D-I/O, 扩展 I/O 接头) 请更换控制器。 | | |
| 4232 | 伺服器实时状态异常 伺服器自由运行计数器错误 | 检测到控制器内部自由运行计数器异常。 请检查周边设备的接线是否又短路或接线错误。(EMERGENCY, D-I/O, 扩展 I/O 接头) 请更换控制器。 | | |
| 4233 | 伺服器实时状态异常 与伺服器 CPU 通讯错误 | 检测到控制器内部通信异常。 请检查周边设备的接线是否又短路或接线错误。(EMERGENCY, D-I/O, 扩展 I/O 接头) 请更换控制器。 | | |

| 编号 | 信息 | 对策 | 补充信息 1 | 补充信息 2 |
|------|------------------------------|---|--------|--------|
| 4240 | 运动系统中断错误 双重中断 | 检测到控制器内部中断异常。 请检查周边设备的接线是否又短路或接线错误。(EMERGENCY, D-I/O, 扩展 I/O 接头) 请更换控制器。 | | |
| 4241 | 低功率模式下速度异常 | 在低功率状态下, 检测到机器人以高于设定速度的速度运行。 请确认机器人的机械状态(光滑、齿隙、卡壳、皮带松动、刹车) 请确认机器人与周边设备的干涉。(碰撞、接触) 请更换电机驱动器。 请更换电机。(电机、编码器故障) 请检查周边设备接线是否又短路或接线错误。(EMERGENCY, D-I/O, 扩展 I/O 接头) | | |
| 4242 | 加速度命令异常 | 机器人试图以高于设定值的加速度进行动作。 如果是 CP 动作, 请降低 AccelS 的值。 使用传送带时, 请降低 Cnv_Accel 的值。 | | |
| 4243 | 高功率模式下速度命令异常 | 在高功率状态下, 检测到机器人以高于设定速度的速度运行。 请确认机器人的机械状态(光滑、齿隙、卡壳、皮带松动、刹车) 请确认机器人与周边设备的干涉。(碰撞、接触) 请更换电机驱动器。 请更换电机。(电机、编码器故障) 请检查周边设备接线是否又短路或接线错误。(EMERGENCY, D-I/O, 扩展 I/O 接头) | | |
| 4248 | 机器人与自身发生了干涉 请更改目标位置 | 设置中继点。 或更改目标位置。 | | |
| 4249 | 检测到不适当的参照。 | 请减小 Accel 的值。 | | |
| 4250 | 运行过程中发生了超出脉冲动作范围的错误 | 请确认 CP 运动的轨迹是否超出动作范围。 | | |
| 4251 | 运行过程中发生了超出直角坐标动作范围(XYLim)的错误 | 请确认 XYLim 设置。 | | |
| 4252 | 运行过程中发生坐标转换错误 | 请确认 CP 运动的轨迹是否超出动作范围。 | | |
| 4255 | SpeedS 过大, 无法通过肘关节指定姿势 | 请减小 SpeedS 的值。 | | |
| 4256 | 通过肘奇点位置时, 执行了 Stop 或 Pause | 不要执行停止或暂行。 | | |
| 4257 | 无法通过肘奇点区域 | 无法通过肘部奇点区域。 请使用命令 AvoidSingularity 的 SING_AVOID, 回避肘部奇点区域。 | | |
| 4261 | 传送带跟踪过程中, 超出运动范围 | 请将传送带设置在动作范围内。 安装传送带时, 请考虑从跟踪状态到非跟踪状态切换时的减速度余量, 设置跟踪范围。如果在从跟踪状态的切换过程中发生错误, 可以通过提高加速度来完成跟踪运动, 来防止错误发生。 | | |
| 4262 | 传送带跟踪过程中, 超出直角坐标运动范围 | | | |
| 4263 | 传送带跟踪过程中, 超出脉冲运动范围 | | | |

状态代码和错误代码

| 编号 | 信息 | 对策 | 补充信息 1 | 补充信息 2 |
|------|---|--|--------|--------|
| 4267 | 没有指示时试图通过 J4Flag 的边界值 | 机器人动作时试图经过 J4Flag 边界值，但没有指定 J4Flag 的标志。 请更改目标坐标的 J4Flag 标志。 | | |
| 4268 | 没有指示时试图通过 J6Flag 的边界值 | 机器人动作时试图经过 J6Flag 边界值，但没有指定 J6Flag 的标志。 请更改目标坐标的 J6Flag 标志。 | | |
| 4269 | 没有指示时试图通过手腕奇点位置 | 机器人动作时试图经过手腕奇点位置，但没有指定 Wrist 标志。 请变更目标坐标的 Wrist 标志。 请更改目标坐标，避免经过奇点位置。 | | |
| 4270 | 没有指示时试图通过手奇点位置 | 机器人动作时试图经过手奇点位置，但没有指定 Hand 标志。 请变更目标坐标的 Hand 标志。 请更改目标坐标，避免经过奇点位置。 | | |
| 4271 | 没有指示时试图通过肘奇点位置 | 机器人动作时试图经过肘奇点位置，但没有指定 Elbow 标志。 请变更目标坐标的 Elbow 标志。 请更改目标坐标，避免经过奇点位置。 | | |
| 4272 | 指定的点标志无效 | 在 CP 动作命令中，到达目标坐标后的手臂姿态，与目标坐标中指定的姿态标志不同。 请变更目标坐标的姿态标志。 | | |
| 4273 | 在传送带跟踪 jump3 运动中不能改变 J6Flag | 调整工具姿态，以示 J6Flag 不变。 | | |
| 4274 | 执行的动作与目标点的 J6Flag 不匹配 | 在 CP 动作命令中，到达目标坐标点后的 J6Flag 与目标坐标指定姿态的 J6Flag 不同。 请变更目标坐标的 J6Flag。 | | |
| 4275 | 执行的动作与目标点的 J4Flag 不匹配 | 在 CP 动作命令中，到达目标坐标点后的 J4Flag 与目标坐标指定姿态的 J4Flag 不同。 请变更目标坐标的 J4Flag。 | | |
| 4276 | 执行的动作与目标点的 ArmFlag 不匹配 | 在 CP 动作命令中，到达目标坐标点后的 ArmFlag 与目标坐标指定姿态的 ArmFlag 不同。 请变更目标坐标的 ArmFlag。 | | |
| 4277 | 执行的动作与目标点的 ElbowFlag 不匹配 | 在 CP 动作命令中，到达目标坐标点后的 ElbowFlag 与目标坐标指定姿态的 ElbowFlag 不同。 请变更目标坐标的 lbowFlag。 | | |
| 4278 | 执行的动作与目标点的 WristFlag 不匹配 | 在 CP 动作命令中，到达目标坐标点后的 WristFlag 与目标坐标指定姿态的 WristFlag 不同。 请变更目标坐标的 WristFlag。 | | |
| 4279 | 执行的动作与目标点的 J1Flag 不匹配 | 在 CP 动作命令中，到达目标坐标点后的 J1Flag 与目标坐标指定姿态的 J1Flag 不同。 请变更目标坐标的 J1Flag。 | | |
| 4291 | 运动网络中数据发送失败 | 请确认与驱动单元之间的电缆连接。 | | |
| 4292 | 运动网络中数据接收失败 | 请确认与驱动单元之间的电缆连接。 | | |
| 4297 | 力觉传感器 I/F 板卡数据发送失败 请检查力觉传感器 I/F 板卡和力觉传感器连接 | 检查力觉传感器 I/F 板卡和力觉传感器之间的连接。 请重启控制器。 如果重启后仍出现相同错误，请联系经销商。 | | |

| 编号 | 信息 | 对策 | 补充信息 1 | 补充信息 2 |
|------|--|--|--|---------------------|
| 4298 | 力觉传感器 I/F 板卡数据接收失败 请检查力觉传感器 I/F 板卡和力觉传感器的连接 | 检查力觉传感器 I/F 板卡和力觉传感器之间的连接。 请重启控制器。 如果重启后仍出现相同错误，请联系经销商。 | | |
| 4301 | PG 板检测到极限信号 | Reset 并执行以下操作。 | | |
| 4302 | PG 板上的报警输入 | 取消脉冲电机驱动器的报警。 | | |
| 4401 | 非法传送带编号 | 请查看传送带编号。 | | |
| 4402 | 指定的 queue 已满 | Queue 的注册数已达到上限 (1000 个)。 请删除当前 queue。 | | |
| 4403 | 跟踪运动下不能连续运行 | 暂停后无法继续执行跟踪动作 | | |
| 4404 | 指定的 queue 不存在 | 请查看 queue 编号。或检查 queue 是否已注册。 | | |
| 4405 | 传送带初始化错误 | 请重新构建程序。 请删除传送带，然后重新设置。 | | |
| 4406 | 指定的 queue 数据超出设定的范围 | 无法跟踪范围外的 queue。如果指定的 queue 位于上游限制的上游，请更改程序，使跟踪带到上有限制的下游才执行。如果指定的 queue 位于下游限制的下游，请更改程序清除 queue 数据。 | | |
| 4407 | 编码器设置错误 | 请设置编码器。 | | |
| 4409 | 传送带指令参数无效 | 请查看参数。 | | |
| 4410 | 传送带坐标转换错误 | 请重新构建程序。 请删除传送带，然后重新设置。 | | |
| 4411 | 传送带模块中通信错误 | 请重启控制器。 请初始化控制器固件。 请更换控制器。 | | |
| 4413 | 传送带跟踪启动错误 | 请重启控制器。 请初始化控制器固件。 请更换控制器。 | | |
| 4414 | 在运动 CP 指令 On 后，传送带跟踪无法启动 | 请使用 CP OFF 开始传送带跟踪。 | | |
| 4415 | 上对角极限或下对角极限设置不合适 | 对角下游极限位于上游极限的上游，或对焦上游极限或下游极限与传送带的行进方向水平。请查看上游对角线极限或下游对角线极限的设置。 | | |
| 4500 | 无法同时执行指定的功能 注 1,2: 功能的类型 请检查程序 请修改程序 | 请检查程序。 | 功能类型 1: 外部控制点 (ECP)动作 2: 扭矩控制 3: 传送带跟踪 4: 力觉控制功能 5: FCSMove 6: 距离跟踪功能 7: 附加臂有效 8: 路径运动 9: Jump3 10: CP 运动指令 11: ROT 100: VRT 选件 101: 低振动功能 102: 偏心设置过大 | 功能类型 *与补充信息 1 相同 |
| 4501 | 设备正在使用中 注 1: 设备类型 检查其他命令是否正在使用该设备 | 请确认设备是否在其他任务和命令中使用。 | 设备类型 1: 模拟量 I/O 输入通道 | |

状态代码和错误代码

| 编号 | 信息 | 对策 | 补充信息 1 | 补充信息 2 |
|------|---|---|---|--------|
| 4502 | 在控制功能期间无法执行此命令 注 1: 控制功能的类型 退出控制功能。 | 请确认控制功能是否在其他任务和命令中使用。 请终止控制功能后执行命令。 | 控制功能类型 1: 距离跟踪功能 | |
| 4503 | 指定了未定义的参数 注 1: 参数的类型 检查参数 请确认参数 | 请确认是否设定了参数。 请设置参数。 | 参数类型 1: 距离跟踪功能的参数 | |
| 4504 | 选件未启用 请检查选件设置 | 请启用选件。 | | |
| 4505 | 无法打开电机，因为 Safety 板发出了停止信号。 | - 请确认代码 27 和 28 的内容和“附加信息 补充”的章节，并解除 Safety 板的停止信号。 - 退出安全功能管理器并重置控制器 - 重启控制器 | | |
| 4511 | 未定义区域 请使用已定义的区域编号 | 请定义区域。 | | |
| 4512 | 参考点数据无效 补充信息 1: 请确认错误的类型 | 请根据附加信息，检查参考点和示教点。 | 错误类型 1: 参考点数量不一致 2: 包含了不同姿态标签的点 3: 参考点中有重复的点 4: 参考点数量太少 5: 平面校正时不要将参考点设定在一条直线上 6: 3D 校正时不要讲参考点设定在同一平面上 7: 平面校正时请将参考点设定在同一平面上 8: 包含了无法校正的姿态 9: 对应参考的的姿态差异过大 10: 对应参考点的位置差异过大 | |
| 4513 | 输入的点无效 补充信息 1: 请确认错误的类型 | 请检查输入点。 | 错误类型 1: 姿态标志不同 2: 参考点姿态和输入点姿态不同 | |
| 4514 | 姿势变化太小。请选择姿势变化较大的点。 | 请更改通过工具向导指定的点的姿势。 如果姿势变化过小，则无法设置工具。 | | |
| 4601 | 动作初始化失败 重新启动控制器 | 请重启控制器。 请初始化控制器固件。 请更换控制器。 | | |
| 4602 | 动作计算错误 重新启动控制器 | 请重启控制器。 请初始化控制器固件。 请更换控制器。 | | |

| 编号 | 信息 | 对策 | 补充信息 1 | 补充信息 2 |
|------|--------------------|--|-----------------------------------|--------|
| 4603 | 传感器值超出范围 请检查传感器 | <p>请检查传感器的测量值。 请检查传感器的状态。 请检查传感器的范围设置。</p> <p>当补充信息显示为 1 (距离跟踪功能中使用的传感器) 时, 请确认并调整 AIO_TrackingStart 和 AIO_TrackingSet 中设定的参数。</p> | <p>传感器类型 1: 距离跟踪功能中使用的传感器</p> | |
| 4604 | 达到奇异点 请避让奇异点 | <p>请确认是否指定了奇异点附近的坐标。 请确认移动时是否通过奇异点附近。 请检查机器人的安装位置。</p> | | |

代码编号 5000 ~

| 编号 | 信息 | 对策 | 补充信息 1 | 补充信息 2 |
|------|---|---|--------|--------|
| 5000 | 伺服器控制门数组异常 请检查 DMB | 请确认周边设备的配线是否短路或接地故障。(EMERGENCY, I/O 连接器) 请更换 DMB。 请更换附加轴单元。 如果使用 T,VT 系列, 请重启控制器, 或采取防干扰对策, 更换 CPU 板或电机单元。 | | |
| 5001 | 平行编码器信号中断 请检测信号电缆连接或机器人内部接线 | 请确认 M/C 信号电缆。 请确认机器人的信号接线。(引脚断开、断线、短路) 请更换电机。 请更换 DMB。 请确认控制器内部的连接器。(断开、连接 DMB 上的串行编码器端子) 请确认机型设定。 请确认与周边设备的接线。 (EMERGENCY, I/O) 如果使用 T,VT 系列, 则请重启控制器, 或采取抗干扰对策, 更换电机单元。 | | |
| 5002 | 未安装电机驱动器 请安装电机驱动器 检查 DMB 或电机驱动器 | 请确认已安装电机驱动器。 请确认机型设置和硬件设置。 请更换 DMB 板。 如果使用 T,VT 系列, 则请检查电机单元的接线。 | | |
| 5003 | 增量编码器初始化通讯失败 请检查信号电缆连接以及机器人设置 | 请确认机型设置。 请更换电机。(编码器故障) 请更换 DMB。 如果使用 T,VT 系列, 则请重启控制器, 或采取抗干扰对策, 更换 CPU 板卡。 | | |
| 5004 | 绝对编码器初始化失败 请检查信号电缆连接以及机器人设置 | 请确认机型设置。 请更换电机。(编码器故障) 请更换 DMB。 如果使用 T,VT 系列, 则请重启控制器, 或采取抗干扰对策, 更换电机单元。 | | |
| 5005 | 编码器划分设置失败 请检查机器人设置 | 请确认机型设置。 | | |
| 5006 | 绝对编码器初始化过程中数据失败 请检查信号电缆连接、控制器或电机 | 请更换电机。(编码器故障) 请更换 DMB。 请确认防干扰对策。 如果使用 T,VT 系列, 则请重启控制器, 或采取抗干扰对策, 更换电机单元。 | | |
| 5007 | 绝对编码器多圈超过最大范围 请重置编码器 | 请重置编码器。 请更换电机。 | | |
| 5008 | 位置超出范围 请重置编码器 | 请重置编码器。 请更换 DMB 板。 请更换电机。 | | |
| 5009 | 序列编码器无响应 请检查信号电缆连接、电机、DMB 或编码器 I/F 板 | 请确认机型设置。(并行编码器型号设置错误) 请检查信号电缆的连接。 请更换 DMB 或编码器 I/F 板。 | | |

| 编号 | 信息 | 对策 | 补充信息 1 | 补充信息 2 |
|------|---|--|--------|--------|
| 5010 | 序列编码器初始化失败 请重启控制器 检查电机、DMB 或者编码器 IF 板 | 请确认机器人的设置。 请检查信号电缆的连接。 请更换 DMB 或编码器 I/F 板。 如果使用 T,VT 系列, 则请重启控制器, 或采取抗干扰对策, 更换电机单元。 | | |
| 5011 | 序列编码器通讯失败 请重新启动控制器 测量电机、DMB 或编码器 IF 板 | 请确认机器人的设置。 请检查信号电缆。 请更换 DMB 或编码器 I/F 板。 如果使用 T,VT 系列, 则请重启控制器, 或采取抗干扰对策, 更换电机单元。 | | |
| 5012 | 伺服器 CPU 看门狗异常 请重新启动控制器 检测电机或 DMB | 请更换 DMB 板。 请确认防干扰对策。 如果使用 T,VT 系列, 请检查信号电缆的连接。请重启控制器, 或采取防干扰对策, 更换 CPU 板或电机单元。 | | |
| 5013 | 控制电流回路 WDT 异常 请重新启动控制器 检查控制器 | 请检查电源电缆的连接。 请确认 15V 电源和电缆连接。 请更换 DMB 板。 请确认防干扰对策。 如果使用 T,VT 系列, 则请重启控制器或更换电机单元。 | | |
| 5014 | DMB 不适用于此机器人 | 请确认机器人的设置。 请更换该型号机器人对应的 DMB 板。 | | |
| 5015 | 重置编码器, 重新启动控制器 | 请重启控制器。 | | |
| 5016 | 绝对编码器电源故障。更换电池。检查机器人内部接线 | 请重置编码器。 请检查信号电缆的连接。 | | |
| 5017 | 绝对编码器备份数据失败。 重置编码器 | 请重置编码器。 请检查信号电缆的连接。 | | |
| 5018 | 绝对编码器电池报警 | 请更换电池。 请检查信号电缆的连接。 | | |
| 5019 | 绝对编码器位置失败。重置编码器。更换电机 | 请重置编码器。 请更换电机。(编码器故障) 如果使用 T,VT 系列, 则请重启控制器, 更换电机单元。 | | |
| 5020 | 控制器电源打开时速度太快。停止机器人, 重新启动控制器 | 请重启控制器。 请重置编码器。 如果使用 T,VT 系列, 则请重启控制器, 或采取抗干扰对策, 更换电机单元。 请确认机器人是否与周边设备发生干涉。 | | |
| 5021 | 绝对编码器过热 | 请降低动作负荷。 请等待编码器冷却。 | | |
| 5022 | R/D 转换器异常 请重置编码器。请检查解析器板卡或机器人内部接线 | 请重置编码器。 请确认机器人的信号系统接线。(引脚脱落、断线、短路) 请更换解析器板卡。 | | |

