

EPSON

Epson RC+ 8.0 状态代码和错误代码

翻译版

© Seiko Epson Corporation 2024

Rev. 1
SCM247S6463F

目录

1. 前言	3
1.1 前言	4
1.2 商标	4
1.3 关于标记	4
1.4 注意事项	4
1.5 制造商	4
1.6 联系方式	4
2. 状态代码和错误代码	5
2.1 代码编号 1 ~	7
2.2 代码编号 1000 ~	15
2.3 代码编号 2000 ~	29
2.4 代码编号 3000 ~	63
2.5 代码编号 4000 ~	85
2.6 代码编号 5000 ~	99
2.7 代码编号 6000 ~	118
2.8 代码编号 7000 ~	122
2.9 代码编号 9000 ~	141
2.10 代码编号 10000 ~	151
3. 如何重置在紧急停止状态下发生的错误	154
4. 附加信息 补充	156
4.1 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”	157
4.2 通过安全极限速度 (SLS) 停止时的确认项目	167
4.3 通过安全极限位置 (SLP) 停止时的确认项目	167
4.4 通过轴软限位停止时的确认项目	167

1. 前言

1.1 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。

1.2 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。

1.3 关于标记

Microsoft® Windows® 10 operating system

Microsoft® Windows® 11 operating system

在本手册中，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 10和Windows 11。

1.4 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。

1.5 制造商

SEIKO EPSON CORPORATION

1.6 联系方式

有关联系方式的详细内容，请参阅下记手册的“销售商”。

“安全手册”

阅读本手册之前

本节介绍了您在阅读本手册之前应了解的事项。

关于Epson RC+ 8.0的安装文件夹

Epson RC+ 8.0可安装在任意指定的路径。本手册中是默认Epson RC+ 8.0被安装在C:\EpsonRC80中进行说明。

2. 状态代码和错误代码

代码编号有以下类型，详细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+ 8.0相关的错误，请确认对策。

2.1 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	机器人编号
			2: 更改	
			3: 删除	
26	报警设置已变更	-	报警编号	

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。		

编号	信息	对策	补充信息 1	补充信息 2
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	
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 请更换电池。	更换电池并重置警告 更换后, 请从Epson RC+ 8.0的 [工具]-[维护]-[报警信息]中解除报警。		
401	机器人发生电池警告 请更换电池。	更换电池并重置警告 更换后, 请从Epson RC+ 8.0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+ 8.0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 请更换电池。	更换电池并重置警告 更换电池后, 请从Epson RC+ 8.0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

编号	信息	对策	补充信息 1	补充信息 2
411	机器人发生电池警告 请更换电池。	更换电池并重置警告 更换电池后, 请从Epson RC+ 8.0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+ 8.0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 请加注润滑油并重置警告	请加注润滑脂。 加注后, 请从Epson RC+ 8.0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+ 8.0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
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+ 8.0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+ 8.0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	更换电池并重置警告 更换电池后, 请从Epson RC+ 8.0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 请更换电池。	更换电池并重置警告 更换电池后, 请从Epson RC+ 8.0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+ 8.0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 请加注润滑油并重置警告	请加注润滑脂。 加注后, 请从Epson RC+ 8.0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

编号	信息	对策	补充信息 1	补充信息 2
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+ 8.0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+ 8.0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+ 8.0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。请在RC+8.0的[控制器工具]-[警告]页面中设置警报。	请在RC+8.0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。		
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

编号	信息	对策	补充信息 1	补充信息 2
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

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

编号	信息	对策	补充信息 1	补充信息 2
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	
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。		

编号	信息	对策	补充信息 1	补充信息 2
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	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。 请参考机械手维护手册, 了解如何更换的详细步骤。请更换CPU板。请确认电缆正确连接。		
752	伺服器报警D	-		

2.2 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。	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I0分配给远程输入	请分配实时I0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+ 8.0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。		

编号	信息	对策	补充信息 1	补充信息 2
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+ 8.0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-I/O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。		
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。		

编号	信息	对策	补充信息 1	补充信息 2
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 [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。		

编号	信息	对策	补充信息 1	补充信息 2
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+ 8.0的[项目]-[属性]-[编译器]画面中确认编译器的版本。		
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。		

编号	信息	对策	补充信息 1	补充信息 2
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。		
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。		

编号	信息	对策	补充信息 1	补充信息 2
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。		
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。		
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。		

编号	信息	对策	补充信息 1	补充信息 2
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。 请更新控制器固件。	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。	-	-

