

EPSON

Epson RC+ 8.0 状态代码和错误代码 (RC800系列)

翻译版

© Seiko Epson Corporation 2024

Rev. 2
SCM24ZS6972F

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 ~	13
2.3 代码编号 2000 ~	37
2.4 代码编号 3000 ~	93
2.5 代码编号 4000 ~	117
2.6 代码编号 5000 ~	132
2.7 代码编号 6000 ~	152
2.8 代码编号 7000 ~	160
2.9 代码编号 9000 ~	196
2.10 代码编号 10000 ~	207
3. 如何重置在紧急停止状态下发生的错误	210
4. 附加信息 补充	212
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”	213
4.2 通过安全极限速度 (SLS) 停止时的确认项目	221
4.3 通过安全极限位置 (SLP) 停止时的确认项目	222
4.4 通过轴软限位停止时的确认项目	222

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 ~	表示状态。而非错误。
410 ~	表示警告。 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+相关的错误代码。请确认相关对策。

2.1 代码编号 1 ~

编号	信息	对策	补充信息 1	补充信息 2	错误解除方法
1	控制器的主系统已启动。	-	-	-	-
2	电源电压下降, 已启动关闭程序。	-	-	-	-
3	控制器的主系统已关闭。	通过Epson RC+或TP1重新启动控制器时, 保留该日志	-	-	-
4	组织备份变量存储区。	-	-	-	-
5	启动主程序。	-	-	-	-
6	启动主程序。已超出计数限制, 将跳过将此事件记录到系统历史中。	-	-	-	-
7	序列号冲突的问题已修正。	-	-	-	-
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	已将补偿脉冲的设置值(HOFS)从编码器原点更改成软件原点。	-	变更后的值	变更前的值	-
17	消息节约模式已启用。	-	-	-	-
18	机器人参数文件已转换。	-	-	-	-
20	示教模式中的设置已保存。	-	-	-	-
21	示教模式中的设置已修改。	-	-	-	-
23	紧急停止已激活。	-	正在执行运动指令的机器人编号	控制器状态	-
24	防护已激活。	-	正在执行运动指令的机器人编号	控制器状态	-

编号	信息	对策	补充信息 1	补充信息 2	错误解除方法
25	机器人设置已变更。	-	1: 新增 2: 变更 3: 删除	机器人编号	-
26	警报设置已变更。	-	报警编号	-	-
27	Safety板已发出了主停止信号。	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	有关停止信号的类型详细信息, 请参阅以下内容。 附加信息 补充	有关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, 请参阅以下内容。 附加信息 补充	-
28	Safety板已发出了子停止信号。	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	有关停止信号的类型详细信息, 请参阅以下内容。 附加信息 补充	有关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, 请参阅以下内容。 附加信息 补充	-
50	控制器的电池警报已复位。	-		-	-
51	机器人的电池警报已复位。	-	机器人编号	-	-
52	机器人的润滑警报已复位。	-	机器人编号	-	-
100	装置已连接到控制器。	-		-	-
101	已经变更控制台装置。	-		-	-
104	已经变更合作模式。	-	0: 独立 1: 联动	-	-
110	已经安装控制器固件。	-	1: 安装 2: 初始化 3: 版本升级 4: 恢复	-	-
111	已经恢复IP地址。	-		-	-
112	已重启控制器。	-		-	-
113	通讯已从忙碌状态恢复。	-	1: 以太网 2: USB	-	-
120	Epson RC+已连接到控制器。	-	1: 以太网 2: USB	-	-
121	TP已连接到控制器。	-		-	-

编号	信息	对策	补充信息 1	补充信息 2	错误解除方法
123	Epson 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运行模式。	-		-	-
127	工作模式变更为程序模式。	-		-	-
128	工作模式变更为TEACH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。	-		-	-
133	工作模式变更为TEST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。	-		-	-
411	机器人发生电池警告 (L10)。	请按顺序执行以下操作。 1. 请更换电池。 2. 请从Epson RC+的[工具]-[维护]-[控制器报警]中解除报警。	消耗率的1000倍	极限值的1000倍	重启
412	发生皮带警告 (L10)。	请按顺序执行以下操作。 1. 请更换皮带。 2. 请从Epson RC+的[工具]-[维护]-[控制器报警]中解除报警。	消耗率的1000倍	极限值的1000倍	重启
413	发生滚珠花键丝杆润滑脂警报 (L10)。	请按顺序执行以下操作。 1. 请加注润滑油。 2. 请从Epson RC+的[工具]-[维护]-[控制器报警]中解除报警。	消耗率的1000倍	极限值的1000倍	重启
414	发生电机警报 (L10)。	请按顺序执行以下操作。 1. 请更换电机。 2. 请从Epson RC+的[工具]-[维护]-[控制器报警]中解除报警。	消耗率的1000倍	极限值的1000倍	重启
415	发生齿轮警报 (L10)。	请按顺序执行以下操作。 1. 请更换齿轮。 2. 请从Epson RC+的[工具]-[维护]-[控制器报警]中解除报警。	消耗率的1000倍	极限值的1000倍	重启

编号	信息	对策	补充信息 1	补充信息 2	错误解除方法
416	发生滚珠花键丝杆警报 (L10)。	请按顺序执行以下操作。 1. 更换滚珠花键丝杆。 2. 请从Epson RC+的[工具]-[维护]-[控制器报警]中解除报警。	消耗率的1000倍	极限值的1000倍	重启
421	机器人的电池报警发生 (L50)。	请按顺序执行以下操作。 1. 请更换电池。 2. 请从Epson RC+的[工具]-[维护]-[控制器报警]中解除报警。	消耗率的1000倍	极限值的1000倍	重启
422	发生皮带警报 (L50)。	请按顺序执行以下操作。 1. 请更换皮带。 2. 请从Epson RC+的[工具]-[维护]-[控制器报警]中解除报警。	消耗率的1000倍	极限值的1000倍	重启
423	发生滚珠花键丝杆润滑脂警报 (L50)。	请按顺序执行以下操作。 1. 请加注润滑油。 2. 请从Epson RC+的[工具]-[维护]-[控制器报警]中解除报警。	消耗率的1000倍	极限值的1000倍	重启
424	发生电机警报 (L50)。	请按顺序执行以下操作。 1. 请更换电机。 2. 请从Epson RC+的[工具]-[维护]-[控制器报警]中解除报警。	消耗率的1000倍	极限值的1000倍	重启
425	发生齿轮警报 (L50)。	请按顺序执行以下操作。 1. 请更换齿轮。 2. 请从Epson RC+的[工具]-[维护]-[控制器报警]中解除报警。	消耗率的1000倍	极限值的1000倍	重启
426	发生滚珠花键丝杆警报 (L50)。	请按顺序执行以下操作。 1. 更换滚珠花键丝杆。 2. 请从Epson RC+的[工具]-[维护]-[控制器报警]中解除报警。	消耗率的1000倍	极限值的1000倍	重启
501	跟踪记录有效。	如果启用跟踪记录, 会对系统性能产生影响。		-	重启
502	已经初始化存储器。	如果出现此错误, 备份变量 (Global Preserve) 的值将被初始化请执行下列任一操作, 并重启控制器。 · 请更换MAIN板。 · 更换MAIN板后, 若首次启动时警告未消失, 请重启控制器。	魔术数字	大小验证	重启
504	后台任务发生错误。	继续操作之前, 请确认系统正常。	任务编号	0	重启
505	控制器自动恢复并重启。	设置被初始化时, 请确认后再操作。		-	重启
511	请确认备用电池。	请确认备用电池。	当前值的100倍	极限值的100倍	重启

编号	信息	对策	补充信息 1	补充信息 2	错误解除方法
512	MAIN板的5V输入电压低于规定值	请更换MAIN板。	当前值的100倍	极限值的100倍	重启
513	电机制动器、编码器和风扇的24V输入电压低于指定电压。	请执行下列任一操作。 · 请更换MAIN板。 · 请更换PSU板。	当前值的100倍	极限值的100倍	重启
514	控制器内部温度高于规定值。	请尽快停止控制器后，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	重启
515	控制器风扇的转速低于规定值 (FAN1)	请确认过滤器是否堵塞。请重新启动控制器。如果无法解除警告，请更换风扇。	当前值	极限值	重启
516	控制器风扇的转速低于规定值 (FAN2)	请确认过滤器是否堵塞。请重新启动控制器。如果无法解除警告，请更换风扇。	当前值	极限值	重启
517	控制器内部温度高于规定值。	请尽快停止控制器后，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	重启
519	MAIN板的3.3V输入电压低于规定值	请更换MAIN板。	当前值的100倍	极限值的100倍	重启
520	MAIN板的DC输入电压超出规定值范围	请更换MAIN板。	当前值的100倍	极限值的100倍	重启
550	与CV视觉的通讯已丢失。	请检查控制器与CV视觉的连接。	相机编号	-	重启
551	CV视觉的CPU风扇转速过低。	请确认CV视觉的过滤器是否堵塞请重启控制器和CV视觉。如果无法解除警告，请更换CPU风扇。	相机编号	当前值	重启
552	CV视觉的CPU风扇转速过低。	请更换CV视觉的CPU风扇。	相机编号	当前值	重启
553	CV视觉的机箱风扇转速过低。	请确认CV视觉的过滤器是否堵塞请重启控制器和CV视觉。如果无法解除警告，请更换系统风扇。	相机编号	当前值	重启
554	CV视觉的机箱风扇转速过低。	请更换CV视觉的系统风扇。	相机编号	当前值	重启
555	CV视觉的CPU温度高于指定温度。	请确认CV视觉的过滤器是否堵塞请重启控制器和CV视觉。如果无法解除警告，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	重启
556	CV视觉的CPU温度高于指定温度。	请确认CV视觉的过滤器是否堵塞请重启控制器和CV视觉。如果无法解除警告，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	重启
557	CV视觉的备用电池电压低于指定电压。	请更换CV视觉的备用电池。	相机编号	当前值的100倍	重启

编号	信息	对策	补充信息 1	补充信息 2	错误解除方法
558	CV视觉的备用电池电压低于指定电压。	请更换CV视觉的备用电池。	相机编号	当前值的100倍	重启
559	CV视觉异常停止。	请重启控制器和CV视觉。	相机编号	-	重启
560	CV视觉的内存不足。	如果无法解除警告, 请初始化CV视觉。	相机编号	当前值	重启
561	CV视觉的磁盘空间不足。	减少已注册的模型或检查视觉序列。请减少序列或对象(Geometric、Correlation、DefectFinder等)的数量。可考虑有效利用USB存储器。	相机编号	当前值	重启
562	CV视觉的硬件发生异常	请检查硬件状态, 如内部接线等。请重启控制器和CV视觉。如果无法解除警告, 请初始化CV视觉。	相机编号	-	重启
563	CV视觉的硬件发生异常	请检查硬件状态, 如内部接线等。请重启控制器和CV视觉。如果无法解除警告, 请更换LED/SW板。	相机编号	-	重启
569	CV视觉通信已恢复。	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	-	重启
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。 · 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。 · 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。		-	重启
580	OPC UA服务器发生错误。	请重新启动控制器。	OPC UA的Status Code (10进制)	-	重启
581	OPC UA服务器日志已激活。	1. 请关闭OPC UA服务器的日志记录功能 2. 请重启控制器以将设置设为有效。		-	重启
582	OPC UA服务器日志大小超限。	1. 请关闭OPC UA服务器的日志记录功能 2. 请重启控制器以将设置设为有效。		-	重启
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	重启

编号	信息	对策	补充信息 1	补充信息 2	错误解除方法
597	步进(PTP)通过奇点附近。	使用步进按钮可正常进行步进操作。		-	重启
598	由于检测到碰撞, 机器人停止。	请朝避开碰撞的方向移动。		-	重启
599	在奇点附近尝试步进。	使用步进按钮可正常进行步进PTP运动。		-	重启
700	电动机驱动器类型与当前机器人型号不符。	请执行下列任一操作。 · 请检查机型设置。 请更换电机驱动器。		-	-
701	轴设置与其他机器人(包括PG)重复。	请检查机型设置。		-	重启
702	轴设置与其他机器人(包括PG)重复。	请检查机型设置。		-	重启
703	轴设置与其他机器人(包括PG)重复。	请检查机型设置。		-	重启
704	硬件信息未定义。	请检查机型设置。		-	-
736	编码器被重置	请重启控制器。		-	-
737	编码器电池电压低。	请执行下列任一操作。 · 请关闭控制器的电源, 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MAIN板。 · 请确认电缆的连接。		-	-
752	伺服器报警D。	请重新启动控制器。如果反复发生, 请与销售商联系。		-	-

2.2 代码编号 1000 ~

编号	信息	对策	补充信息 1	补充信息 2	错误解除方法
1001	发生系统错误。(参数无效)	请执行下列任一操作。 · 请重新启动控制器。 · 请恢复正常运行备份文件。 · 请使用更新工具更新控制器固件。 · 如果同样的错误反复出现, 请与我们联系。		-	-

编号	信息	对策	补充信息 1	补充信息 2	错误解除方法
1002	无法访问指定的数据。	<p>请执行下列任一操作。</p> <ul style="list-style-type: none"> · 请检查控制器的设置。 · 请检查与控制器安装的板。 · 请检查是否可访问指定的文件。 · 请恢复正常运行的备份文件。 · 请使用更新工具更新控制器固件。 		-	-
1003	连接密码无效。	请在控制器中输入设置的连接密码。		-	-
1004	不支持该版本, 无法使用指定的备份数据或更新工具。	<p>请执行下列任一操作。</p> <ul style="list-style-type: none"> · 请使用更新工具更新控制器固件。 · 请检查指定的备份数据。 · 请使用新的更新工具。无法将控制器恢复到旧版本。 · 请RC+版本更新到最新版本。 		-	-
1005	序列号不同, 无法使用指定的备份数据进行恢复。	请选择序列号相同的备份数据, 再次执行。		-	-
1006	机器人型号不同, 无法使用指定的备份数据进行恢复。	请选择机器人型号相同的备份数据, 再次执行。		-	-
1007	控制器类型不同, 无法使用指定的备份数据进行恢复。	请选择控制器类型相同的备份数据, 再次执行。		-	-
1008	检测到不支持的TP, 初始化TP失败。	<p>请执行下列任一操作。</p> <ul style="list-style-type: none"> · 请重新连接与控制器对应的TP。 · 如果同样的错误反复出现, 请与我们联系。 		-	-
1010	指定的I/O编号正在使用中。	<p>请将远程I/O命令设置成不是以下的I/O编号。</p> <ul style="list-style-type: none"> - 实时I/O - Hand-I/O 		-	-
1011	所选的现场总线从站不支持指定的I/O编号, 无法将其分配给远程I/O信号。	<p>请执行下列任一操作。</p> <ul style="list-style-type: none"> · 请参考现场总线从站画面的大小, 修改指定的位, 重新设置远程I/O命令。 · 请使用更新工具更新控制器固件。 · 如果同样的错误反复出现, 请与我们联系。 		-	-
1012	所选的现场总线主站不支持指定的I/O编号, 无法将其分配给远程I/O信号。	<p>请执行下列任一操作。</p> <ul style="list-style-type: none"> · 请参考现场总线主站画面的大小, 修改指定的位, 重新设置远程I/O命令。 · 请使用更新工具更新控制器固件。 · 如果同样的错误反复出现, 请与我们联系。 		-	-
1013	无法更改现场总线的大小。	<p>请执行下列任一操作。</p> <ul style="list-style-type: none"> · 确认连接的现场总线板类型和远程I/O的区域, 修改大小, 重新执行。 · 请使用更新工具更新控制器固件。 · 如果同样的错误反复出现, 请与我们联系。 		-	-

编号	信息	对策	补充信息 1	补充信息 2	错误解除方法
1015	已保留的I/O编号已被指定为远程I/O功能。	<ul style="list-style-type: none"> · 请检查指定的I/O编号。以下无法指定使用中的I/O编号。 - 实时I/O - 夹具设置 - 功能块 		-	-
1016	与PLC相关的远程配置不正确。	<p>请执行下列任一操作。</p> <ul style="list-style-type: none"> · 请指定当前设置的PLC供应商类型的功能块所需的大小。 · 请检查函数块的使用。 · 请检查指定的I/O编号。以下无法指定使用中的I/O编号。 - 实时I/O - 夹具设置 - 功能块 		-	-
1020	发生系统错误。(调用恢复模式)	请在正常模式下重新启动控制器，重新执行。可以执行控制器恢复所需的恢复功能及更新工具。		-	-
1021	控制器初始化失败，无法执行此操作。	<p>请执行下列任一操作。</p> <ul style="list-style-type: none"> · 请重新启动控制器。 · 请使用更新工具更新控制器固件。 · 如果同样的错误反复出现，请与我们联系。 		-	-
1022	SPEL项目未打开，无法执行此操作。	<ol style="list-style-type: none"> 1. 请打开项目。 2. 请重新创建项目。 		-	-
1023	SPEL项目已打开，无法执行此操作。	请关闭项目，重新执行。		-	-
1024	当前设置限制从远程I/O执行。	<p>请按顺序执行以下操作，更改设置。</p> <ol style="list-style-type: none"> 1. 请将控制设备设为远程I/O。 2. 请执行下列任一操作。 <ul style="list-style-type: none"> · 断开RC+和控制的连接，在自动运行模式下动作。 · 请从RC+的Run窗口将远程I/O设为有效。 		-	-
1025	操作不支持TEACH模式。	请将控制器的操作模式切换到AUTO模式，然后重新执行。		-	-
1026	TEACH模式中，操作只能从TP执行。	<p>请执行下列任一操作。</p> <ul style="list-style-type: none"> · 请从TP重新执行。 · 请将控制器的操作模式切换到AUTO模式，然后重新执行。 		-	-
1027	操作不支持自动运行模式。	请将控制器的操作模式切换到控制器模式，然后重新执行。		-	-
1028	在自动运行模式中，操作只能通过设备控制执行。	<p>请执行下列任一操作。</p> <ul style="list-style-type: none"> · 请从当前设置中的控制设备重新执行。 · 请更改控制设备后重新执行。 · 请将控制器的操作模式切换到控制器模式，然后重新执行。 		-	-

编号	信息	对策	补充信息 1	补充信息 2	错误解除方法
1030	试图从无权限的控制设备更改控制器的操作模式	请通过TP从TEACH模式或TEST模式进行模式更改。		-	-
1031	任务正在运行时无法执行此操作。	请结束不需要的任务，或等待任务结束后重新执行。		-	-
1032	正在运行的任务数已达到上限。	请结束不需要的任务，或等待任务结束后重新执行。		-	-
1033	异步机器人的运动命令正在运行时无法执行此操作。	请停止运行，或等待运行结束后重新执行。		-	-
1034	指定的异步命令已完成。	请确认机器人的动作是否与预期一致。		-	-
1035	当前设置仅允许从远程I/O执行。	请执行下列任一操作。 · 将控制器的操作模式切换成程序模式，在Epson RC+的Run窗口确认远程I/O无效后重新执行。 · 请更改控制设备后重新执行。		-	-
1037	当前设置仅允许从远程以太网执行。	请执行下列任一操作。 · 将控制器的操作模式切换成程序模式，在Epson RC+的Run窗口确认远程以太网无效后重新执行。 · 请更改控制设备后重新执行。		-	-
1039	任务正在运行时无法执行此操作。	请结束不需要的任务，或等待任务结束后重新执行。		-	-
1040	连接的控制器不支持此操作。	请执行下列任一操作。 · 请检查控制器的型号。 · 请使用更新工具更新控制器固件。 · 如果同样的错误反复出现，请与我们联系。		-	-
1041	紧急停止状态下无法执行此操作。	请解除紧急停止后重新执行。		-	-
1042	防护启用时无法执行此操作。	请禁用安全防护(安全门关闭)后再重新执行。		-	-
1043	错误状态下无法执行此操作。	请按顺序执行以下操作。 1. 打开系统历史记录，确认发生的错误。 2. 请采取与错误相对应的对策。 3. 请重新执行。		-	-
1045	控制器正在等待INPUT命令，无法执行此操作。	请等待INPUT命令完成，然后重新执行。		-	-
1046	文件传输过程中无法执行此操作。	请等待文件传输完成后重新执行。		-	-
1047	无法取消从其他设备执行的命令。	请从执行命令的设备停止。		-	-
1048	检测到电源电压下降，无法执行此操作。	检测到低电压后无法执行。请按顺序执行以下操作。 1. 请确认控制器的电源状态。 2. 请重新启动控制器。		-	重启

编号	信息	对策	补充信息 1	补充信息 2	错误解除方法
1049	试图从无权限的控制设备更改控制器的操作模式	请从已更改为当前操作模式的控制设备重新执行。		-	-
1050	指定的密码长度超过上限	请执行下列任一操作。 · 请修改密码长度，重新执行。 · 请使用更新工具更新控制器固件。 · 如果同样的错误反复出现，请与我们联系。		-	-
1051	无法将控制器设置备份至USB存储器。	请执行下列任一操作。 · 请确认USB存储器的连接，重新执行。 · 请使用其他USB存储器，重新执行。 · 请在重启控制器后重新执行。		-	-
1052	控制器设置备份已开始。	可能是在控制器内正在执行自动备份请等待结束后重新执行。		-	-
1053	操作不支持TEST模式。	请将控制器的操作模式切换成TEACH模式或AUTO模式，然后重新执行。		-	任务停止
1054	在测试模式下只能通过TP执行此操作。	请执行下列任一操作。 · 请从TP重新执行。 · 请将控制器的操作模式切换成TEACH模式或AUTO模式，然后重新执行。		-	任务停止
1055	不能执行后台任务。	请执行下列任一操作。 · 请停止启动不需要的后台任务。 · 请确认程序中是否包括有BGMain函数，然后重建。		-	任务停止
1056	当前设置禁止从TP进行操作。	结束任务并执行以下操作之一。 · 请从当前设置中的控制设备执行。 · 请将控制器的操作模式切换成TEACH模式或TEST模式，然后重新执行。 · 请在Epson RC+的Run窗口将TP设为有效，重新执行。 · 请更改控制设备后重新执行。		-	任务停止
1057	当前设置仅允许从TP进行操作。	结束任务并执行以下操作之一。 · 请从当前设置中的TP执行。 · 将控制器的操作模式切换成程序模式，在Epson RC+的Run窗口确认TP无效后重新执行。 · 请更改控制设备后重新执行。		-	任务停止
1058	只能在T2模式下执行此操作。	请结束任务，将TP的模式切换开关切换成<Teach/T2>，重新执行。		-	任务停止
1059	指定了不支持的控制器操作模式。	· 请检查要更改的控制器操作模式。 · RC800-A为符合UL标准时，不能使用T2模式。		-	-
1065	控制器正在保存数据，无法重新启动。	请稍后重新执行。		-	-