状态代码和错误代码

| 编号 | 信息 | 对策 | 补充信息 1 | 补充信息 2 |
|------|--|---|--------|--------|
| 5023 | G 传感器通信失败 请检查信号电缆连接或机器人内部接线 | 请检查信号电缆的连接。 请确认机器人的信号系统接线。(引脚脱落、断线、短路) 请确认防干扰对策。 请更换控制板。 请更换 DMB 板。 | | |
| 5024 | G 传感器数据错误 请检查控制板 | 请更换控制板 | | |
| 5025 | 多旋转数据与 R/D 转换数据不一致 请重置编码器 | 请重置解析器。 请确认防干扰对策。 请更换解析器板卡。 | | |
| 5026 | 解析器励磁信号中断 重置编码器。检查解析器板卡或机器人内部接线 | 请确认机器人的信号系统接线。(引脚脱落、断线、短路) 请更换解析器板卡。 | | |
| 5027 | S-DSP 检测到 DSP 通信失败 请检查 DMB | 请重启控制器。 请确认防干扰对策。 请更换 DMB 板。 | | |
| 5028 | 检测到电流反馈数据错误 检查 DMB | 请重启控制器。 请确认防干扰对策。 请更换 DMB 板。 如使用 T,VT 系列, 请确认电源电缆是否发生短路或接地故障。 请重启控制器, 或更换电机单元。 | | |
| 5029 | D-DSP 检测到 DSP 通信失败 请检查 DMB DMB の確認 | 请重启控制器。 请确认防干扰对策。 请更换 DMB 板。 | | |
| 5030 | 绝对编码器断电时速度太快 请复位编码器 | 请重置编码器。 请更换电机。 | | |
| 5031 | 绝对编码器速度太快 请复位编码器 超出计算量 | 请重置编码器。 请更换电机。 如果使用 T,VT 系列, 则请重启控制器, 更换电机单元。 | | |
| 5032 | 伺服器报警 A | 请重启控制器。 | | |
| 5033 | G 传感器初始化失败。 | 请重启控制器。 请确认信号电缆的连接。 请确认防噪音措施。 | | |
| 5034 | 编码器重置失败。 | 请重启控制器。 请再次重置编码器。 请确认信号电缆的连接。 请更换电机。(编码器故障) 请确认防噪音措施。 | | |
| 5040 | 高功率状态下电机转矩输出异常 请检查电源电缆连接、机器人、制动器、电机驱动器或电机 | 请设定 Weight/Inertia。请确认负载。 请确认机器人状态。(光滑、松弛、卡壳、皮带松动、制动器) 请确认是否与周边设备干涉。(碰撞、接触) 请确认机型设置。 请确认电源线。 请检查机器人电源相关接线。(引脚脱落、断线、短路) 请确认电源电压。(电源电压过低) 请更换电机驱动器。 请更换 DMB 板。 请更换电机。 如使用 T,VT 系列, 则请参考以上对策并更换 CPU 板。 请更换电机单元。 | | |

| 编号 | 信息 | 对策 | 补充信息 1 | 补充信息 2 |
|------|--|--|--------|--------|
| 5041 | 低功率状态下电机转矩输出异常 请检查电源电缆连接、机器人、制动器、电机驱动器或电机 | <p>请确认机器人。(光滑、松弛、卡壳、皮带松动、制动器)</p> <p>请确认是否与周边设备干涉。(衝突, 接触)</p> <p>请确认机型设置。</p> <p>请检查电源电缆的连接。</p> <p>请检查机器人电源相关接线。(引脚脱落、断线、短路)</p> <p>请确认电源电压。(电源电压过低)</p> <p>请更换电机驱动器。</p> <p>请更换 DMB 板。</p> <p>请更换电机。</p> <p>如使用 T,VT 系列, 则请参考以上对策并更换 CPU 板。</p> <p>请更换电机单元。</p> | | |
| 5042 | 高功率状态下位置偏差异常 请检查电源电缆连接、机器人、制动器、电机驱动器或电机 | <p>请设定 Weight/Inertia。请确认负载。</p> <p>请确认机器人状态。(光滑、松弛、卡壳、皮带松动、制动器)</p> <p>请确认是否与周边设备干涉。(碰撞、接触)</p> <p>请确认机型设置。</p> <p>请确认电源线。</p> <p>请检查机器人电源相关接线。(引脚脱落、断线、短路)</p> <p>请确认电源电压。(电源电压过低)</p> <p>请更换电机驱动器。</p> <p>请更换 DMB 板。</p> <p>请更换电机。</p> <p>如使用 T,VT 系列, 则请参考以上对策并更换 CPU 板。</p> <p>请更换电机单元。</p> | | |
| 5043 | 低功率状态下位置偏差异常 请检查电源电缆连接、机器人、制动器、电机驱动器或电机 | <p>请确认机器人。(光滑、松弛、卡壳、皮带松动、制动器)</p> <p>请确认是否与周边设备干涉。(衝突, 接触)</p> <p>请确认机型设置。</p> <p>请检查电源电缆的连接。</p> <p>请检查机器人电源相关接线。(引脚脱落、断线、短路)</p> <p>请确认电源电压。(电源电压过低)</p> <p>请更换电机驱动器。</p> <p>请更换 DMB 板。</p> <p>请更换电机。</p> <p>如使用 T,VT 系列, 则请参考以上对策并更换 CPU 板。</p> <p>请更换电机单元。</p> | | |

状态代码和错误代码

| 编号 | 信息 | 对策 | 补充信息 1 | 补充信息 2 |
|------|--|---|--------|--------|
| 5044 | 高功率状态下速度偏差异常 请检查电源电缆连接、机器人、制动器、电机驱动器或电机 | 请设定 Weight/Inertia。请确认负载。 请确认机器人状态。(光滑、松弛、卡壳、皮带松动、制动器) 请确认是否与周边设备干涉。(碰撞、接触) 请确认机型设置。 请确认电源线。 请检查机器人电源相关接线。(引脚脱落、断线、短路) 请确认电源电压。(电源电压过低) 请更换电机驱动器。 请更换 DMB 板。 请更换电机。 如使用 T,VT 系列, 则请参考以上对策并更换 CPU 板。 请更换电机单元。 | | |
| 5045 | 低功率状态下速度偏差异常 请检查电源电缆连接、机器人、制动器、电机驱动器或电机 | 请确认机器人。(光滑、松弛、卡壳、皮带松动、制动器) 请确认是否与周边设备干涉。(冲突, 接触) 请确认机型设置。 请检查电源电缆的连接。 请检查机器人电源相关接线。(引脚脱落、断线、短路) 请确认电源电压。(电源电压过低) 请更换电机驱动器。 请更换 DMB 板。 请更换电机。 如使用 T,VT 系列, 则请参考以上对策并更换 CPU 板。 请更换电机单元。 | | |
| 5046 | 高功率状态下超速 请检查电源电缆连接、机器人、制动器、电机驱动器或电机 | 减小 CP 动作中 SpeedS 的值。更改 CP 动作的姿态。 请设定 Weight/Inertia。请确认负载。 请确认机器人状态。(光滑、松弛、卡壳、皮带松动、制动器) 请确认是否与周边设备干涉。(碰撞、接触) 请确认机型设置。 请确认电源线。 请检查机器人电源相关接线。(引脚脱落、断线、短路) 请确认电源电压。(电源电压过低) 请更换电机驱动器。 请更换 DMB 板。 请更换电机。 如使用 T,VT 系列, 则请参考以上对策并更换 CPU 板。 请更换电机。 | | |

| 编号 | 信息 | 对策 | 补充信息 1 | 补充信息 2 |
|------|--|--|--------|--------|
| 5047 | 低功率状态下超速 请检查电源电缆连接、机器人、制动器、电机驱动器或电机 | 请在高功率状态下确认机器人动作。 请确认机器人。(光滑、松弛、卡壳、皮带松动、制动器) 请确认是否和周边设备干涉(冲突,接触) 请确认机型设置。 请检查电源电缆的连接。 请检查机器人电源相关接线。(引脚脱落、断线、短路) 请确认电源电压。(电源电压过低) 请更换电机驱动器。 请更换 DMB 板。 请更换电机。 如使用 T,VT 系列,则请参考以上对策并更换 CPU 板。 请更换电机。 | | |
| 5048 | 主电源电路过压 检查主电源电压或再生模块 | 请设定 Weight/Inertia。请确认负载。 请确认机器人状态。(光滑、松弛、卡壳、皮带松动、制动器) 请确认是否与周边设备干涉。(碰撞、接触) 请确认机型设置。 请确认电源线。 请检查机器人电源相关接线。(引脚脱落、断线、短路) 请确认电源电压。(电源电压过低) 请更换电机驱动器。 请更换 DMB 板。 请更换电机。 | | |
| 5049 | 电机驱动器过流 检查电源电缆连接或机器人内部接线 | 请确认电源线是否发生短路或接地故障。 更换电机驱动器。 请更换 DMB 板。 如使用 T,VT 系列,请检查电源电缆是否发生短路或接地故障。 请重启控制器,或更换电机单元。 | | |
| 5050 | 转矩控制过程中发生超速 检查工作运动速度范围 | 请确认扭矩控制时的运动速度。 | | |
| 5051 | 15VPWM 驱动电源异常。 重新启动控制器。更换 15V 电源 | 确认 15V 电源和电缆连接。 更换电机驱动器。 请更换 DMB 板。 | | |
| 5054 | 电机过载。降低运动负荷和加减速速度(Accel)设定 | 请降低动作负荷。 请确认 Weight/Inertia 的设置。 请确认机器人。(反冲、超负载、皮带松动、制动器) | | |
| 5055 | 电机过载。降低运动负荷和加减速速度(Accel)设定 | 请降低动作负荷。 请确认 Weight/Inertia 的设置。 请确认机器人。(反冲、超负载、皮带松动、制动器) | | |
| 5056 | G 传感器数据快速变化。检查控制板 | 请确认防干扰对策。 请更换控制板 | | |

状态代码和错误代码

| 编号 | 信息 | 对策 | 补充信息 1 | 补充信息 2 |
|------|--------------------------------------|---|--------|--------|
| 5057 | 高功率模式下检测到机器人运动的碰撞或异常 | <p>激活碰撞检测功能(检测到机器人动作异常)。</p> <p>检测到以下异常:</p> <ul style="list-style-type: none"> -机器人手臂发生碰撞或接触 - 由于 weight 和 inertia 设置过小导致扭矩饱和。 - 多关节轴联合动作和长条物体摆动导致扭矩饱和 - 电源电压过低导致扭矩饱和 - 因硬件异常或软件故障导致的异常 <p>对策:</p> <p>请确认机器人手臂和周边设备是否发生碰撞或接触。改善布局避免干涉。</p> <p>确认是否扭矩饱和</p> <p>若饱和: 请确认 Weight, inertia 设置</p> <p>若联合动作饱和: 调整加减速度避免扭矩饱和</p> <p>确认并修改电源电压</p> <p>若同时发生其他错误: 参考其他错误的对策</p> <p>请参阅: EPSON RC+ 7.0 用户指南 6.18.10 碰撞检测功能 (机器人动作错误检测功能)</p> | | |
| 5058 | 低功率模式下检测到机器人运动的碰撞或异常 (检测到机器人动作异常) | <p>激活碰撞检测功能(检测到机器人动作异常)。</p> <p>检测到以下异常:</p> <ul style="list-style-type: none"> -机器人手臂发生碰撞或接触 -由于夹具重量超出额定值, 并握住长条物体为导致扭矩饱和。 -因硬件异常或软件故障导致的异常 <p>对策:</p> <p>请确认机器人手臂和周边设备是否发生碰撞或接触。改善布局避免干涉。</p> <p>确认并修改夹具重量</p> <p>6 轴机器人的第 4, 5 轴: 确认扭矩饱和</p> <p>若饱和: 变更为高功率模式下保持</p> <p>若同时发生其他错误: 参考其他错误的对策</p> <p>请参阅: EPSON RC+ 7.0 用户指南 6.18.10 碰撞检测功能 (机器人动作错误检测功能)</p> | | |
| 5059 | 经常发生 G 传感器通信错误。 | <p>请确认信号电缆的连接。</p> <p>请确认防噪音措施。</p> | | |
| 5060 | 检测到 MDB 电压过低。 | 请咨询经销商。 | | |
| 5072 | 伺服器报警 B | 用 Reset 解除报警, 或重启控制器。 | | |
| 5080 | 电机过载。降低运动负荷或加减速度(Accel)设定 | <p>请降低动作负荷。</p> <p>请确认 Weight/Inertia 的设置。</p> <p>请确认机器人。(反冲、超负载、皮带松动、制动器)</p> | | |
| 5098 | 编码器温度过高 降低负荷 检查机器人的减速器装置 | <p>请等待编码器内部降温。</p> <p>请降低动作负荷。</p> <p>请确认 Weight/Inertia 的设置。</p> <p>请确认机器人。(反冲、超负载、皮带松动、制动器)</p> | | |

| 编号 | 信息 | 对策 | 补充信息 1 | 补充信息 2 |
|------|--|--|--------|--------|
| 5099 | 电机驱动器温度过高 清洁控制器风扇过滤器 检查环境温度。降低负荷 | 请清洁冷却风扇滤网。 请降低动作负荷。 请确认 Weight/Inertia 的设置。 请降低周围环境温度。 | | |
| 5112 | 伺服器报警 C | 请重启控制器。 | | |
| 5501 | 力觉控制初始化失败 重新启动控制器 | 请重启控制器。 请初始化控制器固件。 请更换控制器。 | | |
| 5510 | 力觉控制计算错误 请重启控制器。 | 请重启控制器。 请初始化控制器固件。 请更换控制器。 | | |
| 5511 | 力觉控制功能中坐标转换错误 确认机器人是否移到动作区域外 | 请确认没有指定超出动作范围的坐标。 请确认执行力觉控制功能时，没有超出动作范围。。 | | |
| 5520 | 阻抗参数错误 确认 Mass、Damper 和 Spring 属性的组合 | 请确认参数的组合。 请确认 Mass 属性的值是否对于 Damper 而言太小。 | | |
| 5521 | 对未与机器人关联的力觉传感器，指定了非自定义的坐标系模式 请确认力觉传感器设置或坐标系模式 | 请确认和机器人的对应关系。 请确认未与机器人关联的传感器，在力觉坐标对象的 Orientation 属性中，指定了不同于自定义坐标的方向。 | | |
| 5522 | 选择了未定义的数据 确认所选数据是否已定义 | 可能是指定的 Tool、Local 或 MP 编号未定义。 请确认指定的参数是否已定义。 | | |
| 5523 | 当 CF 保持力觉控制时指定了无法保持的参数 确认力觉控制对象和力觉坐标系统对象 | 请确认 CF 参数运行力觉控制功能时，前后的动作命令中，所使用的力觉控制对象和力觉坐标对象。 | | |
| 5530 | 重置力觉传感器后已超过指定的时间 请执行力觉传感器对象的 Reset 属性 | 请执行力觉传感器对象的 Reset 属性。 | | |
| 5531 | 执行力觉控制功能时，机器人运动到了奇点附近 使用力觉控制时请避开奇点位置 | 请确认没有指定起点附近的坐标。 请确认执行力觉控制功能时，机器人没有运行到在奇点附近。或检查机器人的安装位置。 | | |
| 5532 | 力觉传感器平均值计算的缓冲饱和。缩短从 AvgForceClear 到 AvgForce 的时间间隔 | 请确保从 AvgForceClear 到 AvgForce 的时间间隔不超过 1 分钟。 | | |
| 5533 | 已经超过 CF 执行力控制的可保持时间 要保持力控制，使用 FCKeep | 请确认动作命令的间隔不超过 1 分钟。 | | |
| 5535 | 水平多关节型机器人在 Base、Tool、Local 和 FCS 对象的 Orientation 属性，或当前命令位置的 V 和 W 为 0 以外时无法执行力控制 请确认参数 | 请将 Base, Tool, Local, FCS 对象的 Orientation 属性，或当前指令位置的 V 和 W 设置为 0。 | | |
| 5536 | 该机器人型号不支持力控制 确认机器人型号和控制器固件版本 | 请确认指定的是否正确。 请确认控制器固件是否兼容该型号机械手。 | | |

状态代码和错误代码

| 编号 | 信息 | 对策 | 补充信息 1 | 补充信息 2 |
|------|---|---|--------|--------|
| 5540 | 力觉传感器传输错误 请检查力觉传感器 I/F 单元(板卡)和力觉传感器连接 | 请执行力觉传感器对象的 Reboot 属性。 请确认力觉传感器 I/F 单元(板卡)和力觉传感器的电源和接线。 请重启力觉传感器 I/F 单元(板卡)和力觉传感器。 如果执行上述操作仍出现相同错误, 请咨询经销商。 | | |
| 5541 | 力觉传感器接收错误 请检查力觉传感器 I/F 模块(板卡)和力觉传感器连接 | 请执行力觉传感器对象的 Reboot 属性。 请确认力觉传感器 I/F 单元(板卡)和力觉传感器的电源和接线。 请重启力觉传感器 I/F 单元(板卡)和力觉传感器。 如果执行上述操作仍出现相同错误, 请咨询经销商。 | | |
| 5542 | 力觉传感器正在使用 确认是否有其他命令正在使用力觉传感器 | 请确认其他任务没有同时执行力觉传感器对象的 Reset 属性和 Reboot 属性。 | | |
| 5543 | 力觉传感器通信错误 执行力觉传感器对象的 Reboot 属性 | 请执行力觉传感器对象的 Reboot 属性。 请确认力觉传感器 I/F 单元(板卡)和力觉传感器的电源和接线。 请重启力觉传感器 I/F 单元(板卡)和力觉传感器。 如果执行上述操作仍出现相同错误, 请咨询经销商。 | | |
| 5544 | 力觉传感器元素错误 确认力觉传感器是否施加了超过额定值的力 执行力觉传感器对象的 Reset 属性 | 当长时间没有重置力觉传感器时, 可能回发生本错误。 请执行力觉传感器对象的 Reset 属性。 请确认力觉传感器承受的力不超过额定值。 请重启力觉传感器 I/F 单元(板卡)和力觉传感器。 如果执行上述操作仍出现相同错误, 请咨询经销商。 | | |
| 5545 | 力觉传感器电路错误 1 执行力觉传感器对象的 Reset 属性 | 请执行力觉传感器对象的 Reset 属性。 请重启力觉传感器 I/F 单元(板卡)和力觉传感器。 如果执行上述操作仍出现相同错误, 请咨询经销商。 | | |
| 5546 | 力觉传感器电路错误 2 执行力觉传感器对象的 Reset 属性 | 请执行力觉传感器对象的 Reset 属性。 请重启力觉传感器 I/F 单元(板卡)和力觉传感器。 如果执行上述操作仍出现相同错误, 请确认机器人夹具出是否产生振动。 | | |
| 5547 | 力觉传感器高温错误 确认环境温度是否在额定值内以及是否有急剧的温度变化 执行力觉传感器对象的 Reset 属性 | 请执行力觉传感器对象的 Reset 属性。 请确认力觉传感器的环境温度在额定范围内。 请确认力觉传感器的环境湿度没有发生剧烈变化。 请重启力觉传感器 I/F 单元(板卡)和力觉传感器。 如果执行上述操作仍出现相同错误, 请咨询经销商。 | | |

| 编号 | 信息 | 对策 | 补充信息 1 | 补充信息 2 |
|------|---|--|--------|--------|
| 5548 | 力觉传感器检测到力超过额定值 确认是否施加了超过额定值的力 执行力觉传感器对象的 Reset 属性 | 请执行力觉传感器对象的 Reset 属性。 请确认力觉传感器承受的力不超过额定值。 请重启力觉传感器 I/F 单元(板卡)和力觉传感器。 如果执行上述操作仍出现相同错误, 请咨询经销商。 | | |
| 5549 | 力觉传感器 I/F 模块(板卡)未连接 请检查力觉传感器 I/F 模块(板卡)和力觉传感器连接 | 请确认力觉传感器 I/F 单元(板卡)和力觉传感器的电源和接线。 请重启力觉传感器 I/F 单元(板卡)和力觉传感器。 如果执行上述操作仍出现相同错误, 请咨询经销商。 | | |
| 5550 | 力觉传感器的力感测关闭 确认力觉传感器的配置 | 请确认力觉传感器的设置。 请重启力觉传感器 I/F 单元(板卡)和力觉传感器。 | | |
| 5551 | 连接了不支持的力觉传感器 确认控制器固件版本和力觉传感器连接 | 请确认控制器固件是否兼容力觉传感器。 力觉传感器 I/F 单元(板卡) 和力觉传感器的电源和接线。 请重启力觉传感器 I/F 单元(板卡)和力觉传感器。 | | |
| 5552 | 配置力觉传感器失败 请检查力觉传感器配置 | 请确认力觉传感器的设置。 | | |
| 5553 | 已连接力觉传感器执行未支持的功能 请检查程序 | 请确认力觉传感器的设置。 请检查程序。 | | |
| 5560 | 力觉传感器漂移校正错误 | 请检查力觉传感器 I/F 单元(板卡)和力觉传感器的电源和接线。 请重启力觉传感器 I/F 单元(板卡)和力觉传感器。 | | |
| 5570 | 力监视缓冲溢出 重启力监视 | 请重启力觉监控。 | | |
| 5571 | 力日志缓冲溢出 将数据测量间隔设为更长 | 请增加数据测量间隔。 接收数据的电脑可能处理高负荷状态。 | | |
| 5572 | 力控制监视器缓冲溢出 重启力控制监视器 | 请重启力觉控制设备。 | | |
| 5573 | 压力向导序列的日志数据溢出 | 请重启控制器。 接收数据的电脑可能处理高负荷状态。 | | |
| 5574 | RecordStart 缓冲区溢出 将数据测量间隔设置得更长 | 请增加数据测量间隔。 接收数据的电脑可能处理高负荷状态。 | | |
| 5800 | 力控制初始化失败 重新启动控制器 | 请重启控制器。 请初始化控制器固件。 请更换控制器。 | | |
| 5801 | 力控制分配内存失败 重新启动控制器 | 请重启控制器。 请初始化控制器固件。 请更换控制器。 | | |
| 5802 | 力控制计算错误 重新启动控制器 | 请重启控制器。 请初始化控制器固件。 请更换控制器。 | | |
| 5803 | 力觉传感器与机器人连接失败 确认力觉传感器的连接设定 | 请检查力觉传感器的机器人连接配置。 | | |
| 5810 | 力控制参数错误 确认参数范围 | 请检查指定的参数范围。 | | |