编号	信息	对策	补充信息 1	补充信息 2
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。		
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+ 8.0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)。		

编号	信息	对策	补充信息 1	补充信息 2
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。 请确认供料盘网络设置(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			
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。		

编号	信息	对策	补充信息 1	补充信息 2
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+8.0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+8.0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。		

编号	信息	对策	补充信息 1	补充信息 2
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。		
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。		

编号	信息	对策	补充信息 1	补充信息 2
1534	视觉通讯 通讯错误	请确认相机与控制器的连接状态。		
1550	通信失败 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	通信失败 USB初始化错误	请重启控制器。 请确认USB电缆的连接状态。		
1552	通信失败 控制器内部通讯错误	请重启控制器。		
1553	通信失败 发现无效数据	-		
1555	以太网传输错误	请检查Epson RC+8.0与控制器的连接状态。		
1556	以太网接收错误	请检查Epson RC+8.0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+8.0与控制器的连接状态。		
1558	USB接收错误	请检查Epson RC+8.0与控制器的连接状态。		
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。		

编号	信息	对策	补充信息 1	补充信息 2
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 TP失初始化败。	-		
1701	初始化失败 TP失初始化败。	-		
1702	初始化失败 TP失初始化败。	-		
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+8.0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+ 8.0安装失败。请重新安装。		
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+8.0。 2. 请重启电脑。		

编号	信息	对策	补充信息 1	补充信息 2
1812	通讯失败 不支持所连接的控制器 请重启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+8.0。 2. 请重启电脑。 3. 请重新安装Epson RC+ 8.0。		
1861	初始化失败 无法初始化模拟器MNG	1. 请重启Epson RC+8.0。 2. 请重启电脑。 3. 请重新安装Epson RC+ 8.0。		
1862	初始化失败 无法初始化WBProxy	1. 请重启Epson RC+8.0。 2. 请重启电脑。 3. 请重新安装Epson RC+ 8.0。		
1863	无效的参数	-		
1864	初始化失败 虚拟控制器不存在	Epson RC+ 8.0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+ 8.0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+ 8.0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	-		

编号	信息	对策	补充信息 1	补充信息 2
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+8.0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	-		
1920	USB连接失败。	-		

2.3 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。 (参阅: Epson RC+ 8.0 用户指南 [System Configuration] [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。		

编号	信息	对策	补充信息 1	补充信息 2
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。 函数参数数量错误	请重新创建项目。 供料器 命令格式或值设置错误。 请确认“Part Feeding 8.0 Introduction & Hardware (Common) & Software SoftwarePart 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。 命令参数数量错误	请重新创建项目。 供料器 命令格式或值设置错误。 请确认“Part Feeding 8.0 Introduction & Hardware (Common) & Software SoftwarePart 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。		
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。		

编号	信息	对策	补充信息 1	补充信息 2
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。		

编号	信息	对策	补充信息 1	补充信息 2
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。		
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错误。	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

编号	信息	对策	补充信息 1	补充信息 2
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。		
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。		

编号	信息	对策	补充信息 1	补充信息 2
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。		

编号	信息	对策	补充信息 1	补充信息 2
2137	PRM失败 无法转换PRM文件	请重启控制器。		
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。		

编号	信息	对策	补充信息 1	补充信息 2
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。		
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。		

编号	信息	对策	补充信息 1	补充信息 2
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	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。		
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。		
2211	VRT无法清除0。	无法清除VRT编号0。请检查程序。		
2212	指定的VRT编号正在使用中，无法清除。	无法清除正在使用的VRT。请确认VRT是否处于使用状态。	VRT编号	
2214	VRT编号超出范围	可指定的VRT编号为1~15。请检查程序。		
2215	指定的VRT编号未设置任何参数。	指定的VRT编号未设置参数。请检查VRT编号。		
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	

编号	信息	对策	补充信息 1	补充信息 2
2224	不支持 未定义MCOFS	-		
2225	未定义Ca1Pls (校准时 使用的位置姿势脉冲值)	请确认Ca1Pls设置。		
2226	机械臂编号超出范围	可指定的机械臂编号为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0~15。有些命令可能无法识别0。请检查程序。	已指定的工具编号	
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	

编号	信息	对策	补充信息 1	补充信息 2
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Redim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Redim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。 超过数组范围, 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。		
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 指令的参数超出范围	有关可指定的自变量范围, 请参阅在线帮助。请检查程序。 供料器 命令格式或值设置错误。 请确认“Part Feeding 8.0 Introduction & Hardware (Common) & Software SoftwarePart Feeding SPEL+ Command Reference” 手册中关于该命令的描述, 并修正代码。	赋予的值	第几个 自变量
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	