编号	信息	对策	补充信息 1	补充信息 2	错误解除方法
1100	无法操作文件	<p>请执行下列任一操作。</p> <ul style="list-style-type: none"> · 请检查文件名。 · 请减少要传输的文件。 · 请删除不需要的文件。 · 请在恢复数据的选择对话框减少恢复对象。 · 请检查为备份数据指定的备份文件夹。 · 请检查指定为恢复的备份数据。 · 请重新启动控制器。 · 请使用更新工具更新控制器固件。 · 请更换控制器的SD。 		-	-
1102	无法访问系统设置。	<p>请执行下列任一操作。</p> <ul style="list-style-type: none"> · 请重新执行。 · 请重新启动控制器。 · 请使用更新工具更新控制器固件。 · 请更换控制器的SD。 · 如果同样的错误反复出现，请与我们联系。 		-	-
1103	未找到指定的文件。	<p>请执行下列任一操作。</p> <ul style="list-style-type: none"> · 执行恢复时请检查指定的备份文件。 · 请使用更新工具更新控制器固件。 · 请重新安装Epson RC+ 。 		-	-
1104	未找到SPEL项目配置文件。	请通过同步项目或恢复传输项目文件。		-	重置
1105	未找到对象文件。	<p>请执行下列任一操作。</p> <ul style="list-style-type: none"> · 请重新创建项目。 · 请通过同步项目或恢复传输项目。 		-	重置
1106	指定的点文件不存在	<p>请执行下列任一操作。</p> <ul style="list-style-type: none"> · 请通过同步项目或恢复传输含有需要点文件的项目。 · 请创建需要的点文件。 · 请检查项目内的点文件设置。 		-	重置
1107	当前汇编程序版本不支持指定的SPEL项目。	<p>请执行下列任一操作。</p> <ul style="list-style-type: none"> · 请使用支持控制器的编译器版本重建SPEL项目。 · 请指定支持控制器的编译器版本的SPEL项目。 · 请通过同步项目或恢复支持控制器的编译器版本SPEL项目。 		-	重置
1108	需要创建指定的SPEL项目。	<p>请执行下列任一操作。</p> <ul style="list-style-type: none"> · 请重新创建项目。 · 请通过同步项目或恢复传输项目。 		-	重置
1111	未找到传送带文件。	<p>请执行下列任一操作。</p> <ul style="list-style-type: none"> · 请通过同步项目或恢复传输含有需要传送带文件的项目。 · 请对需要的传送带进行设置，创建文件。 · 请检查项目内的传送带文件设置。 		-	-

编号	信息	对策	补充信息 1	补充信息 2	错误解除方法
1112	未找到力文件。	请执行下列任一操作。 · 请通过同步项目或恢复传输含有需要压力文件的项目。 · 请创建需要的压力文件。 · 请检查项目内的压力文件设置。		-	重置
1114	控制器中可创建的SPEL项目数量已达到上限。	请执行下列任一操作。 · 请通过对应多个项目的应用程序删除。 · 请使用更新工具更新控制器固件。		-	-
1120	读取系统设置失败。(文件损坏)	请执行下列任一操作。 · 请重新执行。 · 请重新启动控制器。 · 请使用更新工具更新控制器固件。 · 请更换控制器的SD。 · 如果同样的错误反复出现, 请与我们联系。		-	-
1121	读取SPEL项目设置失败。(文件损坏)	请通过同步项目或恢复传输项目。		-	重置
1122	打开点文件失败。(文件损坏)	请执行下列任一操作。 · 请通过同步项目或恢复传输含有需要点文件的项目。 · 请重新创建需要的点文件。 · 请检查项目内的点文件设置。		-	重置
1123	打开I/O标签文件失败。(文件损坏)	请执行下列任一操作。 · 请通过同步项目或恢复传输含有需要I/O标签文件的项目。 · 请重新设置需要的I/O标签, 创建I/O标签文件。 · 请检查项目内的I/O标签文件设置。		-	重置
1124	打开用户错误文件失败。(文件损坏)	请执行下列任一操作。 · 请通过同步项目或恢复传输含有需要用户错误文件的项目。 · 请重新创建需要的用户错误文件, 然后再创建用户错误文件。 · 请检查项目内的用户错误文件设置。		-	重置
1125	打开错误消息文件失败。(文件损坏)	请执行下列任一操作。 · 请重新安装Epson RC+。 · 请咨询经销商。		-	-
1126	读取软件选项信息失败。(文件损坏)	请按顺序执行以下操作。 1. 请重新启动控制器。 2. 请使用更新工具更新控制器固件。 3. 请重新设置软件选项。		-	-

编号	信息	对策	补充信息 1	补充信息 2	错误解除方法
1127	读取视觉文件失败。(文件损坏)	请执行下列任一操作。 · 请通过同步项目或恢复传输含有需要视觉文件的项目。 · 请创建需要的视觉文件。 · 请检查项目内的视觉文件设置。		-	重置
1128	恢复控制器设置失败 (文件损坏)。	请执行下列任一操作。 · 请检查指定的备份数据, 重新执行。 · 请重新获取备份数据再执行。 · 请在重启控制器后重新执行。		-	-
1130	系统历史中没有项目。	如果发生相同错误, 请重启控制器。		-	-
1131	检测USB存储器失败。	请执行下列任一操作。 · 请确认USB存储器的连接, 重新执行。 · 请使用其他USB存储器, 重新执行。 · 请在重启控制器后重新执行。		-	-
1132	无法操作文件	请执行下列任一操作。 · 请确认控制器的容量和备份文件大小。 · 请检查和控制设备的连接。 · 请使用更新工具更新控制器固件。 · 请重新启动控制器。 · 请检查和控制设备的连接。 · 请更换控制器的SD。 · 请更换控制器的基板。 · 如果同样的错误反复出现, 请与我们联系。		-	重置
1133	无法删除文件。	请确认文件名或路径, 重新执行。		-	-
1134	无法获取GUI Builder文件。	请执行下列任一操作。 · 请通过同步项目或恢复传输含有需要GUI Builder文件的项目。 · 进行需要的GUI设计, 重新创建GUI Builder文件。 · 请检查项目内的GUI Builder文件设置。		-	重置
1138	压力向导文件读取失败。	请执行下列任一操作。 · 请通过同步项目或恢复传输含有需要压力向导文件的项目。 · 请创建需要的压力向导文件。 · 请检查项目内的压力向导文件设置。		-	重置
1139	工件供料机文件读取失败	请执行下列任一操作。 · 请通过同步项目或恢复传输含有需要工件供料机文件的项目。 · 请重新设置需要的工件供料机, 然后再创建文件。 · 请检查项目内的工件供料机文件设置。		-	重置
1140	无法读取对象文件。	请执行下列任一操作。 · 请重新创建项目。 · 请通过同步项目或恢复传输项目。		-	重置

编号	信息	对策	补充信息 1	补充信息 2	错误解除方法
1141	无法获取SPEL项目的设置。	请通过同步项目或恢复传输项目。		-	重置
1142	无法获取SPEL项目的设置。	请通过同步项目或恢复传输项目。		-	重置
1143	无法备份控制器设置	请执行下列任一操作。 · 请重新执行。 · 备份到USB存储器时, 请使用其他USB存储器重新执行。 · 请在重启控制器后重新执行。		-	-
1144	无法备份控制器设置	请执行下列任一操作。 · 请重新执行。 · 备份到USB存储器时, 请使用其他USB存储器重新执行。 · 请在重启控制器后重新执行。		-	-
1145	无法读取设置的传送带的文件。	请执行下列任一操作。 · 请通过同步项目或恢复传输含有需要传送带文件的项目。 · 请对需要的传送带进行设置, 创建文件。 · 请检查项目内的传送带文件设置。		-	重置
1146	无法读取设置的传送带的文件。	请执行下列任一操作。 · 请通过同步项目或恢复传输含有需要传送带文件的项目。 · 请对需要的传送带进行设置, 创建文件。 · 请检查项目内的传送带文件设置。		-	重置
1150	无法获取系统历史记录文件(格式不匹配)。	请执行下列任一操作。 · 请重新启动控制器。 · 请使用更新工具更新控制器固件。 · 请更换控制器的SD。		-	-
1151	无法获取系统历史记录文件(映射错误)。	请执行下列任一操作。 · 请重新启动控制器。 · 请使用更新工具更新控制器固件。 · 请更换控制器的SD。		-	-
1152	无法获取系统历史记录文件。	请执行下列任一操作。 · 请重新启动控制器。 · 请使用更新工具更新控制器固件。 · 请更换控制器的SD。		-	-
1153	无法获取系统历史记录文件。	请执行下列任一操作。 · 请重新启动控制器。 · 请使用更新工具更新控制器固件。 · 请更换控制器的SD。		-	-

编号	信息	对策	补充信息 1	补充信息 2	错误解除方法
1155	无法获取设置	<p>请执行下列任一操作。</p> <ul style="list-style-type: none"> · 请重新启动控制器。 · 请使用更新工具更新控制器固件。 · 请更换控制器的SD。 · 请更换控制器的基板。 · 请在虚拟控制器连接时的错误中重新安装Epson RC+。 · 如果同样的错误反复出现, 请与我们联系。 		-	重置
1156	无法保存设置。	<p>请执行下列任一操作。</p> <ul style="list-style-type: none"> · 请重新启动控制器。 · 请恢复正常运行的备份文件。 · 请使用更新工具更新控制器固件。 · 请更换控制器的SD。 · 请更换控制器的基板。 · 请在虚拟控制器连接时的错误中重新安装Epson RC+。 · 如果同样的错误反复出现, 请与我们联系。 		-	重置
1157	无法获取设置	<p>请执行下列任一操作。</p> <ul style="list-style-type: none"> · 请重新启动控制器。 · 请使用更新工具更新控制器固件。 · 请更换控制器的SD。 · 请更换控制器的基板。 · 请在虚拟控制器连接时的错误中重新安装Epson RC+。 · 如果同样的错误反复出现, 请与我们联系。 		-	重置
1158	无法保存设置。	<p>请执行下列任一操作。</p> <ul style="list-style-type: none"> · 请重新启动控制器。 · 请恢复正常运行的备份文件。 · 请使用更新工具更新控制器固件。 · 请更换控制器的SD。 · 请更换控制器的基板。 · 请在虚拟控制器连接时的错误中重新安装Epson RC+。 · 如果同样的错误反复出现, 请与我们联系。 		-	重置
1160	获取设置失败。(MCD)	<p>请执行下列任一操作。</p> <ul style="list-style-type: none"> · 请重启控制器。· 请恢复正常运行的备份文件。 · 请使用更新工具更新控制器固件。 · 请更换控制器的SD。 · 如果同样的错误反复出现, 请与我们联系。 		-	-

编号	信息	对策	补充信息 1	补充信息 2	错误解除方法
1161	获取设置失败。(MCD)	<p>请执行下列任一操作。</p> <ul style="list-style-type: none"> · 请重新启动控制器。 · 请恢复正常运行的备份文件。 · 请使用更新工具更新控制器固件。 · 请更换控制器的SD。 · 请在虚拟控制器连接时的错误中重新安装Epson RC+。 · 如果同样的错误反复出现, 请与我们联系。 		-	-
1163	保存设置失败。(MCD)	<p>请执行下列任一操作。</p> <ul style="list-style-type: none"> · 请重新启动控制器。 · 请恢复正常运行的备份文件。 · 请使用更新工具更新控制器固件。 · 请更换控制器的SD。 · 请更换控制器的基板。 · 如果同样的错误反复出现, 请与我们联系。 		-	-
1165	获取MT机器人的系统设置失败。(MPD)	请用MT设置工具修复或更新。		-	-
1166	获取MT机器人的系统设置失败。(MPD)	请用MT设置工具修复或更新。		-	-
1168	获取MT机器人的系统设置失败。(MPD)	请用MT设置工具修复或更新。		-	-
1170	获取系统设置失败。(MPL)	<p>请执行下列任一操作。</p> <ul style="list-style-type: none"> · 请重新执行。 · 请重新启动控制器。 · 请使用更新工具更新控制器固件。 · 请更换控制器的SD。 · 请在虚拟控制器连接时的错误中重新安装Epson RC+。 · 如果同样的错误反复出现, 请与我们联系。 		-	-
1171	获取系统设置失败。(MPL)	<p>请执行下列任一操作。</p> <ul style="list-style-type: none"> · 请重新执行。 · 请重新启动控制器。 · 请使用更新工具更新控制器固件。 · 请更换控制器的SD。 · 如果同样的错误反复出现, 请与我们联系。 		-	-
1181	无法初始化机器人参数。	<p>请按顺序执行以下操作。</p> <ol style="list-style-type: none"> 1. 请重新启动控制器。 2. 请重新设置机器人。 		-	-
1182	指定的备份数据版本为最新, 无法恢复。	<p>请执行下列任一操作。</p> <ul style="list-style-type: none"> · 请使用更新工具更新控制器固件。 · 请检查指定的备份数据。 		-	-
1183	指定的备份数据版本为最新, 无法恢复。	<p>请执行下列任一操作。</p> <ul style="list-style-type: none"> · 请使用更新工具更新控制器固件。 · 请检查指定的备份数据。 		-	-

编号	信息	对策	补充信息 1	补充信息 2	错误解除方法
1184	指定的备份数据文件数超过上限, 无法恢复。	请执行下列任一操作。 · 请在恢复数据的选择对话框, 将项目从选择中排除。 · 请在虚拟控制器创建减少项目文件的备份数据, 重新执行。		-	-
1185	无法读取备份数据。	请执行下列任一操作。 · 请重新执行。 · 恢复时请检查备份数据。 · 备份到USB存储器时, 请使用其他USB存储器重新执行。 · 请在重启控制器后重新执行。		-	-
1186	无法恢复控制器设置。	请执行下列任一操作。 · 请检查指定的备份数据, 重新执行。 · 请重新获取备份数据再执行。 · 请在重启控制器后重新执行。		-	-
1187	无法备份控制器设置	请执行下列任一操作。 · 请重新执行。 · 备份到USB存储器时, 请使用其他USB存储器重新执行。 · 请在重启控制器后重新执行。 · 请使用更新工具更新控制器固件。 · 请更换控制器的SD。 · 请在虚拟控制器连接时的错误中重新安装Epson RC+。 · 如果同样的错误反复出现, 请与我们联系。		-	-
1189	指定的备份数据版本不支持, 无法恢复。	请执行下列任一操作。 · 请检查指定的备份数据。 · 请使用更新工具更新控制器固件。		-	-
1190	不支持该版本, 无法恢复指定的备份数据。(备份数据较新)	请执行下列任一操作。 · 请检查指定的备份数据。 · 请使用更新工具更新控制器固件。		-	-
1191	无法恢复, 因为指定的备份数据不包括SPEL项目。	请执行下列任一操作。 · 请检查指定的备份数据。 · 请将项目从恢复对象中排除。		-	-
1192	机器人数量不匹配无法执行。	请执行下列任一操作。 · 请检查指定的备份数据。 · 请连接设置需要的机器人, 重新执行。		-	-
1193	机器人信息不匹配无法执行。	请执行下列任一操作。 · 请检查指定的备份数据。 · 请设置需要的追加轴, 重新执行。 · 请在恢复数据的选择对话框, 将校准数据从选择中排除。 · 请指定实体控制器的备份数据。		-	-

编号	信息	对策	补充信息 1	补充信息 2	错误解除方法
1194	由于指定的备份数据包含驱动器单元, 因此无法恢复。	请检查指定的备份数据, 重新执行。		-	-
1195	备份控制器设置失败。(映射)	请执行下列任一操作。 · 请重新执行。 · 备份到USB存储器时, 请使用其他USB存储器重新执行。 · 请在重启控制器后重新执行。		-	-
1196	无法备份控制器设置	请执行下列任一操作。 · 请重新执行。 · 备份到USB存储器时, 请使用其他USB存储器重新执行。 · 请在重启控制器后重新执行。		-	-
1197	无法备份控制器设置	请执行下列任一操作。 · 请重新执行。 · 备份到USB存储器时, 请使用其他USB存储器重新执行。 · 请在重启控制器后重新执行。		-	-
1198	视觉硬件设置需要与项目一起指定, 恢复失败。	恢复对象中选择Vision硬件设置时, 项目也请一起选择。		-	-
1200	创建SPEL项目失败。(编译)	请按顺序执行以下操作。 1. 请在窗口设备的状态窗口确认发生的错误。 2. 请修改发生程序错误的部分。		-	-
1201	创建SPEL项目失败。(连接)	请执行以下操作。 1. 请在窗口设备的状态窗口确认发生的错误。 2. 请修改发生程序错误的部分。		-	-
1250	用户定义远程输出I/O的注册名称未定义。	请执行下列任一操作。 · 请检查用户定义的远程输出I/O设置。 · 请使用更新工具更新控制器固件。		-	-
1251	用户定义远程输出I/O的条件表达式未定义。	请执行下列任一操作。 · 请检查用户定义的远程输出I/O设置。 · 请使用更新工具更新控制器固件。		-	-
1252	指定的机器人编号不支持。	请执行下列任一操作。 · 请确认机器人的连接和设置, 重新设置。 · 请使用更新工具更新控制器固件。 · 如果同样的错误反复出现, 请与我们联系。		-	-
1260	指定的机器人未注册。	请执行下列任一操作。 · 请检查机器人的注册。 · 请恢复正常运行的备份文件。 · 请使用更新工具更新控制器固件。		-	-

编号	信息	对策	补充信息 1	补充信息 2	错误解除方法
1261	警报设置失败。(获取预定发生日期)	请执行下列任一操作。 <ul style="list-style-type: none"> · 请重新执行。 · 请重新启动控制器。 · 请使用更新工具更新控制器固件。 · 如果同样的错误反复出现, 请与我们联系。 		-	-
1262	不能设置报警。	请执行下列任一操作。 <ul style="list-style-type: none"> · 请重新执行。 · 请重新启动控制器。 · 请使用更新工具更新控制器固件。 · 如果同样的错误反复出现, 请与我们联系。 		-	-
1263	警报设置失败。(警报编号超出范围)	请执行下列任一操作。 <ul style="list-style-type: none"> · 请重新执行。 · 请重新启动控制器。 · 请使用更新工具更新控制器固件。 · 如果同样的错误反复出现, 请与我们联系。 		-	-
1264	警报设置失败。(警报无效)	请执行下列任一操作。 <ul style="list-style-type: none"> · 请重新执行。 · 请重新启动控制器。 · 请使用更新工具更新控制器固件。 · 如果同样的错误反复出现, 请与我们联系。 		-	-
1270	指定SPEL项目中包含的PF文件和控制器设置中的工件供料机类型不同。	请执行下列任一操作。 <ul style="list-style-type: none"> · 请在Epson RC+的“菜单-[设置]-[系统设置]”中重新注册供料器。 · 请通过同步项目或恢复传输项目。 		-	重置
1271	和指定的工件供料机通信失败。	请执行下列任一操作。 <ul style="list-style-type: none"> · 确认工件供料机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)。 · 请确认工件供料机的电源。 · 请确认工件供料机的网络设置(IP地址、子网掩码和端口)是否正确设置。 		-	-
1272	工件供料机的输出端口初始化失败。	请执行下列任一操作。 <ul style="list-style-type: none"> · 请确认工件供料机和控制器间的以太网连接。具体请确认是否存在电缆断线、网络集线器故障及未供电。 · 请确认工件供料机的电源。 · 请确认工件供料机的网络设置(IP地址、子网掩码和端口)是否正确设置。 		-	-
1273	工件供料机的参数更改失败。	请执行下列任一操作。 <ul style="list-style-type: none"> · 请确认工件供料机和控制器间的以太网连接。具体请确认是否存在电缆断线、集线器故障及未供电。 · 请确认工件供料机的电源。 · 请确认工件供料机的网络设置(IP地址、子网掩码和端口)是否正确设置。 		-	-

编号	信息	对策	补充信息 1	补充信息 2	错误解除方法
1290	发生系统错误。(力觉监视编号超出允许范围)	请执行下列任一操作。 <ul style="list-style-type: none"> · 请重新启动控制器。 · 请恢复正常运行的备份文件。 · 请使用更新工具更新控制器固件。 · 如果同样的错误反复出现, 请与我们联系。 		-	-
1291	在其他设备使用压力监视器。	请检查其他PC或控制设备的连接、以及压力监视器的使用状态, 重新执行。		-	-
1292	读取压力向导文件失败。(序列、对象信息)	请执行下列任一操作。 <ul style="list-style-type: none"> · 请通过同步项目或恢复传输含有需要压力向导文件的项目。 · 请创建需要的压力向导文件。 · 请检查项目内的压力向导文件设置。 		-	重置
1293	指定的机器人类型是关节型或直角坐标型, 力觉传感器设置失败。	关于要设置力传感器的机器人类型, 请指定注册了关节型或直角坐标型以外的机器人编号。			
1400	读取压力向导文件失败。(文件错误)	请执行下列任一操作。 <ul style="list-style-type: none"> · 请通过同步项目或恢复传输含有需要压力向导文件的项目。 · 请创建需要的压力向导文件。 · 请检查项目内的压力向导文件设置。 		-	重置
1401	读取压力向导文件失败。(文件路径)	请重新设置压力向导文件。		-	-
1402	读取压力向导文件失败。(文件打开)	请执行下列任一操作。 <ul style="list-style-type: none"> · 请通过同步项目或恢复传输含有需要压力向导文件的项目。 · 请创建需要的压力向导文件。 · 请检查项目内的压力向导文件设置。 		-	重置
1403	读取压力向导文件失败。(文件打开)	请执行下列任一操作。 <ul style="list-style-type: none"> · 请通过同步项目或恢复传输含有需要压力向导文件的项目。 · 请创建需要的压力向导文件。 · 请检查项目内的压力向导文件设置。 		-	-
1404	在压力向导序列编号中指定的值不支持。	请执行下列任一操作。 <ul style="list-style-type: none"> · 请通过同步项目或恢复传输含有需要压力向导文件的项目。 · 请创建需要的压力向导文件。 · 请检查项目内的压力向导文件设置。 		-	-
1405	指定为压力向导对象编号的值不支持。	请执行下列任一操作。 <ul style="list-style-type: none"> · 请通过同步项目或恢复传输含有需要压力向导文件的项目。 · 请创建需要的压力向导文件。 · 请检查项目内的压力向导文件设置。 		-	-

编号	信息	对策	补充信息 1	补充信息 2	错误解除方法
1406	指定为压力向导序列的属性值不支持。	请执行下列任一操作。 <ul style="list-style-type: none"> · 请通过同步项目或恢复传输含有需要压力向导文件的项目。 · 请创建需要的压力向导文件。 · 请检查项目内的压力向导文件设置。 		-	重置
1407	指定为压力向导对象的属性值不支持。	请执行下列任一操作。 <ul style="list-style-type: none"> · 请通过同步项目或恢复传输含有需要压力向导文件的项目。 · 请创建需要的压力向导文件。 · 请检查项目内的压力向导文件设置。 		-	-
1408	指定为压力向导对象的类型的值不支持。	请执行下列任一操作。 <ul style="list-style-type: none"> · 请通过同步项目或恢复传输含有需要压力向导文件的项目。 · 请创建需要的压力向导文件。 · 请检查项目内的压力向导文件设置。 		-	-
1409	指定为压力向导的参数值不支持。	请执行下列任一操作。 <ul style="list-style-type: none"> · 请通过同步项目或恢复传输含有需要压力向导文件的项目。 · 请创建需要的压力向导文件。 · 请检查项目内的压力向导文件设置。 		-	-
1410	读取压力向导文件失败。 (不支持的版本)	请执行下列任一操作，并重置控制器。 <ul style="list-style-type: none"> · 请通过同步项目或恢复传输含有需要压力向导文件的项目。 · 请创建需要的压力向导文件。 · 请检查项目内的压力向导文件设置。 		-	-
1411	指定为压力向导的属性值不支持。	请执行下列任一操作。 <ul style="list-style-type: none"> · 请通过同步项目或恢复传输含有需要压力向导文件的项目。 · 请创建需要的压力向导文件。 · 请检查项目内的压力向导文件设置。 		-	-
1412	Decision对象被设置为压力向导序列的开头。	请执行下列任一操作。 <ul style="list-style-type: none"> · 请通过同步项目或恢复传输含有需要压力向导文件的项目。 · 请创建需要的压力向导文件。 · 请检查项目内的压力向导文件设置。 		-	-
1413	ConditionObject中指定的压力向导对象的Enabled设置为无效。	请执行下列任一操作。 <ul style="list-style-type: none"> · 请通过同步项目或恢复传输含有需要压力向导文件的项目。 · 请创建需要的压力向导文件。 · 请检查项目内的压力向导文件设置。 		-	-