状态代码和错误代码

| 编号 | 信息 | 对策 | 补充信息 1 | 补充信息 2 |
|------|--|--|--|---|
| 5811 | 力控制对象参数超出范围 备注 1: 属性 备注 2: 轴确认参数 请确认参数 | 请确认力觉控制对象的属性值。 | 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 或 1: J 2: S 3: R |
| 5812 | 力控制对象的 LimitSpeed 或 LimitAccel 低于机器人的速度或加速度设定 请确认参数 | 请确认 Speed, SpeedS, SpeedR, Accel, AccelS, AccelR 和 LimitSpeed, LimitAccel 的值。 | | |
| 5813 | 力控制对象的 Enabled 属性全部为 False 请至少将 1 个轴设置为 True | 请将至少 1 个轴的 Enabled 设为有效。 | | |
| 5814 | 水平多关节型机器人在 Base、Tool、Local 和 FCS 对象的 Orientation 属性, 或当前命令位置的 V 和 W 为 0 以外时, 或者 Tx_Enabled 和 Ty_Enabled 不为 False 时, 无法执行力控制。 确认参数 | 请禁用 Tx, Ty 的 Enabled。 请将 Base, Tool, Local, FCS 对象的 Orientation 属性, 或当前指令位置的 V 和 W 设置为 0。 | | |
| 5815 | 力觉触发对象参数超出范围 备注 1: 属性 备注 2: 轴确认参数。 附加情报 2: 轴 请确认参数 | 请确认力觉触发对象的属性值。 | 1: Number 2: ForceSensor 3: Coordinate System 4: TriggerMode 5: Operator 6: Enabled 7: FMag_Axes 8: TMag_Axes 9: Polarity 10: UpperLevel 11: LowerLevel 12: UpperLevel 比 LowerLevel 小 13: LPF_Enabled 14: LPF_Time Constant | 1: Fx 2: Fy 3: Fz 4: Tx 5: Ty 6: Tz 7: Fmag 8: Tmag |
| 5816 | 力觉坐标系统对象参数超出范围 备注 1: 属性 备注 2: 轴 请确认参数 | 请确认力觉坐标对象的属性值。 | 1: Number 2: Position 3: Orientation_Mode 4: Orientation_UVW 5: Orientation_RobotLocal | 1: X 2: Y 3: Z 或 1: U 2: V 3: W |
| 5817 | 力觉监视对象参数超出范围 备注 1: 属性 备注 2: 轴 请确认参数 | 请确认力觉监控对象的属性值。 | 1: Number 2: ForceSensor 3: Coordinate System 4: FMag_Axes 5: TMag_Axes 6: LPF_Enabled 7: LPF_Time Constant | |

| 编号 | 信息 | 对策 | 补充信息 1 | 补充信息 2 |
|------|---|--|---|--------|
| 5818 | 力动作限制对象参数超出范围。 | 请确认力觉动作限制对象的属性值 | 1: Number 3: CoordinateSystem 6: Dist_Axes 7: Rot_Axes 8: UpperLevel 9: LowerLevel 10: UpperLevel 小于 LowerLevel 11: Operator 12: ForceSensor 13: HoldTimeThresh 14: DatumPoint 15: RobotLocal 16: RobotTool 17: TriggerMode 18: Enabled | |
| 5819 | FCKeep 的指定持续时间超出允许的范围 确认持续时间 | 请确保持续时间不超过 600 秒。 | | |
| 5830 | 力觉控制无法从暂停恢复 中止动作命令 | 请终止动作命令。 | | |
| 5831 | 力觉控制期间无法执行此命令 通过 FCEnd 退出力觉控制 | 在执行之前停止力觉控制功能。 | | |
| 5832 | 力控制期间无法执行没有力控制对象的动作命令 通过 FCEnd 退出力控制 | 检查通过 CF 继续执行力觉控制功能后，立即执行的命令中，是否不包含控制功能的动作命令。 | | |
| 5833 | 无法使用重心补偿 质量属性只能使用 MP0 | 是无法使用中立补偿的，力觉传感器和机器人的组合。 请设置 MP0。 | | |
| 5834 | 连接的力觉传感器执行不支持的功能 请检查程序 | 请检查力觉传感器的设置。 请检查程序。 | | |
| 5840 | 力觉传感器正在使用 确认是否有其他命令正在使用力觉传感器 | 请确认其他任务没有同时执行力觉传感器对象的 Reset 属性和 Reboot 属性。 | | |
| 5841 | 重置力觉传感器失败 请再次重置力觉传感器 注 1：详细错误信息 | 若省略参数或指定了 FG_RESET_FINE，则在参数中指定 FG_RESET_WAIT_VIBRATION。 若指定了 FG_RESET_WAIT_VIBRATION，则使用 Wait 语句调整复位时序或消除外部振动。 | 1: 未满足 Fine 且超时 2: 未消除振动且超时 | |
| 5901 | 力觉控制分配内存失败 重新启动控制器 | 请重启控制器。 请初始化控制器固件。 请更换控制器。 | | |
| 5902 | 力觉控制释放内存失败 重新启动控制器 | 请重启控制器。 请初始化控制器固件。 请更换控制器。 | | |
| 5903 | 未找到指定的机器人编号 请指定正确的机器人编号 | 请重启控制器。 请初始化控制器固件。 请更换控制器。 | | |
| 5904 | 力觉控制分配内存失败 重新启动控制器 | 请重启控制器。 请初始化控制器固件。 请更换控制器。 | | |
| 5906 | 未找到指定的力觉数据编号 指定有效的力觉数据编号 | 请重启控制器。 请初始化控制器固件。 请更换控制器。 | | |

状态代码和错误代码

| 编号 | 信息 | 对策 | 补充信息 1 | 补充信息 2 |
|------|-------------------------------------|--|--|-----------|
| 5907 | 指定的力觉数据编号未定义 请指定已示教的力觉数据编号 | 请指定已定义的力觉数据编号。 | | |
| 5908 | 指定的力觉坐标系数据编号未定义 请指定已示教的力觉坐标系数据编号 | 请指定已定义的力觉坐标数据编号。 | | |
| 5909 | 指定的力觉数据无法更新 请检查程序 | 无法通过 FSet, FDel, MPSet 或 MPDel 语句, 更新或删除指定的力觉数据。 | | |
| 5910 | 指定的力觉数据值超出允许的范围 请指定正确的值 | 请指定范围内的值。 | | |
| 5911 | 上限值小于下限值 更改上限和下限值 | 请修改上限值和下限值。 | | |
| 5912 | 指定的命令参数数量不正确 指定有效的参数数量 | 请指定正确数量的参数。 | 参数数量 | |
| 5913 | 指定的函数参数数量不正确 指定有效的参数数量 | 请指定正确数量的参数。 | 参数数量 | |
| 5914 | 指定的命令参数类型不正确 指定有效参数 | 请指定正确类型量的参数。 | | |
| 5915 | 指定的函数参数类型不正确 指定有效参数 | 请重启控制器。 请初始化控制器固件。 请更换控制器。 | | |
| 5918 | 未找到指定的力觉数据标签 指定有效力觉数据标签 | 请指定一个现有标签名称。 | | |
| 5921 | 力觉数据标签重复 指定的标签名已使用 更改标签名 | 请更改标签名称。 | | |
| 5924 | 指定的机器人力觉控制分配内存失败 重新启动控制器 | 请重启控制器。 请初始化控制器固件。 请更换控制器。 | | |
| 5927 | 无法从力觉文件读取力觉数据 重新创建力觉文件 | 力觉数据无效, 无法读取。 请重新创建力觉文件。 | 0: FC 1: FCS 2: FT 3: FM 4: MASS | 力觉数据的数据编号 |
| 5928 | 力觉控制分配内存失败 重新启动控制器 | 请重启控制器。 请初始化控制器固件。 请更换控制器。 | | |
| 5929 | 指定的力觉文件名不正确 指定有效的力觉文件名 | 请重启控制器。 请初始化控制器固件。 请更换控制器。 | | |
| 5930 | 指定的力觉数据标签超出最大长度 指定有效力觉数据标签 | 请修改标签名称。 有关详细咨询, 请参阅 Label 属性。 | | |
| 5931 | 指定的力觉数据说明超出最大长度 指定有效说明 | 请指定正确的说明。 有关详细咨询, 请参阅 DescriPtion 属性。 | | |
| 5932 | 力觉文件损坏 请重新创建力觉文件 | 无法加载, 文件已损坏, 或使用 Force Guide 7.0 以外软件进行编辑。请重新创建力觉文件。 | | |
| 5933 | 未找到指定的力觉文件 请指定有效力觉文件名 | 请指定正确的力觉文件名。 | | |
| 5934 | 无法保存力觉文件 请检查内存容量 | 请确保有足够的控件用于编辑力觉文件。 | 机器人编号 | |
| 5940 | 力觉标签的首文字不是字母 请更改标签名称 | 请修改标签名称。 有关详细咨询, 请参阅 Label 属性。 | | |

| 编号 | 信息 | 对策 | 补充信息 1 | 补充信息 2 |
|------|-----------------------------|----------------------------------|--------|--------|
| 5941 | 力觉标签只能使用字母数字和下划线 请更改标签名称 | 请修改标签名称。 有关详细咨询，请参阅 Label 属性。 | | |
| 5943 | 无效的力觉文件版本 请更新控制器固件 | 读取失败，力觉文件的版本较新。 | | |
| 5944 | 力觉文件读取失败 重新创建力觉文件。 | 读取失败，不支持此力觉文件的格式。 | | |

代码编号 6000 ~

| 编号 | 信息 | 对策 | 补充信息 1 | 补充信息 2 |
|------|---------------------------|---------------------------|--------|--------|
| 6001 | 校准编号超出范围 | 请修改校准编号。 | | |
| 6002 | 校准未定义 | 请进行校准。 | | |
| 6003 | 相机安装方向超过范围 | 请修改 CameraOrientation 的值。 | | |
| 6004 | TwoRefPoints 标志超过范围 | 请修改 TwoRefPoint 的值。 | | |
| 6005 | 有无效数据，无法计算点位置 | 请重新执行点示教。 | | |
| 6006 | 校准失败 有无效数据无法计算 | 请重新执行点示教和校准。 | | |
| 6007 | 坐标转换失败 有无效数据无法计算 | 请重新执行点示教。 | | |
| 6009 | 校准文件名不正确 | 请修改校准文件名称。 | | |
| 6010 | 校准文件不存在 | 请修改校准文件名称。 | | |
| 6012 | 读取校准文件失败 | 请修改校准文件名称。 | | |
| 6013 | 写入校准文件失败 | 请确认项目文件的访问权限。 | | |
| 6014 | 请指定 9 个连续的像素坐标数据 | 确保视觉序列中至少能获得 9 个结果。 | | |
| 6015 | 请指定 18 个连续的像素坐标数据 | 确保视觉序列中至少能获得 18 个结果。 | | |
| 6016 | 请指定 9 个连续的机器人坐标数据 | 请重新执行点示教。 | | |
| 6017 | 请指定 18 个连续的机器人坐标数据 | 请重新执行点示教。 | | |
| 6018 | 请指定 9 个连续的机器人坐标数据和 1 个基准点 | 请重新执行点示教和校准。 | | |
| 6019 | 请指定 9 个连续的机器人坐标数据和 2 个基准点 | 请重新执行点示教和校准。 | | |
| 6502 | 视觉处理 连接错误(-3) | 请确认和相机的连接(电缆、设置)。 | | |
| 6503 | 视觉处理 内存错误(-11) | 请重启 RC+。 | | |
| 6506 | 视觉处理 建模错误(-14) | 请更改对象重新示教。 | | |
| 6507 | 视觉处理 恢复错误(-15) | 请指定正确格式的文件。 | | |
| 6508 | 视觉处理 无效的重复数字(-16) | 请设置有效范围内的值。 | | |
| 6509 | 视觉处理 无效模式(-17) | 请设置有效的值。 | | |
| 6510 | 视觉处理 无效的阈值(-18) | 请设置有效范围内的值。 | | |
| 6511 | 视觉处理 无效的极性(-19) | 请设置有效范围内的值。 | | |
| 6512 | 视觉处理 文件打开失败(-20) | 请指定正确的文件。 | | |
| 6513 | 视觉处理 初始化错误(-21) | 请重新安装 RC+。 | | |
| 6514 | 视觉处理 状态错误(-22) | 请检查与相机的连接。 | | |
| 6517 | 视觉处理 无效图像格式(-25) | 请可读取模式指定图像文件。 | | |
| 6520 | 视觉处理 无效的属性值(-100) | 请设置有效范围内的值。 | | |
| 6521 | 视觉处理 无法完成曝光处理(-201) | 请禁用 Windows 防火墙。 | | |
| 6523 | 无法连接摄像机。确认是否其他设备正在使用摄像机。 | 确认摄像机是否正在使用。 | | |

| 编号 | 信息 | 对策 | 补充信息 1 | 补充信息 2 |
|------|---|-------------|--------|--------|
| 6533 | 视觉处理 Blob 属性 ThresholdLow 值错误 (-11004) | 请设置有效范围内的值。 | | |
| 6534 | 视觉处理 Blob 属性 ThresholdHigh 值错误 (-11005) | 请设置有效范围内的值。 | | |
| 6535 | 视觉处理 Blob 属性 Polarity 值错误(-11006) | 请设置有效范围内的值。 | | |
| 6536 | 视觉处理 Blob 属性 NumberToFind 值错误 (-11007) | 请设置有效范围内的值。 | | |
| 6537 | 视觉处理 Blob 属性 MinArea 值错误(-11008) | 请设置有效范围内的值。 | | |
| 6538 | 视觉处理 Blob 属性 MaxArea 值错误(-11009) | 请设置有效范围内的值。 | | |
| 6539 | 视觉处理 Blob 属性 RejectOnEdge 值错误 (-11010) | 请设置有效范围内的值。 | | |
| 6540 | 视觉处理 Blob 属性 SizeToFind 值错误(-11011) | 请设置有效范围内的值。 | | |
| 6553 | 视觉处理 Geom 属性 Accept 值错误(-11504) | 请设置有效范围内的值。 | | |
| 6554 | 视觉处理 Geom 属性 NumberToFind 值错误 (-11505) | 请设置有效范围内的值。 | | |
| 6555 | 视觉处理 Geom 属性 AngleEnable 值错误 (-11506) | 请设置有效范围内的值。 | | |
| 6556 | 视觉处理 Geom 属性 AngleRange 值错误 (-11507) | 请设置有效范围内的值。 | | |
| 6557 | 视觉处理 Geom 属性 AngleStart 值错误(-11508) | 请设置有效范围内的值。 | | |
| 6558 | 视觉处理 Geom 属性 ScaleEnable 值错误(- 11509) | 请设置有效范围内的值。 | | |
| 6559 | 视觉处理 Geom 属性 ScaleFactorMax 值错误 (-11510) | 请设置有效范围内的值。 | | |
| 6560 | 视觉处理 Geom 属性 ScaleFactorMin 值错误 (-11511) | 请设置有效范围内的值。 | | |
| 6561 | 视觉处理 Geom 属性 ScaleTarget 值错误 (-11512) | 请设置有效范围内的值。 | | |
| 6562 | 视觉处理 Geom 属性 SeparationMinX 值错误 (-11513) | 请设置有效范围内的值。 | | |
| 6563 | 视觉处理 Geom 属性 SeparationMinY 值错误 (-11514) | 请设置有效范围内的值。 | | |
| 6564 | 视觉处理 Geom 属性 SeparationAngle 值错误 (-11515) | 请设置有效范围内的值。 | | |
| 6565 | 视觉处理 Geom 属性 SeparationScale 值错误 (-11516) | 请设置有效范围内的值。 | | |

状态代码和错误代码

| 编号 | 信息 | 对策 | 补充信息 1 | 补充信息 2 |
|------|---|-------------|--------|--------|
| 6566 | 视觉处理 Geom 属性 Confusion 值错误(-11517) | 请设置有效范围内的值。 | | |
| 6567 | 视觉处理 Geom 属性 ModelOrgAutoCenter 值错误(-11518) | 请设置有效范围内的值。 | | |
| 6570 | 视觉处理 Geom 属性 DetailLevel 值错误(-11521) | 请设置有效范围内的值。 | | |
| 6571 | 视觉处理 Geom 属性 Smoothness 值错误(-11522) | 请设置有效范围内的值。 | | |
| 6572 | 视觉处理 Geom 属性 RejectOnEdge 值错误(-11523) | 请设置有效范围内的值。 | | |
| 6573 | 视觉处理 Geom 属性 SharedEdges 值错误(-11524) | 请设置有效范围内的值。 | | |
| 6574 | 视觉处理 Geom 属性 Timeout 值错误(-11525) | 请设置有效范围内的值。 | | |
| 6575 | 视觉处理 Geom 属性 RejectByArea 值错误(-11526) | 请设置有效范围内的值。 | | |
| 6576 | 视觉处理 Geom 属性 SearchReversed 值错误(-11527) | 请设置有效范围内的值。 | | |
| 6577 | 视觉处理 Geom 属性 ScaleTargetPriority 值错误(-11528) | 请设置有效范围内的值。 | | |
| 6578 | 视觉处理 Geom 属性 SearchReducedImage 值错误(-11529) | 请设置有效范围内的值。 | | |
| 6586 | 视觉处理 Geom Mode 属性 DetailLevel 值错误(-11602) | 请设置有效范围内的值。 | | |
| 6587 | 视觉处理 Geom Mode 属性 Smoothness 值错误(-11603) | 请设置有效范围内的值。 | | |
| 6603 | 视觉处理 Corr 属性 Accept 值错误(-12004) | 请设置有效范围内的值。 | | |
| 6604 | 视觉处理 Corr 属性 NumberToFind 值错误(-12005) | 请设置有效范围内的值。 | | |
| 6605 | 视觉处理 Corr 属性 AngleEnable 的值错误(-12006) | 请设置有效范围内的值。 | | |
| 6606 | 视觉处理 Corr 属性 AngleRange 值错误(-12007) | 请设置有效范围内的值。 | | |
| 6607 | 视觉处理 Corr 属性 AngleStart 值错误(-12008) | 请设置有效范围内的值。 | | |
| 6608 | 视觉处理 Corr 属性 AngleAccuracy 值错误(-12009) | 请设置有效范围内的值。 | | |
| 6609 | 视觉处理 Corr 属性 Confusion 值错误(-12010) | 请设置有效范围内的值。 | | |
| 6610 | 视觉处理 Corr 属性 ModelOrgAutoCenter 值错误(-12011) | 请设置有效范围内的值。 | | |

| 编号 | 信息 | 对策 | 补充信息 1 | 补充信息 2 |
|------|---|--|--------|--------|
| 6613 | 视觉处理 Corr 属性 RejectOnEdge 值错误 (-12014) | 请设置有效范围内的值。 | | |
| 6614 | 视觉处理 Corr 属性 Timeout 值错误(-12015) | 请设置有效范围内的值。 | | |
| 6615 | 视觉处理 Corr 属性 RejectByArea 值错误 (-12016) | 请设置有效范围内的值。 | | |
| 6630 | 视觉处理 Edge 属性结构体大小错误(-12501) | 请设置有效范围内的值。 | | |
| 6631 | 视觉处理 Edge 结果页眉结构体大小错误 (-12502) | 请设置有效范围内的值。 | | |
| 6632 | 视觉处理 Edge 结果项目结构体大小错误 (-12503) | 请设置有效范围内的值。 | | |
| 6633 | 视觉处理 Edge 属性 EdgeType 值错误(-12504) | 请设置有效范围内的值。 | | |
| 6634 | 视觉处理 Edge 属性 NumberToFind 值错误 (-12505) | 请设置有效范围内的值。 | | |
| 6635 | 视觉处理 Edge 属性 Polarity 值错误(-12506) | 请设置有效范围内的值。 | | |
| 6636 | 视觉处理 Edge 属性 SearchWidth 值错误 (-12507) | 请设置有效范围内的值。 | | |
| 6637 | 视觉处理 Edge 属性 Accept 值错误(-12508) | 请设置有效范围内的值。 | | |
| 6638 | 视觉处理 Edge 属性 ScoreWeightContrast 值错 误(-12509) | 请设置有效范围内的值。 | | |
| 6639 | 视觉处理 Edge 属性 ContrastTarget 值错误 (-12510) | 请设置有效范围内的值。 | | |
| 6640 | 视觉处理 Edge 属性 ContrastVariation 值错误 (-12511) | 请设置有效范围内的值。 | | |
| 6641 | 视觉处理 Edge 属性 StrengthTarget 值错误 (-12512) | 请设置有效范围内的值。 | | |
| 6642 | 视觉处理 Edge 属性 StrengthVariation 值错误 (-12513) | 请设置有效范围内的值。 | | |
| 6653 | 视觉处理 Code Reader 的 Checksum 异常(-1010) | 请将 Checksum 更改为常规代码。或将 设置更改为不使用 Checksum。 | | |
| 6654 | 视觉处理 Code Reader 无效安静区域(-1011) | 请确保 Code 四周有效的安静区域(空 白)。或将安静区域的宽度设置为更 窄。 | | |
| 6655 | 视觉处理 Code Reader 信息过长(-1012) | 请修改代码。 | | |
| 6686 | 视觉处理 OCR 识别字典已满(-2132) | 请删除已注册字符。 | | |