编号	信息	对策	补充信息 1	补充信息 2
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。	指定的设备编号	
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	Acosh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。		
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

编号	信息	对策	补充信息 1	补充信息 2
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 SGClose过程中不能连续执行	在 Trap SGClose 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		

编号	信息	对策	补充信息 1	补充信息 2
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。		
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。		

编号	信息	对策	补充信息 1	补充信息 2
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。		
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。		

编号	信息	对策	补充信息 1	补充信息 2
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。		

编号	信息	对策	补充信息 1	补充信息 2
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。		
2365	文件错误 无法更新配置文件	请重置控制器。		
2370	字符串组合超过最大字符串长度，无法合并字符串。	字符串最大为255个字符。请检查程序。	组合的字符串长度	
2371	字符串长度超出范围	字符串最大为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	字符串错误 字符串的字符代码无效	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。	1:VRT 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。	1:VRT 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Gosub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OnError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OnError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。		

编号	信息	对策	补充信息 1	补充信息 2
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。		
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	曲线文件不存在。	请确认指定的曲线文件名是否正确。		

编号	信息	对策	补充信息 1	补充信息 2
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。		

编号	信息	对策	补充信息 1	补充信息 2
2450	文件错误 无法访问文件	请确认文件。		
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。		

编号	信息	对策	补充信息 1	补充信息 2
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CTReset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。		
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CTReset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	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

编号	信息	对策	补充信息 1	补充信息 2
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。		
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。		

编号	信息	对策	补充信息 1	补充信息 2
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	<p>结束任务并执行以下操作之一：</p> <ul style="list-style-type: none"> · 请激活选件。 · 确认选件许可证的USB密钥连接正常。 · 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。 <p>请确认“Part Feeding 8.0 Introduction & Hardware (Common) & Software SoftwarePart Feeding SPEL+ Command Reference”手册中关于该命令的描述，并修正代码。</p>	1:VRT	
2548	创建的力觉文件过多 请删除力觉文件或使用现有文件	<p>请重启控制器。</p> <p>请初始化控制器固件。</p> <p>请更换控制器。</p>		
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	<p>请重启控制器。</p> <p>请初始化控制器固件。</p> <p>请更换控制器。</p>		
2550	指定的命令不支持单轴机器人和直角坐标机器人。	<p>不支持指定的机器人类型。</p> <p>请检查机型设置。</p>		
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。	1:VRT	
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。	1:VRT 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	<p>此信息仅在使用T系列和VT系列机器人时显示。</p> <p>请避免执行无限循环，或与无限循环相同的处理。</p> <p>有关详细信息，请参阅T,VT系列手册的”功能限制”。</p>		

编号	信息	对策	补充信息 1	补充信息 2
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。		
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	

编号	信息	对策	补充信息 1	补充信息 2
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+ 8.0-[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。		
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。 请在Epson RC+ 8.0-[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子没有激活。	请检查供料器的设置是否正确。 请在Epson RC+ 8.0-[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。	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+ 8.0-[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。		

编号	信息	对策	补充信息 1	补充信息 2
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选项, 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 8.0 Introduction & Hardware (Common) & Software SoftwarePart 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。		
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。		
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2599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2599信息后, 重置错误并打开电机。 将重新开始充电。		

编号	信息	对策	补充信息 1	补充信息 2
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+ 8.0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+ 8.0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 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。		

编号	信息	对策	补充信息 1	补充信息 2
2702	安全功能管理器和Safety板之间发生了通信错误。	<p>请执行下列任一操作。</p> <ul style="list-style-type: none"> - 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。 - 请更换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。		
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	<p>请确认已注册的传感器是否正确连接。</p> <p>如果无需连接传感器时，请禁用传感器功能。</p>		

编号	信息	对策	补充信息 1	补充信息 2
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。请与经销商联系了解如何升级版本。		
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。		
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。		

编号	信息	对策	补充信息 1	补充信息 2
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 请检查连接	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。		

编号	信息	对策	补充信息 1	补充信息 2
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。		
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, 请禁用传感器的3号和4号传感器	请禁用传感器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。 Parts 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。		

编号	信息	对策	补充信息 1	补充信息 2
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	
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	

编号	信息	对策	补充信息 1	补充信息 2
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。		
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。		