编号	信息	对策	补充信息 1	补充信息 2	错误解除方法
1414	工件供料机文件读取失败	<p>请执行下列任一操作。</p> <ul style="list-style-type: none"> · 请通过同步项目或恢复传输含有需要工件供料机文件的项目。 · 请重新设置需要的工件供料机, 然后再创建文件。 · 请检查项目内的工件供料机文件设置。 		-	重置
1420	程序转换处理失败。	<p>请执行下列任一操作。</p> <ul style="list-style-type: none"> · 请重新创建项目。 · 请通过同步项目或恢复传输项目。 · 请使用更新工具更新控制器固件。 · 如果同样的错误反复出现, 请与我们联系。 		-	-
1421	无法分配内存。	<p>请执行下列任一操作。</p> <ul style="list-style-type: none"> · 请重新启动控制器。 · 请使用更新工具更新控制器固件。 · 如果同样的错误反复出现, 请与我们联系。 		-	-
1423	程序转换处理失败(转换用文件路径)。	<p>请执行下列任一操作。</p> <ul style="list-style-type: none"> · 请重新创建项目。 · 请通过同步项目或恢复传输项目。 · 请使用更新工具更新控制器固件。 · 如果同样的错误反复出现, 请与我们联系。 		-	-
1424	程序转换处理失败(prg文件路径)。	<p>请执行下列任一操作。</p> <ul style="list-style-type: none"> · 请重新创建项目。 · 请通过同步项目或恢复传输项目。 · 请使用更新工具更新控制器固件。 · 如果同样的错误反复出现, 请与我们联系。 		-	-
1425	程序转换处理失败(命令文件路径)。	<p>请执行下列任一操作。</p> <ul style="list-style-type: none"> · 请重新创建项目。 · 请通过同步项目或恢复传输项目。 · 请使用更新工具更新控制器固件。 · 如果同样的错误反复出现, 请与我们联系。 		-	-
1426	程序转换处理失败(转换用文件错误)。	<p>请执行下列任一操作。</p> <ul style="list-style-type: none"> · 请重新创建项目。 · 请通过同步项目或恢复传输项目。 · 请使用更新工具更新控制器固件。 · 如果同样的错误反复出现, 请与我们联系。 		-	-
1427	程序转换处理失败(命令文件错误)。	<p>请执行下列任一操作。</p> <ul style="list-style-type: none"> · 请重新创建项目。 · 请通过同步项目或恢复传输项目。 · 请使用更新工具更新控制器固件。 · 如果同样的错误反复出现, 请与我们联系。 		-	-

编号	信息	对策	补充信息 1	补充信息 2	错误解除方法
1428	程序转换处理失败。	请执行下列任一操作。 <ul style="list-style-type: none"> • 请重新创建项目。 • 请通过同步项目或恢复传输项目。 • 请使用更新工具更新控制器固件。 • 如果同样的错误反复出现, 请与我们联系。 		-	-
1429	程序转换处理失败(prg文件错误)。	请执行下列任一操作。 <ul style="list-style-type: none"> • 请重新创建项目。 • 请通过同步项目或恢复传输项目。 • 请使用更新工具更新控制器固件。 • 如果同样的错误反复出现, 请与我们联系。 		-	-
1501	命令未在指定时间内完成。	请执行下列任一操作。 <ul style="list-style-type: none"> • 稍后再试。 • 检查Epson RC+和控制器的连接状态。 		1:通信超时 2:USB电缆脱落 3:USB接收异常 4:USB通信停止	重置
1502	控制设备和控制器的连接断开。	请按顺序执行以下操作。 <ol style="list-style-type: none"> 1. 确认USB电缆或LAN电缆的连接状态。 2. 根据需要确认网络状态。 3. 从控制设备重新连接。 4. 请重置控制器。 		1:通信超时 2:USB电缆脱落 3:USB接收异常 4:USB通信停止	重置
1503	任务运行中, 控制设备和控制器的连接断开。	请执行下列任一操作。 <ul style="list-style-type: none"> • 请在确认控制器设置后执行任务。 • 请确认除了当前连接的控制设备之外, 是否还连接有不需要的设备。 		-	重置
1504	远程以太网和控制器连接断开。	请按顺序执行以下操作。 <ol style="list-style-type: none"> 1. 请确认远程以太网设备与控制器的连接状态。 2. 从控制设备重新连接。 3. 请重置控制器。 		-	重置
1506	TP和控制器的连接断开。	请按顺序执行以下操作。 <ol style="list-style-type: none"> 1. 请确认TP与控制器的连接状态。 2. 从控制设备重新连接。 3. 请重置控制器。 		-	重置
1510	指定的IP地址不正确。	请检查IP地址的指定, 重新执行。		-	-

编号	信息	对策	补充信息 1	补充信息 2	错误解除方法
1511	指定了已设置或系统预留的连接设置。	请执行下列任一操作。 请设置其他的IP地址。 · 请设置其他端口编号。 · 请将不需要的IP地址从设置中排除。 · 请将不需要的端口号从设置中排除。		-	-
1512	指定的网关地址在系统中保留。	请设置其他的网关地址。		-	-
1513	指定的IP地址不正确。	请执行下列任一操作。 · 请设置连接验证密码, 然后设置IP地址。 · 请使用私人IP地址。 · 请检查IP地址的指定, 重新执行。		-	-
1514	连接目标设置或密码无效。	请确认连接目标设置和密码。		-	-
1523	视觉相机和控制器无法通信 (获取套接字句柄)。	请重新启动控制器。		-	-
1524	视觉相机和控制器无法通信 (连接)。	请进行下列任一操作, 重新执行。 · 请检查CV视觉和控制器的连接状态。 · 检查Epson RC+和控制器之间的连接状态。		-	-
1526	视觉相机和控制器无法通信 (发送)。	请进行下列任一操作, 重新执行。 · 请检查CV视觉和控制器的连接状态。 · 检查Epson RC+和控制器之间的连接状态。		-	-
1527	视觉功能和控制器无法通信 (服务器读取)。	请进行下列任一操作, 重新执行。 · 请检查CV视觉和控制器的连接状态。 · 检查Epson RC+和控制器之间的连接状态。		-	-
1528	视觉相机的选项设置失败。	请进行下列任一操作, 重新执行。 · 请检查设置。 · 请检查CV视觉和控制器的连接状态。 · 检查Epson RC+和控制器之间的连接状态。		-	-
1529	控制器初始化失败。	请重新启动控制器。		-	-
1530	视觉功能和控制器无法通信 (服务器未连接)。	请进行下列任一操作, 重新执行。 · 请检查CV视觉和控制器的连接状态。 · 检查Epson RC+和控制器之间的连接状态。		-	-
1531	视觉相机和控制器无法通信 (无空嵌套字)。	请进行下列任一操作, 重新执行。 · 请确认视觉设备的连接台数是否达到上限。 · 请检查CV视觉和控制器的连接状态。 · 检查Epson RC+和控制器之间的连接状态。		-	-
1532	视觉功能和控制器无法通信 (发送超时)。	请进行下列任一操作, 重新执行。 · 请检查CV视觉和控制器的连接状态。 · 检查Epson RC+和控制器之间的连接状态。		-	-
1533	视觉功能和控制器无法通信 (接收超时)。	请进行下列任一操作, 重新执行。 · 请检查CV视觉和控制器的连接状态。 · 检查Epson RC+和控制器之间的连接状态。		-	-

编号	信息	对策	补充信息 1	补充信息 2	错误解除方法
1534	视觉功能和控制器无法通信。	请进行下列任一操作，重新执行。 · 请检查CV视觉和控制器的连接状态。 · 检查Epson RC+和控制器的连接状态。		-	-
1550	以太网通信初始化失败。	请执行下列任一操作。 · 请确认以太网电缆的连接状态。 · 请重新启动控制器。		-	-
1551	控制设备和控制器的USB连接断开。	请按顺序执行以下操作。 1. 请确认USB电缆的连接状态。 2. 从控制设备重新连接。 3. 请重置控制器。		-	重置
1552	无法和TP通信。	请执行下列任一操作。 · 请确认和TP的连接。 · 请重新启动控制器。		-	-
1553	无法和控制设备通信。	确认和控制设备的连接，重新进行操作。		-	-
1555	以太网通信失败（发送）。	请执行下列任一操作。 · 检查Epson RC+和控制器的连接状态。 · 在PC-控制器间使用路由器等设备时，请确认是否已禁用DHCP功能。		-	-
1556	以太网通信失败（接收）。	请执行下列任一操作。 · 检查Epson RC+和控制器的连接状态。 · 在PC-控制器间使用路由器等设备时，请确认是否已禁用DHCP功能。		-	-
1557	命令执行中，无法和经由USB的控制设备通信(发送)。	请按顺序执行以下操作。 1. 请确认USB电缆的连接状态。 2. 请重新执行任务或命令。		-	-
1558	命令执行中，无法和经由USB的控制设备通信(接收)。	请按顺序执行以下操作。 1. 请确认USB电缆的连接状态。 2. 请重新执行任务或命令。		-	-
1559	指定的数据大小超过通信缓存。	请执行下列任一操作。 · 请重新启动控制器。 · 使用RC+联动功能时，请重启Epson RC+。 · 如果重启后仍发生相同的错误，请咨询经销商。		-	-
1582	发生系统错误。(解析器传输错误)	请复位控制器，执行下列任一操作。 · 请重新启动控制器。 · 请使用更新工具更新控制器固件。 · 如果同样的错误反复出现，请与我们联系。		-	重置
1583	发生系统错误。(解析器初始化错误)	请复位控制器，执行下列任一操作。 · 请重新启动控制器。 · 请使用更新工具更新控制器固件。 · 如果同样的错误反复出现，请与我们联系。		-	重置

编号	信息	对策	补充信息 1	补充信息 2	错误解除方法
1584	发生系统错误。(解析器连接错误)	请复位控制器, 执行下列任一操作。 · 请重新启动控制器。 · 请使用更新工具更新控制器固件。 · 如果同样的错误反复出现, 请与我们联系。		-	重置
1585	发生系统错误。(解析器参数无效)	请复位控制器, 执行下列任一操作。 · 请重新启动控制器。 · 请使用更新工具更新控制器固件。 · 如果同样的错误反复出现, 请与我们联系。		-	重置
1586	发生系统错误。(解析器繁忙)	请执行下列任一操作。 · 请重新启动控制器。 · 请使用更新工具更新控制器固件。 · 如果同样的错误反复出现, 请与我们联系。		-	复位任务停止
1587	发生系统错误。(解析器收到无效数据)	请执行下列任一操作。 · 请重新启动控制器。 · 请使用更新工具更新控制器固件。 · 如果同样的错误反复出现, 请与我们联系。		-	复位任务停止
1700	TP失初始化败。。	请执行下列任一操作。 · 请检查控制器和TP的连接。 · 请重新启动控制器。 · 如果同样的错误反复出现, 请与我们联系。		-	-
1701	TP失初始化败。。	请执行下列任一操作。 · 请检查控制器和TP的连接。 · 请重新启动控制器。 · 如果同样的错误反复出现, 请与我们联系。		-	-
1702	TP失初始化败。。	请执行下列任一操作。 · 请检查控制器和TP的连接。 · 请重新启动控制器。 · 如果同样的错误反复出现, 请与我们联系。		-	-
1703	读取TP屏幕数据文件失败。	请执行下列任一操作。 · 请检查控制器和TP的连接。 · 请重新启动控制器。 · 如果同样的错误反复出现, 请与我们联系。		-	-
1704	读取TP屏幕数据文件失败。	请执行下列任一操作。 · 请检查控制器和TP的连接。 · 请重新启动控制器。 · 如果同样的错误反复出现, 请与我们联系。		-	-
1706	TP的序列端口初始化失败。	请执行下列任一操作。 · 请检查控制器和TP的连接。 · 请重新启动控制器。 · 如果同样的错误反复出现, 请与我们联系。		-	-

编号	信息	对策	补充信息 1	补充信息 2	错误解除方法
1708	读取TP键表失败。	请执行下列任一操作。 · 请检查控制器和TP的连接。 · 请重新启动控制器。 · 如果同样的错误反复出现, 请与我们联系。		-	-
1709	TP的语言切换失败。	请执行下列任一操作。 · 请检查控制器和TP的连接。 · 请重新启动控制器。 · 如果同样的错误反复出现, 请与我们联系。		-	-
1710	TP的画面生成失败。	请执行下列任一操作。 · 请检查控制器和TP的连接。 · 请重新启动控制器。 · 如果同样的错误反复出现, 请与我们联系。		-	-
1800	指定的控制器已与PC或TP4连接。	可以同时和控制器连接的Epson RC+为1台。 请确认Epson RC+与控制器的连接状态。		-	-
1802	在未连接控制器的情况下执行命令。	检查Epson RC+和控制器之间的连接状态。		-	-
1803	利用Epson RC+的联动功能访问PC文件失败。	结束任务并执行以下操作之一。 · 请检查指定为SPEL命令的文件路径。对象是系统历史记录中记载的函数名称和行号所对应的命令。修改方法请参阅参考手册。 · 请检查基于SPEL命令的驱动器选择。 · 请重启Epson RC+。 · 如果重启后仍发生相同的错误, 请咨询经销商。		-	任务停止
1804	为执行与Epson RC+的联动功能而分配必要内存时失败。	结束任务并执行以下操作之一。 · 请重启联动的Epson RC+。 · 如果重启后仍发生相同的错误, 请咨询经销商。		-	任务停止
1805	PC和控制器连接失败。	请确认控制器已启动, 且通信电缆已连接。		-	-
1806	PC和控制器连接失败 (Ethernet连接超时)。	请确认Epson RC+与控制器的连接状态。		-	-
1807	PC和控制器连接失败 (USB连接超时)。	请确认Epson RC+与控制器的连接状态。		-	-
1808	PC和控制器连接失败 (USB端口识别错误)。	请执行下列任一操作, 并重置控制器。 · 请确认连接控制器与Epson RC+的USB电缆连接。 · 请重新安装Epson RC+。		-	-
1809	和Epson RC+的联动功能失败。	结束任务并执行以下操作之一。 · 请确认联动的Epson RC+与控制器的连接。 · 请重启Epson RC+。 · 请重启Epson RC+正在运行的PC。		-	任务停止

编号	信息	对策	补充信息 1	补充信息 2	错误解除方法
1810	和Epson RC+的联动功能失败。	结束任务并执行以下操作之一。 · 请确认联动的Epson RC+与控制器的连接。 · 请重启Epson RC+。 · 请重启Epson RC+正在运行的PC。		-	任务停止
1812	不支持所连接的控制器。	请执行下列任一操作。 · 请确认PC与控制器的连接状态。 · 请使用6.0以前版本的Epson RC+		-	-
1813	Epson RC+和控制器连接失败(Ethernet连接类型不同)。	请执行下列任一操作。 · 请确认PC与控制器的连接状态。 · 请检查连接目标设置的控制器系列。		-	-
1814	USB端口未准备好。	请执行下列任一操作。 · 请稍后重新连接。 · 请确认控制器已启动,且通信电缆已连接。		-	-
1815	无法识别USB电缆的连接。	请确认控制器已启动,且USB电缆已连接。		-	-
1851	执行了不支持的命令。	请执行下列任一操作。 · 请检查SPEL程序的内容。 · 请重新创建程序。		-	-
1852	发生系统错误。	请执行下列任一操作。 · 请重启Epson RC+。 · 请重启PC。 · 请重新安装Epson RC+。		-	-
1861	Epson RC+ 初始化失败(SimulatorMNG)。	请执行下列任一操作。 · 请重启Epson RC+。 · 请重启PC。 · 请重新安装Epson RC+。		-	-
1862	Epson RC+ 初始化失败(WBProxy)。	请执行下列任一操作。 · 请重启Epson RC+。 · 请重启PC。 · 请重新安装Epson RC+。		-	-
1863	无效参数。	请执行下列任一操作。 · 请重启Epson RC+。 · 请重启PC。 · 请重新安装Epson RC+。		-	-
1864	虚拟控制器不存在。	请重新安装Epson RC+。		-	-
1865	无法启动虚拟控制器。	请执行下列任一操作。 · 请稍后重试。 · 请重启PC。		-	-
1866	无法退出虚拟控制器。	请重启PC。		-	-
1867	操作只能在空转模式下执行。	请将空运行模式设为有效。		-	-

编号	信息	对策	补充信息 1	补充信息 2	错误解除方法
1868	目录不存在。	Epson RC+ 安装失败。请重新安装Epson RC+ 。		-	-
1872	无法获取实体控制器信息文件。	请执行下列任一操作。 · 请重新创建连接目标。 · 请重新安装Epson RC+ 。		-	-
1873	无法获取虚拟控制器信息文件。	请执行下列任一操作。 · 请重新创建连接目标。 · 请重新安装Epson RC+ 。		-	-
1874	无法添加虚拟控制器。	Epson RC+ 安装失败。请重新安装Epson RC+ 。		-	-
1875	仿真器对象注册失败。	请执行下列任一操作。 · 请重新创建虚拟控制器的连接目标。 · 请重新安装Epson RC+ 。		-	-
1876	仿真器对象读取失败。	请执行下列任一操作。 · 请重新创建虚拟控制器的连接目标。 · 请重新安装Epson RC+ 。		-	-
1877	仿真器对象删除失败。	请执行下列任一操作。 · 请重新创建虚拟控制器的连接目标。 · 请重新安装Epson RC+ 。		-	-
1878	仿真器对象更改失败。	请执行下列任一操作。 · 请重新创建虚拟控制器的连接目标。 · 请重新安装Epson RC+ 。		-	-
1879	其他虚拟控制器正在启动中。	其他虚拟控制器通过其他Epson RC+使用。请先退出Epson RC+，然后再重启一次。		-	-
1880	在控制器重启中不能执行。	请等待控制器重启后再执行。		-	-
1901	当前设置中不支持的操作。	请执行下列任一操作。 · 请检查的命令。 · 请切换成虚拟控制器或实体控制器后再执行。 · 请检查控制设备后重新执行。 · 请检查操作。 · 请使用更新工具更新控制器固件。 · 请重新安装Epson RC+ 。 · 如果同样的错误反复出现，请与我们联系。		-	重置
1902	发生系统错误。(不支持的参数)	请执行下列任一操作。 · 请重新创建项目。 · 请使用更新工具更新控制器固件。 · 如果同样的错误反复出现，请与我们联系。		-	-
1903	发生系统错误。	请执行下列任一操作。 · 请重新启动控制器。 · 请使用更新工具更新控制器固件。 · 如果同样的错误反复出现，请与我们联系。		-	重置

编号	信息	对策	补充信息 1	补充信息 2	错误解除方法
1904	备份数据太大, 恢复失败。	请执行下列任一操作。 <ul style="list-style-type: none"> 请检查指定的备份数据。 请从指定的备份数据项目文件夹中删除不需要的文件。 请选择不是项目文件的文件, 重新执行。 		-	-
1905	收到系统异常通知。	请执行下列任一操作。 <ul style="list-style-type: none"> 请重新启动控制器。 请使用更新工具更新控制器固件。 请重新安装Epson RC+。 如果同样的错误反复出现, 请与我们联系。 		-	重启
1906	升级许可证期限不一致。	请咨询经销商, 更新升级许可证。		-	-
1907	控制器内通信初始化失败。	请执行下列任一操作。 <ul style="list-style-type: none"> 请重新启动控制器。 请使用更新工具更新控制器固件。 请重新安装Epson RC+。 如果同样的错误反复出现, 请与我们联系。 		-	重启
1908	控制器内通信失败。	请执行下列任一操作。 <ul style="list-style-type: none"> 请重新启动控制器。 请使用更新工具更新控制器固件。 请重新安装Epson RC+。 如果同样的错误反复出现, 请与我们联系。 		-	重启
1910	无法保存重启日志。	设置有可能被初始化, 请确认后再操作。		-	-
1920	USB连接失败。	请执行下列任一操作。 <ul style="list-style-type: none"> 请重新启动控制器。 请使用更新工具更新控制器固件。 如果同样的错误反复出现, 请与我们联系。 		-	-

2.3 代码编号 2000 ~

编号	信息	对策	补充信息 1	补充信息 2	错误解除方法
2000	指定的SPEL命令不支持(正常命令)。	结束任务并执行以下操作之一。 <ul style="list-style-type: none"> 请重新创建项目。 请检查SPEL命令的使用。对象是系统历史记录中记载的函数名称和行号所对应的命令。命令的支持信息及修改方法请参阅参考手册。 			任务停止
2001	指定的SPEL命令不支持(运动命令)。	结束任务并执行以下操作之一。 <ul style="list-style-type: none"> 请重新创建项目。 请检查SPEL命令的使用。对象是系统历史记录中记载的函数名称和行号所对应的命令。命令的支持信息及修改方法请参阅参考手册。 			任务停止

编号	信息	对策	补充信息 1	补充信息 2	错误解除方法
2003	指定的SPEL项目中找到不支持的处理(函数自变量)。	<p>结束任务并执行以下操作之一。</p> <ul style="list-style-type: none"> · 请重新创建项目。 · 请检查SPEL命令的规格。对象是系统历史记录中记载的函数名称和行号所对应的命令。修改方法请参阅参考手册。 · 请使用更新工具更新控制器固件。 · 如果同样的错误反复出现, 请与我们联系。 			任务停止
2004	指定的SPEL项目中找到不支持的处理(函数返回值)。	<p>结束任务并执行以下操作之一。</p> <ul style="list-style-type: none"> · 请重新创建项目。 · 请检查SPEL命令的规格。对象是系统历史记录中记载的函数名称和行号所对应的命令。修改方法请参阅参考手册。 · 请使用更新工具更新控制器固件。 · 如果同样的错误反复出现, 请与我们联系。 			任务停止
2005	指定的SPEL项目中找到不支持的事件条件。	<p>结束任务并执行以下操作之一。</p> <ul style="list-style-type: none"> · 请重新创建项目。 · 请检查SPEL命令的规格。对象是系统历史记录中记载的函数名称和行号所对应的命令。修改方法请参阅参考手册。 · 请使用更新工具更新控制器固件。 · 如果同样的错误反复出现, 请与我们联系。 			任务停止
2006	指定的SPEL命令不支持(I/O命令)。	<p>请结束任务, 检查SPEL命令的使用。对象是系统历史记录中记载的函数名称和行号所对应的命令。修改方法请参阅参考手册。</p>			任务停止
2007	指定的SPEL项目中找到不支持的事件条件。	<p>结束任务并执行以下操作之一。</p> <ul style="list-style-type: none"> · 请重新创建项目。 · 请检查SPEL命令的规格。对象是系统历史记录中记载的函数名称和行号所对应的命令。修改方法请参阅参考手册。 · 请使用更新工具更新控制器固件。 · 如果同样的错误反复出现, 请与我们联系。 			任务停止
2009	以非预期的执行顺序调用指定的任务编号。	<p>结束任务并执行以下操作之一。</p> <ul style="list-style-type: none"> · 请检查SPEL命令的执行顺序。对象是系统历史记录中记载的函数名称和行号所对应的命令。修改方法请参阅参考手册。 · 请使用更新工具更新控制器固件。 · 如果同样的错误反复出现, 请与我们联系。 			任务停止