代码编号 7000 ~

| 编号 | 信息 | 对策 | 补充信息 1 | 补充信息 2 |
|------|--|----------------------------------|--------|--------|
| 7003 | 无法找到指定的机器人 | 请重启控制器。 请初始化控制器固件。 | | |
| 7004 | 重复分配点数据区域 | 请重启控制器。 请初始化控制器固件。 | | |
| 7006 | 无法找到指定的点编号 指定有效的点编号 | 请确认指定的点编号。 | | |
| 7007 | 未定义指定的点编号 请指定已示教的点编号 | 请确认指定的点中是否注册了点数据。 请示教。 | | |
| 7010 | 无法为托盘(pallet)定义分配存储区 | 请重启控制器。 请初始化控制器固件。 请更换控制器。 | | |
| 7011 | 无法释放托盘(pallet)定义的存储区 | 请重启控制器。 请初始化控制器固件。 | | |
| 7012 | 无法找到指定的托盘(pallet)编号 指定有效的托盘(pallet)编号 | 请确认托盘的编号。 | | |
| 7013 | 未定义指定的托盘(pallet) 指定一个已定义的托盘(pallet)或新定义一个托盘(pallet) | 请确认指定托盘是否在 Pallet 中定义。 请定义托盘。 | | |
| 7014 | 指定的等分数超过了托盘(pallet)的等分数 请指定正确的等分数 | 请确认指定的分割数。 | | |
| 7015 | 指定的坐标轴编号不存在 | 请确认指定的坐标轴号。 | | |
| 7016 | 指定的机械臂方向编号不存在 | 请确认指定的姿势标志编号。 | | |
| 7017 | 无法分配所需的内存 | 请重启控制器。 请初始化控制器固件。 请更换控制器。 | | |
| 7018 | 无法找到指定的点标签 指定一个有效的点标签 | 请确认指定的点标签。 | | |
| 7019 | 初始化文件参数设置无效 | 请重启控制器。 请初始化控制器固件。 | | |
| 7021 | 重复的点标签 指定的标签名称已经注册 更改标签名称 | 请更改点标签。 | | |
| 7022 | 未定义指定的本地坐标系(local) 指定一个有效的本地坐标系(local)编号 | 请确认指定的本地编号。 请定义本地坐标。 | | |
| 7024 | 指定机器人的点数据存储区无法分配 | 请重新创建项目。 | | |
| 7026 | 无法打开点位数据文件 指定一个有效的点文件名 | 请确认点文件名称。 请确认项目中指定的点文件是否存在。 | | |
| 7027 | 无法从点位数据文件中读取点数据 | 请重新创建点文件。 | | |
| 7028 | 点区域分配超过现有点编号 | 点文件数量过多。 请检查点文件数量。 | | |
| 7029 | 指定的点位数据文件名称不正确 指定一个有效的点文件名 | 请检查文件扩展名。 | | |
| 7030 | 指定的点标签超过最大长度 指定一个有效的点标签 | 请更改点标签。 | | |
| 7031 | 指定点的描述超过最大长度 指定一个有效的描述 | 请更改描述。 | | |

| 编号 | 信息 | 对策 | 补充信息 1 | 补充信息 2 |
|------|----------------------------|---|--------|--------|
| 7032 | 点文件被破坏 Checksum 错误 | 请重新创建点文件。 | | |
| 7033 | 无法找到指定点位数据文件 指定一个有效的文件名 | 请确认指定的点文件名。 | | |
| 7034 | 无法保存点位数据文件 | 点文件保存(临时文件名生成)失败。 请重启控制器。 请初始化控制器固件。 请更换控制器。 | | |
| 7035 | 无法保存点位数据文件 | 点文件保存(打开文件)失败。 请重启控制器。 请初始化控制器固件。 请更换控制器。 | | |
| 7036 | 无法保存点位数据文件 | 点文件保存(文件页眉更新)失败。 请重启控制器。 请初始化控制器固件。 请更换控制器。 | | |
| 7037 | 无法保存点位数据文件 | 点文件保存(文件名生成)失败。 请重启控制器。 请初始化控制器固件。 请更换控制器。 | | |
| 7038 | 无法保存点位数据文件 | 点文件保存失败(文件复制)。 请重启控制器。 请初始化控制器固件。 请更换控制器。 | | |
| 7039 | 无法保存点位数据文件 | 点文件保存(文件名变更)失败。 请重启控制器。 请初始化控制器固件。 请更换控制器。 | | |
| 7040 | 点标签错误 指定一个有效的点标签 | 点标签名称的首字符错误。 请修改点标签名称。 | | |
| 7041 | 点标签错误 指定一个有效的点标签 | 使用了非法字符。 请修改点标签名称。 | | |
| 7042 | Pallet 不能定义 | 存在阵列数据的未定义标志。 请确认点数据。 请修改点数据。 | | |
| 7043 | 无效的点文件版本 | 点文件版本不同。 请重新创建点文件。 | | |
| 7044 | 不支持点文件的格式 | 不支持点文件。 请重新创建点文件。 | | |
| 7045 | 非法工作队列编号 | 请检查指定的工作队列编号。 | | |
| 7046 | 指定工作队列已满 | 工作队列已满。在注册前，请先删除工作队列中的点数据。 | | |
| 7047 | 指定工作队列数据不存在 | 请确认指定的索引。 | | |
| 7048 | 工作队列未被正确的初始化 | 工作队列初始化(内存分配)失败。 请重启控制器。 请初始化控制器固件。 请更换控制器。 | | |
| 7049 | 工作队列相关命令的参数不正确 | 请确认工作队列相关命令的参数。 | | |
| 7050 | 工作队列数据已被注册，无法设置 | 无法设置，点数据已在工作队列中注册。在设置前请先清空工作队列。 | | |
| 7051 | PF 队列编号不正确 | PF 队列编号的范围是 1~16。 请修改代码。 | | |
| 7052 | 未注册到 PF 队列 | PF 队列中可注册的数据数量不能超过 1000。请修改代码。 | | |
| 7053 | PF 队列数据不存在 | 可参照的 PF 队列数据不存在。 请修改代码。 | | |

状态代码和错误代码

| 编号 | 信息 | 对策 | 补充信息 1 | 补充信息 2 |
|------|------------------|--|--------|--------|
| 7054 | 指定的 PF 队列无法正常初始化 | PF 队列初始化(确保内存)失败。 请重启控制器。 请初始化控制器固件。 请更换控制器。 | | |
| 7055 | PF 队列相关命令的参数异常 | 命令文法错误。请参阅 <i>Part Feeding 7.0 Introduction & Hardware (Common) & Software Software</i> 手册的 <i>Part 3: Feeding SPEL+ Command Reference</i> 中关于本命令的说明，然后修改代码。 | | |
| 7056 | PF 队列数据已被注册，无法设置 | 注册 PF 队列后，无法执行 PF_QueSort。请修改代码。 | | |
| 7101 | 现场总线 I/O 通讯错误 | 现场总线从板故障，或控制器软件损坏。请修复控制器固件。 | 1 | |
| | | | 2 | |
| | | | 3 | |
| | | | 4 | |
| | | | 10 | |
| | | 检测到通讯中的通讯数据异常。 通讯电缆异常。 请确认通讯电缆和周边连接。 | 11 | |
| | | | 12 | |
| | | 现场总线从板故障，或控制器软件损坏。请修复控制器固件。 | 13 | |
| | | | 14 | |
| | | | 15 | |
| | | 通信期间检测到通信数据异常 (CRC Error)。 请确认通信电缆及其周边设备。(当使用 CCLink 时) | 20 | |
| | | 通信期间检测到通信数据异常(Time Out Error)。 请确认通信电缆及其周边设备。(当使用 CCLink 时) | 21 | |
| | | 检测到接收数据的数量异常。 请确认 PLC 和通信电缆及其周边设备。(当使用 CCLink 时) | 23 | |
| | | | 24 | |
| | | | 25 | |

| 编号 | 信息 | 对策 | 补充信息 1 | 补充信息 2 |
|------|---|--|--|--------|
| 7103 | 现场总线 I/O 通讯超时。 | 现场总线从板故障，或控制器软件损坏。请修复控制器。 | 1 | |
| | | | 2 | |
| | | | 3 | |
| | | 4 | 检测到通讯中的通讯数据异常。 通讯电缆异常。 请确认通讯电缆和周边连接。 | |
| 7104 | 当前 RC+版本不支持 CC-LinkVer2.00 请使用 7.5.0 以后版本的 RC+软件 | 连接的 RC+不支持 CC-LinkVer2.00。 请升级到 7.5.0 或更高版本，或使用兼容的 RC+。 | | |
| 7150 | 现场总线主站 总线已断开 | 检查现场总线通讯电缆的连接状态。 | | |
| 7151 | 现场总线主站 总线电源关闭 | 请检查现场总线通讯电缆已通电。 | | |
| 7152 | 现场总线主站 总线状态异常 | 请重启控制器。 请确认现场总线主板。 请更换现场总线主板。 | | |
| 7200 | 参数无效 | 请确认参数。 | | |
| 7201 | 发生系统错误 | - | | |
| 7202 | 内存不足 | - | | |
| 7203 | 拒绝访问 | - | | |
| 7210 | 设备未准备好 | 请设置设备。 | | |
| 7211 | 找不到指定的路径 | 请检查指定的路径是否存在。 | | |
| 7212 | 子目录或文件已存在 | 若指定的目录或文件已经存在，则无法执行。 | | |
| 7213 | 找不到指定的文件 | 请检查指定的文件是否存在。 | | |
| 7214 | 文件大小超过变量的最大值 | 请指定小于 2G byte 的文件。 | | |
| 7215 | 文件已打开 | 指定的文件编号已被使用。请指定未使用的文件编号。 | | |
| 7216 | 文件打开模式不同 | 请确认在可读取模式或可编辑模式下打开文件。 | | |
| 7217 | 无法读取文件 | 请确认读取数据是否存在。 | | |
| 7230 | 指定的连接已打开 | 指定的文件编号已被使用。请指定未使用的文件编号。 | | |
| 7231 | 打开连接时发生连接级错误 | 请确认数据库的权限。 | | |
| 7232 | 当前连接已关闭 | 请打开数据库(OpenDB)。 | | |
| 7233 | 包含有不支持的数据类型 | 请将数据转换为字符串或数字。 | | |
| 7234 | 数据过大 | 一行的数据太大。请指定查询，使其只能或许所需的字段。 | | |
| 7235 | 不支持的文件类型 | 请检查 Excel 文件类型。 | | |
| 7236 | 数据不存在 | 请检查是否有搜索到的数据。 | | |
| 7250 | 没有可读数据 | 没有接收到数据。请检查发送程序。 | | |
| 7251 | 指定的端口无效 | 请确认与指定端口对应的设备配置。 | | |
| 7252 | 指定端口已打开 | 请确认打开端口的编号。 | | |
| 7253 | 端口关闭 | 请确认关闭端口的编号。 | | |
| 7254 | 端口未打开 | 请确认打开端口的编号。 | | |
| 7255 | 从端口读取数据超时 | 请确认端口的超时时间，并修改为合适的值。 | | |
| 7256 | 向端口写入数据超时 | 请确认端口的超时时间，并修改为合适的值。 | | |
| 7260 | Checksum 错误 | 请重新创建项目。 | | |
| 7261 | 无效函数 | 请确认要调用函数的定义。 | | |
| 7262 | 无效参数 | 请确认要调用函数的定义。 | | |
| 7263 | 扩展 DLL 创建中 | - | | |
| 7264 | 创建 DLL 失败 | - | | |
| 7265 | DLL 不存在 | - | | |

状态代码和错误代码

| 编号 | 信息 | 对策 | 补充信息 1 | 补充信息 2 |
|------|----------------------------|--------------------------|--------|--------|
| 7300 | 视觉通讯 不支持服务器模式 | - | | |
| 7302 | 视觉通讯 接受错误 相机端口关闭 | 请检查与相机的连接。 | | |
| 7303 | 视觉通讯 读取数据溢出 | 接受到的数据大于缓冲区的容量。 | | |
| 7304 | 视觉通讯 无法打开以太网端口。 | 请检查与相机的连接。 | | |
| 7305 | 视觉通讯 IP 地址无效 | 请重新创建项目。 请检查相机的配置。 | | |
| 7306 | 视觉通讯 未指定 Server/Client | - | | |
| 7307 | 视觉通讯 传输错误 相机端口关闭 | 请检查与相机的连接。 | | |
| 7308 | 视觉通讯 相机版本太旧 | 使用的相机版本过旧，请更新版本。 | | |
| 7321 | 视觉通讯 设置错误 未设置相机 | 请重新创建项目。 请检查相机的配置。 | | |
| 7322 | 视觉通讯 读取超时 相机无响应 | 请检查与相机的连接。 | | |
| 7323 | 视觉通讯 读取数据错误 | 请检查与相机的连接。 | | |
| 7324 | 视觉通讯 传输错误 相机端口关闭 | 请检查与相机的连接。 | | |
| 7325 | 视觉通讯 连接错误 相机连接未完成 | 请检查与相机的连接。 | | |
| 7326 | 视觉通讯 读取数据太长 | - | | |
| 7327 | 视觉通讯 未定义视觉序列 | 请确认序列名称。 | | |
| 7328 | 视觉通讯 设置错误 未设置相机 | 请重新创建项目。 请检查相机的配置。 | | |
| 7329 | 视觉通讯 设置错误 未找到 Vis 文件 | 请重新创建项目。 请检查相机的配置。 | | |
| 7330 | 视觉通讯 无法分配内存 | 请减少序列、对象或校准的数量。 | | |
| 7341 | 视觉通讯 超过最大相机台数 | 请检查相机的注册。 | | |
| 7342 | 视觉通讯 相机编号无效 | 请检查相机的注册。 | | |
| 7343 | 视觉通讯 VSet 参数太长 | 请检查序列名称、对象名称、校准名称和字符串变量。 | | |
| 7344 | 视觉通讯 Vget 参数太多 | 指定的变量数超过 32 个。请减少参数的数量。 | | |
| 7345 | 视觉通讯 Vget 相机的响应不足 | 请重启相机。 请检查相机版本。 | | |
| 7346 | 视觉通讯 无法从命令窗口执行视觉命令 | 请从程序执行命令。 | | |

| 编号 | 信息 | 对策 | 补充信息 1 | 补充信息 2 |
|------|---|---|-----------------------------|--------|
| 7400 | 内部矩阵计算错误 | 如指定了虚拟相机, 请改为指定真实相机。 | | |
| 7402 | 最大移动距离的值无效 | 请设置有效的值。 | | |
| 7403 | 最大姿势变化角度的值无效 | 请设置有效的值。 | | |
| 7404 | LJMMode 的值无效 | 请设置有效的值。 | | |
| 7405 | 命令被用户中止 | — | | |
| 7406 | 第 1 轴的姿态已更改, 超过了校准时允许的最大角度。 | 请调整第 1 的开始角度。 | | |
| 7407 | 第 2 轴的姿态已更改, 超过了校准时允许的最大角度。 | 请调整第 2 的开始角度。 | | |
| 7408 | 第 4 轴的姿态已更改, 超过了校准时允许的最大角度。 | 请调整第 4 的开始角度。 | | |
| 7409 | 第 6 轴的姿态已更改, 超过了校准时允许的最大角度。 | 请调整第 6 的开始角度。 | | |
| 7410 | 电脑向相机传送图片文件时超时。 | 请检查电脑和相机的连接。 | | |
| 7411 | 没有在可动相机校准中, 指定向上相机的序列。 | 请指定存在的序列。 | | |
| 7412 | 指定的向上相机的序列, 没有设置校准。 | 设置向上相机序列的校准。 | | |
| 7413 | 指定的向上相机的序列, 尚未完成校准。 | 请完成向上相机序列的校准。 | | |
| 7414 | 当 RuntimeAcquire 属性为 Strobed 时, 目标序列无法使用。 | 请将目标序列的 RuntimeAcquire 设置为 Stationary。 | | |
| 7415 | 校准的语言参考类型不正确。 | 可以选择的 ReferenceType 因 CameraOrientation 而异。请重新选择。 | | |
| 7416 | 校准数据无效 请重新示教校准点 | 需要重新示教。 | | |
| 7417 | 无效的校准设置。 | 请重新示教校准点。或检查目标序列。 | | |
| 7418 | 无效的校准目标序列。 | 为选择目标序列, 或目标序列的相机编号与校准的相机编号不符。 | | |
| 7419 | 目标序列相机和校准的相机不匹配。 | 请设置相同相机的序列。 | | |
| 7420 | 目标序列中没有对象。 | 请将视觉检测对象, 添加到目标序列中。 | | |
| 7421 | 目标序列的最后步骤无效。 | 请检查步骤。 | | |
| 7422 | 搜索校准目标时发生异常。 | 请检查目标序列。 | | |
| 7423 | 校准目标序列的查找结果数量无效。 | 请创建可以找到所需数量的目标的结果。 | | |
| 7424 | 无法加载校准点。 | 请重新示教校准点。 | | |
| 7425 | 相机的方向错误。 | 请检查校准的 CameraOrientation。 | | |
| 7426 | 失真校正校准不完整。 | 如果了失真校正, 请执行失真校正。 | | |
| 7427 | 指定了无效的视觉对象。 | 再 VisionGuide 命令中指定了, 如 Vset, Vget 等无效的视觉对象。 请指定有效的视觉对象。 | | |
| 7428 | 校准水平多关节机器人时, Base 的 V 和 W 坐标必须为零。 | 请将 Base 的 V 和 W 设置为 0。 | | |
| 7429 | 机器人速度的值无效。 | 请设置有效的值。 | | |
| 7430 | 机器人加减速度的值无效。 | 请设置有效的值。 | | |
| 7431 | ShowWarning 的值无效。 | 请设置有效的值。 | | |
| 7432 | 指定的相机正在当前序列中使用。无法创建程序。 | 请确认视觉对象的类型。 请更新相机的硬件。 | | |
| 7433 | 模型数据错误。 | VloadModel 中发生错误时, 请重新示教模型或使用其他模型, | 加载的型号可能与 CV 或 RC+ 的当前版本不兼容。 | |