编号	信息	对策	补充信息 1	补充信息 2
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。		

2.4 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。		

编号	信息	对策	补充信息 1	补充信息 2
3100	语法错误	请修改错误的语法。 Part Feeding: 命令文法错误。 请确认“Part Feeding 8.0 Introduction & Hardware (Common) & Software SoftwarePart 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: 命令文法错误。 请确认“Part Feeding 8.0 Introduction & Hardware (Common) & Software SoftwarePart 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。		
3118	未找到相应的EndIf	与If或者ElseIf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。		

编号	信息	对策	补充信息 1	补充信息 2
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	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	'_' 不能作为标识符的第一个字符。	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 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。		
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。		

编号	信息	对策	补充信息 1	补充信息 2
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+8.0 用户指南 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。		

编号	信息	对策	补充信息 1	补充信息 2
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。		
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。		

编号	信息	对策	补充信息 1	补充信息 2
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’: ’。		
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 8.0 Introduction & Hardware (Common) & Software SoftwarePart 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, CTRreset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。		

编号	信息	对策	补充信息 1	补充信息 2
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NoFLIP/FLIP。	Wrist命令中未指定手腕姿态的设定值。请指定NoFLIP或FLIP。		
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。		
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。		

编号	信息	对策	补充信息 1	补充信息 2
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“0”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。		
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。		

编号	信息	对策	补充信息 1	补充信息 2
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 8.0 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 8.0 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 8.0 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 8.0 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 8.0 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 8.0 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 8.0 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 8.0 手册 ScrollBars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
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 8.0 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 8.0 手册 StartPosition属性, 以指定合适的设置值。		
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 8.0 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 8.0 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 8.0 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 8.0 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 8.0 Reference VcreateObject语句, 以指定适当的对象类型。		

编号	信息	对策	补充信息 1	补充信息 2
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。		
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。		

编号	信息	对策	补充信息 1	补充信息 2
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**参数在函数声明时, 未指定按地址传递(ByRef)	-		
3328	第**参数中未指定ByRef	-		
3329	第**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 '**'	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。		
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。		

编号	信息	对策	补充信息 1	补充信息 2
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 8.0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 8.0 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 8.0 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 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 8.0 手册EimageColor属性, 以指定合适的设置值。		
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 8.0 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 8.0 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)的整数值。		
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。		

编号	信息	对策	补充信息 1	补充信息 2
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 Builder8.0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 Builder8.0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。		
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	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。		

编号	信息	对策	补充信息 1	补充信息 2
	请指定持续时间			
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控器对象。		
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。		

编号	信息	对策	补充信息 1	补充信息 2
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	请指定有效的力觉控制对象或标签。		
	请指定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。		
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。		

编号	信息	对策	补充信息 1	补充信息 2
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。		
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' **' 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。		

编号	信息	对策	补充信息 1	补充信息 2
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, 并小于等于指定表单中存在的控件数。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	I/O标签名称或点标签名称中使用了命令和函数等的关键字。请将标签名称修改为非关键字的名称。		
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。		
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。		

编号	信息	对策	补充信息 1	补充信息 2
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+8.0用户指南 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。		

编号	信息	对策	补充信息 1	补充信息 2
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Flable\$函数中, 不能指定质量属性对象。请检查程序。		
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, MPLList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, MPLList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, MPLList命令, MPDef, MPLable\$函数中, 无法指定力觉监控对象。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, MPLList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, MPLList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, MPLList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。	无法在MPDel, MPLList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。	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。	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。	无法在Fdel, Flist命令中指定力觉监控对象的标签。请检查程序。		

编号	信息	对策	补充信息 1	补充信息 2
3883	无法指定力觉触发对象标签。 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。	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。	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。	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	无法在Fnumber函数中指定力觉监控对象的编号。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。		
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。		

编号	信息	对策	补充信息 1	补充信息 2
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	命令文法错误。 请参阅Part Feeding 8.0 Introduction & Hardware (Common) & Software Software手册的Part 3: Feeding SPEL+ Command Reference中关于本命令的说明, 然后修改代码。		
3946	未指定对象编号	命令文法错误。 请参阅Part Feeding 8.0 Introduction & Hardware (Common) & Software Software手册的Part 3: Feeding SPEL+ Command Reference中关于本命令的说明, 然后修改代码。		
3947	未指定属性ID	命令文法错误。 请参阅Part Feeding 8.0 Introduction & Hardware (Common) & Software Software手册的Part 3: Feeding SPEL+ Command Reference中关于本命令的说明, 然后修改代码。		
3948	未指定属性ID	命令文法错误。 请参阅Part Feeding 8.0 Introduction & Hardware (Common) & Software Software手册的Part 3: Feeding SPEL+ Command Reference中关于本命令的说明, 然后修改代码。		
3949	未指定PartOrient	命令文法错误。 请参阅Part Feeding 8.0 Introduction & Hardware (Common) & Software Software手册的Part 3: Feeding SPEL+ Command Reference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			