编号	信息	对策	补充信息 1	补充信息 2	错误解除方法
2010	指定的SPEL命令不支持(中间代码错误)。	<p>结束任务并执行以下操作之一。</p> <ul style="list-style-type: none"> · 请重新创建项目。 · 请检查SPEL命令的使用方法。对象是系统历史记录中记载的函数名称和行号所对应的命令。修改方法请参阅参考手册。 · 请通过同步项目或恢复传输项目。 · 请使用更新工具更新控制器固件。 · 如果同样的错误反复出现, 请与我们联系。 			任务停止
2011	指定的格式不支持(函数自变量的数)。	<p>结束任务并执行以下操作之一。</p> <ul style="list-style-type: none"> · 请确认控制器固件版本, 使用支持的格式。是否支持以及修改方法请参阅参考手册。 · 请重新创建项目。 · 请通过同步项目或恢复传输项目。 · 请使用更新工具更新控制器固件。 · 如果同样的错误反复出现, 请与我们联系。 			任务停止
2012	指定的格式不支持(命令自变量的数)。	<p>结束任务并执行以下操作之一。</p> <ul style="list-style-type: none"> · 请确认控制器固件版本, 使用支持的格式。是否支持以及修改方法请参阅参考手册。 · 请重新创建项目。 · 请通过同步项目或恢复传输项目。 · 请使用更新工具更新控制器固件。 · 如果同样的错误反复出现, 请与我们联系。 			任务停止
2013	指定的格式不支持(未知代码)。	<p>结束任务并执行以下操作之一。</p> <ul style="list-style-type: none"> · 请确认控制器固件版本, 使用支持的格式。是否支持以及修改方法请参阅参考手册。 · 请重新创建项目。 · 请通过同步项目或恢复传输项目。 · 请使用更新工具更新控制器固件。 · 如果同样的错误反复出现, 请与我们联系。 			任务停止
2014	指定的格式不支持(未知代码变量型)。	<p>结束任务并执行以下操作之一。</p> <ul style="list-style-type: none"> · 请确认控制器固件版本, 使用支持的格式。是否支持以及修改方法请参阅参考手册。 · 请重新创建项目。 · 请通过同步项目或恢复传输项目。 · 请使用更新工具更新控制器固件。 · 如果同样的错误反复出现, 请与我们联系。 			任务停止
2015	指定的SPEL项目错误(字符串型)。	<p>结束任务并执行以下操作之一。</p> <ul style="list-style-type: none"> · 请确认控制器固件版本, 使用支持的格式。是否支持以及修改方法请参阅参考手册。 · 请重新创建项目。 · 请通过同步项目或恢复传输项目。 · 请使用更新工具更新控制器固件。 · 如果同样的错误反复出现, 请与我们联系。 			任务停止

编号	信息	对策	补充信息 1	补充信息 2	错误解除方法
2016	指定的SPEL项目错误(变量类别)。	<p>结束任务并执行以下操作之一。</p> <ul style="list-style-type: none"> · 请确认控制器固件版本, 使用支持的格式。是否支持以及修改方法请参阅参考手册。 · 请重新创建项目。 · 请通过同步项目或恢复传输项目。 · 请使用更新工具更新控制器固件。 · 如果同样的错误反复出现, 请与我们联系。 			任务停止
2017	未指定所需的自变量。	<p>结束任务并执行以下操作之一。</p> <ul style="list-style-type: none"> · 请检查要在SPEL命令中指定的自变量。修改方法请参阅参考手册。 · 请重新创建项目。 · 请通过同步项目或恢复传输项目。 · 请使用更新工具更新控制器固件。 · 如果同样的错误反复出现, 请与我们联系。 			任务停止
2018	指定的SPEL项目错误(变量大小错误)。	<p>结束任务并执行以下操作之一。</p> <ul style="list-style-type: none"> · 请确认控制器固件版本, 使用支持的格式。是否支持以及修改方法请参阅参考手册。 · 请重新创建项目。 · 请通过同步项目或恢复传输项目。 · 请使用更新工具更新控制器固件。 · 如果同样的错误反复出现, 请与我们联系。 			任务停止
2019	指定的SPEL项目错误(全局变量等待)。	<p>结束任务并执行以下操作之一。</p> <ul style="list-style-type: none"> · 请重新创建项目。 · 请通过同步项目或恢复传输项目。 · 请使用更新工具更新控制器固件。 · 如果同样的错误反复出现, 请与我们联系。 			任务停止
2020	调用的堆栈表数量超过上限。	<p>结束任务并执行以下操作之一。</p> <ul style="list-style-type: none"> · 检查嵌套结构是否被无限调用。 · 减少嵌套调用的深度。 			任务停止
2021	调用的堆栈表大小超过上限。	<p>结束任务, 使用较多本地变量(尤其是String型)时, 请替换为全局变量。</p>			任务停止
2022	指定的格式不支持(堆栈不匹配)。	<p>结束任务并执行以下操作之一。</p> <ul style="list-style-type: none"> · 请确认控制器固件版本, 使用支持的格式。是否支持以及修改方法请参阅参考手册。 · 请重新创建项目。 · 请通过同步项目或恢复传输项目。 · 请使用更新工具更新控制器固件。 · 如果同样的错误反复出现, 请与我们联系。 			任务停止

编号	信息	对策	补充信息 1	补充信息 2	错误解除方法
2023	指定的SPEL项目错误 (未知标签)。	<p>结束任务并执行以下操作之一。</p> <ul style="list-style-type: none"> · 请确认控制器固件版本, 使用支持的格式。是否支持以及修改方法请参阅参考手册。 · 请重新创建项目。 · 请通过同步项目或恢复传输项目。 · 请使用更新工具更新控制器固件。 · 如果同样的错误反复出现, 请与我们联系。 			任务停止
2024	超过子任务可存储本地变量的大小。	请结束任务, 检查在SPEL程序中使用的本地变量。本地变量的详情请参阅用户指南。			任务停止
2025	指定的格式不支持 (无效的函数调用)。	<p>结束任务并执行以下操作之一。</p> <ul style="list-style-type: none"> · 请确认控制器固件版本, 检查要使用的SPEL函数。修改方法请参阅参考手册。 · 请重新创建项目。 · 请通过同步项目或恢复传输项目。 · 请使用更新工具更新控制器固件。 · 如果同样的错误反复出现, 请与我们联系。 			任务停止
2031	控制器初始化失败	<p>请执行下列任一操作, 并重启控制器。</p> <ul style="list-style-type: none"> · 请恢复正常运行的备份文件。 · 请使用更新工具更新控制器固件。 · 如果同样的错误反复出现, 请与我们联系。 			重启
2032	发生系统错误。(任务编号不一致)	<p>结束任务并执行以下操作之一。</p> <ul style="list-style-type: none"> · 请重新创建项目。 · 请通过同步项目或恢复传输项目。 · 请使用更新工具更新控制器固件。 · 如果同样的错误反复出现, 请与我们联系。 			任务停止
2033	发生了很多错误。	打开系统历史记录, 并对正在发生的错误采取措施。			-
2040	控制器初始化失败 (线程创建错误)。	<p>请执行下列任一操作。</p> <ul style="list-style-type: none"> · 请重新启动控制器。 · 请恢复正常运行的备份文件。 · 请使用更新工具更新控制器固件。 · 如果同样的错误反复出现, 请与我们联系。 			-
2041	控制器初始化失败 (线程创建超时)。	请重新启动控制器。			-
2044	任务执行失败。(守护进程处理等待超时)	<p>结束任务并执行以下操作之一。</p> <ul style="list-style-type: none"> · 请重新执行任务。 · 请重新启动控制器。 			任务停止
2045	任务执行失败。(任务继续等待超时)	<p>结束任务并执行以下操作之一。</p> <ul style="list-style-type: none"> · 请重新执行任务。 · 请重新启动控制器。 			任务停止

编号	信息	对策	补充信息 1	补充信息 2	错误解除方法
2046	任务执行失败。(任务中断等待超时)	结束任务并执行以下操作之一。 · 请重新执行任务。 · 请重新启动控制器。			任务停止
2047	任务执行失败。(任务启动等待超时)	结束任务并执行以下操作之一。 · 请重新执行任务。 · 请重新启动控制器。			任务停止
2050	指定的对象文件尺寸超过上限。	请按顺序执行以下操作。 1. 请检查程序, 减少行数等。 2. 请重新创建项目。			-
2051	任务运行中, SPEL命令无法变更。	请执行下列任一操作。 · 请在任务结束后重新执行。 · 请重新启动控制器。			重置
2052	无法分配内存(可执行文件)。	请复位控制器, 执行下列任一操作。 · 请重新启动控制器。 · 请使用更新工具更新控制器固件。 · 如果同样的错误反复出现, 请与我们联系。			重启
2053	由于更新SPEL项目, 操作失败。	请稍后重新执行。			任务停止
2054	控制器和PC的SPEL项目不同步(函数ID)。	请执行下列任一操作。 · 请同步项目。 · 请重新创建项目。			任务停止
2055	控制器和PC的SPEL项目不同步(本地变量ID)。	请执行下列任一操作。 · 请同步项目。 · 请重新创建项目。			-
2056	控制器和PC的SPEL项目不同步(全局变量ID)。	请执行下列任一操作。 · 请同步项目。 · 请重新创建项目。			-
2057	控制器和PC的SPEL项目不同步(全局保留变量ID)。	请执行下列任一操作。 · 请同步项目。 · 请重新创建项目。			-
2058	SPEL项目更新失败(变量大小错误)。	请执行下列任一操作。 · 请重新创建项目。 · 请通过同步项目或恢复传输项目。 · 请使用更新工具更新控制器固件。 · 如果同样的错误反复出现, 请与我们联系。			-
2059	指定的SPEL项目全局变量超过了可存储的大小。	请执行下列任一操作, 并重置控制器。 · 请检查在所使用SPEL程序中使用的全局变量。全局变量的详情请参阅用户指南。 · 请通过同步项目或恢复传输正常运行的项目。			重置

编号	信息	对策	补充信息 1	补充信息 2	错误解除方法
2070	控制器初始化失败 (SRAM映射错误)。	<p>请执行下列任一操作。</p> <ul style="list-style-type: none"> · 请重新启动控制器。 · 请使用更新工具更新控制器固件。 · 请更换MAIN板。 · 如果同样的错误反复出现, 请与我们联系。 			复位重启
2071	全局保留变量正在使用中, 无法更新SPEL项目。	<p>请执行下列任一操作, 并重置控制器。</p> <ul style="list-style-type: none"> · 请确认任务已停止, 稍后再重新执行。 · 请通过同步项目或恢复传输正常运行的项目。 			重置
2072	超过可存储全局保留变量的大小。	请结束任务, 检查在SPEL程序中使用的全局保留变量。全局保留变量的详情请参阅用户指南。	最大使用量	要使用的使用量	任务停止复位
2073	SPEL项目更新失败 (全局保留变量清除)。	<p>请执行下列任一操作。</p> <ul style="list-style-type: none"> · 请在复位控制器后, 重新执行。 · 请重新启动控制器。 · 请重新创建项目。 · 请通过同步项目或恢复传输项目。 · 请使用更新工具更新控制器固件。 · 如果同样的错误反复出现, 请与我们联系。 			重置
2074	无法分配内存 (全局保留变量)。	<p>请执行下列任一操作。</p> <ul style="list-style-type: none"> · 请重新启动控制器。 · 请使用更新工具更新控制器固件。 · 如果同样的错误反复出现, 请与我们联系。 			-
2100	无法获取系统设置	<p>请执行下列任一操作。</p> <ul style="list-style-type: none"> · 请重新执行。 · 请重新启动控制器。 · 请使用更新工具更新控制器固件。 · 请更换控制器的SD。 · 如果同样的错误反复出现, 请与我们联系。 			-
2101	控制器初始化失败 (重复初始化)。	<p>请执行下列任一操作。</p> <ul style="list-style-type: none"> · 请重新启动控制器。 · 请恢复正常运行的备份文件。 · 请使用更新工具更新控制器固件。 · 如果同样的错误反复出现, 请与我们联系。 			-
2102	控制器初始化失败 (MNG)。	<p>请执行下列任一操作。</p> <ul style="list-style-type: none"> · 请重新启动控制器。 · 请使用更新工具更新控制器固件。 · 如果同样的错误反复出现, 请与我们联系。 			-
2103	控制器初始化失败 (内部事件创建)。	<p>请执行下列任一操作。</p> <ul style="list-style-type: none"> · 请重新启动控制器。 · 请使用更新工具更新控制器固件。 · 如果同样的错误反复出现, 请与我们联系。 			-

编号	信息	对策	补充信息 1	补充信息 2	错误解除方法
2104	控制器初始化失败(优先级设置)。	请执行下列任一操作。 · 请重新启动控制器。 · 请使用更新工具更新控制器固件。 · 如果同样的错误反复出现, 请与我们联系。			-
2105	控制器初始化失败(堆栈大小设置)。	请执行下列任一操作。 · 请重新启动控制器。 · 请使用更新工具更新控制器固件。 · 如果同样的错误反复出现, 请与我们联系。			-
2107	控制器初始化失败(中断处理开始)。	请执行下列任一操作。 · 请重新启动控制器。 · 请使用更新工具更新控制器固件。 · 如果同样的错误反复出现, 请与我们联系。			-
2110	无法分配内存。	请执行下列任一操作。 · 请重新启动控制器。 · 请使用更新工具更新控制器固件。 · 如果同样的错误反复出现, 请与我们联系。			重启
2111	控制器初始化失败(运动)。	请执行下列任一操作。 · 请重新启动控制器。 · 请恢复正常运行的备份文件。 · 请使用更新工具更新控制器固件。 · 如果同样的错误反复出现, 请与我们联系。			-
2115	识别的现场总线板卡数量超过上限。	请检查现场总线板卡的连接并重启。			-
2116	无法初始化现场总线(现场总线)。	请执行下列任一操作。 · 请重新启动控制器。 · 请检查现场总线板卡。 · 请更换现场总线板卡。			-
2118	控制器初始化失败(运动打开)。	请执行下列任一操作, 并重启控制器。 · 请恢复正常运行的备份文件。 · 请使用更新工具更新控制器固件。 · 如果同样的错误反复出现, 请与我们联系。			重启
2120	不能分配内存(系统)。	请执行下列任一操作。 · 请重新启动控制器。 · 请使用更新工具更新控制器固件。 · 如果同样的错误反复出现, 请与我们联系。			-
2121	无法分配内存(可执行文件)。	请执行下列任一操作。 · 请重新启动控制器。 · 请使用更新工具更新控制器固件。 · 如果同样的错误反复出现, 请与我们联系。			重启

编号	信息	对策	补充信息 1	补充信息 2	错误解除方法
2122	无法分配内存 (机器人)。	<p>请执行下列任一操作。</p> <ul style="list-style-type: none"> · 请重新启动控制器。 · 请使用更新工具更新控制器固件。 · 如果同样的错误反复出现, 请与我们联系。 			重启
2123	无法分配内存 (事件)。	<p>请执行下列任一操作。</p> <ul style="list-style-type: none"> · 请重新启动控制器。 · 请使用更新工具更新控制器固件。 · 如果同样的错误反复出现, 请与我们联系。 			-
2124	检测到不支持的现场总线模块。	<p>请执行下列任一操作, 并重启控制器。</p> <ul style="list-style-type: none"> · 请拆下连接中的现场总线模块。 · 请连接支持的现场总线模块。 			重启
2130	获取设置失败。(MCD)	<p>请执行下列任一操作。</p> <ul style="list-style-type: none"> · 请重新启动控制器。 · 请恢复正常运行的备份文件。 · 请使用更新工具更新控制器固件。 · 请更换控制器的SD。 · 如果同样的错误反复出现, 请与我们联系。 			-
2131	无法获取设置(MCD映射)。	<p>请执行下列任一操作。</p> <ul style="list-style-type: none"> · 请重新启动控制器。 · 请恢复正常运行的备份文件。 · 请使用更新工具更新控制器固件。 · 请更换控制器的SD。 · 如果同样的错误反复出现, 请与我们联系。 			-
2150	任务执行失败 (超出编号范围)。	<p>请执行下列任一操作。</p> <ul style="list-style-type: none"> · 请重新执行。 · 请重新启动控制器。 · 请使用更新工具更新控制器固件。 · 如果同样的错误反复出现, 请与我们联系。 			-
2151	任务执行失败 (另一个任务正在运行)。	<p>请执行下列任一操作。</p> <ul style="list-style-type: none"> · 请重新执行。 · 请重新启动控制器。 · 请使用更新工具更新控制器固件。 · 如果同样的错误反复出现, 请与我们联系。 			-
2152	任务执行失败 (目标文件大小异常)。	<p>请执行下列任一操作。</p> <ul style="list-style-type: none"> · 请重新执行。 · 请重新启动控制器。 · 请使用更新工具更新控制器固件。 · 如果同样的错误反复出现, 请与我们联系。 			-

编号	信息	对策	补充信息 1	补充信息 2	错误解除方法
2153	点动运行失败 (点动参数错误)。	<p>请执行下列任一操作。</p> <ul style="list-style-type: none"> · 请重新执行。 · 请重新启动控制器。 · 请使用更新工具更新控制器固件。 · 如果同样的错误反复出现, 请与我们联系。 			-
2154	点动运行失败 (点动运行中)。	<p>请执行下列任一操作。</p> <ul style="list-style-type: none"> · 请重新执行。 · 请重新启动控制器。 · 请使用更新工具更新控制器固件。 · 如果同样的错误反复出现, 请与我们联系。 			-
2155	点动操作失败 (无法执行)。	<p>请执行下列任一操作。</p> <ul style="list-style-type: none"> · 请重新执行。 · 请重新启动控制器。 · 请使用更新工具更新控制器固件。 · 如果同样的错误反复出现, 请与我们联系。 			-
2156	点动操作失败 (未设置)。	<p>请执行下列任一操作。</p> <ul style="list-style-type: none"> · 请重新执行。 · 请重新启动控制器。 · 请使用更新工具更新控制器固件。 · 如果同样的错误反复出现, 请与我们联系。 			-
2157	点动操作失败 (点动参数不可更改)。	<p>请执行下列任一操作。</p> <ul style="list-style-type: none"> · 请重新执行。 · 请重新启动控制器。 · 请使用更新工具更新控制器固件。 · 如果同样的错误反复出现, 请与我们联系。 			-
2158	分配内存失败 (用于断点)。	<p>请执行下列任一操作。</p> <ul style="list-style-type: none"> · 请重新启动控制器。 · 请使用更新工具更新控制器固件。 · 如果同样的错误反复出现, 请与我们联系。 			-
2159	设置的断点数超过上限。	请减少不需要的断点。			-
2160	获取函数ID失败。	<p>请执行下列任一操作。</p> <ul style="list-style-type: none"> · 请重新执行。 · 请重新启动控制器。 · 请使用更新工具更新控制器固件。 · 如果同样的错误反复出现, 请与我们联系。 			-
2161	获取本地变量失败。	<p>请执行下列任一操作。</p> <ul style="list-style-type: none"> · 请重新执行。 · 请重新启动控制器。 · 请使用更新工具更新控制器固件。 · 如果同样的错误反复出现, 请与我们联系。 			-

编号	信息	对策	补充信息 1	补充信息 2	错误解除方法
2162	超过可存储本地变量的大小。	请执行下列任一操作。 · 请检查要指定的本地变量大小。 · 请检查在SPEL项目中使用的本地变量。本地变量的详情请参阅用户指南。			-
2163	指定的任务用命令正在暂停中。	请暂停以下任意任务，然后重新执行。 · 请设置断点。 · 请执行SPEL命令的Halt。 · 请从Epson RC+的执行窗口或任务管理器暂停。			-
2164	无法获取全局变量。	请执行下列任一操作。 · 请重新执行。 · 请检查在SPEL项目中使用的全局变量。全局变量的详情请参阅用户指南。 · 请重新启动控制器。 · 请重新创建项目。 · 请通过同步项目或恢复传输项目。			-
2165	超过可存储全局变量的大小。	请执行下列任一操作。 · 请检查要指定的全局变量大小。 · 请检查在SPEL项目中使用的全局变量。全局变量的详情请参阅用户指南。			-
2166	无法获得全局保留变量。	请执行下列任一操作。 · 请重新执行。 · 请检查在SPEL项目中使用的全局保留变量。全局保留变量的详情请参阅用户指南。 · 请重新启动控制器。 · 请重新创建项目。 · 请通过同步项目或恢复传输项目。			-
2167	超过可存储全局保留变量的大小。	请执行下列任一操作。 · 请检查指定的全局保留变量大小。 · 请检查在SPEL项目中使用的全局保留变量。全局保留变量的详情请参阅用户指南。			-
2168	控制器初始化失败，无法执行(SRAM映射错误)。	请复位控制器，执行下列任一操作。 · 请重新启动控制器。 · 请使用更新工具更新控制器固件。 · 如果同样的错误反复出现，请与我们联系。			重置
2169	读取SPEL项目失败。(清除全局保留变量)	请复位控制器，执行下列任一操作。 · 请同步项目。 · 请重新启动控制器。 · 请使用更新工具更新控制器固件。 · 如果同样的错误反复出现，请与我们联系。			重置
2170	检测到的字符串长度超过上限。	请确认字符串变量的大小。			-

编号	信息	对策	补充信息 1	补充信息 2	错误解除方法
2171	检测到电压过低。	检测到低电压后无法执行。请按顺序执行以下操作。 1. 请确认控制器的电源状态。 2. 请重新启动控制器。			重启
2172	远程I/O初始化失败, 无法执行(重复初始化)。	请执行下列任一操作。 · 请重新启动控制器。 · 请使用更新工具更新控制器固件。 · 如果同样的错误反复出现, 请与我们联系。			-
2175	无法设置远程I/O。	请执行下列任一操作。 · 请重新启动控制器。 · 请使用更新工具更新控制器固件。 · 如果同样的错误反复出现, 请与我们联系。			-
2176	在远程I/O的事件待机中发生错误。	请执行下列任一操作。 · 请重新启动控制器。 · 请使用更新工具更新控制器固件。 · 如果同样的错误反复出现, 请与我们联系。			-
2177	无法备份控制器设置	请执行下列任一操作。 · 请重新执行。 · 备份到USB存储器时, 请使用其他USB存储器重新执行。 · 请在重启控制器后重新执行。			-
2178	无法恢复控制器设置。	请执行下列任一操作。 · 请重新执行。 · 请重新获取备份数据再执行。 · 请在重启控制器后重新执行。			-
2181	指定的任务不是RC+ API用。	请执行下列任一操作。 · 请设置RC+API用的任务数量。 · 请指定RC+API用的任务, 重新执行。			-
2190	为QUE命令的参数指定的数据类型不支持。	请结束任务, 检查要在SPEL命令中指定的参数数据类型。对象是系统历史记录中记载的函数名称和行号所对应的命令。修改方法请参阅参考手册。			任务停止
2191	无法执行AbortMotion。因为机器人任务未运行。	若不通过程序移动机器人, 则无法执行AbortMotion请从SPEL程序执行命令。			任务停止
2192	指定的任务已结束。	请结束任务, 检查SPEL命令的执行顺序。对象是系统历史记录中记载的函数名称和行号所对应的命令。修改方法请参阅参考手册。			任务停止
2193	试图不执行所需的命令AbortMotion就执行Recover。	要执行Recover WithoutMove时, 请先执行AbortMotion请结束任务, 检查SPEL命令的执行顺序。对象是系统历史记录中记载的函数名称和行号所对应的命令。修改方法请参阅参考手册。			任务停止