状态代码和错误代码

| 编号 | 信息 | 对策 | 补充信息 1 | 补充信息 2 |
|------|------------------------------------|--|--------|--------|
| 7434 | 相机错误 连接密码错误 | 请在 RC+的相机设置页面输入正确的连接密码。 如果忘记密码, 请执行以下任一操作。 a. 请在 CV 显示器中输入新的连接密码。密码需和 RC+的相机设置页面输入的密码相同。 b. 如需清除当前密码, 请将 CV 视觉重置为出厂设置。请重建当前项目并检查操作。 | | |
| 7435 | 相机错误 登陆失败无法执行命令 | | | |
| 7440 | 点编号无效 | 请指定其他点编号。 | | |
| 7441 | 工具编号无效 | 请指定其他工具编号。 | | |
| 7444 | 图片文件分辨率无效 | 请指定相同分辨率的图片文件。 | | |
| 7445 | ConditionObject 属性无效。 | 请检查 Decision 对象 ConditionObject 属性的设置。 | | |
| 7446 | 对象未执行。 | 请检查序列。执行序列时未执行对象。 | | |
| 7500 | 相机错误 内存错误 | 请将相机初始化。 请缩小项目大小。 | | |
| 7501 | 相机错误 相机中不存在指定的项目。 | 请重新创建项目。 | | |
| 7502 | 相机错误 未进行相机项目设置 | 请重新创建项目。 | | |
| 7503 | 相机错误 不支持的属性或结果 | 请更新相机固件。 | | |
| 7504 | 相机错误 无法打开相机项目 | 请重新创建项目。 | | |
| 7505 | 相机错误 指定了未定义的序列 | 请确认序列名称。 请重新创建项目。 | | |
| 7506 | 相机错误 指定了未定义的对象 | 请确认对象名称。 请重新创建项目。 | | |
| 7507 | 相机错误 相机处理失败。 | 请将相机初始化。 请重新创建项目。 | | |
| 7508 | 相机错误 命令错误。 | 请更新相机固件。 | | |
| 7509 | 相机错误 属性值错误 | 请确认属性值。 请更新相机固件。 | | |
| 7510 | 相机错误 属性错误 | 请确认属性名称。 请更新相机固件。 | | |
| 7511 | 相机错误 未注册模型 | 请示教模型。 | | |
| 7512 | 相机错误 指定了未定义的校准 | 请确认校准名称。 请重新创建项目。 | | |
| 7513 | 相机错误 其他模型中正在使用, 无法修改属性 (非 Self) | 请确认属性值。 | | |
| 7514 | 相机错误 指定的结果错误 | 请确认结果名称。 请更新相机固件。 | | |
| 7515 | 相机错误 无法获得未检测到对象的结果 | 在获取结果前, 先确认 Found 结果。 | | |
| 7516 | 相机错误 校准不存在 | 请确认校准名称。 | | |
| 7517 | 相机错误 无法执行校准 | 请进行校准。 | | |
| 7518 | 相机错误 无法连接相机。 | 请确认相机连接。 | | |
| 7519 | 相机错误 通信错误。 | 请确认相机连接。 | | |

| 编号 | 信息 | 对策 | 补充信息 1 | 补充信息 2 |
|------|--|--|--------|--------|
| 7520 | 窗口超出边界 | 请确保窗口在区域内。 | | |
| 7521 | OCR 字体无效 | 请注册 OCR 字体。 | | |
| 7522 | 指定的视觉校准已存在 | 请修改校准名称。 请预先删除现有的校准。 | | |
| 7523 | 指定的视觉校准序列已存在 | 请修改序列名称。 请预先删除现有的序列。 | | |
| 7524 | 指定的视觉校准对象已存在 | 请修改对象名称。 请预先删除现有的对象。 | | |
| 7525 | 无法读取视觉项目 | 项目文件可能已损坏。 请从备份文件中恢复。 | | |
| 7526 | 无法保存视觉项目 | 项目文件夹可能被写保护。 请确认文件夹的权限。 | | |
| 7527 | 视觉处理器 严重错误 | 请将相机初始化。 请重新创建项目。 | | |
| 7528 | 未找到图像文件 | 请检查图像文件。 | | |
| 7529 | 相机不存在 | 请检查相机的连接。 | | |
| 7530 | 获取图像失败 | 请检查相机的连接。 | | |
| 7531 | 视觉对象未示教 | 请示教模型。 | | |
| 7532 | 无法读取图像文件 | 请检查图像文件。 | | |
| 7533 | RC+7.0 不支持此相机 | RC+7.0 不支持 SC300/SC1200。 请使用 CV1/CV2。 | | |
| 7534 | 相机固件不支持 RC+7.0 版本中的新功能 | 请更新相机固件。 | | |
| 7535 | 紧凑型视觉系统的数据错误 | 请将相机初始化。 | | |
| 7536 | 无法导出紧凑型视觉系统的状态 | 请将相机初始化。 | | |
| 7537 | ImageSize 属性值无效 相机不支持设置的值 | ImageSize 中指定的值不能大于相机分辨率。请修改属性值。 | | |
| 7538 | ZoomFactor 属性值太小 | 需指定 0.1~10.0 范围中的值。 请修改属性值。 | | |
| 7539 | 相机不支持 Code Reader 对象 | 请更新相机固件。 | | |
| 7540 | 相机不支持 OCR 对象 | 请更新相机固件。 | | |
| 7541 | 正在示教的模型数据不足 | 无法将全白和全黑的图像注册为模型。 | | |
| 7542 | 模型窗口位置错误 | 请修改模型窗口的位置。 | | |
| 7543 | 校准点未被示教 | 请示教校准点。 | | |
| 7544 | 校准必须为固定向上 | 可指定的序列，需设定了向上固定相机的校准数据。 | | |
| 7545 | 点未定义 | 请示教校准点。 | | |
| 7546 | RobotPlacePos 未校准 | 请点击 CalRobotPlacePos，校准 RobotPlacePos。 | | |
| 7547 | 相机 IP 地址超出当前子网 | 请更改相机的 IP 地址。 | | |
| 7548 | 未检出相机 | 请检查与相机间的接线。 | | |
| 7549 | Radius 属性值无效。Radius 值必须大于等于 RadiusInner，并且小于等于 RadiusOuter | 请修改属性值。 | | |
| 7550 | OCR 字符不存在 | 请注册 OCR 字符。 | | |
| 7551 | OCR 选件未激活 | 请激活选件。 | | |
| 7552 | 序列 ImageSize 与校准视频的宽度和高度不匹配。 | 请将 ImageSize 设置还原为执行校准时的设置，或重新校准。 | | |
| 7553 | 如果是非 ASCII 字符时，OCR 只能示教一个字符。 | 请指定 1 个字符。 | | |
| 7560 | 失真校正校准无法运行目标序列。 | 请确认目标序列处于可执行的状态。 | | |
| 7561 | 失真校正校准指定了无效的目标序列。 | 请确认目标处于能被检测出的状态。 | | |
| 7562 | 失真校正校准失败。 | 请检查电机和目标的安装位置，以及使用镜头的类型。 | | |

状态代码和错误代码

| 编号 | 信息 | 对策 | 补充信息 1 | 补充信息 2 |
|------|--|---|--------|--------|
| 7563 | 失真校正校准未找到校准点。 | 请检查电机和目标的安装位置，以及使用镜头的类型。 | | |
| 7564 | 失真校正校准的目标序列中，RuntimeAcquire 属性未设置未 Stationary。 | 请检查目标序列的属性。 | | |
| 7565 | 与校准中指定的相机不匹配。失真校正校准的目标序列和机器人校准的目标序列中，设置的相机不匹配。 | 请检查失真校正校准的目标序列，以及机器人校准的目标序列的属性。 | | |
| 7566 | 校准已完成，无法更改 RobotLocal。 | - | | |
| 7567 | 无法检测到模型的边缘中心。 | 请手动设置模型原点。 | | |
| 7568 | 未检测到足够的点来执行失真校正校准。请确保检测到 100 个点以上。 | 请修改视野或校准目标，确认可以检测出 100 个点以上。 | | |
| 7569 | ArcSearchType 属性设定，与 ArcObject 中设置的 ArcFinder 的 ArcSearchType 不匹配。 | 请检查 ArcSearchType 的设置。 | | |
| 7570 | 当 ThresholdAuto = True 时，ThresholdLow 和 ThresholdHigh 无法更改。 | 请更改为 ThresholdAuto = False，然后更改 ThresholdLow 和 ThresholdHigh。 | | |
| 7572 | 无效序列名 | 请使用字母开头的名称。名称中仅可以使用字母、数字和下划线(_)。 | | |
| 7573 | 无效校准名 | 请使用字母开头的名称。名称中仅可以使用字母、数字和下划线(_)。 | | |
| 7574 | 序列或校准名已存在 | 请使用其他校准名称。 | | |
| 7575 | 无效相机 | 请指定有效的相机。 | | |
| 7576 | 无法找到视觉目标 | 请修改校准，以使其可以检测到视觉目标象。 | | |
| 7577 | 在指定容差范围内定位视觉目标失败 | 请修改校准，以使其可以检测到视觉目标。 | | |
| 7578 | 在搜索窗口中未找到序列中的对象 | 请添加对象修改校准，以使其可以检测到视觉目标象。 | | |
| 7579 | 无效初始旋转角 | 请设置有效的值。 | | |
| 7580 | 无效最终旋转角 | 请设置有效的值。 | | |
| 7581 | 无效目标容差范围 | 请设置有效的值。 | | |
| 7582 | 无效工具定义类型 | 请设置有效的值。 | | |
| 7583 | 无效旋转角 | 请设置有效的值。 | | |
| 7584 | 无效本地定义类型 | 请设置有效的值。 | | |
| 7585 | 校准基板检测失败 | 请调整镜头的聚焦和曝光时间，以使目标情绪可见。 | | |
| 7586 | 焦距检测失败 | 请沿镜头光圈停止方向进行调整。 | | |
| 7587 | 本地定义尺度检测失败 | 请调整镜头的聚焦和曝光时间，以使目标情绪可见。 | | |
| 7588 | 校准基板姿势检测失败 | 请调整镜头的聚焦和曝光时间，以使目标情绪可见。 | | |
| 7589 | 无效对象名 | 请使用字母开头的名称。名称中仅可以使用字母、数字和下划线(_)。 | | |
| 7590 | 最大移动距离超出 VdefSetMotionRange 设定的范围 | 请调整开始位置。或请设置一个较大的极限值。 | | |
| 7591 | 最大姿势变化角度超出 VdefSetMotionRange 设定的范围 | 请调整开始位置。或请设置一个较大的极限值。 | | |
| 7592 | 最大关节角度变化量超出 VdefSetMotionRange 设定的范围 | 请调整开始位置。或请设置一个较大的极限值。 | | |
| 7596 | 本地定义粗略相机对准失败 | 请调整开始位置。 | | |
| 7597 | 本地定义工作平面无法计算 | 请调整校准，确保校准板清晰可见。 | | |
| 7598 | 校准生成的点移动距离过小 | 请添加 `.`。或缩小目标。 | | |
| 7599 | 校准生成的相机与机器人的关系错误 | 如果指定虚拟相机，请指定真实的相机。 | | |

| 编号 | 信息 | 对策 | 补充信息 1 | 补充信息 2 |
|------|---|--------------------------------------|--------|--------|
| 7600 | GUI Builder。不能在命令窗口里执行 GUI Builder 命令 | - | | |
| 7602 | GUI Builder Gset 参数太长 | 请修改合适的参数长度。 | | |
| 7603 | GUI Builder Gget 参数过多 | 请确认参数的数量。 | | |
| 7604 | GUI Builder Gget 命令的变量指定数据不足 | 请指定变量。 | | |
| 7610 | GUI Builder EventTaskType 为 Normal，因此无法在 Pause 状态下启动 | 将 EventTaskType 变更为 NoPause 则可启动。 | | |
| 7611 | GUI Builder。EventTaskType 为 Normal，因此无法在安全装置被开启时启动 | 将 EventTaskType 变更为 NoEmgAbort 则可启动。 | | |
| 7612 | GUI Builder。EventTaskType 为 NoEmgAbort，因此无法在紧急状态下启动 | 将 EventTaskType 变更为 NoEmgAbort 则可启动。 | | |
| 7613 | GUI Builder。EventTaskType 为 NoEmgAbort，因此无法在错误状态下启动 | 将 EventTaskType 变更为 NoEmgAbort 则可启动。 | | |
| 7650 | GUI Builder 无效的属性 | 请指定正确的属性。 | | |
| 7651 | GUI Builder 无效的窗格 | 请指定正确的窗格。 | | |
| 7652 | GUI Builder 无效的控制 | 请指定正确的控制。 | | |
| 7653 | GUI Builder 指定的窗格已打开 | 请检查程序，避免重复启动。 | | |
| 7654 | GUI Builder 事件函数不存在 | 请确认事件中设置的函数名称。 | | |
| 7655 | GUI Builder 项目不存在 | 请指定正确的项目。 | | |
| 7656 | GUI Builder 无效的属性值 | 请确认属性值，并指定正确的值。 | | |
| 7657 | GUI 编辑器。无效行数 | 请确认行编号。 | | |
| 7658 | GUI 编辑器。无效列数 | 请确认列编号。 | | |
| 7659 | GUI 编辑器。无效行数 | 请减少行数。 | | |
| 7700 | 安全 无效用户 | 与管理员联系以注册用户。 | | |
| 7701 | 安全 无效密码 | 请确认密码。 | | |
| 7702 | 安全 无权限 | 与管理员联系以设置权限。 | | |
| 7703 | 安全 选件没有激活 | 请注册选件。 | | |
| 7710 | 传送源和传送目的地不能一样 | 请指定其他传送目的地。 | | |
| 7711 | 该点文件名称已被其他机器人使用 | 请确认点文件名称。 | | |
| 7712 | 指定了无效的轴 | 请确认指定的轴是否有效。请确认指定的轴是否正确。 | | |
| 7713 | 选件无效 | 请将选件设置为有效。 | | |
| 7714 | 文件没找到 | 请指定正确的文件名。 | | |
| 7715 | 指定的机器人编号不存在 | 请检查机器人编号。 | | |
| 7716 | 机器人不存在 | 请确认机器人是否正常注册。 | | |

状态代码和错误代码

| 编号 | 信息 | 对策 | 补充信息 1 | 补充信息 2 |
|------|---|--|--------|--------|
| 7717 | 文件错误 文件夹无效 | 请确认文件名。 | | |
| 7718 | 无法写入文件 | 请确认剩余存储空间和读写权限。 | | |
| 7719 | USB 选件密钥无效。 | 请使用选件许可 USB 密钥，激活选件。 | | |
| 7720 | 供料器。供料盘不存在。 | 请确认 EPSON RC+ 7.0 的[设置]-[系统设置]-[控制器]-[供料器]的信息。 | | |
| 7730 | 超过 1 台供料盘的机器人最大数量。 | 使用 PartFeeding 选件时，一个送料盘最多可连接 2 台机器人。 请检查 PF_Start 命令的自变量中指定的各部件的机器人设置。 | | |
| 7731 | 超过此型号控制器，最大可同时运行的供料盘的数量。 | 在 T/VT 控制器上，最多可同时使用两台供料盘。检查是否使用了 3 个或以上的供料盘(PF_Start 是否运行超过 3 次)或确认代码。 | | |
| 7732 | 此命令不能用于此 Feeder 型号。 | 此命令不支持该型号的供料盘。 删除此命令或将其修改为其他命令。 | | |
| 7733 | 当 PF_Start 被执行时，此命令不能在 PF 回调函数之外执行。 | 此命令在执行 PF_Start 时，无法执行 yonghu 函数。 删除此命令或在回调函数中执行。 | | |
| 7734 | 用户代码中正在使用保留任务 | PartFeeding 选件按任务编号的降序，使用任务 32 号到 29 号。 使用 PartFeeding 选件时请不要使用这些任务编号。 若自动分配任务编号，请减少同时使用的任务数量。 | | |
| 7735 | 不能关闭清料门。 | 请检查排料门是否夹有异物。 检查是否与供料盘正常通信。 可在 RC+软件中的[设置]-[系统设置]-[控制器]-[供料器]，选择当前供料器，点击[测试]按钮，检查通信状态。 | | |
| 7736 | 排料门已启动但未连接。 | 请检查排料门的安装和接线是否正确。 | | |
| 7737 | 搜索窗口角度超出范围 | 如要旋转搜索窗口，请将旋转角度设置在±45 度以内。 | | |
| 7738 | 零件 Blog 的搜索窗口类型不是 Rectangle 或 RotatedRectangle。 | 请将指定相机拍摄范围的 SearchWin 属性设置为 Rectangle 或 RotatedRectangle。 | | |
| 7750 | 模拟器 初始化失败无法运行 | 请重启 RC+。 | | |
| 7751 | 模拟器 无法保存文件 | 请重启 RC+。 | | |
| 7752 | 模拟器 无法读取文件 | 请重启 RC+。 | | |
| 7753 | 模拟器 无法分配内存 | 请重启 RC+。 | | |
| 7754 | 模拟器 虚拟控制器信息已存在 | 虚拟控制器的名称可能重复。请确认名称。 | | |
| 7755 | 模拟器 无法创建虚拟控制器信息 | 请重启 RC+。 | | |
| 7756 | 模拟器 要复制的虚拟控制器信息不存在 | 请确认虚拟控制器的名称。 | | |

| 编号 | 信息 | 对策 | 补充信息 1 | 补充信息 2 |
|------|---|-------------------------|--------|--------|
| 7757 | 模拟器 要复制的虚拟控制器信息已存在 | 虚拟控制器的名称可能重复。请确认名称。 | | |
| 7758 | 模拟器 无法复制虚拟控制器信息 | 请重启 RC+。 | | |
| 7759 | 模拟器 无法删除虚拟控制器信息 | 请重启 RC+。 | | |
| 7760 | 模拟器 无法删除控制器信息 | 请重启 RC+。 | | |
| 7761 | 模拟器 无法更改控制器信息的名称 | 请确认虚拟控制器的名称。 | | |
| 7762 | 模拟器 要更改名称的原虚拟控制器信息不存在 | 请确认虚拟控制器的名称。 | | |
| 7763 | 模拟器 要更改名称的原来控制器信息已存在 | 请确认虚拟控制器的名称。 | | |
| 7764 | 模拟器 机器人编号错误 | 请重启 RC+。 | | |
| 7765 | 模拟器 无法读取机器人定义文件 | 请确认定义文件是否存在。 | | |
| 7766 | 模拟器 复制布局对象失败 | 请重启 RC+。 | | |
| 7767 | 模拟器 剪切布局对象失败 | 请重启 RC+。 | | |
| 7768 | 模拟器 粘贴布局对象失败 | 请重启 RC+。 | | |
| 7769 | 模拟器 无法删除机器人 | 请重启 RC+。 | | |
| 7773 | 模拟器 未指定机器人或对象 | 请指定机器人或对象。 | | |
| 7774 | 模拟器 机器人或对象名称重复 | 请更改机器人名称或对象名称重复。 | | |
| 7775 | 模拟器 找不到机器人 | 请确认机器人是否已设定，或机器人名称是否正确。 | | |
| 7776 | 模拟器 找不到对象 | 请确认对象是否存在，或对象名称是否正确。 | | |
| 7777 | 模拟器 找不到夹具 | 请确认夹具是否已设定，或夹具名称是否正确。 | | |
| 7778 | 模拟器 指定的对象已注册为零件 | 请解除零件的注册。 | | |
| 7779 | 模拟器 指定的对象不是零件 | 请指定注册为零件的对象。 | | |
| 7780 | 模拟器 未找到指定的工具 | 请指定已设置的工具 | | |
| 7781 | 模拟器 无法抓取子对象 | 请指定父级对象。 | | |
| 7782 | 模拟器 无法将零件或安装在手臂上的设备， 以及移动相机指定为父对象 | 请解除零件或手臂安装设备，以及移动相机的设置。 | | |
| 7783 | 模拟器 无法指定机器人 | 请指定机器人以外的对象。 | | |