编号	信息	对策	补充信息 1	补充信息 2
3961	未指定夹具名称或属性名称			
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 TCP Speed Type	请在AIO_Set命令中指定参数3的数值。		

2.5 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		

编号	信息	对策	补充信息 1	补充信息 2
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1 μm以上的距离。		
4022	Local命令指定的点坐标系数据异常	请确认指定的点坐标系数据一致。		
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。		
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 μm以上的距离。		

编号	信息	对策	补充信息 1	补充信息 2
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。		
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。		

编号	信息	对策	补充信息 1	补充信息 2
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。 第6关节试图以与动作开始时相同的姿态，运动到旋转360度的位置上。 请将目标位置更改为第6关节旋转360度以内的位置。		
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1 μm以上的距离。		
4077	Plane命令中指定点的坐标系数数据异常	请保持指定点的坐标系数数据一致。		
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。		
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。		

编号	信息	对策	补充信息 1	补充信息 2
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。	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)		

编号	信息	对策	补充信息 1	补充信息 2
4096	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。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 ± 0.75mm以内，并且关节的偏移角度在± 2° 以内。	参数编号	设定值的 1000倍
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。		

编号	信息	对策	补充信息 1	补充信息 2
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。		
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 更换控制器	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。		

编号	信息	对策	补充信息 1	补充信息 2
4213	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。 T, VT系列则请更换CPU板(而非DMB板)。		
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。 T, VT系列则请更换CPU板(而非DMB板)。		
4217	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。		
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。		
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。		
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		
4226	检测到子CPU和主CPU识别不匹配	请重启控制器、检查噪音对策或更换CPU板。		
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。		

编号	信息	对策	补充信息 1	补充信息 2
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2599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2599信息后，重置错误并打开电机。 将重新开始充电。		
4230	实时状态错误 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	实时状态错误 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。		
4240	运动系统中断错误 重复中断	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) 请检查周边设备的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。		

编号	信息	对策	补充信息 1	补充信息 2
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) 更换电机驱动器。 请更换电机。(电机、编码器故障) 请检查周边设备的接线是否又短路或接线错误。 (EMERGENCY, D-I/O, 扩展I/O接头)		
4244	使用VRT功能时, 发生了加速度命令异常。	机器人试图以高于设定值的加速度进行动作。 请减小Accel、AccelS的值。		
4245	使用VRT功能时, 发生了速度命令异常。	机器人试图以高于设定值的速度进行动作。		
4246	使用VRT功能时, 发生路径错误。	修改VRTParam1、VRTParam2的值, 或停用VRT功能。		
4247	使用VRT功能时, 发生了内部计算错误。	修改VRTParam1、VRTParam2的值, 或停用VRT功能。		
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			
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。		

编号	信息	对策	补充信息 1	补充信息 2
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。		

编号	信息	对策	补充信息 1	补充信息 2
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。		
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。		

编号	信息	对策	补充信息 1	补充信息 2
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	
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 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。		

编号	信息	对策	补充信息 1	补充信息 2
4505	无法打开电机，因为Safety板发出了停止信号。	<ul style="list-style-type: none"> - 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校正时不要将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	

编号	信息	对策	补充信息 1	补充信息 2
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。		
4603	传感器值超出范围 请检查传感器	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。 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。	传感器类型 1: 距离跟踪功能中使用的传感器	
4604	达到奇异点 请避让奇异点	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。		