编号	信息	对策	补充信息 1	补充信息 2	错误解除方法
2194	传送带设置失败。	结束任务并执行以下操作之一。 · 请维护人员确认传送带设置和编码器设置是否正确。 · 如果同样的错误反复出现, 请与我们联系。			任务停止
2195	传送带设置失败。	结束任务并执行以下操作之一。 · 请维护人员确认传送带设置和编码器设置是否正确。 · 如果同样的错误反复出现, 请与我们联系。			任务停止
2196	指定为传送带编号的参数不支持。	请结束任务, 检查要在SPEL命令中指定的参数。对象是系统历史记录中记载的函数名称和行号所对应的命令。修改方法请参阅参考手册。			任务停止
2197	指定的参数在传送带跟踪中无法执行。	结束任务并执行以下操作之一。 · 请删除LJM · Arc, Arc3指定的格式不支持传送带跟踪。请检查格式。 · 请检查要在SPEL命令中指定的参数。对象是系统历史记录中记载的函数名称和行号所对应的命令。修改方法请参阅参考手册。			任务停止
2200	指定的命令不能与执行中的命令同时执行。	请结束任务, 检查SPEL命令的使用。对象是系统历史记录中记载的函数名称和行号所对应的命令。修改方法请参阅参考手册。			任务停止
2201	机器人未注册。	结束任务并执行以下操作之一。 · 请检查机器人的设置。 · 请恢复正常运行的备份文件。			任务停止
2202	发生系统错误。(运动控制模块状态失败)	请复位控制器, 执行下列任一操作。 · 请使用更新工具更新控制器固件。 · 如果同样的错误反复出现, 请与我们联系。			重置
2203	指定了无法被清除的本地编号0。	无法清除Local编号0。请结束任务, 检查要在SPEL命令中指定的参数。对象是系统历史记录中记载的函数名称和行号所对应的命令。修改方法请参阅参考手册。			任务停止
2204	指定了正在使用的机械臂编号。	无法清除正在使用的Arm编号。结束任务并执行以下操作之一。 · 请选择要指定的Arm编号之外的编号。 · 请检查要在SPEL命令中指定的Arm编号。对象是系统历史记录中记载的函数名称和行号所对应的命令。修改方法请参阅参考手册。	尝试清除的Arm编号		任务停止
2205	指定了无法清除的机械臂编号0。	无法清除Arm编号0。请结束任务, 检查要在SPEL命令中指定的参数。对象是系统历史记录中记载的函数名称和行号所对应的命令。修改方法请参阅参考手册。			任务停止

编号	信息	对策	补充信息 1	补充信息 2	错误解除方法
2206	指定了正在使用的工具编号。	无法清除使用中的Tool编号。结束任务并执行以下操作之一。 · 请选择要指定的Tool编号之外的编号。 · 请检查要在SPEL命令中指定的Tool编号。 对象是系统历史记录中记载的函数名称和行号所对应的命令。修改方法请参阅参考手册。	尝试清除的Tool编号		任务停止
2207	指定了无法清除的工具编号0。	无法清除Tool编号0。请结束任务，检查要在SPEL命令中指定的参数。对象是系统历史记录中记载的函数名称和行号所对应的命令。修改方法请参阅参考手册。			任务停止
2208	指定了无法清除的ECP编号0。	无法清除ECP编号0。请结束任务，检查要在SPEL命令中指定的参数。对象是系统历史记录中记载的函数名称和行号所对应的命令。修改方法请参阅参考手册。			任务停止
2209	指定了正在使用的ECP(外部控制点)编号。	无法清除正在使用的ECP编号。结束任务并执行以下操作之一。 · 请选择要指定的ECP(外部控制点)之外的编号。 · 请检查要在SPEL命令中指定的ECP(外部控制点)编号。对象是系统历史记录中记载的函数名称和行号所对应的命令。修改方法请参阅参考手册。	尝试清除的ECP编号		任务停止
2210	指定了超出本地编号范围的参数0。	无法利用处理Local的命令指定Local编号0。请结束任务，检查要在SPEL命令中指定的参数。对象是系统历史记录中记载的函数名称和行号所对应的命令。修改方法请参阅参考手册。			任务停止
2211	指定了无法清除的VRT编号0。	无法清除VRT编号0。请结束任务，检查要在SPEL命令中指定的参数。对象是系统历史记录中记载的函数名称和行号所对应的命令。修改方法请参阅参考手册。			任务停止
2212	指定了正在使用的VRT编号。	无法清除正在使用的VRT编号。结束任务并执行以下操作之一。 · 请选择要指定的VRT编号之外的编号。 · 请检查要在SPEL命令中指定的VRT编号。 对象是系统历史记录中记载的函数名称和行号所对应的命令。修改方法请参阅参考手册。	尝试清除的VRT编号		任务停止
2214	指定为VRT编号为0的参数不支持。	可指定的VRT编号为1~15。请结束任务，检查要在SPEL命令中指定的参数。对象是系统历史记录中记载的函数名称和行号所对应的命令。修改方法请参阅参考手册。			任务停止
2215	指定的VRT编号未设置参数。	请结束任务，检查要在SPEL命令中指定的参数。对象是系统历史记录中记载的函数名称和行号所对应的命令。修改方法请参阅参考手册。			任务停止

编号	信息	对策	补充信息 1	补充信息 2	错误解除方法
2216	指定为BOX编号的参数不支持。	<p>可指定的Box编号为1~15。请执行下列任一操作。</p> <ul style="list-style-type: none"> · 请结束任务，检查要在SPEL命令中指定的参数。对象是系统历史记录中记载的函数名称和行号所对应的命令。修改方法请参阅参考手册。 · 请恢复正常运行的备份文件。 · 如果同样的错误反复出现，请与我们联系。 			重置
2217	指定的Box编号未定义。	<p>结束任务并执行以下操作之一。</p> <ul style="list-style-type: none"> · 请设置成需要的Box编号。 · 请检查SPEL命令的参数或执行顺序。对象是系统历史记录中记载的函数名称和行号所对应的命令。修改方法请参阅参考手册。 			任务停止
2218	指定为Plane编号的参数不支持。	<p>可指定的Plane编号为1~15请执行下列任一操作。</p> <ul style="list-style-type: none"> · 请结束任务，检查要在SPEL命令中指定的参数。对象是系统历史记录中记载的函数名称和行号所对应的命令。修改方法请参阅参考手册。 · 请恢复正常运行的备份文件。 · 请使用更新工具更新控制器固件。 · 如果同样的错误反复出现，请与我们联系。 			任务停止复位
2219	指定的Plane编号未定义。	<p>结束任务并执行以下操作之一。</p> <ul style="list-style-type: none"> · 请设置成需要的Plane编号。 · 请检查SPEL命令的参数或执行顺序。对象是系统历史记录中记载的函数名称和行号所对应的命令。修改方法请参阅参考手册。 			任务停止
2220	机器人未注册。	<p>请在重置控制器后，执行以下操作。</p> <ul style="list-style-type: none"> · 请检查机器人的设置。 · 请恢复正常运行的备份文件。 			任务停止复位
2221	无法设置机器人参数	<p>请复位控制器，执行下列任一操作。</p> <ul style="list-style-type: none"> · 请重启控制器，然后重新执行。 · 请恢复含有相同机器人参数的备份数据。 · 请通过Epson RC+的机器人管理器确认参数，重新设置。 			任务停止复位
2222	指定的Local编号未定义。	<p>结束任务并执行以下操作之一。</p> <ul style="list-style-type: none"> · 请设置成需要的Local编号。 · 请检查SPEL命令的参数或执行顺序。对象是系统历史记录中记载的函数名称和行号所对应的命令。修改方法请参阅参考手册。 	指定的Local编号		任务停止

编号	信息	对策	补充信息 1	补充信息 2	错误解除方法
2223	指定为Local编号的参数不支持。	<p>可指定的Local编号为1~15请执行下列任一操作。</p> <ul style="list-style-type: none"> · 请结束任务，检查要在SPEL命令中指定的参数。对象是系统历史记录中记载的函数名称和行号所对应的命令。修改方法请参阅参考手册。 · 请恢复正常运行的备份文件。 · 如果同样的错误反复出现，请与我们联系。 	指定的Local编号		任务停止复位
2225	未定义校准的基准姿势 (CalPls)。	<p>结束任务并执行以下操作之一。</p> <ul style="list-style-type: none"> · 请设置CalPls。 · 请检查SPEL命令的参数或执行顺序。对象是系统历史记录中记载的函数名称和行号所对应的命令。修改方法请参阅参考手册。 			任务停止
2226	指定为Arm编号的参数不支持。	<p>可指定的Arm编号为0~3。有些命令可能无法识别0。请执行下列任一操作。</p> <ul style="list-style-type: none"> · 请结束任务，检查要在SPEL命令中指定的参数。对象是系统历史记录中记载的函数名称和行号所对应的命令。修改方法请参阅参考手册。 · 如果同样的错误反复出现，请与我们联系。 	指定的Arm编号		任务停止复位
2227	无法获取Arm设置。	<p>请在重置控制器后，执行以下操作。</p> <ul style="list-style-type: none"> · 请重新进行Arm设置。 · 请恢复正常运行的备份文件。 · 请使用更新工具更新控制器固件。 · 请更换控制器的SD。 · 如果同样的错误反复出现，请与我们联系。 	指定的Arm编号		重置
2228	未定义待机姿势 (Home 位置)。	<p>结束任务并执行以下操作之一。</p> <ul style="list-style-type: none"> · 请设置Home位置 (待机姿势)。 · 请检查SPEL命令的参数或执行顺序。对象是系统历史记录中记载的函数名称和行号所对应的命令。修改方法请参阅参考手册。 			任务停止
2229	指定为Tool编号的参数不支持。	<p>可指定的Tool编号为0~3。有些命令可能无法识别0。请执行下列任一操作。</p> <ul style="list-style-type: none"> · 请结束任务，检查要在SPEL命令中指定的参数。对象是系统历史记录中记载的函数名称和行号所对应的命令。修改方法请参阅参考手册。 · 请恢复正常运行的备份文件。 · 请使用更新工具更新控制器固件。 · 如果同样的错误反复出现，请与我们联系。 	指定的Tool编号		重置

编号	信息	对策	补充信息 1	补充信息 2	错误解除方法
2230	指定的Tool编号未定义。	<p>结束任务并执行以下操作之一。</p> <ul style="list-style-type: none"> · 请设置成需要的Tool编号。 · 请检查SPEL命令的参数或执行顺序。对象是系统历史记录中记载的函数名称和行号所对应的命令。修改方法请参阅参考手册。 · 请恢复正常运行的备份文件。 · 如果同样的错误反复出现, 请与我们联系。 	指定的Tool编号		重置
2231	指定为ECP编号的参数不支持。	<p>可指定的工具编号为0~15。有些命令可能无法识别0。请执行下列任一操作。</p> <ul style="list-style-type: none"> · 请结束任务, 检查要在SPEL命令中指定的参数。对象是系统历史记录中记载的函数名称和行号所对应的命令。修改方法请参阅参考手册。 · 请恢复正常运行的备份文件。 · 请使用更新工具更新控制器固件。 · 如果同样的错误反复出现, 请与我们联系。 	已指定的ECP编号		任务停止复位
2232	指定的ECP(外部控制点)编号未定义。	<p>结束任务并执行以下操作之一。</p> <ul style="list-style-type: none"> · 请设置成需要的ECP(外部控制点)编号。 · 请检查SPEL命令的参数或执行顺序。对象是系统历史记录中记载的函数名称和行号所对应的命令。修改方法请参阅参考手册。 	已指定的ECP编号		任务停止
2233	未指定命令的对象轴。	<p>请结束任务, 指定命令的执行对象后重新执行。</p>			任务停止
2234	指定的命令不能在电机开启时执行。	<p>结束任务并执行以下操作之一。</p> <ul style="list-style-type: none"> · 请关闭电机后再执行。 · 请检查要执行的命令。 			任务停止
2235	未定义XYLim。	<p>结束任务并执行以下操作之一。</p> <ul style="list-style-type: none"> · 请设置XYLim。 · 请检查SPEL命令的参数或执行顺序。对象是系统历史记录中记载的函数名称和行号所对应的命令。修改方法请参阅参考手册。 			任务停止
2236	无法设置机器人参数	<p>请复位控制器, 执行下列任一操作。</p> <ul style="list-style-type: none"> · 请重启控制器, 然后重新执行。 · 请恢复含有相同机器人参数的备份数据。 · 请通过Epson RC+的机器人管理器确认参数, 重新设置。 			重置

编号	信息	对策	补充信息 1	补充信息 2	错误解除方法
2237	指定为Pallet编号的参数不支持。	可指定的Pallet编号为0~15。请执行下列任一操作。 · 请结束任务，检查要在SPEL命令中指定的参数。对象是系统历史记录中记载的函数名称和行号所对应的命令。修改方法请参阅参考手册。 · 请恢复正常运行的备份文件。 · 请使用更新工具更新控制器固件。 · 如果同样的错误反复出现，请与我们联系。			任务停止复位
2238	未定义Pallet。	结束任务并执行以下操作之一。 · 请设置所需的Pallet。 · 请检查SPEL命令的参数或执行顺序。对象是系统历史记录中记载的函数名称和行号所对应的命令。修改方法请参阅参考手册。			任务停止
2240	数组变量中指定的要素编号超过数组数的定义。	请结束任务，检查SPEL命令参数中包含的数组变量对象是系统历史记录中记载的函数名称和行号所对应的命令。修改方法请参阅参考手册。	大小超出定义的维度	已指定的下标编号	任务停止
2241	指定为数组变量的维数或数据类型不支持。	请结束任务，检查要在SPEL命令中指定的数组变量维数。对象是系统历史记录中记载的函数名称和行号所对应的命令。修改方法请参阅参考手册。			任务停止
2242	指定的运算以0为除数。	请结束任务，检查要在SPEL命令中指定的参数。对象是系统历史记录中记载的函数名称和行号所对应的命令。修改方法请参阅参考手册。			任务停止
2243	超过变量的最大值。	请结束任务，根据数据类型检查要在SPEL命令中指定的参数。对象是系统历史记录中记载的函数名称和行号所对应的命令。修改方法请参阅参考手册。			任务停止
2244	超过变量的最小值。	请结束任务，根据数据类型检查要在SPEL命令中指定的参数。对象是系统历史记录中记载的函数名称和行号所对应的命令。修改方法请参阅参考手册。			任务停止
2245	指定了命令不支持的浮动小数点。	无法对Real型或DoubleE型执行该命令。请结束任务，检查要在SPEL命令中指定的参数。对象是系统历史记录中记载的函数名称和行号所对应的命令。修改方法请参阅参考手册。			任务停止
2246	指定的值无法用Tan函数求解。	请结束任务，检查要在SPEL命令中指定的参数。对象是系统历史记录中记载的函数名称和行号所对应的命令。修改方法请参阅参考手册。	指定的值		任务停止
2247	数组的要素编号中指定的值小于0。	请结束任务，检查要在SPEL命令中指定的数组变量的要素数。对象是系统历史记录中记载的函数名称和行号所对应的命令。修改方法请参阅参考手册。	指定的值		任务停止

编号	信息	对策	补充信息 1	补充信息 2	错误解除方法
2248	Redim中指定的变量不是数组。	请结束任务，检查要在SPEL命令中指定的参数。对象是系统历史记录中记载的函数名称和行号所对应的命令。修改方法请参阅参考手册。			任务停止
2249	非一维数组为Redim指定Preserve。	非一维数组在Redim时被指定Preserve。请结束任务，检查要在SPEL命令中指定的数组变量维数。对象是系统历史记录中记载的函数名称和行号所对应的命令。修改方法请参阅参考手册。			任务停止
2250	指定的数组变量不支持。	请结束任务，检查要在SPEL命令中指定的数组变量数据类型和要素数。对象是系统历史记录中记载的函数名称和行号所对应的命令。修改方法请参阅参考手册。			任务停止
2251	无法为Redim分配指定要素数的内存。	请减少利用Redim指定的数量。也请避免频繁的Redim。请结束任务，减少要在SPEL命令中指定的要素数。对象是系统历史记录中记载的函数名称和行号所对应的命令。修改方法请参阅参考手册。			任务停止
2252	无法为ByRef分配指定要素数的内存。	请减少进行地址传递的数组要素数量。请结束任务，减少要在SPEL命令中指定的要素数。对象是系统历史记录中记载的函数名称和行号所对应的命令。修改方法请参阅参考手册。			任务停止
2253	比较字符和数值。	请确认是否对字符串型与数值型进行比较。请结束任务，检查要在SPEL命令中指定的参数数据类型。对象是系统历史记录中记载的函数名称和行号所对应的命令。修改方法请参阅参考手册。			任务停止
2254	指定的数据数量超过数组变量的要素数量。	请确认数组的要素数与数据数。请结束任务，检查要在SPEL命令中指定的数组的要素数和数据数。对象是系统历史记录中记载的函数名称和行号所对应的命令。修改方法请参阅参考手册。	数据的数组数量	参考和更新的数据数量	任务停止
2255	指定的变量值超过上限。	指定数值超出Double型处理范围。请结束任务，检查要在SPEL命令中指定的参数。对象是系统历史记录中记载的函数名称和行号所对应的命令。修改方法请参阅参考手册。另外，变量值的定义请参阅用户指南。			任务停止
2256	指定为数组变量的要素数不支持。	请减少要素数。请结束任务，检查要在SPEL命令中指定的数组变量的要素数。对象是系统历史记录中记载的函数名称和行号所对应的命令。修改方法请参阅参考手册。			任务停止
2257	已指定Int64型或UInt64型变量。	无法指定类型为Int64或UInt64的变量。请结束任务，检查要在SPEL命令中指定的参数。对象是系统历史记录中记载的函数名称和行号所对应的命令。修改方法请参阅参考手册。			任务停止

编号	信息	对策	补充信息 1	补充信息 2	错误解除方法
2260	指定为任务编号的参数不支持。	<p>请执行下列任一操作。</p> <ul style="list-style-type: none"> · 请结束任务，检查要在SPEL命令中指定的参数。对象是系统历史记录中记载的函数名称和行号所对应的命令。修改方法请参阅参考手册。 · 如果同样的错误反复出现，请与我们联系。 	指定的任务编号		任务停止
2261	指定的任务编号不存在。	请结束任务，检查要在SPEL命令中指定的参数。对象是系统历史记录中记载的函数名称和行号所对应的命令。修改方法请参阅参考手册。	指定的任务编号		任务停止
2262	指定的机器人未注册。	<p>可指定的机器人编号为1。结束任务并执行以下操作之一。</p> <ul style="list-style-type: none"> · 请设置需要的机器人。 · 请检查要在SPEL命令中指定的参数。对象是系统历史记录中记载的函数名称和行号所对应的命令。修改方法请参阅参考手册。 	指定的机器人编号		任务停止
2263	指定为端口编号或设备编号的参数不支持。	请结束任务，检查要在SPEL命令中指定的参数。对象是系统历史记录中记载的函数名称和行号所对应的命令。修改方法请参阅参考手册。	指定的输出目标编号		任务停止
2264	命令自变量超出现有范围。补充信息1: 变量值、补充信息2: 变量号。	<p>请结束任务，检查要在SPEL命令中指定的参数。对象是系统历史记录中记载的函数名称和行号所对应的命令。修改方法请参阅参考手册。</p> <p>基本: “SPEL+ 语言参考” 视觉: “Vision Guide 属性&结果参考” 力觉: “Force Guide SPEL+ 语言参考” GUI Builder: “GUI Builder参考” 工件供料机: “Part Feeding 导入&硬件(共通)&软件篇 软件篇 Part Feeding SPEL+ 命令参考”</p>	赋予的值	第几个自变量	任务停止
2265	指定为关节编号的参数不支持。	可指定的关节编号为1~9。请结束任务，检查要在SPEL命令中指定的参数。对象是系统历史记录中记载的函数名称和行号所对应的命令。修改方法请参阅参考手册。	指定的关节编号		任务停止
2266	指定为等待时间的参数不支持。	可指定的等待时间为0~2147483。请结束任务，检查要在SPEL命令中指定的参数。对象是系统历史记录中记载的函数名称和行号所对应的命令。修改方法请参阅参考手册。	指定的等待时间		任务停止
2267	指定为计时器编号的参数不支持。	可指定的计时器号为0~15。请结束任务，检查要在SPEL命令中指定的参数。对象是系统历史记录中记载的函数名称和行号所对应的命令。修改方法请参阅参考手册。	指定的定时器编号		任务停止
2268	指定为Trap编号的参数不支持。	可指定的Trap号为1~4。请结束任务，检查要在SPEL命令中指定的参数。对象是系统历史记录中记载的函数名称和行号所对应的命令。修改方法请参阅参考手册。	指定的Trap编号		任务停止

编号	信息	对策	补充信息 1	补充信息 2	错误解除方法
2269	指定为语言ID的参数不支持。	请结束任务，检查要在SPEL命令中指定的参数。对象是系统历史记录中记载的函数名称和行号所对应的命令。修改方法请参阅参考手册。	指定的语言ID		任务停止
2270	指定的堆栈数并行处理超过上限。	可指定的D参数值为0~100。请结束任务，修改程序以减少并行处理的堆栈数。	指定的D参数的值		任务停止
2271	指定为Arch编号的参数不支持。	可指定的Arch编号为0~7。请结束任务，检查要在SPEL命令中指定的参数。对象是系统历史记录中记载的函数名称和行号所对应的命令。修改方法请参阅参考手册。	指定的Arch编号		任务停止
2272	指定为设备编号的值不支持。	请结束任务，检查要在SPEL命令中指定的参数。对象是系统历史记录中记载的函数名称和行号所对应的命令。修改方法请参阅参考手册。	指定的装置编号		任务停止
2273	指定的数据大小不支持。	可指定的输出数据值为0~255。请结束任务，检查为SPEL命令指定数据的参数。对象是系统历史记录中记载的函数名称和行号所对应的命令。修改方法请参阅参考手册。	输出数据	第几个字节的数据超出范围	任务停止
2274	指定为Asin函数的参数不支持。	可指定为Asin函数的参数为-1~1。请结束任务，检查要在SPEL命令中指定的参数。对象是系统历史记录中记载的函数名称和行号所对应的命令。修改方法请参阅参考手册。			任务停止
2275	指定为Acos函数的参数不支持。	可指定为Acos函数的参数为-1~1。请结束任务，检查要在SPEL命令中指定的参数。对象是系统历史记录中记载的函数名称和行号所对应的命令。修改方法请参阅参考手册。			任务停止
2276	指定为Sqr函数的参数不支持。	可指定为Sqr函数的数是正数。请结束任务，检查要在SPEL命令中指定的参数。对象是系统历史记录中记载的函数名称和行号所对应的命令。修改方法请参阅参考手册。			任务停止
2277	指定为Randomize函数的参数不支持。	请结束任务，检查要在SPEL命令中指定的参数。对象是系统历史记录中记载的函数名称和行号所对应的命令。修改方法请参阅参考手册。			任务停止
2278	指定为Sin, Cos, Tan任意一个的参数不支持。	请结束任务，检查要在SPEL命令中指定的参数。对象是系统历史记录中记载的函数名称和行号所对应的命令。修改方法请参阅参考手册。			任务停止
2280	因TMOOut命令发生超时。	结束任务并执行以下操作之一。 · 如果是意外超时，请检查指定为TMOOut命令的参数。 · 请重新执行。	超时时间		任务停止
2281	因TMOOut命令发生超时。	结束任务并执行以下操作之一。 · 如果是意外超时，请检查指定为TMOOut命令的参数。 · 请重新执行。	信号编号	超时时间	任务停止