状态代码和错误代码

| 编号 | 信息 | 对策 | 补充信息 1 | 补充信息 2 |
|------|-------------------------|----------------------------|--------|--------|
| 7784 | 模拟器 不能将同一对象指定为父对象 | 请指定其他对象。 | | |
| 7785 | 模拟器 不能将子对象指定为父对象 | 请变更为父级对象。 | | |
| 7786 | 模拟器 指定的对象已注册为父对象 | 请指定其他对象。 | | |
| 7787 | 模拟器 指定的值无效 | 请检查设定的值。 | | |
| 7788 | 模拟器 指定的变量类型无效 | 请确认变量类型。 | | |
| 7789 | 模拟器 无法指定对象 | 请指定机器人。 | | |
| 7790 | 模拟器 无法指定夹具 | 请指定夹具以外的对象。 | | |
| 7791 | 模拟器 无法指定相机 | 请指定相机以外的对象。 | | |
| 7800 | 非 PG 轴数据，数据无法改变 | - | | |
| 7801 | 轴编号错误 | - | | |
| 7802 | 机器人类型并非单轴 | - | | |
| 7803 | 参数无效 | - | | |
| 7804 | 未选择机器人 | - | | |
| 7805 | MCD 错误 无法打开 MCD 文件 | 请重置控制器。 | | |
| 7806 | MCD 错误 无法读取 MCD 文件 | 请重置控制器。 | | |
| 7807 | MCD 错误 无法保存 MCD 文件 | 请重置控制器。 | | |
| 7808 | MCD 错误 无法创建 MCD 文件 | 请重置控制器。 | | |
| 7809 | MCD 错误 无法写入 MCD 文件 | 请重置控制器。 | | |
| 7810 | MPL 错误 无法打开 MPL 文件 | 请重新安装固件。 | | |
| 7811 | MPL 错误 无法读取 MPL 文件 | 请更新固件。 | | |
| 7812 | MPL 错误 无法写入 MPL 文件 | 1. 请重启控制器。 2. 请重新安装固件。 | | |
| 7815 | IFS 错误 无法打开 IFS 文件 | 请重置控制器。 | | |
| 7816 | IFS 错误 无法读取 IFS 文件 | 请重置控制器。 | | |
| 7817 | IFS 错误 无法写入 IFS 文件 | 请重置控制器。 | | |
| 7820 | MTR 失败。 无法创建 MTR 文件。 | 请咨询经销商。 | | |
| 7821 | MTR 失败。 无法打开 MTR 文件。 | 请咨询经销商。 | | |
| 7822 | MTR 错误 无法读取 MTR 文件 | 1. 请重启控制器。 2. 请重新安装 MT。 | | |
| 7823 | MTR 失败。 无法写入 MTR 文件。 | 请咨询经销商。 | | |
| 7824 | MTR 错误 无法保存 MTR 文件 | 请重启控制器。 | | |

| 编号 | 信息 | 对策 | 补充信息 1 | 补充信息 2 |
|------|-------------------------|--|--------|--------|
| 7825 | PRM 错误 无法创建 PRM 文件 | 请重置控制器。 | | |
| 7826 | PRM 失败。 无法打开 PRM 文件。 | 请咨询经销商。 | | |
| 7827 | PRM 错误 无法读取 PRM 文件 | 请重置控制器。 | | |
| 7828 | PRM 失败。 无法写入 PRM 文件。 | 请咨询经销商。 | | |
| 7829 | PRM 错误 无法保存 PRM 文件 | 请重置控制器。 | | |
| 7830 | 文件错误 无法访问文件 | 1. 请重启控制器。 2. 请重新安装固件。 | | |
| 7831 | 电机类型错误 | 请确认电机放大器。 | | |
| 7840 | 区域分配错误 | 请重启控制器。 | | |
| 7845 | FGI 失败 无法打开 FGI 文件 | 重新启动控制器 请重新安装固件。 | - | - |
| 7846 | FGI 失败。 无法读取 FGI 文件。 | 请咨询经销商。 | | |
| 7847 | MDL 失败 无法打开 MDL 文件 | 重新启动控制器 请重新安装固件。 | - | - |
| 7848 | MDL 失败 无法读取 MDL 文件 | 重新启动控制器 请安装最新版本的固件。 | - | - |
| 7900 | 未安装现场总线 | - | | |
| 7901 | 现场总线参数错误 | - | | |
| 7902 | 现场总线网络错误 | 请确认现场总线通信电缆的连接状态。 请确认现场总线通信电缆是否已通电。 (需要电源的现场总线) 请确认现场总线从站的连接状态。 | | |
| 7903 | 现场总线设备未初始化 | 请检查是否安装了现场总线主站板卡。 请重启安装了现场总线主站板卡的电脑。 请更换现场总线主站板卡。 | | |
| 7904 | 现场总线板卡无效 | 请检查是否安装了现场总线主站板卡。 请重启安装了现场总线主站板卡的电脑。 请更换现场总线主站板卡。 | | |
| 7905 | 现场总线连接失败 | - | | |
| 7906 | 现场总线设备初始化无效 | 请检查是否安装了现场总线主站板卡。 请重启安装了现场总线主站板卡的电脑。 请更换现场总线主站板卡。 | | |
| 7907 | 现场总线一般错误 | 请检查是否安装了现场总线主站板卡。 请重启安装了现场总线主站板卡的电脑。 请更换现场总线主站板卡。 | | |
| 7908 | 现场总线配置错误 | 请检查现场总线主站的设置。 | | |
| 7909 | 现场总线主站上未设置任何从站。 | 请使用随附的 applicomIO Console 应用程序，将从站注册到现场总线主站。 | | |
| 7910 | 找不到现场总线配置文件 | 请按照 Fieldbus I/O 手册的内容，读取 Fieldbus 配置文件。 | | |
| 7911 | 现场总线配置文件无效 | 请按照 Fieldbus I/O 手册的内容，读取 Fieldbus 配置文件。 如果问题仍然存在，请联系销售商。 | | |
| 7912 | 现场总线设备 ID 无效 | 使用了无效的设备 ID 参数。请确认程序。 | | |
| 7913 | 现场总线指定的服务无效 | 使用了无效的 Explicit 消息服务编号。 请确认程序。 | | |

状态代码和错误代码

| 编号 | 信息 | 对策 | 补充信息 1 | 补充信息 2 |
|------|-------------------------|---|--------|--------|
| 7914 | 无法打开现场总线主板的驱动程序 | 请检查是否正确安装了现场总线主站板卡。 请检查是否正确安装了现场总线主站板卡的驱动程序。 | | |
| 7915 | 无法打开现场总线主板的通道 | 请确认是否有其他程序正在使用现场总线主站板卡。 请确认是否在板卡中安装(下载)了正确的固件。 | | |
| 7916 | 现场总线主机准备等待超时 | 请检查是否正确安装了现场总线主站板卡的驱动程序。 请重启电脑然后重试。请更换板卡。 | | |
| 7917 | 现场总线通信超时。 | 请检查总线电源和从站之间的连接。 | | |
| 7930 | OPC UA 服务器。 未激活。 | 请激活 OPC UA 功能。 | | |
| 7931 | OPC UA 服务器。 未配置证书。 | 请注册服务器证书，或检查服务器证书的使用类型。 | | |
| 7932 | OPC UA 服务器。 无效参数。 | 请检查服务器的设定。 | | |
| 7933 | OPC UA 服务器。 端口号冲突。 | 请修改端口号。 | | |
| 7950 | 力感测 力感测器无效 | - | | |
| 7951 | 力感测 力感测器轴无效 | - | | |
| 7952 | 力感测 力感测器读取错误 | - | | |
| 7953 | 力感测 力感测器初始化失败 | - | | |
| 7954 | 力感测 力感测器未初始化 | - | | |
| 7955 | 力感测 传感器值超过最大测量值 | - | | |
| 7975 | 压力引导。值超出范围。 | - | | |
| 7976 | 压力引导 无效属性值 | - | | |
| 7977 | 压力引导 使用力觉传感器的机器人不存在。 | 请确认 RC+菜单-[设置]-[系统设置]-[控制器]-[力感测]-[力觉传感器 I/F]的信息。 | | |

代码编号 9000 ~

| 编号 | 信息 | 对策 | 补充信息 1 | 补充信息 2 |
|------|---|--|------------|------------|
| 9001 | 检测到紧急停止线路故障 重复信号输入中之一发生了断线等故障 | 请确认紧急停止输入信号是否发生断线、接地故障或短路，然后重启控制器。 | | |
| 9002 | 检测到安全装置线路故障 重复信号输入中之一发生了断线等故障 | 请确认安装装置输入信号是否发生断线、接地故障或短路，然后重启控制器。 | | |
| 9003 | 初始化失败 无法初始化固件 | 可能是由于控制器硬件故障。请确认配线，如重启控制器后仍出现相同错误，请咨询当地经销商。 | | |
| 9004 | 初始化失败 无法初始化 DU 请检查 DU 电源或 CU 与 DU 的连接 | 已配置的驱动单元数量与已识别的驱动单元数量不匹配。请确认电源以及控制单元与驱动单元间的配线，如重启控制器后仍出现相同错误，请咨询当地经销商。 | | |
| 9005 | 初始化失败 无法初始化 DU 请检查 CU 与 DU 的接线 | 可能是由于驱动单元硬件故障。请确认配线，如重启控制器后仍出现相同错误，请咨询当地经销商。 | | |
| 9006 | 初始化失败 远程 I/O 初始化失败 无法初始化远程 I/O | 检查远程 I/O 设置。 | | |
| 9007 | 力觉传感器错误 Note1 各错误代码 请确认各个错误代码及其解决方法。 | 力觉传感器发生错误。请确认系统历史记录中的附加信息 1 并采取相应措施。 | 各错误代码 | |
| 9008 | 校准期间，RC +和控制器之间的通信丢失。重新启动控制器。 | 请重启控制器。 | 各错误代码 | |
| 9009 | 检测到不支持的 Safety 板。 | 请断开连接的 Safety 板，并重启控制器。 | | |
| 9010 | 检测到不支持的 EUROMAP 板。 | 请断开连接的 EUROMAP 板，并重启控制器。 | | |
| 9011 | CPU 板备份电池电压低于规定值。更换 CPU 板电池。 | 请立即更换 CPU 板电池。电池更换完成之前，请尽量保持控制器电源开启状态。 | 当前值的 100 倍 | 极限值的 100 倍 |
| 9012 | CPU 板的 5V 输入电压低于规定值 | 当 5V 电源单元无法正常输出电压时，请更换电源。 | 当前值的 100 倍 | 极限值的 100 倍 |
| 9013 | 电机制动器、编码器和风扇的 24V 输入电压低于规定值。 | 当 24V 电源单元无法正常输出电压时，请更换电源。 | 当前值的 100 倍 | 极限值的 100 倍 |
| 9014 | 控制器内部温度高于规定值 | 请尽快停止控制器，并检查控制器的周围环境温度是否过高。 请确认风扇过滤器是否堵塞。 | 当前值的 100 倍 | 极限值的 100 倍 |
| 9015 | 控制器风扇的速度低于规定值 (FAN1) | 请确认控制器的风扇过滤器是否堵塞。 请更换风扇。 | 当前值 | 极限值 |
| 9016 | 控制器风扇的速度低于规定值 (FAN2) | 请确认控制器的风扇过滤器是否堵塞。 请更换风扇。 | 当前值 | 极限值 |
| 9017 | 控制器内部温度高于规定值 | 请尽快停止控制器，并检查控制器的周围环境温度是否过高。 请确认风扇过滤器是否堵塞。 | 当前值的 100 倍 | 极限值的 100 倍 |
| 9018 | CPU 板的 54V 输入电压低于规定值 | 当 54V 电源单元无法正常输出电压时，请更换电源。 | 当前值的 100 倍 | 极限值的 100 倍 |
| 9019 | CPU 板的 3.3V 输入电压低于规定值 | 当 3.3V 电源单元无法正常输出电压时，请更换电源。 | 当前值的 100 倍 | 极限值的 100 倍 |

状态代码和错误代码

| 编号 | 信息 | 对策 | 补充信息 1 | 补充信息 2 |
|------|--------------------------------|--|----------------------------|------------|
| 9020 | CPU 板卡的 DC 输入电压低于或高于规定值 | 当 DC 电源单元未输出正常输出电压时，请更换电源。 | 当前值的 100 倍 | 极限值的 100 倍 |
| 9021 | DU1 的 3.3V 电压低于规定值 | 当驱动单元 1 的 3.3V 电源单元无法正常输出电压时，请更换电源。 | | |
| 9022 | DU1 的 5V 电压低于规定值 | 当驱动单元 1 的 5V 电源单元无法正常输出电压时，请更换电源。 | | |
| 9023 | DU1 的电机制动器、编码器、风扇的 24V 电压低于规定值 | 当驱动单元 1 的 24V 电源单元无法正常输出电压时，请更换电源。 | | |
| 9024 | DU1 温度高于规定值 | 请尽快停止驱动单元 1，并检查周围环境温度是否过高。 请确认过滤器是否堵塞。 | | |
| 9025 | DU1 风扇的速度低于规定值 (FAN1) | 检查驱动单元 1 的过滤器是否堵塞。 请更换风扇。 | | |
| 9026 | DU1 风扇的速度低于规定值 (FAN2) | 检查驱动单元 1 的过滤器是否堵塞。 请更换风扇。 | | |
| 9031 | DU2 的 3.3V 电压低于规定值 | 当驱动单元 2 的 3.3V 电源单元无法正常输出电压时，请更换电源。 | | |
| 9032 | DU2 的 5V 电压低于规定值 | 当驱动单元 2 的 5V 电源单元无法正常输出电压时，请更换电源。 | | |
| 9033 | DU2 的电机制动器、编码器、风扇的 24V 电压低于规定值 | 当驱动单元 2 的 24V 电源单元无法正常输出电压时，请更换电源。 | | |
| 9034 | DU2 温度高于规定值 | 请尽快停止驱动单元 2，并检查周围环境温度是否过高。 请确认过滤器是否堵塞。 | | |
| 9035 | DU2 风扇的速度低于规定值 (FAN1) | 检查驱动单元 2 的过滤器是否堵塞。 请更换风扇。 | | |
| 9036 | DU2 风扇的速度低于规定值 (FAN2) | 检查驱动单元 2 的过滤器是否堵塞。 请更换风扇。 | | |
| 9041 | DU3 的 3.3V 电压低于规定值 | 当驱动单元 3 的 3.3V 电源单元无法正常输出电压时，请更换电源。 | | |
| 9042 | DU3 的 5V 电压低于规定值 | 当驱动单元 3 的 5V 电源单元无法正常输出电压时，请更换电源。 | | |
| 9043 | DU3 的电机制动器、编码器、风扇的 24V 电压低于规定值 | 当驱动单元 3 的 24V 电源单元无法正常输出电压时，请更换电源。 | | |
| 9044 | DU3 温度高于规定值 | 请尽快停止驱动单元 3，并检查周围环境温度是否过高。 请确认过滤器是否堵塞。 | | |
| 9045 | DU3 风扇的速度低于规定值 (FAN1) | 检查驱动单元 3 的过滤器是否堵塞。 请更换风扇。 | | |
| 9046 | DU3 风扇的速度低于规定值 (FAN2) | 检查驱动单元 3 的过滤器是否堵塞。 请更换风扇。 | | |
| 9100 | 初始化失败。无法分配内存。 | 请重启控制器。 | | |
| 9101 | 消息队列已满 | - | | |
| 9102 | 初始化失败。无法初始化 Modbus。 | (选择 RTU 时) 请确认选择的端口是否正常安装。 (选择 TCP 时) 请确认端口编号是否被其他设备使用。 | | |
| 9103 | 初始化失败。无法初始化远程用户输出。 | 如指定了机器人，请确认指定的机器人是否正常注册。 | | |
| 9104 | 远程用户输出失败。指定命令无法执行。 | 请确认表达式。 | | |
| 9105 | 检测到不支持的 TP。 | 请断开连接的 TP，并重启控制器。 | 1: TP1 2: TP2 3: TP3 | |

| 编号 | 信息 | 对策 | 补充信息 1 | 补充信息 2 |
|------|---|---|--------|--------|
| 9233 | 现场总线 I/O 驱动程序异常 | 模块故障或控制器软件损坏。请修复控制器固件。 | | |
| 9234 | 现场总线 I/O 驱动程序初始化失败 | 模块故障或控制器软件损坏。请修复控制器固件。 | | |
| 9610 | RAS 线路检测到伺服器系统故障。重新启动控制器。检查噪音。更换控制器。 | 请确认噪音对策。 请更换 DMB 板。 | | |
| 9611 | 伺服 CPU 内部 RAM 故障。重新启动控制器。检查噪音。更换 DMB。 | 请确认噪音对策。 请更换 DMB 板。 | | |
| 9612 | 主 CPU 和伺服 CPU 的 RAM 通讯故障。重新启动控制器。检查噪音。更换 DMB。 | 请确认噪音对策。 请更换 DMB 板。 | | |
| 9613 | 伺服 CPU 内部 RAM 故障。重新启动控制器。检查噪音。更换 DMB。 | 请重启控制器、检查噪音对策或更换 DMB 板。 T,VT 系列则请更换 CPU 板(而非 DMB 板)。 | | |
| 9614 | 主 CPU 和伺服 CPU 初始化通讯故障。重新启动控制器。检查噪音。更换 DMB。 | 请重启控制器、检查噪音对策或更换 DMB 板。 T,VT 系列将请更换 CPU 板(而非 DMB 板)。 | | |
| 9615 | 主 CPU 和伺服 CPU 初始化通讯故障。重新启动控制器。检查噪音。更换 DMB。 | 请确认噪音对策。 请更换 DMB 板。 | | |
| 9616 | 主 CPU 和伺服 CPU 通讯故障。重新启动控制器。检查噪音。更换 DMB。 | 请重启控制器、检查噪音对策或更换 DMB 板。 T,VT 系列则请更换 CPU 板(而非 DMB 板)。 | | |
| 9617 | 主 CPU 和伺服 CPU 通讯故障。重新启动控制器。检查噪音。更换 DMB。 | 请重启控制器、检查噪音对策或更换 DMB 板。 T,VT 系列则请更换 CPU 板(而非 DMB 板)。 | | |
| 9618 | 伺服器长时间命令超时 | 请确认噪音对策。 请更换 DMB 板。 | | |
| 9619 | 伺服器长时间命令 Checksum 错误 | 请确认噪音对策。 请更换 DMB 板。 | | |
| 9620 | 系统看门狗异常。重新启动控制器。检查噪音。更换 DMB。 | 请重启控制器、检查噪音对策或更换 DMB 板。 T,VT 系列则请更换 CPU 板(而非 DMB 板)。 | | |
| 9621 | 驱动装置检查故障 | 请确认噪音对策。 请更换 DMB 板。 | | |
| 9622 | 伺服 CPU 内部 RAM 故障。重新启动控制器。检查噪音。更换 DMB。 | 请确认噪音对策。 请更换 DMB 板。 | | |
| 9623 | 紧急停止或安全装置的双工电路故障。请检查接线。 | 请确认噪音对策。 请更换 DMB 板。 | | |
| 9624 | 检测到主电路电源电压低。检查电源电压。重新启动控制器。 | 请确认噪音对策。 请更换 DMB 板。 | | |
| 9625 | 主电路的电源控制继电器发生触点熔断。请更换 DPB。 | 请更换 DPB 卡。 | | |