2.6 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。		

编号	信息	对策	补充信息 1	补充信息 2
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	<p>请确认M/C信号电缆。</p> <p>请确认机器人的信号接线。(引脚脱落、断线、短路)</p> <p>请更换电机。</p> <p>请更换DMB。</p> <p>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)</p> <p>请确认机型设定。</p> <p>请确认与周边设备的接线。(EMERGENCY, I/O)</p> <p>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。</p>		
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	<p>请确认已安装电机驱动器。</p> <p>请确认机型设置和硬件设置。</p> <p>更换电机驱动器。</p> <p>请更换DMB板。</p> <p>如果使用T, VT系列, 则请检查电机单元的接线。</p>		
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	<p>请确认机型设置。</p> <p>请更换电机。(编码器故障)</p> <p>请更换DMB。</p> <p>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。</p>		
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	<p>请确认机型设置。</p> <p>请更换电机。(编码器故障)</p> <p>请更换DMB。</p> <p>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。</p>		
5005	编码器划分设置失败 请检查机器人设置	<p>请确认机型设置。</p>		
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	<p>请更换电机。(编码器故障)</p> <p>请更换DMB。</p> <p>请确认防干扰对策。</p> <p>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。</p>		
5007	绝对编码器多圈超过最大范围 请重置编码器	<p>请重置编码器。</p> <p>请更换电机。</p>		
5008	位置超出范围	<p>请重置编码器。</p> <p>请更换DMB板。</p> <p>请更换电机。</p>		

编号	信息	对策	补充信息 1	补充信息 2
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IF板	请确认机型设定。(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。		
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。 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。		

编号	信息	对策	补充信息 1	补充信息 2
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。		
5023	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。		
5024	G传感器数据错误 检查控制板	请更换控制板。		
5025	多旋转数据和R/D转换数据不同 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 请重置编码器。请检查解析器 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 请检查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	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。		

编号	信息	对策	补充信息 1	补充信息 2
5031	绝对编码器速度过快 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	<p>低功率状态下电机转矩输出异常</p> <p>请检查电源电缆连接、机器人、制动器、电机驱动器或电机</p>	<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。(碰撞、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>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CPU板。</p> <p>请更换电机单元。</p>		
5042	<p>高功率状态下位置偏差异常</p> <p>请检查电源电缆连接、机器人、制动器、电机驱动器或电机</p>	<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>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CPU板。</p> <p>请更换电机单元。</p>		

编号	信息	对策	补充信息 1	补充信息 2
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。(碰撞、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>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CPU板。</p> <p>请更换电机单元。</p>		
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	<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>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CPU板。</p> <p>请更换电机单元。</p>		

编号	信息	对策	补充信息 1	补充信息 2
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	<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。(碰撞、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>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>		
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	<p>减小CP动作中SpeedS的值。更改CP动作的姿态。</p> <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>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CPU板。</p> <p>请更换电机单元。</p>		
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	<p>请在高功率状态下确认机器人动作。</p> <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。(碰撞、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>		

编号	信息	对策	补充信息 1	补充信息 2
		<p>请确认电源电压。(电源电压过低)</p> <p>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CPU板。</p> <p>请更换电机单元。</p>		
5048	主电源电路过压 检查主电源电压或再生模块	<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>更换电机驱动器。</p> <p>请更换DMB板。</p> <p>请更换电机。</p>		
5049	电机驱动器过流 检查电源电缆连接或机器人内部接线	<p>请确认电源线是否发生短路或接地故障。</p> <p>更换电机驱动器。</p> <p>请更换DMB板。</p> <p>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。</p> <p>请重启控制器, 或更换电机单元。</p>		
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	<p>确认15V电源和电缆连接。</p> <p>更换电机驱动器。</p> <p>请更换DMB板。</p>		
5054	电机过载。降低运动负荷和加减速度(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>		
5055	电机过载。降低运动负荷和加减速度(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>		

编号	信息	对策	补充信息 1	补充信息 2
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		
5057	高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>参阅: Epson RC+ 8.0 用户指南“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>		

编号	信息	对策	补充信息 1	补充信息 2
		参阅: Epson RC+ 8.0 用户指南“碰撞检测功能(机器人动作错误检测功能)”		
5059	经常发生G传感器通信错误。	请确认信号电缆的连接。 请确认防噪音措施。		
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)		
5098	编码器温度过高 降低负荷 检查机器人的减速器装置	请等待编码器内部降温。 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)		
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 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。		
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。		

编号	信息	对策	补充信息 1	补充信息 2
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 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。		
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。		

编号	信息	对策	补充信息 1	补充信息 2
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。		

编号	信息	对策	补充信息 1	补充信息 2
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。		
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	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。		

编号	信息	对策	补充信息 1	补充信息 2
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。		
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。		
5811	力控制对象参数超出范围 备注1: 属性 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。		

编号	信息	对策	补充信息 1	补充信息 2
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_Enalbed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 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_TimeConstant	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_TimeConstant	

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比LowerLevel小 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	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。		
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 补充信息1: 详细的错误信息	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	

编号	信息	对策	补充信息 1	补充信息 2
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 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。		
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 请指定已示教的力坐标系统数 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。		