编号	信息	对策	补充信息 1	补充信息 2	错误解除方法
2282	因TMOut命令发生超时。	结束任务并执行以下操作之一。 · 如果是意外超时, 请检查指定为TMOut命令的参数。 · 请重新执行。	端口编号	超时时间	任务停止
2283	执行SPEL命令失败。	结束任务并执行以下操作之一。 · 请重新执行。 · 请重新启动控制器。 · 请使用更新工具更新控制器固件。 · 如果同样的错误反复出现, 请与我们联系。			任务停止
2285	指定的手臂校准编号正在使用, 无法清除。	请结束任务, 禁用机械臂长度补偿后重新执行。	要清除的手臂校准编号		任务停止
2286	指定了无法清除的手臂校准编号0。	无法清除机械臂长度补偿编号0。请结束任务, 检查要在SPEL命令中指定的参数。对象是系统历史记录中记载的函数名称和行号所对应的命令。修改方法请参阅参考手册。			任务停止
2287	指定的SPEL项目中找到不支持的参数(机械臂长度补偿编号)。	请复位控制器, 执行下列任一操作。 · 请重新创建项目。 · 请通过同步项目或恢复传输项目。 · 请使用更新工具更新控制器固件。 · 如果同样的错误反复出现, 请与我们联系。	指定的机械臂长度补偿编号		重置
2288	无法获取与机械臂长度补偿相关的设置。	请执行下列任一操作。 · 请设置成需要的机械臂长度补偿编号。 · 请检查SPEL命令的参数或执行顺序。对象是系统历史记录中记载的函数名称和行号所对应的命令。修改方法请参阅参考手册。 · 请重置控制器, 重新设置机械臂长度补偿。 · 如果同样的错误反复出现, 请与我们联系。	指定的机械臂长度补偿编号		重置
2290	试图在相关命令或属性设置之前执行。	无法在动作命令中使用用户函数再次执行动作命令。请结束任务, 检查SPEL命令的执行顺序。对象是系统历史记录中记载的函数名称和行号所对应的命令。修改方法请参阅参考手册。			任务停止
2291	指定的命令不能在多任务运行中执行。	无法在动作命令中使用用户函数在其中执行OnErr。请结束任务, 检查SPEL命令的执行顺序。对象是系统历史记录中记载的函数名称和行号所对应的命令。修改方法请参阅参考手册。			任务停止
2292	指定的I/O相关命令在安全防护启用的状态(安全门开启)下没有指定Forced。	结束任务并执行以下操作之一。 · 请禁用安全防护(安全门关闭)后再执行。 · 请在执行参数中添加Forced。			任务停止
2293	指定的I/O相关命令在紧急停止时没有指定Forced	结束任务并执行以下操作之一。 · 请解除紧急停止后执行。 · 请在执行参数中添加Forced。			任务停止

编号	信息	对策	补充信息 1	补充信息 2	错误解除方法
2294	指定的I/O相关命令在发生错误的状态下没有指定Forced。	结束任务并执行以下操作之一。 · 请按顺序执行以下操作。 1. 打开系统历史记录，确认发生的错误。 2. 请采取与错误相对应的对策。 3. 请重新执行。 · 请打开系统历史记录，对于与函数名称和行号相应命令，向执行参数添加Forced。			任务停止
2295	指定的命令在NoEmgAbort任务及后台任务中不支持。	请结束任务，检查SPEL命令的调用。对象是系统历史记录中记载的函数名称和行号所对应的命令。修改方法请参阅参考手册。			任务停止
2297	指定的I/O相关命令在TEACH模式下没有指定Forced。	结束任务并执行以下操作之一。 · 请在非TEACH模式下执行。 · 请打开系统历史记录，对于与函数名称和行号相应命令，向执行参数添加Forced。			任务停止
2298	命令不能通过Trap SGClose的处理任务执行。	在 Trap SGClose 处理任务中无法执行Cont或Recover命令。请结束任务，检查SPEL命令的执行顺序。对象是系统历史记录中记载的函数名称和行号所对应的命令。修改方法请参阅参考手册。			任务停止
2299	指定了没有控制器首选项设置的高级任务控制命令。	结束任务并执行以下操作之一。 · 请通过控制器设置启用高级任务控制命令。 · 请结束任务，检查SPEL命令的调用。对象是系统历史记录中记载的函数名称和行号所对应的命令。修改方法请参阅参考手册。			任务停止
2300	指定的命令不能与执行中的命令同时执行。	请结束任务，检查SPEL命令的使用。对象是系统历史记录中记载的函数名称和行号所对应的命令。修改方法请参阅参考手册。	机器人正在使用的任务编号		任务停止
2301	由于无法正确识别启用开关，不能执行指定的命令。	请结束任务，重新握住启用开关，重新执行。			任务停止
2302	命令无法通过Trap Call的子程序执行。	无法在利用Trap Call调用的函数中另外调用其它函数。请结束任务，检查SPEL命令的执行顺序。对象是系统历史记录中记载的函数名称和行号所对应的命令。修改方法请参阅参考手册。			任务停止
2303	指定的命令在并行处理中不支持(Call)。	请结束任务，并进行检查确保不会使用并行处理或相应的SPEL命令。对象是系统历史记录中记载的函数名称和行号所对应的命令。修改方法请参阅参考手册。			任务停止
2304	指定的命令在并行处理中不支持(Xqt)。	请结束任务，并进行检查确保不会使用并行处理或相应的SPEL命令。对象是系统历史记录中记载的函数名称和行号所对应的命令。修改方法请参阅参考手册。			任务停止
2305	指定的命令不支持从命令窗口执行。	在命令窗口无法执行Call语句。 请从SPEL程序执行命令。			任务停止

编号	信息	对策	补充信息 1	补充信息 2	错误解除方法
2306	指定的命令在Trap任务中不支持。	无法从Trap Xqt启动的任务执行Xqt语句。请结束任务，检查SPEL命令的使用。对象是系统历史记录中记载的函数名称和行号所对应的命令。修改方法请参阅参考手册。			任务停止
2307	指定的命令不能在任务运行中执行。	请结束任务，检查SPEL命令的使用。对象是系统历史记录中记载的函数名称和行号所对应的命令。修改方法请参阅参考手册。			任务停止
2308	发生严重错误，无法励磁电机。	请执行下列任一操作。 · 请在系统历史记录中处理在该错误之前发生的错误。 · 请重新启动控制器。 · 请使用更新工具更新控制器固件。 · 如果同样的错误反复出现，请与我们联系。			任务停止
2309	命令不能在安全防护启用(安全门开启)时执行。	请结束任务，禁用安全防护(安全门关闭)后再重新执行。			任务停止
2310	指定的命令不能恢复动作前执行。	请进行下列任一操作，重新执行。 · 请进行恢复动作。 · 请继续执行。通过设置一起执行恢复动作。 · 请结束任务。			任务停止
2311	指定的命令不能在恢复动作中执行。	请进行下列任一操作，重新执行。 · 请等待结束恢复动作或继续执行。 · 请结束任务。			任务停止
2312	命令不能在紧急停止时执行。	请结束任务，解除紧急停止后执行。			任务停止
2313	由于刚将安全防护禁用(安全门关闭)，不能执行。	请按顺序执行以下操作。或者请结束任务。 1. 请将安全防护禁用(安全门关闭)。 2. 等待1.5秒以上。 3. 请重新执行。			任务停止
2314	命令不能在安全防护启用(安全门开启)时执行。	请结束任务，禁用安全防护(安全门关闭)后再重新执行。			任务停止
2315	指定的命令不能在恢复动作中执行。	请进行下列任一操作，重新执行。 · 请等待结束恢复动作或继续执行。 · 请结束任务。			任务停止
2316	由于发生错误，无法继续执行。	请结束任务，按顺序执行以下操作。 1. 打开系统历史记录，确认发生的错误。 2. 请采取与错误相对应的对策。 3. 请重新执行。			任务停止
2317	由于发生错误，无法执行任务。	请结束任务，按顺序执行以下操作。 1. 打开系统历史记录，确认发生的错误。 2. 请采取与错误相对应的对策。 3. 请重新执行。			任务停止

编号	信息	对策	补充信息 1	补充信息 2	错误解除方法
2318	由于发生错误, 无法执行运动命令。	请结束任务, 按顺序执行以下操作。 1. 打开系统历史记录, 确认发生的错误。 2. 请采取与错误相对应的对策。 3. 请重新执行。			任务停止
2319	指定的I/O相关命令在紧急停止时没有指定Forced	结束任务并执行以下操作之一。 · 请解除紧急停止后执行。 · 请在执行参数中添加Forced。			任务停止
2320	作为子程序调用的函数自变量数据类型不一致。	请结束任务, 检查函数的参数。对象是系统历史记录中记载的函数名称和行号所对应的命令。修改方法请参阅参考手册。			任务停止
2321	作为子程序调用的函数返回值数据类型不一致。	请结束任务, 检查函数的调用。对象是系统历史记录中记载的函数名称和行号所对应的命令。修改方法请参阅参考手册。			任务停止
2322	作为子程序调用的函数参照自变量数据类型不一致。	请结束任务, 检查函数的参数。对象是系统历史记录中记载的函数名称和行号所对应的命令。修改方法请参阅参考手册。			任务停止
2323	作为子程序调用的函数参照自变量处理失败。	请结束任务, 检查函数的参数。对象是系统历史记录中记载的函数名称和行号所对应的命令。修改方法请参阅参考手册。			任务停止
2324	作为子程序调用的函数参照自变量维数不一致。	请结束任务, 检查函数的参数。对象是系统历史记录中记载的函数名称和行号所对应的命令。修改方法请参阅参考手册。			任务停止
2325	已为Xqt指定参照自变量(ByRef)。	请结束任务, 检查函数的参数。对象是系统历史记录中记载的函数名称和行号所对应的命令。修改方法请参阅参考手册。			任务停止
2326	已从命令窗口执行Call语句。	请从SPEL程序执行命令。			任务停止
2327	作为子程序调用的外部函数Call失败。	结束任务并执行以下操作之一。 · 请检查函数的参数。对象是系统历史记录中记载的函数名称和行号所对应的命令。修改方法请参阅参考手册。 · 请重启确保控制器内的临时文件夹空间, 然后重新进行。			任务停止
2328	在与Epson RC+断开的状态下, 直接以联动模式执行任务。	结束任务并执行以下操作之一。 · 请在连接Epson RC+之后重新执行任务。 · 任务执行不需要联动模式时, 请从控制器环境设置更改成独立模式, 然后重新执行任务。			任务停止
2329	在Trap Call中执行Eval。	请结束任务, 检查SPEL命令的执行顺序。对象是系统历史记录中记载的函数名称和行号所对应的命令。修改方法请参阅参考手册。			任务停止
2330	指定的参数不能在Trap Call/Xqt语句中使用。	请结束任务, 检查要在SPEL命令中指定的参数。对象是系统历史记录中记载的函数名称和行号所对应的命令。修改方法请参阅参考手册。			任务停止

编号	信息	对策	补充信息 1	补充信息 2	错误解除方法
2331	Trap Goto语句处理失败。	<p>请执行下列任一操作。</p> <ul style="list-style-type: none"> · 请结束任务，检查SPEL命令的执行顺序。对象是系统历史记录中记载的函数名称和行号所对应的命令。修改方法请参阅参考手册。 · 请重新创建项目。 · 请通过同步项目或恢复传输项目。 · 请使用更新工具更新控制器固件。 · 如果同样的错误反复出现，请与我们联系。 			任务停止
2332	Trap Goto语句处理失败。	<p>请执行下列任一操作。</p> <ul style="list-style-type: none"> · 请结束任务，检查SPEL命令的执行顺序。对象是系统历史记录中记载的函数名称和行号所对应的命令。修改方法请参阅参考手册。 · 请重新创建项目。 · 请通过同步项目或恢复传输项目。 · 请使用更新工具更新控制器固件。 · 如果同样的错误反复出现，请与我们联系。 			任务停止
2333	试图执行保持执行中的Trap。	<p>请执行下列任一操作。</p> <ul style="list-style-type: none"> · 请结束任务，检查SPEL命令的执行顺序。对象是系统历史记录中记载的函数名称和行号所对应的命令。修改方法请参阅参考手册。 · 请重新创建项目。 · 请通过同步项目或恢复传输项目。 · 请使用更新工具更新控制器固件。 · 如果同样的错误反复出现，请与我们联系。 			任务停止
2334	试图从Trap Finish或Trap Abort执行Trap。	<p>请结束任务，检查SPEL命令的执行顺序。对象是系统历史记录中记载的函数名称和行号所对应的命令。修改方法请参阅参考手册。</p>			任务停止
2335	指定的命令不能在TEACH模式中执行。	<p>请执行下列任一操作。</p> <ul style="list-style-type: none"> · 请在非TEACH模式下执行。 · 请打开系统历史记录，与函数名称和行号相应命令请参阅参考手册修改程序。 			任务停止
2336	并行处理和Here组合指定命令。	<p>请结束任务，检查SPEL命令的执行顺序。对象是系统历史记录中记载的函数名称和行号所对应的命令。修改方法请参阅参考手册。例如，需要更改成P999 = HereGo P999 Here :Z(0) ! D10; MemOn(1) !的程序。</p>			任务停止
2337	命令只能从GUI 创建器函数执行。	<p>请结束任务，检查SPEL命令的执行顺序。对象是系统历史记录中记载的函数名称和行号所对应的命令。修改方法请参阅参考手册。</p>			任务停止
2338	指定的Xqt/Input/Print # (TP)不能在TEST模式中执行。	<p>结束任务并执行以下操作之一。</p> <ul style="list-style-type: none"> · 请在非TEST模式下执行。 · 请打开系统历史记录，与函数名称和行号相应命令请参阅参考手册修改程序。 			任务停止
2339	命令只能在Epson RC+联动模式中执行。	<p>请通过控制器环境设置设置为独立模式，和Epson RC+连接后重新执行。</p>			任务停止

编号	信息	对策	补充信息 1	补充信息 2	错误解除方法
2340	通过InBCD函数获取的值是无效的BCD(二进制十进制)。	请结束任务, 检查使用SPEL命令获取的值。对象是系统历史记录中记载的函数名称和行号所对应的命令。修改方法请参阅参考手册。	10位的值	1位的值	任务停止
2341	指定为OpBCD的参数不支持。	请结束任务, 检查要在SPEL命令中指定的参数。对象是系统历史记录中记载的函数名称和行号所对应的命令。修改方法请参阅参考手册。	指定的值		任务停止
2342	指定I/O编号的已在远程I/O功能中设置。	结束任务并执行以下操作之一。 · 请检查所需I/O编号的远程I/O设置。 · 请检查要在SPEL命令中指定的I/O编号。 对象是系统历史记录中记载的函数名称和行号所对应的命令。修改方法请参阅参考手册。	I/O编号	1:位 2:字节 3:字	任务停止
2343	指定为基于On/Off命令的非同步输出时间的参数不支持。	请结束任务, 检查要在SPEL命令中指定的参数。对象是系统历史记录中记载的函数名称和行号所对应的命令。修改方法请参阅参考手册。	指定的时间		任务停止
2344	指定的I/O编号在连接中的I/O板中不支持。	结束任务并执行以下操作之一。 · 请通过在SPEL程序中需要的扩展I/O板及现场总线I/O板的连接。 · 请结束任务, 检查SPEL命令的I/O编号。 对象是系统历史记录中记载的函数名称和行号所对应的命令。修改方法请参阅参考手册。	位编号		任务停止
2345	指定的I/O编号在连接中的I/O板中不支持。	结束任务并执行以下操作之一。 · 请通过在SPEL程序中需要的扩展I/O板及现场总线I/O板的连接。 · 请结束任务, 检查SPEL命令的I/O编号。 对象是系统历史记录中记载的函数名称和行号所对应的命令。修改方法请参阅参考手册。	字节编号		任务停止
2346	指定的I/O编号在连接中的I/O板中不支持。	结束任务并执行以下操作之一。 · 请通过在SPEL程序中需要的扩展I/O板及现场总线I/O板的连接。 · 请结束任务, 检查SPEL命令的I/O编号。 对象是系统历史记录中记载的函数名称和行号所对应的命令。修改方法请参阅参考手册。	字编号		任务停止
2347	指定的I/O编号不支持(位)。	请结束任务, 检查要在SPEL命令中指定的参数。对象是系统历史记录中记载的函数名称和行号所对应的命令。修改方法请参阅参考手册。	位编号		任务停止
2348	指定的I/O编号不支持(字节)。	请结束任务, 检查要在SPEL命令中指定的参数。对象是系统历史记录中记载的函数名称和行号所对应的命令。修改方法请参阅参考手册。	字节编号		任务停止
2349	指定的I/O编号不支持(字)。	请结束任务, 检查要在SPEL命令中指定的参数。对象是系统历史记录中记载的函数名称和行号所对应的命令。修改方法请参阅参考手册。	字编号		任务停止

编号	信息	对策	补充信息 1	补充信息 2	错误解除方法
2350	虚拟I/O模式无效, 指定的命令无法执行。	结束任务并执行以下操作之一。 · 请在控制器环境设置中启用虚拟I/O模式。 · 请打开系统历史记录, 与函数名称和行号相应命令请参阅参考手册修改程序。			任务停止
2353	指定的命令不支持从命令窗口执行。	请从SPEL程序执行命令。			任务停止
2354	与I/O相关的命令在TP启用开关OFF状态下指定。	结束任务并执行以下操作之一。 · 请在握住TP启用开关的状态下执行。 · 请将TP切换到Auto模式后再执行。 · 请打开系统历史记录, 与函数名称和行号相应命令请参阅参考手册修改程序。			任务停止
2360	无法获取设置	请执行下列任一操作。 · 请恢复正常运行的备份文件。 · 请使用更新工具更新控制器固件。 · 如果同样的错误反复出现, 请与我们联系。			重启
2361	无法保存设置。	请执行下列任一操作。 · 请恢复正常运行的备份文件。 · 请使用更新工具更新控制器固件。 · 请更换控制器的SD。 · 请更换控制器的基板。 · 如果同样的错误反复出现, 请与我们联系。			重启
2362	无法获取设置	请执行下列任一操作。 · 请重新启动控制器。 · 请恢复正常运行的备份文件。 · 请使用更新工具更新控制器固件。 · 请更换控制器的SD。 · 如果同样的错误反复出现, 请与我们联系。			重启
2364	无法保存设置。	请执行下列任一操作。 · 请恢复正常运行的备份文件。 · 请使用更新工具更新控制器固件。 · 请更换控制器的SD。 · 请更换控制器的基板。 · 如果同样的错误反复出现, 请与我们联系。			重启
2365	无法保存设置。	请执行下列任一操作。 · 请恢复正常运行的备份文件。 · 请使用更新工具更新控制器固件。 · 请更换控制器的SD。 · 请更换控制器的基板。 · 如果同样的错误反复出现, 请与我们联系。			重启
2370	SPEL命令的执行结果超过字符串长度, 失败。	字符串最大为255个字符。请结束任务, 检查要在SPEL命令中指定的字符串长度。对象是系统历史记录中记载的函数名称和行号所对应的命令。修改方法请参阅参考手册。	组合的字符串长度		任务停止

编号	信息	对策	补充信息 1	补充信息 2	错误解除方法
2371	指定的字符串长度超过上限。	字符串最大为255个字符。请结束任务，检查要在SPEL命令中指定的参数。对象是系统历史记录中记载的函数名称和行号所对应的命令。修改方法请参阅参考手册。	指定的长度		任务停止
2372	Val函数的&后指定的参数不支持。	请结束任务，检查要在SPEL命令中指定的参数。对象是系统历史记录中记载的函数名称和行号所对应的命令。修改方法请参阅参考手册。			任务停止
2373	指定为Val函数的参数不支持。	请结束任务，检查要在SPEL命令中指定的参数。对象是系统历史记录中记载的函数名称和行号所对应的命令。修改方法请参阅参考手册。			任务停止
2374	指定的字符类型不支持。	请结束任务，检查要在SPEL命令中指定的参数。对象是系统历史记录中记载的函数名称和行号所对应的命令。修改方法请参阅参考手册。			任务停止
2375	指定的标签名长度超过上限。	请结束任务，检查要在SPEL命令中指定的参数。对象是系统历史记录中记载的函数名称和行号所对应的命令。修改方法请参阅参考手册。	1:VRT 2:Hand		任务停止
2376	指定的描述长度超过上限。	请结束任务，检查要在SPEL命令中指定的参数。对象是系统历史记录中记载的函数名称和行号所对应的命令。修改方法请参阅参考手册。	1:VRT 2:Hand		任务停止
2380	已为For...Next的Step指定0。	请结束任务，检查要在SPEL命令中指定的参数。对象是系统历史记录中记载的函数名称和行号所对应的命令。修改方法请参阅参考手册。			任务停止
2381	For...Next和GoSub, Goto的调用顺序错误。	可能是For...Next和GoSub之间的关联无效, 或者是用Goto语句进入或退出For...Next。请结束任务，检查SPEL命令的执行顺序。对象是系统历史记录中记载的函数名称和行号所对应的命令。修改方法请参阅参考手册。			任务停止
2382	试图在OnErr运行中执行Return。	请结束任务，检查SPEL命令的执行顺序。对象是系统历史记录中记载的函数名称和行号所对应的命令。修改方法请参阅参考手册。			任务停止
2383	试图以无GoSub执行Return。	请结束任务，检查SPEL命令的执行顺序。对象是系统历史记录中记载的函数名称和行号所对应的命令。修改方法请参阅参考手册。			任务停止
2384	试图以无Select执行Case或Send。	请结束任务，检查SPEL命令的执行顺序。对象是系统历史记录中记载的函数名称和行号所对应的命令。修改方法请参阅参考手册。			任务停止
2385	试图在执行GoSub时执行EResume。	请结束任务，检查SPEL命令的执行顺序。对象是系统历史记录中记载的函数名称和行号所对应的命令。修改方法请参阅参考手册。			任务停止
2386	试图以OnErr执行EResume。	请结束任务，检查SPEL命令的执行顺序。对象是系统历史记录中记载的函数名称和行号所对应的命令。修改方法请参阅参考手册。			任务停止

编号	信息	对策	补充信息 1	补充信息 2	错误解除方法
2391	指定的命令不能在紧急停止时执行。	请结束任务，解除紧急停止后执行。			任务停止
2392	紧急停止 机器人刚刚因错误而停止后不能重置	紧急停止 机器人因错误停止后，请确认机器及周边设备的安全。之后，请再次进行重置操作。			-
2400	无法打开指定的曲线文件	结束任务并执行以下操作之一。 · 请确认指定的文件是否存在。 · 请指定正确的文件。 · 请重新创建指定的文件。 · 请重新启动控制器。 · 请使用更新工具更新控制器固件。 · 如果同样的错误反复出现，请与我们联系。			任务停止
2401	无法打开指定的曲线文件	结束任务并执行以下操作之一。 · 请指定正确的文件。 · 请重新创建指定的文件。 · 请重新启动控制器。 · 请使用更新工具更新控制器固件。 · 如果同样的错误反复出现，请与我们联系。			任务停止
2402	无法创建指定的曲线文件。	结束任务并执行以下操作之一。 · 请重新执行。 · 请确认控制器的存储空间。 · 请减少文件的数据数或大小。 · 请重新启动控制器。 · 请使用更新工具更新控制器固件。 · 如果同样的错误反复出现，请与我们联系。			任务停止
2403	无法创建指定的曲线文件。	结束任务并执行以下操作之一。 · 请确认指定的文件是否存在。 · 请指定正确的文件。 · 请重新创建指定的文件。 · 请重新启动控制器。 · 请使用更新工具更新控制器固件。 · 如果同样的错误反复出现，请与我们联系。			任务停止
2404	无法创建指定的曲线文件。	结束任务并执行以下操作之一。 · 请重新执行。 · 请确认控制器的存储空间。 · 请减少文件的数据数或大小。 · 请重新启动控制器。 · 请使用更新工具更新控制器固件。 · 如果同样的错误反复出现，请与我们联系。			任务停止