状态代码和错误代码

| 编号 | 信息 | 对策 | 补充信息 1 | 补充信息 2 |
|------|--|--|--------|--------|
| 9626 | 检测到伺服 CPU 和主 CPU 不匹配。 | 请重启控制器、检查噪音对策或更换 CPU 板。 | | |
| 9627 | 再生电阻器的温度过高 | 请设定 Weight/Inertia。请确认负载。 请确认机器人状态。(光滑、松弛、卡壳、皮带松动、制动器) 请确认是否与周边设备干涉。(碰撞、接触) 请确认机型设置。 请确认电源线。 | | |
| 9628 | 伺服 CPU 过电压。 | 请更换 DPB 板。 | | |
| 9630 | 实时状态错误 Checksum 错误 | 请重启控制器。 请更换 DMB 板。 请确认噪音对策。 | | |
| 9632 | 实时状态错误自由运行计数器错误 | 请重启控制器。 请更换 DMB 板。 请确认噪音对策。 | | |
| 9633 | 实时状态错误 伺服器 CPU 通讯错误 | 请重启控制器。 请更换 DMB 板。 请确认噪音对策。 | | |
| 9640 | 运动系统中断错误 重复中断 | 请重启控制器。 请更换 DMB 板。 请确认噪音对策。 | | |
| 9691 | 运动网络中数据发送失败 | 请确认与驱动单元之间的电缆连接。 | | |
| 9692 | 运动网络数据接收失败 | 请确认与驱动单元之间的电缆连接。 | | |
| 9697 | 力觉传感器 I/F 板卡数据传输失败。请检查力觉传感器 I/F 板卡和力觉传感器的连接 请检查力觉传感器 I/F 板卡和力觉传感器的连接 | 检查力觉传感器 I/F 板卡和力觉传感器之间的连接。 请重启控制器。 如果重启后仍出现相同错误，请联系经销商。 | | |
| 9698 | 力觉传感器 I/F 板卡数据接收失败。请检查力觉传感器 I/F 板卡和力觉传感器的连接 □请检查力觉传感器 I/F 板卡和力觉传感器的连接 | 检查力觉传感器 I/F 板卡和力觉传感器之间的连接。 请重启控制器。 如果重启后仍发生相同的错误，请咨询经销商。 | | |
| 9700 | 伺服器控制门数组异常 请检查 DMB | 请检查与周边设备的接线是否发生短路或错误连接。 (EMERGENCY, I/O 连接器) 请更换 DMB。 请更换附加轴单元。 如果使用 T,VT 系列，则请重启控制器，或采取抗干扰对策，更换电机单元。 | | |
| 9701 | 平行编码器信号中断 请检测信号电缆连接或机器人内部接线 | 请确认 M/C 信号电缆。 请确认机器人的信号接线。(引脚断开、断线、短路) 请更换电机。(编码器故障) 请更换 DMB。(检测电路故障) 请确认控制器内部的连接器。(断开、连接 DMB 上的串行编码器端子) 请确认机型设定。(并行编码器设置错误) 请确认与周边设备的接线。 (EMERGENCY, I/O) 如果使用 T,VT 系列，则请重启控制器，或采取抗干扰对策，更换电机单元。 | | |

| 编号 | 信息 | 对策 | 补充信息 1 | 补充信息 2 |
|------|---|--|--------|--------|
| 9702 | 未安装电机驱动器 请安装电机驱动器 检查 DMB 或电机驱动器 | 请确认安装电机驱动器。 请确认机型设置或硬件设置。 更换电机驱动器。 请更换 DMB 板。 如果使用 T,VT 系列, 则请检查电机单元的接线。 | | |
| 9703 | 增量编码器初始化通讯失败 请检查信号电缆连接以及机器人设置 | 请确认机型设置。 请更换电机。(编码器故障) 请更换 DMB。 如果使用 T,VT 系列, 则请重启控制器, 或采取抗干扰对策, 更换 CPU 板卡。 | | |
| 9704 | 绝对编码器初始化失败 请检查信号电缆连接以及机器人设置 | 请确认机型设置。 请更换电机。(编码器故障) 请更换 DMB。 如果使用 T,VT 系列, 则请重启控制器, 或采取抗干扰对策, 更换电机单元。 | | |
| 9705 | 编码器划分设置失败 请检查机器人设置 | 请确认机型设置。 | | |
| 9706 | 绝对编码器初始化过程中数据失败 请检查信号电缆连接、控制器或电机 | 请更换电机。(编码器故障) 请更换 DMB。 请确认噪音对策。 如果使用 T,VT 系列, 则请重启控制器, 或采取抗干扰对策, 更换电机单元。 | | |
| 9707 | 绝对编码器多圈超过最大范围 请重置编码器 | 请重置编码器。 请更换电机。(编码器故障) | | |
| 9708 | 位置超出范围 请重置编码器 | 请重置编码器。 请更换 DMB 板。 请更换电机。(编码器故障) | | |
| 9709 | 序列编码器无响应 请检查信号电缆连接、电机、DMB 或编码器 IF 板 | 请确认机型设置。(并行编码器型号设置错误) 请检查信号电缆的连接。 请更换 DMB 或编码器 I/F 板。 | | |
| 9710 | 序列编码器初始化失败 请重启控制器 检查电机、DMB 或者编码器 IF 板 | 请确认机器人的设置。 请检查信号电缆。 请更换 DMB 或编码器 I/F 板。 如果使用 T,VT 系列, 则请重启控制器, 或采取抗干扰对策, 更换电机单元。 | | |
| 9711 | 序列编码器通讯失败 请重新启动控制器 测量电机、DMB 或编码器 IF 板 | 请确认机器人的设置。 请检查信号电缆。 请更换 DMB 或编码器 I/F 板。 如果使用 T,VT 系列, 则请重启控制器, 或采取抗干扰对策, 更换电机单元。 | | |
| 9712 | 伺服器 CPU 看门狗异常 请重新启动控制器 检测电机或 DMB | 请更换 DMB 板。 请确认噪音对策。 如果使用 T,VT 系列, 请检查信号电缆的连接。请重启控制器, 或采取防干扰对策, 更换 CPU 板或电机单元。 | | |
| 9713 | 当前控制电路 WDT 失败 重新启动控制器 检查控制器 | 请检查电源电缆的连接。 请确认 15V 电源和电缆连接。 请更换 DMB 板。 请确认噪音对策。 如果使用 T,VT 系列, 则请重启控制器或更换电机单元。 | | |
| 9714 | DMB 不适用于此机器人 | 请确认机器人的设置。 请更换适用于机器人的 DMB。 | | |

状态代码和错误代码

| 编号 | 信息 | 对策 | 补充信息 1 | 补充信息 2 |
|------|---|---|--------|--------|
| 9715 | 重置编码器 重新启动控制器 | 请重启控制器。 | | |
| 9716 | 绝对编码器的数据备用电源故障 更换电池 检查机器人内部接线 | 请重置编码器。 请检查信号电缆的连接。 | | |
| 9717 | 绝对编码器备份数据失败 重置编码器 | 请执行需要重置编码器的轴。 请检查信号电缆的连接。 | | |
| 9718 | 绝对编码器电池报警 | 请更换电池。 请检查信号电缆的连接。 | | |
| 9719 | 绝对编码器位置失败 重置编码器 更换电机 | 请重置编码器。 请更换电机。(编码器故障) 如果使用 T,VT 系列, 则请重启控制器, 更换电机单元。 | | |
| 9720 | 控制器电源开启时, 速度太快 停止机器人, 并重新启动控制器 | 请重启控制器。 请重置编码器。 如果使用 T,VT 系列, 则请重启控制器, 或采取抗干扰对策, 更换电机单元。 请确认机器人没有与周边设备产生干 涉。 | | |
| 9721 | 绝对编码器过热 | 降低工作负荷。 等待编码器冷却。 | | |
| 9722 | R/D 转换器异常 重置编码器 检查解析器板卡或机器人内部接 线 | 请重置编码器。 请确认机器人的信号系统接线。(引脚脱 落、断线、短路) 请更换解析器板卡。 | | |
| 9723 | G 传感器通信错误 检查信号线连接或机器人内部接 线 | 请检查信号电缆的连接。 请确认机器人的信号系统接线。(引脚脱 落、断线、短路) 请确认防干扰对策。 请更换控制板。 请更换 DMB 板。 | | |
| 9724 | G 传感器数据错误 检查控制板卡 | 请更换控制板。 | | |
| 9725 | 多旋转数据和 R/D 转换数据不同 重置编码器 | 请重置解析器。 请确认噪音对策。 请更换解析器板卡。 | | |
| 9726 | 解析器励磁信号中断 重置编码器 检查解析器板卡或机器人内部接 线 | 请确认机器人的信号系统接线。(引脚脱 落、断线、短路) 请更换解析器板卡。 | | |
| 9727 | S-DSP 检测到 DSP 通信失败 请检查 DMB | 请重启控制器。 请确认噪音对策。 请更换 DMB 板。 | | |
| 9728 | 检测到电流反馈数据错误 检查 DMB | 请重启控制器。 请确认噪音对策。 请更换 DMB 板。 如果使用 T,VT 系列, 则请检查电源电缆 是否发生短路或接地故障。 请重启控制器或更换电机单元。 | | |
| 9729 | D-DSP 检测到 DSP 通信失败 请检查 DMB | 请重启控制器。 请确认噪音对策。 请更换 DMB 板。 | | |
| 9730 | 绝对编码器在电源关闭时速度过 快 重置编码器 | 请重置编码器。 请更换电机。 | | |

| 编号 | 信息 | 对策 | 补充信息 1 | 补充信息 2 |
|------|---------------------|---|--|--|
| 9731 | 绝对编码器速度过快 重置编码器 | 请重置编码器。 请更换电机。 如果使用 T,VT 系列, 请重启控制器, 更换电机单元。 | | |
| 9732 | 伺服器报警 A | - | | |
| 9733 | G 传感器初始化失败。 | 请重启控制器。 请确认信号电缆的连接。 请确认防噪音措施。 | | |
| 9734 | 编码器重置失败。 | 请重启控制器。 请再次重置编码器。 请确认信号电缆的连接。 请更换电机。(编码器故障) 请确认防噪音措施。 | | |
| 9800 | Safety 板检测到编码器错误。 | 请按顺序执行以下操作。 1. 打开系统历史记录, 并对正在发生的编码器异常相关的错误采取措施。 2. 如果未发生相关的错误, 请执行下列任一操作, 并重启控制器。 - 确认 Safety 板的连接。 - 更换 Safety 板。 | 检测到异常的部位 1: 通信 2: 内部 | 关节编号 1: J1 2: J2 4: J3 8: J4 16: J5 32: J6 |
| 9801 | Safety 板检测到位置错误。 | 请按顺序执行以下操作。 1. 重启控制器。 2. 打开系统历史记录, 并对正在发生的位置异常相关的错误采取措施。 3. 如果使用扭矩控制模式(TCLim 命令), 请参阅 SPEL 命令参考, 以确保使用得当。 4. 如果未发生相关的错误, 请从安全功能管理器进行 HOFS 设置。 | | 关节编号 1: J1 2: J2 4: J3 8: J4 16: J5 32: J6 |
| 9802 | 检测到 Safety 板输入重复错误。 | 请执行下列任一操作。 - 重启控制器。 - 请确认 TP 正确使用。重启控制器, 并确认使用 TP 时, 启用开关处于中间位置, 请均匀施力操作启用开关。 - 确认紧急停止按钮、TP 等的输入设备与 Safety 板的连接, 并重启控制器。 - 确认电源的连接, 并重启控制器。 | 检测到异常的部位 1: SAFETY_IN1 2: SAFETY_IN2 4: SAFETY_IN3 8: SAFETY_IN4 16: SAFETY_IN5 32: 启用开关 64: 紧急停止开关(示教器) 128: 紧急停止开关(控制器连接) | |
| 9803 | 检测到 Safety 板输出重复错误。 | 请执行下列任一操作, 并重启控制器。 - 确认外部设备与 Safety 板之间的连接。 - 确认安全 I/O 接头电源的连接。 | 检测到异常的部位 1: SAFETY_OUT1 2: SAFETY_OUT2 4: SAFETY_OUT3 128: 安全扭矩关闭 | |

状态代码和错误代码

| 编号 | 信息 | 对策 | 补充信息 1 | 补充信息 2 |
|------|-----------------------------|---|--|--|
| 9804 | 检测到 Safety 板的错误。 | 请更换 Safety 板。 | 检测到异常的 部位 2: 看门狗定时器检测 4: 电源(5V) 8: 电源(3.3V) 64: 通信总线 | |
| 9805 | 检测到 Safety 板的 MCU 错误。 | 请确认系统历史记录中的附加信息，并采取以下对策。 1. 参数异常(附加信息 1=1 且补充信息 2=255) * 使用安全功能管理器将机器人参数写入 Safety 板。 * 更换 Safety 板时会出现此错误，执行上述操作即可。 2. 参数异常以外的情况 请执行以下任一操作。 - 重启控制器。 - 若重复出线同样错误，请更换 Safety 板。 | 检测到异常的 部位 1: 数据 ROM 2: 程序 ROM 4: RAM 16: 序列监控 128: CPU | 附加信息 1 为 1 时 0~254: 数据故障位置 255: 参数异常 |
| 9806 | Safety 板检测到控制器的错误。 | 请执行下列任一操作。 - 重启控制器。 - 如果同样的错误反复出现，请与我们联系。 | 检测到异常的 部位 1: 操作模式接收错误 | |
| 9807 | Safety 板检测到继电器融接。 | 请按顺序执行以下操作。 1. 打开系统历史记录，并对正在发生的继电器融接相关的错误采取措施。 2. 如果未发生相关的错误，请执行下列任一操作。 - 重启控制器。 - 更换 Safety 板。 | 检测到异常的 部位 1: 继电器融接 | |
| 9809 | Safety 板发生了信号不匹配。 | 请执行下列任一操作。 - 重启控制器。 - 请确认 TP 正确使用。重启控制器，并确认使用 TP 时，启用开关处于中间位置，请均匀施力操作启用开关。 - 请确认控制器内的 Safety 板的连接，并重启控制器。 - 请更换 Safety 板，并重启控制器。 | 检测到异常的 部位 1: 状态不一致 2: 夹具前端位置不一致 | |
| 9810 | Safety 板未连接。 | 请连接 Safety 板，并重启控制器。 | 检测到异常的 部位 1: Safety 板 | |
| 9811 | 检测到控制器的机器人型号和 Safety 板设置不同。 | 请按顺序执行以下操作。 1. 从控制器设置中选择机器人型号。 2. 从安全功能管理器中修改 Safety 板的设置。 | | |
| 9812 | 检测到控制器的机器人参数和 Safety 板不同。 | 请按顺序执行以下操作。 1. 从控制器设置中选择机器人型号。 2. 从安全功能管理器中修改 Safety 板的设置。 | 控制器的机器人参数校验和 | Safety 板的机器人参数校验和 |
| 9814 | 检测到控制器设置和 Safety 板设置不同。 | 从安全功能管理器中修改 Safety 板的设置。 | 发现差异的设置 1: 空运行设置 | |

代码编号 10000 ~

| 编号 | 信息 | 对策 | 补充信息 1 | 补充信息 2 |
|-------|---------------------------------|--|--------|--------|
| 10000 | 命令执行被用户操作中断 | - | | |
| 10001 | 命令超时 | - | | |
| 10002 | 点文件已损坏 | - | | |
| 10003 | 无法建立项目 | - | | |
| 10004 | 无法初始化 Spel 的类实例 | - | | |
| 10005 | 编译器初始化失败 | - | | |
| 10006 | 通信驱动程序初始化失败 | - | | |
| 10007 | 项目不存在 | 请确认项目名称和路径是否正确。 | | |
| 10008 | 未指定项目 | 请指定项目。 | | |
| 10009 | 无法打开文件 | 请确认文件名称和路径是否正确。 | | |
| 10010 | 无法创建文件 | - | | |
| 10011 | 未找到文件 | 请确认文件名 | | |
| 10013 | 机器人管理器打开时无法执行 LoadPoints | 请关闭机器人管理器后再执行。 | | |
| 10014 | 无法锁止项目 另一个对话正使用项目 被其他应用锁定 | 请关闭其他应用程序。 | | |
| 10015 | 项目无法同步化 | - | | |
| 10016 | 驱动器未准备好 | 请确认驱动器的指定是否正确。 | | |
| 10017 | IP 地址无效 | 请确认 IP 地址。 | | |
| 10018 | IP 掩码无效 | 请确认 IP 掩码。 | | |
| 10019 | IP 网关无效 | 请确认 IP 网关。 | | |
| 10020 | IP 地址或网关不能是子网地址 | 请确认 IP 地址。 | | |
| 10021 | IP 地址或网关不能是广播地址 | 请确认 IP 地址。 | | |
| 10022 | DNS 地址无效 | 请确认 DNS。 | | |
| 10023 | 项目未完成创建, 无法执行命令 | 请在创建完成后执行。 | | |
| 10024 | 无效的任务名称 | 请确认任务名称。 | | |
| 10100 | 命令已在执行中 | - | | |
| 10101 | 用户中止命令 | 请执行 ResetAbort。 | | |
| 10102 | 无效的服务器实例 | 请指定正确的实例。 | | |
| 10103 | 无效的 CommandTask 值 | 请指定正确的任务编号。 | | |
| 10104 | 无法在初始化后更改 ServerInstance | 请在初始化前设置 ServerInstance。 | | |
| 10105 | 数据无效 | 请检查 RC+ API 中 GetTaskInfo 方法的数据。 | | |
| 10106 | 显示对话框时无法继续 | 请检查 RC+ API, Rundialog 方法或 TeachPoint 方法执行时, 没有执行 Rundialog 方法或 TeachPoint 方法。 | | |
| 10250 | 功能块 命令执行超时 | 请确认和 PLC 的连接。 | | |

状态代码和错误代码

| 编号 | 信息 | 对策 | 补充信息 1 | 补充信息 2 |
|-------|--|--------------------------------|--------|--------|
| 10251 | 功能块 无法执行命令 ExtError 为高或 ExtCmdReset 为低 | 请确认 ExtError 位和 ExtCmdReset 位。 | | |
| 10252 | 功能块 检测到无效的配置 | 请检查配置 | | |
| 10253 | 功能块。发生超时。 | 请确认 MaxTime 的值大于 0。 | | |
| 10254 | 功能块。无法执行该命令，因为正在执行其他功能块。 | 请确认功能块没有同时运行。 | | |
| 10501 | 连接中断 | - | | |
| 10502 | 不能与 SPEL 控制器板连接 | - | | |
| 10503 | 控制器固件与 RC+软件版本不兼容 | 请更新 RC+版本。 | | |
| 10504 | 该系统的 USB 连接是为 RC620 控制器保留的，在 RC+7.0 中不可用 | 请在其他电脑中安装 RC+7.0 后使用 | | |
| 10505 | 指定连接不存在 | 请确认连接编号。 | | |
| 10600 | 未安装图像采集卡驱动 | 请安装驱动程序。 | | |

如何重置在紧急停止状态下发生的错误

紧急停止状态，是指在机器人系统运行时，按下紧急停止开关。

此时，可能会出现紧急停止以外的错误。如果发生错误，请执行以下步骤重置错误。

- (1) 释放紧急停止开关。
- (2) 使用以下任一方法，执行 Reset 操作。
 - 在 EPSON RC+ 7.0 菜单中选择-[工具]-[机器人管理器]-[控制面板]，然后点击 <Reset>按钮。
 - 在 EPSON RC+ 7.0 菜单中选择-[工具]-[命令窗口]，然后输入 Reset 命令。

NOTE



当执行 Reset 操作后仍发生相同错误，请按照本手册中的“对策”采取相应措施。

附加信息 补充

关于与错误代码相对应的附加信息，在此对复杂的项目进行说明。

此外，可从 EPSON RC+ 的系统历史记录中确认附加信息。

错误代码27、28: “Safety板发出了主停止信号”“Safety板发出了子停止信号”