编号	信息	对策	补充信息 1	补充信息 2
5921	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 8.0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。		
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。		

2.7 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个参考点	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个参考点	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。		

编号	信息	对策	补充信息 1	补充信息 2
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。		
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。		

编号	信息	对策	补充信息 1	补充信息 2
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。		
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。		

编号	信息	对策	补充信息 1	补充信息 2
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。		
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。		

编号	信息	对策	补充信息 1	补充信息 2
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。		

2.8 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。		

编号	信息	对策	补充信息 1	补充信息 2
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。		
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。		

编号	信息	对策	补充信息 1	补充信息 2
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。		

编号	信息	对策	补充信息 1	补充信息 2
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。		
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	命令语法错误。 请参阅Part Feeding 8.0 Introduction & Hardware (Common) & Software Software手册的Part 3: Feeding SPEL+ Command Reference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_QueueSort。 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	
		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。	4	
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。		

编号	信息	对策	补充信息 1	补充信息 2
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	-		
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。		

编号	信息	对策	补充信息 1	补充信息 2
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。		
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。		

编号	信息	对策	补充信息 1	补充信息 2
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。请更新相机固件。		
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。	
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。		
7435	相机错误 登陆失败无法执行命令	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。		
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。		

编号	信息	对策	补充信息 1	补充信息 2
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。		
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。		

编号	信息	对策	补充信息 1	补充信息 2
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+8.0不支持此相机	RC+8.0不支持SC300/SC1200。 请使用CV1/CV2。		
7534	相机固件不支持RC+8.0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。		

编号	信息	对策	补充信息 1	补充信息 2
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。		
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。		

编号	信息	对策	补充信息 1	补充信息 2
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。		
7600	GUI Builder 不能在命令窗口里执行GUI Builder 命令	-		
7602	GUI Builder GSet参数太多	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。		

编号	信息	对策	补充信息 1	补充信息 2
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 Builder 无效行数	请确认行编号。		
7658	GUI Builder 无效列数	请确认列编号。		
7659	GUI Builder 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。		

编号	信息	对策	补充信息 1	补充信息 2
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。		
7717	文件错误 无效的文件夹	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。		

编号	信息	对策	补充信息 1	补充信息 2
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。		
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。		

编号	信息	对策	补充信息 1	补充信息 2
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。		
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。		

编号	信息	对策	补充信息 1	补充信息 2
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失败 无法打开MCD文件	请重置控制器。		
7806	MCD失败 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失败 无法打开MPL文件	请重新安装固件。		
7811	MPL失败 无法读取MPL文件	请更新固件。		
7812	MCD错误 无法写入MPL文件	1. - 请重启控制器。 请重新安装固件。		
7815	IFS失败 无法打开IFS文件	请重置控制器。		
7816	IFS失败 无法读取IFS文件	请重置控制器。		
7817	IFS失败 无法写入IFS文件	请重置控制器。		

编号	信息	对策	补充信息 1	补充信息 2
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失败 无法读取MTR文件	1. -- 请重启控制器。 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失败 无法保存MTR文件	请重启控制器。		
7825	PRM失败 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失败 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失败 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。 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	-		

编号	信息	对策	补充信息 1	补充信息 2
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。		
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。		

编号	信息	对策	补充信息 1	补充信息 2
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。		

2.9 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。		

编号	信息	对策	补充信息 1	补充信息 2
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 补充信息1: 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	
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。		
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	
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

编号	信息	对策	补充信息 1	补充信息 2
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
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。		
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。		

编号	信息	对策	补充信息 1	补充信息 2
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 无法确保内存	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	
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电路探测伺服系统故障 重新启动控制器 测量噪音 更换控制器	请确认噪音对策。 请更换DMB板。		
9611	伺服器CPU内部RAM异常 重新启动控制器 测量噪音 更换DMB	请确认噪音对策。 请更换DMB板。		
9612	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	请确认噪音对策。 请更换DMB板。		
9613	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。 T, VT系列则请更换CPU板(而非DMB板)。		
9614	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。 T, VT系列则请更换CPU板(而非DMB板)。		

编号	信息	对策	补充信息 1	补充信息 2
9615	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	请确认噪音对策。 请更换DMB板。		
9616	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。 T, VT系列则请更换CPU板(而非DMB板)。		
9617	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。 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。 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	伺服器CPU内部RAM异常 重新启动控制器 测量噪音 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重复信号异常 请检查接线	请确认噪音对策。 请更换DMB板。		
9624	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		
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。		