编号	信息	对策	补充信息 1	补充信息 2	错误解除方法
2405	无法打开指定的曲线文件	<p>结束任务并执行以下操作之一。</p> <ul style="list-style-type: none"> · 请确认指定的文件是否存在。 · 请指定正确的文件。 · 请重新创建指定的文件。 · 请重新启动控制器。 · 请使用更新工具更新控制器固件。 · 如果同样的错误反复出现, 请与我们联系。 			任务停止
2406	无法打开指定的曲线文件	<p>结束任务并执行以下操作之一。</p> <ul style="list-style-type: none"> · 请确认指定的文件是否存在。 · 请指定正确的文件。 · 请重新创建指定的文件。 · 请重新启动控制器。 · 请使用更新工具更新控制器固件。 · 如果同样的错误反复出现, 请与我们联系。 			任务停止
2407	指定的曲线文件不支持。	<p>结束任务并执行以下操作之一。</p> <ul style="list-style-type: none"> · 请指定正确的文件。 · 请重新创建指定的文件。 · 请重新启动控制器。 · 请使用更新工具更新控制器固件。 · 如果同样的错误反复出现, 请与我们联系。 			任务停止
2408	指定的曲线文件版本不同。	<p>结束任务并执行以下操作之一。</p> <ul style="list-style-type: none"> · 请指定正确的文件。 · 请重新创建指定的文件。 · 请重新启动控制器。 · 请使用更新工具更新控制器固件。 · 如果同样的错误反复出现, 请与我们联系。 			任务停止
2409	指定的曲线文件所注册的机器人编号不同。	<p>结束任务并执行以下操作之一。</p> <ul style="list-style-type: none"> · 请指定正确的文件。 · 请重新创建指定的文件。 · 请重新启动控制器。 · 请使用更新工具更新控制器固件。 · 如果同样的错误反复出现, 请与我们联系。 			任务停止
2410	无法向CVMove分配足够的内存。	<p>结束任务并执行以下操作之一。</p> <ul style="list-style-type: none"> · 请检查命令中指定的数据大小。 · 请重新启动控制器。 · 请使用更新工具更新控制器固件。 · 如果同样的错误反复出现, 请与我们联系。 			任务停止
2411	指定的连续点数据数量超过上限。	<p>Curve中可指定的点数据最大为1000点。请结束任务, 检查要在SPEL命令中指定的参数。对象是系统历史记录中记载的函数名称和行号所对应的命令。修改方法请参阅参考手册。</p>			任务停止

编号	信息	对策	补充信息 1	补充信息 2	错误解除方法
2412	指定的参数个数超过上限。	Curve中可指定的输出命令最多为16个。请结束任务，检查要在SPEL命令中指定的参数。对象是系统历史记录中记载的函数名称和行号所对应的命令。修改方法请参阅参考手册。			任务停止
2413	指定的数据大小超过上限。	结束任务并执行以下操作之一。 <ul style="list-style-type: none"> · 请减少文件的数据数或大小。 · 请重新执行。 · 请确认控制器的存储空间。 · 请重新启动控制器。 · 请使用更新工具更新控制器固件。 · 如果同样的错误反复出现，请与我们联系。 			任务停止
2414	指定的连续点数据P(:)数量超过上限。	可连续指定的最大点数为1000点。请结束任务，检查要在SPEL命令中指定的参数。对象是系统历史记录中记载的函数名称和行号所对应的命令。修改方法请参阅参考手册。	起点	终点	任务停止
2415	无法创建指定的曲线文件。	结束任务并执行以下操作之一。 <ul style="list-style-type: none"> · 请指定正确的文件。 · 请重新创建指定的文件。 · 请重新启动控制器。 · 请使用更新工具更新控制器固件。 · 如果同样的错误反复出现，请与我们联系。 			任务停止
2416	指定的曲线文件不存在。	结束任务并执行以下操作之一。 <ul style="list-style-type: none"> · 请确认指定的文件是否存在。 · 请指定正确的文件。 · 请重新创建指定的文件。 · 请重新启动控制器。 · 请使用更新工具更新控制器固件。 · 如果同样的错误反复出现，请与我们联系。 			任务停止
2417	在连续的点数据起始指定了输出命令。	请确认在点数据之前有无输出命令。请结束任务，检查要在SPEL命令中指定的参数。对象是系统历史记录中记载的函数名称和行号所对应的命令。修改方法请参阅参考手册。			任务停止
2430	获取错误消息失败。(文件路径)	请执行下列任一操作。 <ul style="list-style-type: none"> · 请重新启动控制器。 · 请使用更新工具更新控制器固件。 · 如果同样的错误反复出现，请与我们联系。 			-
2431	获取错误消息失败。(文件打开)	请执行下列任一操作。 <ul style="list-style-type: none"> · 请重新启动控制器。 · 请使用更新工具更新控制器固件。 · 如果同样的错误反复出现，请与我们联系。 			-
2432	获取错误消息失败。(标题数据)	请执行下列任一操作。 <ul style="list-style-type: none"> · 请重新启动控制器。 · 请使用更新工具更新控制器固件。 · 如果同样的错误反复出现，请与我们联系。 			-

编号	信息	对策	补充信息 1	补充信息 2	错误解除方法
2433	获取错误消息失败。(获取文件)	请执行下列任一操作。 · 请重新启动控制器。 · 请使用更新工具更新控制器固件。 · 如果同样的错误反复出现, 请与我们联系。			-
2434	获取错误消息失败。(格式不同)	请执行下列任一操作。 · 请重新启动控制器。 · 请使用更新工具更新控制器固件。 · 如果同样的错误反复出现, 请与我们联系。			-
2435	获取错误消息失败。(版本不同)	请执行下列任一操作。 · 请重新启动控制器。 · 请使用更新工具更新控制器固件。 · 如果同样的错误反复出现, 请与我们联系。			-
2440	指定的文件编号正在使用中	结束任务并执行以下操作之一。 · 请关闭正在使用的文件编号, 然后执行。 · 请打开系统历史记录, 检查用与函数名称和行号相应命令指定的文件。 · 请检查文件操作的时间。			任务停止
2441	无法打开指定的文件。	结束任务并执行以下操作之一。 · 请打开系统历史记录, 检查用与函数名称和行号相应命令指定的文件。 · 请检查文件操作的步骤。			任务停止
2442	指定的文件没有打开。	结束任务并执行以下操作之一。 · 请打开系统历史记录, 检查用与函数名称和行号相应命令指定的文件。 · 请检查文件操作的步骤。			任务停止
2443	正在被另一个任务使用, 关闭文件失败。	结束任务并执行以下操作之一。 · 请等待至文件使用结束, 然后重新执行。 · 请打开系统历史记录, 检查用与函数名称和行号相应命令指定的文件。			任务停止
2444	无法保存指定文件。	请执行下列任一操作。 · 请结束任务, 检查要在SPEL命令中指定的文件名。对象是系统历史记录中记载的函数名称和行号所对应的命令。修改方法请参阅参考手册。 · 请使用固件更新工具更新。 · 如果同样的错误反复出现, 请与我们联系。			任务停止
2445	无法操作指定文件。	请结束任务, 检查要在SPEL命令中指定的文件名及参数。对象是系统历史记录中记载的函数名称和行号所对应的命令。修改方法请参阅参考手册。			任务停止
2446	指定了正在使用的文件编号。	请关闭不需要文件。			任务停止

编号	信息	对策	补充信息 1	补充信息 2	错误解除方法
2447	指定的访问权命令与打开文件的命令不对应。	请打开(Ropen或Uopen等)有读取访问权限的文件。			任务停止
2448	指定的访问权命令与打开文件的命令不对应。	请打开(Wopen或Uopen等)有写入访问权限的文件。			任务停止
2449	指定的访问权命令与打开文件的命令不对应。	请打开(Bopen)有二进制访问权限的文件。			任务停止
2450	无法操作指定文件。	请结束任务, 检查要在SPEL命令中指定的文件名及参数。对象是系统历史记录中记载的函数名称和行号所对应的命令。修改方法请参阅参考手册。			任务停止
2451	无法保存指定文件。	请结束任务, 检查要在SPEL命令中指定的文件名。对象是系统历史记录中记载的函数名称和行号所对应的命令。修改方法请参阅参考手册。			任务停止
2452	无法获取指定文件。	请结束任务, 检查要在SPEL命令中指定的文件名。对象是系统历史记录中记载的函数名称和行号所对应的命令。修改方法请参阅参考手册。			任务停止
2453	指定的命令在当前选定的磁盘中不支持。	结束任务并执行以下操作之一。 · 请打开系统历史记录, 检查用与函数名称和行号相应命令指定的磁盘名称。 · 请使用ChDisk命令更改选择磁盘。			任务停止
2454	指定的磁盘不支持。	请结束任务, 检查要在SPEL命令中指定的参数。对象是系统历史记录中记载的函数名称和行号所对应的命令。修改方法请参阅参考手册。			任务停止
2455	指定的驱动器不存在。	请结束任务, 检查要在SPEL命令中指定的驱动器名称对象是系统历史记录中记载的函数名称和行号所对应的命令。修改方法请参阅参考手册。			任务停止
2456	指定的文件夹不存在。	请结束任务, 检查要在SPEL命令中指定的文件夹名称对象是系统历史记录中记载的函数名称和行号所对应的命令。修改方法请参阅参考手册。			任务停止
2460	指定的数据库编号正在使用	结束任务并执行以下操作之一。 · 请关闭指定的数据库后重新执行。请结束任务, 检查SPEL命令的执行顺序或参数。对象是系统历史记录中记载的函数名称和行号所对应的命令。修改方法请参阅参考手册。			任务停止
2461	指定的数据库文件未打开。	请结束任务, 检查SPEL命令的执行顺序。对象是系统历史记录中记载的函数名称和行号所对应的命令。修改方法请参阅参考手册。			任务停止

编号	信息	对策	补充信息 1	补充信息 2	错误解除方法
2462	指定了正在被另一个任务使用的数据库编号。	<p>结束任务并执行以下操作之一。</p> <ul style="list-style-type: none"> · 请关闭指定的数据库后重新执行。 <p>请结束任务，检查SPEL命令的执行顺序或参数。对象是系统历史记录中记载的函数名称和行号所对应的命令。修改方法请参阅参考手册。</p>			任务停止
2470	和Epson RC+的联动功能失败。	<p>结束任务并执行以下操作之一。</p> <ul style="list-style-type: none"> · 请确认联动的Epson RC+与控制器的连接。 · 请重新启动控制器。 · 请使用更新工具更新控制器固件。 · 如果同样的错误反复出现，请与我们联系。 			任务停止
2471	和Epson RC+的联动功能失败(通信不匹配)。	<p>结束任务并执行以下操作之一。</p> <ul style="list-style-type: none"> · 请确认联动的Epson RC+与控制器的连接。 · 请重新启动控制器。 · 请使用更新工具更新控制器固件。 · 如果同样的错误反复出现，请与我们联系。 			任务停止
2472	和Epson RC+的联动功能失败(重复初始化)。	<p>结束任务并执行以下操作之一。</p> <ul style="list-style-type: none"> · 请确认联动的Epson RC+与控制器的连接。 · 请重新启动控制器。 · 请使用更新工具更新控制器固件。 · 如果同样的错误反复出现，请与我们联系。 			任务停止
2473	和Epson RC+的联动功能失败(繁忙或未初始化)。	<p>结束任务并执行以下操作之一。</p> <ul style="list-style-type: none"> · 请确认联动的Epson RC+与控制器的连接。 · 请重新启动控制器。 · 请使用更新工具更新控制器固件。 · 如果同样的错误反复出现，请与我们联系。 			任务停止
2474	和Epson RC+的联动功能失败(无要求)。	<p>结束任务并执行以下操作之一。</p> <ul style="list-style-type: none"> · 请确认联动的Epson RC+与控制器的连接。 · 请重新启动控制器。 · 请使用更新工具更新控制器固件。 · 如果同样的错误反复出现，请与我们联系。 			任务停止
2475	接收的数据大小超过上限。	<p>请执行下列任一操作。</p> <ul style="list-style-type: none"> · 请结束任务，检查用SPEL命令接收的数据大小。对象是系统历史记录中记载的函数名称和行号所对应的命令。修改方法请参阅参考手册。 · 请确认联动的Epson RC+与控制器的连接。 · 请使用更新工具更新控制器固件。 · 如果同样的错误反复出现，请与我们联系。 			任务停止

编号	信息	对策	补充信息 1	补充信息 2	错误解除方法
2476	和Epson RC+的联动功能失败。	结束任务并执行以下操作之一。 · 请确认联动的Epson RC+与控制器的连接。 · 请重新启动控制器。 · 请使用更新工具更新控制器固件。 · 如果同样的错误反复出现, 请与我们联系。			任务停止
2477	指定的文件夹不支持。	请检查文件夹的指定, 重新执行。			-
2478	发生系统错误。(无效的错误代码)	结束任务并执行以下操作之一。 · 请确认和联动Epson RC+的连接。 · 请重新启动控制器。 · 请使用更新工具更新控制器固件。 · 如果同样的错误反复出现, 请与我们联系。			任务停止
2500	为Wait命令指定的事件条件表达式个数超过上限。	可指定的事件条件的最大数量为8。请结束任务, 检查要在SPEL命令中指定的参数。对象是系统历史记录中记载的函数名称和行号所对应的命令。修改方法请参阅参考手册。			任务停止
2501	试图不执行所需的命令就执行。	请结束任务, 检查SPEL命令的执行顺序。对象是系统历史记录中记载的函数名称和行号所对应的命令。修改方法请参阅参考手册。	指定的位编号		任务停止
2502	超过可执行的任务最大数。	可同时执行的任务数量是32个正常任务和16个后台任务。请结束任务, 检查SPEL程序。			任务停止
2503	指定的任务编号正在执行中。	请执行下列任一操作。 · 请等待任务结束, 重新执行。 · 请结束任务, 检查要在SPEL命令中指定的参数。对象是系统历史记录中记载的函数名称和行号所对应的命令。修改方法请参阅参考手册。	指定的任务编号		任务停止
2504	指定的机器人正在执行并行处理。	结束任务并执行以下操作之一。 · 请同步正确的项目。 · 请打开系统历史记录, 与函数名称和行号相应命令请参阅参考手册修改程序。			任务停止
2505	指定的参数个数和用Input命令输入的数据不同。	请结束任务, 检查要在SPEL命令中指定的参数。对象是系统历史记录中记载的函数名称和行号所对应的命令。修改方法请参阅参考手册。			任务停止
2506	指定的参数个数超过上限。	最多可以指定32个变量。请结束任务, 检查要在SPEL命令中指定的参数。对象是系统历史记录中记载的函数名称和行号所对应的命令。修改方法请参阅参考手册。			任务停止
2507	没有可用的计数器, 无法执行。	最多可同时使用16个计数器。结束任务并执行以下操作之一。 · 请选择计数器使用结束, 然后重新执行。 · 请打开系统历史记录, 检查与函数名称和行号相应的命令执行顺序或参数。			任务停止

编号	信息	对策	补充信息 1	补充信息 2	错误解除方法
2508	指定的SPEL项目错误。	结束任务并执行以下操作之一。 ・ 请重新创建项目。 ・ 请通过同步项目或恢复传输项目。 ・ 请使用更新工具更新控制器固件。 ・ 如果同样的错误反复出现, 请与我们联系。			任务停止
2509	指定的SPEL项目错误。	结束任务并执行以下操作之一。 ・ 请重新创建项目。 ・ 请通过同步项目或恢复传输项目。 ・ 请使用更新工具更新控制器固件。 ・ 如果同样的错误反复出现, 请与我们联系。			任务停止
2510	指定的I/O设置标签未定义。	请执行下列任一操作。 ・ 请在I/O设置画面定义所需的标签。 ・ 请结束任务, 检查指定为SPEL命令的参数或执行顺序。对象是系统历史记录中记载的函数名称和行号所对应的命令。修改方法请参阅参考手册。			任务停止
2511	不执行SyncLock, 使用SyncUnlock。	请结束任务, 检查SPEL命令的执行顺序。对象是系统历史记录中记载的函数名称和行号所对应的命令。修改方法请参阅参考手册。	信号编号		任务停止
2512	指定的命令不能多次执行。	不能连续2次执行SyncLock。请结束任务, 检查SPEL命令的使用。对象是系统历史记录中记载的函数名称和行号所对应的命令。修改方法请参阅参考手册。	信号编号		任务停止
2513	指定的点标签未定义。	结束任务并执行以下操作之一。 ・ 请定义需要的点标签。 ・ 请检查要在SPEL命令中指定的参数。对象是系统历史记录中记载的函数名称和行号所对应的命令。修改方法请参阅参考手册。			任务停止
2514	无法获取机器人的累积励磁时间。	结束任务并执行以下操作之一。 ・ 请重新执行。 ・ 请重新启动控制器。			任务停止
2515	指定为date或time的参数不支持。	请结束任务, 检查要在SPEL命令中指定的参数。对象是系统历史记录中记载的函数名称和行号所对应的命令。修改方法请参阅参考手册。			任务停止
2516	无法执行针对维护人员的命令。	结束任务并执行以下操作之一。 ・ 请维护人员确认命令的使用方法。 ・ 如果同样的错误反复出现, 请与我们联系。			任务停止
2517	无法转换成日期或时间。	结束任务并执行以下操作之一。 ・ 请重新执行。 ・ 请确认控制器的时间 ・ 请重启控制器。			任务停止

编号	信息	对策	补充信息 1	补充信息 2	错误解除方法
2518	指定的参数值开始编号小于结束编号。	请结束任务，检查要在SPEL命令中指定的参数。对象是系统历史记录中记载的函数名称和行号所对应的命令。修改方法请参阅参考手册。	起点	终点	任务停止
2519	指定为FmtStr\$的参数不支持。	请结束任务，检查要在SPEL命令中指定的参数。对象是系统历史记录中记载的函数名称和行号所对应的命令。修改方法请参阅参考手册。			任务停止
2520	指定的文件名长度超过上限。	请结束任务，检查要在SPEL命令中指定的文件名。对象是系统历史记录中记载的函数名称和行号所对应的命令。修改方法请参阅参考手册。			任务停止
2521	指定的路径名称长度超过上限。	请结束任务，检查要在SPEL命令中指定的文件名。对象是系统历史记录中记载的函数名称和行号所对应的命令。修改方法请参阅参考手册。			任务停止
2522	指定的文件名称中含有不支持的字符类型。	请结束任务，检查要在SPEL命令中指定的文件名。对象是系统历史记录中记载的函数名称和行号所对应的命令。修改方法请参阅参考手册。			任务停止
2523	指定的命令正在执行中。	请结束任务，检查SPEL命令的使用。对象是系统历史记录中记载的函数名称和行号所对应的命令。修改方法请参阅参考手册。			任务停止
2524	指定的Trap任务编号正在执行中。	请执行下列任一操作。 · 请等待Trap任务结束，重新执行。 · 请结束任务，检查要在SPEL命令中指定的参数。对象是系统历史记录中记载的函数名称和行号所对应的命令。修改方法请参阅参考手册。			任务停止
2525	指定的密码长度超过上限	请执行下列任一操作。 · 请修改密码长度，重新执行。 · 请使用更新工具更新控制器固件。 · 如果同样的错误反复出现，请与我们联系。			-
2526	未指定事件条件表达式。	结束任务并执行以下操作之一。 · 请重新创建项目。 · 请通过同步项目或恢复传输项目。 · 请检查要在SPEL命令中指定的事件条件表达式。对象是系统历史记录中记载的函数名称和行号所对应的命令。修改方法请参阅参考手册。			任务停止
2527	指定为事件条件表达式的全局变量个数超过上限。	请结束任务，检查要在SPEL命令中指定的事件条件表达式。对象是系统历史记录中记载的函数名称和行号所对应的命令。修改方法请参阅参考手册。			任务停止

编号	信息	对策	补充信息 1	补充信息 2	错误解除方法
2528	指定的SPEL项目中找到包含不支持变量的事件条件表达式(全局变量)。	请复位控制器, 执行下列任一操作。 · 请检查要在SPEL命令中指定的事件条件表达式。对象是系统历史记录中记载的函数名称和行号所对应的命令。修改方法请参阅参考手册。 · 请重新创建项目。 · 请通过同步项目或恢复传输项目。			重置
2529	指定为条件表达式的变量不支持。	请结束任务, 检查要在SPEL命令中指定的事件条件表达式。对象是系统历史记录中记载的函数名称和行号所对应的命令。修改方法请参阅参考手册。			任务停止
2530	点文件数量超过上限。	请减少项目中注册的点文件数。			任务停止
2531	指定的机器人编号和点文件注册不同。	结束任务并执行以下操作之一。 · 请检查指定的机器人编号。 · 请检查指定的点文件。			任务停止
2532	指定的点数据未定义。	请结束任务, 检查要在SPEL命令中指定的点数据对象是系统历史记录中记载的函数名称和行号所对应的命令。修改方法请参阅参考手册。			任务停止
2533	INP、OUTP发生错误。	结束任务并执行以下操作之一。 · 请维护人员确认INP, OUTP的使用方法。 · 如果同样的错误反复出现, 请与我们联系。			任务停止
2534	SPEL命令未执行对象函数。	调用Restart需要执行主要函数请结束任务, 检查SPEL命令和执行顺序。对象是系统历史记录中记载的函数名称和行号所对应的命令。修改方法请参阅参考手册。			任务停止
2536	无法在Teach模式下更改Enable设置。	结束任务并执行以下操作之一。 · 请维护人员确认命令的使用方法。 · 如果同样的错误反复出现, 请与我们联系。			任务停止
2537	指定为VisCalib的参数不支持。	请结束任务, 检查要在SPEL命令中指定的参数。对象是系统历史记录中记载的函数名称和行号所对应的命令。修改方法请参阅参考手册。			任务停止
2540	指定的SPEL命令需要连接Epson RC+。	请任务结束, 检查Epson RC+和控制器的连接后再重新执行。			任务停止
2541	重复指定相同的机器人编号。	请结束任务, 检查要在SPEL命令中指定的机器人编号。对象是系统历史记录中记载的函数名称和行号所对应的命令。修改方法请参阅参考手册。			任务停止
2542	指定为工作队列编号的参数不支持。	可指定的工作队列编号为1~16。请结束任务, 检查要在SPEL命令中指定的参数。对象是系统历史记录中记载的函数名称和行号所对应的命令。修改方法请参阅参考手册。			任务停止

编号	信息	对策	补充信息 1	补充信息 2	错误解除方法
2543	指定的视觉序列名称未定义。	<p>结束任务并执行以下操作之一。</p> <ul style="list-style-type: none"> · 请设置需要的视觉序列。 · 请检查SPEL命令中指定的视觉序列。对象是系统历史记录中记载的函数名称和行号所对应的命令。修改方法请参阅参考手册。 · 请重新创建项目。 · 请通过同步项目或恢复传输项目。 			任务停止
2544	指定的视觉对象名称未定义。	<p>结束任务并执行以下操作之一。</p> <ul style="list-style-type: none"> · 请设置需要的视觉对象。 · 请检查要在SPEL命令中指定的视觉对象名称。对象是系统历史记录中记载的函数名称和行号所对应的命令。修改方法请参阅参考手册。 · 请重新创建项目。 · 请通过同步项目或恢复传输项目。 			任务停止
2545	指定的视觉校准名称或编号未定义。	<p>结束任务并执行以下操作之一。</p> <ul style="list-style-type: none"> · 请确认视觉校准设置。 · 请修改要在SPEL命令中指定的视觉校准名称。对象是系统历史记录中记载的函数名称和行号所对应的命令。修改方法请参阅参考手册。 · 请通过同步项目或恢复传输项目。 			任务停止
2546	命令不能在安全防护启用(安全门开启)时执行。	<p>请结束任务，按顺序执行以下操作。</p> <ol style="list-style-type: none"> 1. 请将安全防护禁用(安全门关闭)。 2. 等待1.5秒以上。 3. 请重新执行。 			任务停止
2547	指定的SPEL命令需要进行软件选项的设置。	<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。请确认“Part Feeding 8.0 Introduction & Hardware (Common) & Software Software Part Feeding SPEL+ Command Reference”手册中关于该命令的描述，并修正代码。 · 请检查使用的SPEL命令。对象是系统历史记录中记载的函数名称和行号所对应的命令。修改方法请参阅参考手册。 	1:VRT		任务停止