在错误信息“Safety 板发出了主停止信号”和“Safety 板发出了子停止信号”中的附加信息包含了由于安全功能导致的停止原因，如下所示。

附加信息 1: 停止信号的类型

补充信息 2: 停止信号的详细信息，含义因附加信息 1(停止信号的类型)而异

采用独立的双重电路监控，因此安全功能可能会以错误代码 27(主)、28(副)重复通知相同附加信息的错误。

Safety 板的停止信号的类型以及详细的当前值也可以从 SF_GetStatus 函数获取。详细信息请参阅以下手册。

《EPSON RC+ 7.0 SPEL+语言参考》

有关安全功能的术语，请参阅以下手册。

《安全功能手册》

| 补充信息 | | | | 概要、对策 |
|------------|-------------------|-----------|------------------|---|
| 补充信息 1(*1) | | 补充信息 2 | | |
| 编号 | 停止信号的类型 | 停止信号的详细信息 | | |
| 100 | 安全输入 | 编号 | 安全输入端口 | 通过分配给补充信息 2 中安全输入的紧急停止和安全防护输入停止信号。请将补充信息 2 中通知的安全输入端口所连接的安全开关 NC 触点(常闭触点)设为 On。(*6) |
| | | 1 (*4) | SAFETY_IN1 | |
| | | 2 (*5) | SAFETY_IN2 | |
| | | 4 | SAFETY_IN3 | |
| | | 8 | SAFETY_IN4 | |
| | | 16 | SAFETY_IN5 | |
| 101 | 关节的安全极限速度 (SLS_1) | 编号 | 关节编号 | 补充信息 2 中显示的关节速度超过 SLS_1 的安全极限速度，因此机器人已停止。请参阅“安全极限速度 (SLS) 引发停止时的确认项目”，并采取对策。 |
| | | 1 | J1 | |
| | | 2 | J2 | |
| | | 4 | J3 | |
| | | 8 | J4 | |
| | | 16 | J5 | |
| | | 32 | J6 | |
| 102 | 部位的安全极限速度 (SLS_1) | 编号 | 部位 | 补充信息 2 的部位速度超过 SLS_1 安全极限速度，因此机器人已停止。请参阅“通过安全极限速度(SLS)停止时的确认项目”，并采取对策。 |
| | | 1 | 手臂前端 (P1 TCP) | |
| | | 2 | 肘部 (P2 Elbow) | |
| | | 4 | 手腕 (P3 Wrist) | |
| | | 8 | 肩部 (P4 Shoulder) | |

| 补充信息 | | | | 概要、对策 |
|------------|----------------------|-----------|---------------------|--|
| 补充信息 1(*1) | | 补充信息 2 | | |
| 编号 | 停止信号的类型 | 停止信号的详细信息 | | |
| 103 | 关节的安全极限速度 (SLS_2) | 编号 | 关节编号 | 补充信息 2 中显示的关节速度超过 SLS_2 的安全极限速度，因此机器人已停止。 请参阅“通过安全极限速度(SLS)停止时的确认项目”，并采取对策。 |
| | | 1 | J1 | |
| | | 2 | J2 | |
| | | 4 | J3 | |
| | | 8 | J4 | |
| | | 16 | J5 | |
| 104 | 部位的安全极限速度 (SLS_2) | 编号 | 部位 | 补充信息 2 的部位速度超过 SLS_2 的安全极限速度，因此机器人已停止。 请参阅“通过安全极限速度(SLS)停止时的确认项目”，并采取对策。 |
| | | 1 | 手臂前端 (P1 TCP) | |
| | | 2 | 肘部 (P2 Elbow) | |
| | | 4 | 手腕 (P3 Wrist) | |
| | | 8 | 肩部 (P4 Shoulder) | |
| 105 | 关节的安全极限速度 (SLS_3) | 编号 | 关节编号 | 补充信息 2 中显示的关节速度超过 SLS_3 的安全极限速度，因此机器人已停止。 请参阅“通过安全极限速度(SLS)停止时的确认项目”，并采取对策。 |
| | | 1 | J1 | |
| | | 2 | J2 | |
| | | 4 | J3 | |
| | | 8 | J4 | |
| | | 16 | J5 | |
| 106 | 部位的安全极限速度 (SLS_3) | 编号 | 部位 | 补充信息 2 的部位速度超过 SLS_3 的安全极限速度，因此机器人已停止。 请参阅“通过安全极限速度(SLS)停止时的确认项目”，并采取对策。 |
| | | 1 | 手臂前端 (P1 TCP) | |
| | | 2 | 肘部 (P2 Elbow) | |
| | | 4 | 手腕 (P3 Wrist) | |
| | | 8 | 肩部 (P4 Shoulder) | |
| 107 | 关节的安全极限速度 (SLS_T) | 编号 | 关节编号 | TEACH 模式下补充信息 2 中显示的关节速度超过 SLS_T 的安全极限速度，因此机器人已停止。 请降低机器人运动速度，或者在安全功能管理器中确认设定的 SLS_T 相关的安全参数。 |
| | | 1 | J1 | |
| | | 2 | J2 | |
| | | 4 | J3 | |
| | | 8 | J4 | |
| | | 16 | J5 | |
| 108 | 部位的安全极限速度 (SLS_T) | 编号 | 部位 | TEACH 模式下补充信息 2 中显示的部位速度超过 SLS_T 的安全极限速度，因此机器人已停止。 请降低机器人运动速度，或者在安全功能管理器中确认设定的 SLS_T 相关的安全参数。 |
| | | 1 | 手臂前端 (P1 TCP) | |
| | | 2 | 肘部 (P2 Elbow) | |
| | | 4 | 手腕 (P3 Wrist) | |
| | | 8 | 肩部 (P4 Shoulder) | |

| 补充信息 | | | | 概要、对策 |
|------------|--------------------|------------|-------------------------|---|
| 补充信息 1(*1) | | 补充信息 2 | | |
| 编号 | 停止信号的类型 | 停止信号的详细信息 | | |
| 109 | 关节的安全极限速度 (SLS_T2) | 编号 | 关节编号 | T2 模式下补充信息 2 中显示的关节速度超过 SLS_T2 的安全极限速度，因此机器人已停止。 请降低机器人运动速度，或者在安全功能管理器中确认设定的 SLS_T2 相关的安全参数。 |
| | | 1 | J1 | |
| | | 2 | J2 | |
| | | 4 | J3 | |
| | | 8 | J4 | |
| | | 16 | J5 | |
| 110 | 部位的安全极限速度 (SLS_T2) | 编号 | 部位 | T2 模式下补充信息 2 中显示的部位速度超过 SLS_T2 的安全极限速度，因此机器人已停止。 请降低机器人运动速度，或者在安全功能管理器中确认设定的 SLS_T2 相关的安全参数。 |
| | | 1 | 手臂前端 (P1 TCP) | |
| | | 2 | 肘部 (P2 Elbow) | |
| | | 4 | 手腕 (P3 Wrist) | |
| | | 8 | 肩部 (P4 Shoulder) | |
| 115 | 安全极限位置 (SLP_A) | 编号 | 关节编号, 监控位置 (*2) | 补充信息 2 中显示的关节编号, 关节位置进入 SLP_A 的监控位置，因此机器人已停止。 请参阅“通过安全极限位置(SLP)停止时的确认项目”，并进行恢复操作或采取对策。 |
| | | 1001 (*3) | J2, YL (壁面) J2, 限制区域 | |
| | | 2001 (*3) | J2, YU (壁面) | |
| | | 4001 (*3) | J2, XL (壁面) | |
| | | 8001 (*3) | J2, XU (壁面) | |
| | | 16001 (*3) | J2, ZL (壁面) | |
| | | 32001 (*3) | J2, ZU (壁面) | |
| | | 1002 (*3) | J3, YL (壁面) J3, 限制区域 | |
| | | 2002 (*3) | J3, YU (壁面) | |
| | | 4002 (*3) | J3, XL (壁面) | |
| | | 8002 (*3) | J3, XU (壁面) | |
| | | 16002 (*3) | J3, ZL (壁面) | |
| | | 32002 (*3) | J3, ZU (壁面) | |
| | | 1004 (*3) | J5, YL (壁面) J5, 限制区域 | |
| | | 2004 (*3) | J5, YU (壁面) | |
| | | 4004 (*3) | J5, XL (壁面) | |
| | | 8004 (*3) | J5, XU (壁面) | |
| | | 16004 (*3) | J5, ZL (壁面) | |
| | | 32004 (*3) | J5, ZU (壁面) | |
| | | 1008 (*3) | J6, YL (壁面) J6, 限制区域 | |
| | | 2008 (*3) | J6, YU (壁面) | |
| | | 4008 (*3) | J6, XL (壁面) | |
| | | 8008 (*3) | J6, XU (壁面) | |
| 16008 (*3) | J6, ZL (壁面) | | | |
| 32008 (*3) | J6, ZU (壁面) | | | |

| 附加信息 | | | | 概要、对策 |
|------------|-------------------|------------|-------------------------|---|
| 补充信息 1(*1) | | 补充信息 2 | | |
| 编号 | 停止信号的类型 | 停止信号的详细信息 | | |
| 116 | 安全极限位置 (SLP_B) | 编号 | 关节编号, 监控位置 (*2) | 补充信息 2 中显示的关节编号, 关节位置进入 SLP_B 的监控位置, 因此机器人已停止。 请参阅“通过安全极限位置(SLP)停止时的确认项目”, 并进行恢复操作或采取对策。 |
| | | 1001 (*3) | J2, YL (壁面) J2, 限制区域 | |
| | | 2001 (*3) | J2, YU (壁面) | |
| | | 4001 (*3) | J2, XL (壁面) | |
| | | 8001 (*3) | J2, XU (壁面) | |
| | | 16001 (*3) | J2, ZL (壁面) | |
| | | 32001 (*3) | J2, ZU (壁面) | |
| | | 1002 (*3) | J3, YL (壁面) J3, 限制区域 | |
| | | 2002 (*3) | J3, YU (壁面) | |
| | | 4002 (*3) | J3, XL (壁面) | |
| | | 8002 (*3) | J3, XU (壁面) | |
| | | 16002 (*3) | J3, ZL (壁面) | |
| | | 32002 (*3) | J3, ZU (壁面) | |
| | | 1004 (*3) | J5, YL (壁面) J5, 限制区域 | |
| | | 2004 (*3) | J5, YU (壁面) | |
| | | 4004 (*3) | J5, XL (壁面) | |
| | | 8004 (*3) | J5, XU (壁面) | |
| | | 16004 (*3) | J5, ZL (壁面) | |
| | | 32004 (*3) | J5, ZU (壁面) | |
| | | 1008 (*3) | J6, YL (壁面) J6, 限制区域 | |
| | | 2008 (*3) | J6, YU (壁面) | |
| | | 4008 (*3) | J6, XL (壁面) | |
| | | 8008 (*3) | J6, XU (壁面) | |
| | | 16008 (*3) | J6, ZL (壁面) | |
| 32008 (*3) | J6, ZU (壁面) | | | |

| 附加信息 | | | | 概要、对策 |
|------------|----------------|------------|-------------------------|--|
| 补充信息 1(*1) | | 补充信息 2 | | |
| 编号 | 停止信号的类型 | 停止信号的详细信息 | | |
| 117 | 安全极限位置 (SLP_C) | 编号 | 关节编号, 监控位置 (*2) | 补充信息 2 中显示的关节编号, 关节位置进入 SLP_C 的监控位置, 因此机器人已停止。 请参阅“通过安全极限位置(SLP)停止时的确认项目”, 并进行恢复操作或采取对策。 |
| | | 1001 (*3) | J2, YL (壁面) J2, 限制区域 | |
| | | 2001 (*3) | J2, YU (壁面) | |
| | | 4001 (*3) | J2, XL (壁面) | |
| | | 8001 (*3) | J2, XU (壁面) | |
| | | 16001 (*3) | J2, ZL (壁面) | |
| | | 32001 (*3) | J2, ZU (壁面) | |
| | | 1002 (*3) | J3, YL (壁面) J3, 限制区域 | |
| | | 2002 (*3) | J3, YU (壁面) | |
| | | 4002 (*3) | J3, XL (壁面) | |
| | | 8002 (*3) | J3, XU (壁面) | |
| | | 16002 (*3) | J3, ZL (壁面) | |
| | | 32002 (*3) | J3, ZU (壁面) | |
| | | 1004 (*3) | J5, YL (壁面) J5, 限制区域 | |
| | | 2004 (*3) | J5, YU (壁面) | |
| | | 4004 (*3) | J5, XL (壁面) | |
| | | 8004 (*3) | J5, XU (壁面) | |
| | | 16004 (*3) | J5, ZL (壁面) | |
| | | 32004 (*3) | J5, ZU (壁面) | |
| | | 1008 (*3) | J6, YL (壁面) J6, 限制区域 | |
| | | 2008 (*3) | J6, YU (壁面) | |
| 4008 (*3) | J6, XL (壁面) | | | |
| 8008 (*3) | J6, XU (壁面) | | | |
| 16008 (*3) | J6, ZL (壁面) | | | |
| 32008 (*3) | J6, ZU (壁面) | | | |
| 118 | 轴软限位 | 编号 | 关节编号 | 轴软限位时补充信息 2 的关节编号超出关节运动区域, 因此机器人已停止。 请参阅“通过轴软限位停止时的确认项目”, 并进行恢复操作或采取对策。 |
| | | 1 | J1 | |
| | | 2 | J2 | |
| | | 4 | J3 | |
| | | 8 | J4 | |
| | | 16 | J5 | |
| | | 32 | J6 | |
| 121 | 开关输入 | 编号 | 开关编号 | 以下情况下 Safety 板通知的事件信息。 无需应对此通知。(*7) 启用开关: 紧急停止开关 1: 设置在示教器上的开关。 紧急停止开关 2: 控制器紧急停止输入接头上连接的开关。 |
| | | 1 | 启用 开关 | |
| | | 2 | 紧急停止 开关 1 | |
| | | 4 | 紧急停止 开关 2 | |
| 122 | 模式控制 | 编号 | 状态 | 通知 Safety 板上模式控制的状态变化的事件信息。无需应对此通知。 |
| | | - | - | |

| 附加信息 | | | | 概要、对策 |
|------------|---------|-----------|------|--|
| 补充信息 1(*1) | | 补充信息 2 | | |
| 编号 | 停止信号的类型 | 停止信号的详细信息 | | |
| 123 | 减速监控 | 编号 | 状态 | 通知 Safety 板上减速监控状态的事件信息。无需应对此通知。 |
| | | - | - | |
| 124 | 关节角度极限 | 编号 | 关节编号 | 对于关节角度极限，补充信息 2 的关节超出最大关节角度，因此机器人已停止。请确认以下内容。 1. 设定了正确的最大关节角度 2. 机器人完全停止后已启用关节角度极限 3. 关节角度极限启用时未执行动作命令 4. 未因外部因素向机器人施加振动 |
| | | 1 | J1 | |
| | | 2 | J2 | |
| | | 4 | J3 | |
| | | 8 | J4 | |
| | | 16 | J5 | |
| 32 | J6 | | | |
| 上述以外(*1) | | | | 发生 Safety 板的错误时通知。请参阅(*1)。 |

*1: 补充信息 1 为除表中列出的情况下 Safety 板通知错误时的事件信息。无需应对此通知。因在系统历史记录前后通知此事件相关的错误，请采取应对该错误的措施。

例如：补充信息 1 为“134”时，通知“错误 9803”。

| 日期 | 时间 | 类型 | 编号 | 信息 | 函数 | 行 | 机器人 | 轴 | 任务# | 代码 1 | 代码 2 |
|------------|-----------|----|------|-------------------|----|---|-----|---|-----|------|------|
| 2023/07/06 | 11:01:754 | 事件 | 28 | Safety板发出了子停止信号。 | | | | | 0 | 184 | 1 |
| 2023/07/06 | 11:01:754 | 事件 | 27 | Safety板发出了主停止信号。 | | | | | 0 | 184 | 1 |
| 2023/07/06 | 11:01:754 | 错误 | 9803 | 检测到Safety板输出重复错误。 | | | | | 0 | 1 | 0 |
| 2023/07/06 | 11:01:754 | 事件 | 23 | 紧急停止已按下。 | | | | | 0 | 0 | 1 |

*2: 安全功能管理器的安全极限位置的监控位置 X1、X2、Y1、Y2、Z1、Z2 与本手册提及的监控位置 XL、XU、YL、YU、ZL、ZU 的对应关系如下所示。

- 在监控位置选择“壁面” : X1 = XL, X2 = XU, Y1 = YL, Y2 = YU, Z1 = ZL, Z2 = ZU
- 在监控位置选择“限制区域” : X1 = XU, X2 = XL, Y1 = YU, Y2 = YL

详细信息请参阅以下手册。

《机器人控制器安全功能手册》中“安全极限位置 (SLP)设置”

*3: 以 4 位或 5 位数字的字符串表示关节编号和监控位置。

- 最后 3 位数字(右边第 1~3 位) : 关节编号 (001: J2, 002: J3, 004: J5, 008: J6)
- 另外 1 位或 2 位数字(右边第 4~5 位) :

SLP 设置为墙面时，监控位置 (1: YL, 2: YU, 4: XL, 8: XU, 16: ZL, 32: ZU)

SLP 设置为限制区域时，监控位置 (1: 固定值。包含在 YU, YL, XU, XL 的限制区域

例如：当 SLP 设置为墙面且补充信息 2 为“1002”时，由于关节编号 J3(最后 3 位为 002)超出了监控位置 YL(另外的 1 位为 1)，而发出停止信号。

当 SLP 设置为限制区域且补充信息 2 为“1008”时，由于关节编号 J6(最后 3 位为 008)进入了监控位置(限制区域)，而发出停止信号。

*4: 控制器初始设置中 SAFETY_IN1 设为紧急停止 (ESTOP)，因此请连接紧急停止按钮，或者在安全功能管理器中更改设置。

*5: 控制器初始设置中 SAFETY_IN2 设为安全防护 (SG)，因此请连接安全防护(使用安全开关的安全门等)，或者在安全功能管理器中更改设置。

*6: 由于按下控制器紧急停止输入接头上连接的紧急停止开关或示教器紧急停止开关，机器人停止时，在补充信息 1 记录“121”。

*7: 通过安全输入进行紧急停止后，机器人停止时，在补充信息 1 记录“100”。

通过安全极限速度(SLS)停止时的确认项目

恢复方法

机器人紧急停止，因此超速将自动消除。
请参阅以下内容解除紧急停止状态。

“如何重置在紧急停止状态下发生的错误”

对策

安全极限速度 (SLS) 引发非预期的机器人紧急停止时，请参阅以下手册进行确认。

《安全功能手册》“安全极限速度 (SLS) 相关的安全功能参数设置”

确认 1: 机器人的速度控制在安全功能管理器中设置的最大速度以下的值 (*)

确认 2: 安全功能管理器中设置的安全极限速度 (SLS) 相关的安全功能参数设置值正确

*: 可通过 SF_PeakSpeedS/SF_RealSpeedS/PeakSpeed 显示监控部位的速度。请参考通过这些命令显示的速度控制机器人的运动速度，使其不超过最大速度。机器人的运动速度可通过 Speed、SpeedS、SpeedFactor 等设置。

SLS_1 启用时显式更改 Speed 的设置值以降低速度的示例:

```
If (SF_GetStatus(1) And &H1) Then '确认 SLS_1 的启用/停用
    Speed 10 '启用时使 Speed 为 10
EndIf
Go P1 '移动至 P1
Speed 100 '使 Speed 恢复原状 (此处为 100)
```

通过安全极限位置(SLP)停止时的确认项目

恢复方法

需要移动机器人，使机器人的各监控部位及其监控范围不接触、不进入安全功能管理器的安全极限位置 (SLP) 中设置的壁面、区域。请参阅以下内容解除紧急停止状态后，使用任意一种方法移动机器人的监控部位。

“如何重置在紧急停止状态下发生的错误”

移动方法 1: 通过更改安全输入状态停用对象的安全极限位置 (SLP) 后，步进机器人。

移动方法 2: 在示教器中更改为 TEACH 模式后，步进机器人。

移动方法 3: 解除电机制动器后，手动移动机器人。
解除制动器的方法请参阅以下手册。
“机器人手册”

对策

请修改程序，使机器人的各监控部位及其监控范围不接触、不进入安全极限位置 (SLP) 中设置的壁面、区域。(*)

请在安全功能管理器中确认安全极限位置 (SLP) 的各设置正确。

SLS_A 启用时经由通过点避免进入安全极限位置 (SLP) 的示例:

```
Go P1                                ' 移动至 P1
If (SF_GetStatus(2) And &H1) Then    ' 确认 SLS_A 的启用/停用
    Go P3                                ' 启用时通过 P3
EndIf
Go P2                                ' 移动至 P2
```

通过轴软限位停止时的确认项目

恢复方法

需要将补充信息 2 显示的关节移动至轴软限位的监控范围内。

请参阅以下内容解除紧急停止状态后，使用其中一种方法移动机器人的关节位置。

“如何重置在紧急停止状态下发生的错误”

移动方法 1: 在示教器中更改为 TEACH 模式后，步进机器人。

移动方法 2: 解除电机制动器后，手动移动机器人。
解除制动器的方法请参阅以下手册。
“机器人手册”

对策

请在安全功能管理器中确认轴软限位设置正确。

请确认 Hofs 设置值已正确设置。