编号	信息	对策	补充信息 1	补充信息 2
9632	实时状态错误 伺服器自由运行计数器 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	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。		
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	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板。 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。		
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。(引脚脱落、断线、短路) 请更换电机。(编码器故障) 请更换DMB板。(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) 请确认机型设置。(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。		
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。		

编号	信息	对策	补充信息 1	补充信息 2
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。		
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板。 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I/F板	请确认机型设定。(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I/F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I/F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。		

编号	信息	对策	补充信息 1	补充信息 2
9713	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。		
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	请重置编码器。 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。		
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 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。		
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) 请确认噪音对策。 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	请更换控制板。		

编号	信息	对策	补充信息 1	补充信息 2
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 请重置编码器。请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 请检查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。		
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, 则请重启控制器, 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。 - 请更换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

编号	信息	对策	补充信息 1	补充信息 2
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。	检测到异常的部位 1: SAFETY_IN1 2: SAFETY_IN2 4: SAFETY_IN3 8: SAFETY_IN4 16: SAFETY_IN 5 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	
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 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。 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，但没有问题。此时，执行上述操作即可。 参数异常以外的情况 请执行下列任一操作。 · 请重启控制器。 · 若重复出现同样错误，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	补充信息 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。 - 请更换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	

2.10 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	-		

编号	信息	对策	补充信息 1	补充信息 2
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Spe1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		
10012	机器人管理器打开时无法执行Fload	请关闭机器人管理器后再执行。		
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。		

编号	信息	对策	补充信息 1	补充信息 2
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。		
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+8.0中不可用	请在其他电脑中安装RC+8.0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。		

3. 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+ 8.0菜单中选择-[工具]-[机器人管理器]-[控制面板]，然后点击按钮。在Epson RC+ 8.0菜单中选择-[工具]-[命令窗口]，然后输入Reset命令。

要点

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。

4. 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。

4.1 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。

补充信息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+ 8.0 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	
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)	

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		
		8	肩部 (P4 Shoulder)	
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	
		32	J6	
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	
		32	J6	
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)	

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		
		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	
		32	J6	
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)	
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	
		32	J6	
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)	

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		
		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)	

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		
		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)	

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		
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)	

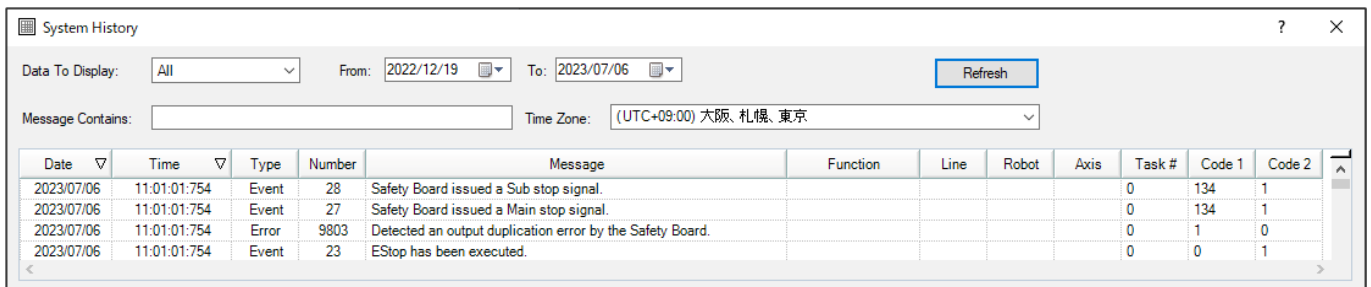
补充信息				概要、对策
补充信息1(*1)		补充信息 2		
编号	停止信号的类型	停止信号的详细信息		
		8004 (*3)	J5, XU (壁面)	
		16004 (*3)	J5, ZL (壁面)	
		32004 (*3)	J5, ZU (壁面)	
		1008 (*3)	J6, YL (壁面) J6, 限制区域	
		2008 (*3)	J6, YU (壁面)	
		4008 (*3)	J6, XL (壁面)	
		8008 (*3)	J6, XU (壁面)	
		16008 (*3)	J6, ZL (壁面)	
		32008 (*3)	J6, ZU (壁面)	

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		
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)	

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		
		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。
		-	-	

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		
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为除表中所列之外的情况下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”。



*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)：监控位置(1: YL, 2: YU, 4: XL, 8: XU, 16: ZL, 32: ZU)
例如：当补充信息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。

*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1记录“100”。

4.2 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)
```

4.3 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
```

4.4 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。