编号	信息	对策	补充信息 1	补充信息 2	错误解除方法
2548	试图创建的力文件个数超过上限。	<p>请执行下列任一操作。</p> <ul style="list-style-type: none"> · 请删除不需要的力文件。 · 请使用现有的力文件 · 请重启控制器。 · 请使用控制器的更新工具更新固件。 · 请更换控制器。 			任务停止
2549	指定的力文件未注册机器人。	<p>结束任务并执行以下操作之一。</p> <ul style="list-style-type: none"> · 请检查指定力文件的机器人注册。 · 请检查要在SPEL命令中指定的力文件。对象是系统历史记录中记载的函数名称和行号所对应的命令。修改方法请参阅参考手册。 			任务停止
2550	指定了连接中机器人不支持的SPEL命令。	<p>请结束任务，检查SPEL命令的使用。对象是系统历史记录中记载的函数名称和行号所对应的命令。修改方法请参阅参考手册。</p>			任务停止
2551	无法获取零件消耗管理信息。	<p>结束任务并执行以下操作之一。</p> <ul style="list-style-type: none"> · 请重新执行。 · 请重新启动控制器。 			任务停止
2552	没有更改UL模式设置的权限。	<p>UL模式的设置更改请咨询维护人员。</p>			任务停止
2553	无法更改UL模式的设置。	<p>结束任务并执行以下操作之一。</p> <ul style="list-style-type: none"> · 请重新执行。 · 请重新启动控制器。 			任务停止
2554	指定的标签名称已定义。	<p>结束任务并执行以下操作之一。</p> <ul style="list-style-type: none"> · 请检查要在SPEL命令中指定的参数。对象是系统历史记录中记载的函数名称和行号所对应的命令。修改方法请参阅参考手册。 · 请检查控制器设置中的夹具设置。 · 请确认机器人管理器的VRT设置，检查标签名称的指定。 	1:VRT		任务停止
2555	指定的标签未定义。	<p>结束任务并执行以下操作之一。</p> <ul style="list-style-type: none"> · 请检查要在SPEL命令中指定的参数或执行顺序。对象是系统历史记录中记载的函数名称和行号所对应的命令。修改方法请参阅参考手册。 · 请在VRT设置画面定义需要的标签。 · 请在夹具设置画面定义需要的标签。 	1:VRT2:Hand		任务停止
2557	Trap处理发生错误。	<p>请结束任务，在系统历史记录中确认补充信息1，并实施记录到相应错误代码的处理方法。</p>	详细错误信息		任务停止
2558	指定的字符串长度超过上限。	<p>请结束任务，检查要在SPEL命令中指定的参数。对象是系统历史记录中记载的函数名称和行号所对应的命令。修改方法请参阅参考手册。</p>			任务停止

编号	信息	对策	补充信息 1	补充信息 2	错误解除方法
2559	指定的命令不能在电机关闭时不能执行。	结束任务并执行以下操作之一。 · 请打开电机后再执行。 · 请检查要执行的命令。			任务停止
2560	指定的编号与选中的机器人编号不同。	结束任务并执行以下操作之一。 · 请选择需要的机器人编号。 · 请检查要在SPEL命令中指定的参数或执行顺序。对象是系统历史记录中记载的函数名称和行号所对应的命令。修改方法请参阅参考手册。	机器人编号		任务停止
2561	当前机器人类型和压力向导序列的RobotType设置不一致。	结束任务并执行以下操作之一。 · 请更改选择机器人。 · 请重新设置压力向导序列的RobotNumber属性。 · 请检查要在SPEL命令中指定的机器人编号。对象是系统历史记录中记载的函数名称和行号所对应的命令。修改方法请参阅参考手册。			任务停止
2562	压力向导序列的RobotTool设置和控制器的Tool编号不一致。	结束任务并执行以下操作之一。 · 请重新选择控制器的Tool编号。 · 请检查在压力向导序列中使用的RobotTool设置。	Tool编号		任务停止
2563	压力向导序列的指定和加载中的点文件名称不一致。	结束任务并执行以下操作之一。 · 请检查在压力向导序列指定的点文件名称。 · 请重新加载含有指定点文件的项目。			任务停止
2564	指定的命令不能在扭矩控制时执行。	结束任务并执行以下操作之一。 · 请检查要执行的命令。 · 请关闭扭矩控制后再执行。			任务停止
2565	指定的参数不能在跟踪中执行。	结束任务并执行以下操作之一。 · 请检查要执行的命令。 · 请在跟踪结束后再执行。			任务停止
2566	指定的机器人正在执行压力向导序列。	正在运行中的机器人不能执行FGRUN命令。 结束任务并执行以下操作之一。 · 请等待运行中的压力向导序列结束后再重新执行。 · 请指定其他机器人。			任务停止
2567	指定的压力向导序列正在运行中。	无法对运行中的压力向导序列执行FGGET命令。请结束任务，等待至执行中的压力向导序列结束后再重新执行。			任务停止
2568	指定的命令在并行处理中不支持。	请结束任务，检查SPEL命令的使用。对象是系统历史记录中记载的函数名称和行号所对应的命令。修改方法请参阅参考手册。			任务停止

编号	信息	对策	补充信息 1	补充信息 2	错误解除方法
2569	压力向导执行失败。	<p>结束任务并执行以下操作之一。</p> <ul style="list-style-type: none"> · 请重新执行。 · 请重新启动控制器。 · 请通过同步项目或恢复传输项目。 · 请使用更新工具更新控制器固件。 · 如果同样的错误反复出现, 请与我们联系。 			任务停止
2570	指定为序列编号的参数不支持。	<p>序列编号为1~64。请结束任务, 检查要在SPEL命令中指定的参数。对象是系统历史记录中记载的函数名称和行号所对应的命令。修改方法请参阅参考手册。</p>	序列编号		任务停止
2571	指定为对象编号的参数不支持。	<p>请结束任务, 检查SPEL命令或压力向导序列的参数。对象是系统历史记录中记载的函数名称和行号所对应的命令。修改方法请参阅参考手册。</p>	对象编号。		任务停止
2574	压力向导执行失败。	<p>结束任务并执行以下操作之一。</p> <ul style="list-style-type: none"> · 请重新执行。 · 请重新启动控制器。 · 请通过同步项目或恢复传输项目。 · 请使用更新工具更新控制器固件。 · 如果同样的错误反复出现, 请与我们联系。 			任务停止
2575	压力向导执行失败。	<p>结束任务并执行以下操作之一。</p> <ul style="list-style-type: none"> · 请重新执行。 · 请重新启动控制器。 · 请通过同步项目或恢复传输项目。 · 请使用更新工具更新控制器固件。 · 如果同样的错误反复出现, 请与我们联系。 			任务停止
2576	指定的压力向导序列名称未定义。	<p>结束任务并执行以下操作之一。</p> <ul style="list-style-type: none"> · 请定义需要的压力向导序列名称。 · 请检查要在SPEL命令中指定的压力向导序列名称。对象是系统历史记录中记载的函数名称和行号所对应的命令。修改方法请参阅参考手册。 			任务停止
2577	指定的压力向导对象名称未定义。	<p>结束任务并执行以下操作之一。</p> <ul style="list-style-type: none"> · 请定义需要的压力向导对象名称。 · 请检查要在SPEL命令中指定的压力向导对象名称。对象是系统历史记录中记载的函数名称和行号所对应的命令。修改方法请参阅参考手册。 			任务停止
2578	指定了执行前的压力向导序列。	<p>结束任务并按以下顺序执行。</p> <ol style="list-style-type: none"> 1. 从压力向导执行指定的压力向导序列。 2. 请重新执行。 			任务停止
2579	执行命令失败。。	<p>请将Epson RC+和控制器固件更新到最新版本。</p>			任务停止

编号	信息	对策	补充信息 1	补充信息 2	错误解除方法
2580	指定的工件供料机未定义。	<p>结束任务并执行以下操作之一。</p> <ul style="list-style-type: none"> 请在Epson RC+的“菜单-[设置]-[系统设置]”中定义所需的供料器的名称。 请结束任务，检查要在SPEL命令中指定的工件供料机名称。对象是系统历史记录中记载的函数名称和行号所对应的命令。修改方法请参阅参考手册。 			任务停止
2581	工件供料机初始化失败，无法执行。	<p>结束任务并执行以下操作之一。</p> <ul style="list-style-type: none"> 请检查要在SPEL命令中指定的工件供料机。对象是系统历史记录中记载的函数名称和行号所对应的命令。修改方法请参阅参考手册。 请确认指定工件送料机的供料器网络设置(IP Address, IP Mask, Port)是否正确。 确认指定工件送料机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)。 请确认工件送料机的电源。 			任务停止
2582	指定的工件供料机已断开。	<p>结束任务并执行以下操作之一。</p> <ul style="list-style-type: none"> 请检查要在SPEL命令中指定的工件供料机。对象是系统历史记录中记载的函数名称和行号所对应的命令。修改方法请参阅参考手册。 请确认指定工件送料机的供料器网络设置(IP Address, IP Mask, Port)是否正确。 确认指定工件送料机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)。 请确认工件送料机的电源。 			任务停止
2583	指定的工件供料机背光安装设置无效。	<p>结束任务并执行以下操作之一。</p> <ul style="list-style-type: none"> 请在Epson RC+的“菜单-[设置]-[系统设置]”中确认工件供料机设置。 请检查要在SPEL命令中指定的工件供料机。对象是系统历史记录中记载的函数名称和行号所对应的命令。修改方法请参阅参考手册。 			任务停止
2584	指定的工件供料机料斗安装设置无效。	<p>结束任务并执行以下操作之一。</p> <ul style="list-style-type: none"> 请在Epson RC+的“菜单-[设置]-[系统设置]”中确认工件供料机设置。 请检查要在SPEL命令中指定的工件供料机。对象是系统历史记录中记载的函数名称和行号所对应的命令。修改方法请参阅参考手册。 			任务停止

编号	信息	对策	补充信息 1	补充信息 2	错误解除方法
2585	工件供料机类型不一致。	请在“Epson RC+ 8.0-菜单-[设置]-[系统设置]”中先删除供料器的所有设置，然后重新注册。			任务停止
2586	工件供料机设置失败。	结束任务并执行以下操作之一。 · 请确认供料器和控制器间的以太网连接。具体请确认电缆断线、集线器故障及未供电。 · 请确认供料器的电源。 · 请确认工件送料机的网络设置(IP地址、子网掩码和端口)是否正确设置。			任务停止
2587	指定了虚拟控制器不支持的命令。	结束任务并执行以下操作之一。 · 请用实体控制器执行。 · 请检查要执行的命令。			任务停止
2588	无法获取工件供料机信息。	结束任务并执行以下操作之一。 · 请检查指定的工件供料机连接。 · 请检查SPEL命令的使用。对象是系统历史记录中记载的函数名称和行号所对应的命令。修改方法请确认参考手册“Part Feeding Introduction & Hardware (Common) & Software Software Part Feeding SPEL+ Command Reference”中相应命令的说明。			任务停止
2589	指定的命令不能在选定工件供料机中执行。	结束任务并执行以下操作之一。 · 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, 请检查清料门是否正确安装。			任务停止
2590	修改振动单元失败。	结束任务并执行以下操作之一。 · 确认工件送料机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。 · 请确认工件送料机的网络设置(IP地址、子网掩码和端口)是否正确设置。			任务停止
2591	不执行所需命令进行指定。	请结束任务，检查SPEL命令的执行顺序。对象是系统历史记录中记载的函数名称和行号所对应的命令。修改方法请参阅参考手册。			任务停止
2592	指定的命令 PF_AccessFeeder不能进行多个执行。	请打开系统历史记录，检查与函数名称和行号相应的命令。			任务停止

编号	信息	对策	补充信息 1	补充信息 2	错误解除方法
2593	指定的工件供料机清料门安装设置无效。	结束任务并执行以下操作之一。 <ul style="list-style-type: none"> · 请确认系统设置中的工件供料机设置。 · 请确认工件供料机和清料门的连接。 · 请检查要在SPEL命令中指定的工件供料机。对象是系统历史记录中记载的函数名称和行号所对应的命令。修改方法请参阅参考手册。 			任务停止
2594	无法设置零件消耗管理信息。	请确认指定的机器人或控制器是否支持对象零件。			-
2595	指定为视觉序列的索引不支持。	请结束任务，修改指定为SPEL命令的视觉序列的索引。对象是系统历史记录中记载的函数名称和行号所对应的命令。修改方法请参阅参考手册。			任务停止
2596	为视觉对象指定的索引未定义。	结束任务并执行以下操作之一。 <ul style="list-style-type: none"> · 请设置需要的视觉对象。 · 请检查SPEL命令的视觉对象中指定的索引。对象是系统历史记录中记载的函数名称和行号所对应的命令。修改方法请参阅参考手册。 			任务停止
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。			任务停止
2600	指定质量属性对象编号的参数不支持。	可指定的MassProperties编号为1~15。请结束任务，检查要在SPEL命令中指定的参数。对象是系统历史记录中记载的函数名称和行号所对应的命令。修改方法请参阅参考手册。			重置
2601	无法获取质量属性的设置。	请执行下列任一操作。 <ul style="list-style-type: none"> · 请重置控制器，重新进行质量属性设置。 · 请恢复正常运行的备份文件。 · 请使用更新工具更新控制器固件。 · 请更换控制器的SD。 · 如果同样的错误反复出现，请与我们联系。 			重置
2602	指定的质量属性对象正在使用中。	无法清除正在使用的质量属性对象。结束任务并执行以下操作之一。 <ul style="list-style-type: none"> · 请选择要指定质量属性对象之外的对象。 · 请检查要在SPEL命令中指定的质量属性对象。对象是系统历史记录中记载的函数名称和行号所对应的命令。修改方法请参阅参考手册。 			任务停止

编号	信息	对策	补充信息 1	补充信息 2	错误解除方法
2603	指定的质量属性对象编号0无法清除。	无法清除质量属性对象编号0, 请执行下列任一操作。 · 请结束任务, 检查要在SPEL命令中指定的参数。对象是系统历史记录中记载的函数名称和行号所对应的命令。修改方法请参阅参考手册。 · 请检查指定的质量属性对象。			任务停止
2610	指定为夹具编号的参数不支持。	可指定的夹具编号为1~15。请执行下列任一操作。 · 请重新进行夹具设置。 · 请结束任务, 检查要在SPEL命令中指定的参数。对象是系统历史记录中记载的函数名称和行号所对应的命令。修改方法请参阅参考手册。 · 请恢复正常运行备份文件。 · 如果同样的错误反复出现, 请与我们联系。			重置
2611	指定的夹具未定义。	结束任务并执行以下操作之一。 · 请检查要在SPEL命令中指定的夹具编号。 · 请在Epson RC+ 的菜单 - [工具] - [机器人管理器] - [手部]页面中设置夹具。			任务停止
2612	指定的夹具设置错误。	结束任务并执行以下操作之一。 · 请检查要在SPEL命令中指定的夹具编号。 · 请在Epson RC+ 的菜单 - [工具] - [机器人管理器] - [手部]页面中重新进行设置。	夹具编号		任务停止
2613	选择的机器人不支持夹具功能。	结束任务并执行以下操作之一。 · 请选择支持夹具功能的机器人。 · 请检查使用的SPEL命令。对象是系统历史记录中记载的函数名称和行号所对应的命令。修改方法请参阅参考手册。			任务停止
2614	指定的夹具正在使用。	结束任务并执行以下操作之一。 · 请在结束其他任务后重新执行。 · 请检查要在SPEL命令中指定的夹具编号。对象是系统历史记录中记载的函数名称和行号所对应的命令。修改方法请参阅参考手册。			任务停止
2615	指定为夹具编号的I/O位编号不支持。	请执行下列任一操作。 · 请结束任务, 检查要在SPEL命令中指定的参数。对象是系统历史记录中记载的函数名称和行号所对应的命令。修改方法请参阅参考手册。 · 请重置控制器, 重新进行夹具设置。 · 如果同样的错误反复出现, 请与我们联系。	夹具编号		任务停止复位

编号	信息	对策	补充信息 1	补充信息 2	错误解除方法
2616	指定的I/O编号已分配。	<p>请执行下列任一操作。</p> <ul style="list-style-type: none"> · 请从I/O设置中排除不需要的设置。 · 请结束任务，检查要在SPEL命令中指定的参数。对象是系统历史记录中记载的函数名称和行号所对应的命令。修改方法请参阅参考手册。 · 请重置控制器，重新进行夹具设置。 · 如果同样的错误反复出现，请与我们联系。 	夹具编号		任务停止复位
2617	指定了事件条件表达式不支持的夹具。	<p>事件条件表达式仅支持只有1个输入点的夹具。结束任务并执行以下操作之一。</p> <ul style="list-style-type: none"> · 请使用输入点数为1的夹具。 · 请检查使用的SPEL命令和事件条件表达式。对象是系统历史记录中记载的函数名称和行号所对应的命令。修改方法请参阅参考手册。 			任务停止
2618	无法获取夹具设置。	<p>请执行下列任一操作。</p> <ul style="list-style-type: none"> · 请恢复正常运行的备份文件。 · 请使用更新工具更新控制器固件。 · 如果同样的错误反复出现，请与我们联系。 			-
2619	无法同时使用LJM和STM功能。	<p>请执行下列任一操作。</p> <ul style="list-style-type: none"> · STM如果要启用该功能，删除移动命令的LJM。 · LJM如果要让其动作，执行AutoSTMSTM_OFF以禁用AutoSTM。 			-
2650	无法执行此命令，因为配置的料斗类型不支持它。	<p>请检查零件送料器的料斗设置（类型）。</p>			任务停止
2700	此控制器不支持安全功能。。	<p>请使用支持安全功能的控制器。</p>			重置
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。 · 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		重置
2708	此机器人型号不提供安全功能。。	<p>请选择支持安全功能的机器人。</p>			重置
2851	连接了与注册的传感器不同的力觉传感器。。	<p>请执行下列任一操作，并重启控制器。</p> <ul style="list-style-type: none"> · 请检查连接。 · 请返回连接的力传感器。 · 请禁用力传感器，再更换成新的力传感器。 · 如果是有意更换，请从力传感器设置画面重新进行包括序列号在内的连接设置。 			重启

编号	信息	对策	补充信息 1	补充信息 2	错误解除方法
2852	无法识别注册的力传感器。	请执行下列任一操作，并重启控制器。 · 请检查连接。 · 如果不使用力传感器时，请将力传感器设置禁用。			重启
2855	力传感器I/F单元初始化失败。	请按顺序执行以下操作。 1. 请确认力传感器I/F单元的电源和连接。 2. 请重新启动控制器。			重启
2857	设置的机器人未连接到力传感器。	请执行下列任一操作，并重启控制器。 · 请确认机器人的连接。 · 请检查力传感器中注册的机器人设置 · 禁用将机器人注册到力传感器。			重启
2858	无法分配内存(力监视器)。	请执行下列任一操作。 · 请重新启动控制器。 · 请使用更新工具更新控制器固件。 · 如果同样的错误反复出现，请与我们联系。			-
2859	无法分配内存(力记录)。	请执行下列任一操作。 · 请重新启动控制器。 · 请使用更新工具更新控制器固件。 · 如果同样的错误反复出现，请与我们联系。			-
2860	指定的压力监控器对象正在使用。	请结束任务，检查要在SPEL命令中指定的压力监控器对象。对象是系统历史记录中记载的函数名称和行号所对应的命令。修改方法请参阅参考手册。			任务停止
2861	达到可以和指定命令同时执行功能的上限值。	请执行以下操作。 · 请打开系统历史记录，检查与函数名称和行号相应命令或属性。			-
2862	无法分配内存(压力功能)。	结束任务并执行以下操作之一。 · 请重新启动控制器。 · 请使用更新工具更新控制器固件。 · 如果同样的错误反复出现，请与我们联系。			任务停止
2863	力觉向导序列的执行、RecordStart、FCMStart和LogStart无法同时进行。。	请在LogEnd属性中退出LogStart属性，然后再运行。			任务停止
2864	压力向导序列的执行、RecordStart、FCMStart和压力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。			任务停止
2865	达到可以和指定命令同时执行功能的上限值。	结束任务并执行以下操作之一。 · 从压力向导的压力监视器画面停止功能后重新执行。 · 请打开系统历史记录，参阅与函数名称和行号相应命令的参考手册。			任务停止

编号	信息	对策	补充信息 1	补充信息 2	错误解除方法
2866	压力向导序列的执行、RecordStart、FCMStart和压力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	指定的通道编号正在使用。	请结束任务，检查要在SPEL命令中指定的通道编号对象是系统历史记录中记载的函数名称和行号所对应的命令。修改方法请参阅参考手册。			任务停止
2868	指定的压力监控器对象正在使用。	请执行下列任一操作。 · 请结束任务，检查要在SPEL命令中指定的压力监控器对象。对象是系统历史记录中记载的函数名称和行号所对应的命令。修改方法请参阅参考手册。 · 请检查压力监视器对象的指定。			任务停止
2869	指定参数的值不支持。	请结束任务，检查要在SPEL命令中指定的参数。对象是系统历史记录中记载的函数名称和行号所对应的命令。修改方法请参阅参考手册。			任务停止
2870	测量持续时间和测量间隔的乘积超出允许范围。	请结束任务，检查要在SPEL命令中指定的参数。对象是系统历史记录中记载的函数名称和行号所对应的命令。修改方法请参阅参考手册。			任务停止
2871	达到可以和指定命令同时执行功能的上限值。	结束任务并执行以下操作之一。 · 停止运行中的任务或命令。 · 从压力向导的压力监视器画面停止功能后重新执行。 · 请打开系统历史记录，参阅与函数名称和行号相应命令的参考手册。			任务停止
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。			任务停止
2880	压力传感器初始化失败。	请执行下列任一操作。 · 请检查力传感器I/F板卡和力传感器的连接。 · 请重新启动控制器。 · 请使用更新工具更新控制器固件。 · 如果同样的错误反复出现，请与我们联系。			重启
2888	设置的力传感器不被控制器支持。	结束任务并执行以下操作之一。 · 请检查控制器的力传感器设置。 · 请使用更新工具更新控制器固件。 · 如果同样的错误反复出现，请与我们联系。			任务停止重启
2889	指定的夹具压力向导不支持。	结束任务并执行以下操作之一。 · 请检查为压力向导序列指定的夹具。 · 请检查控制器的夹具设置。			任务停止

编号	信息	对策	补充信息 1	补充信息 2	错误解除方法
2900	无法打开TCP/IP端口。	结束任务并执行以下操作之一。 · 请确认TCP/IP端口的设置是否正确。 · 请确认以太网电缆是否正确连接。			任务停止
2901	无法打开TCP/IP端口。	结束任务并执行以下操作之一。 · 请确认TCP/IP端口的设置是否正确。 · 请确认以太网电缆是否正确连接。 · 使用工件供料机时, 请确认工件供料机的设置是否正确。			任务停止
2902	对方的TCP/IP端口关闭。	请结束任务, 确认在OpenNet指定的对方TCP / IP端口是否关闭, 然后重新执行。			任务停止
2904	指定的IP地址不正确。	结束任务并执行以下操作之一。 · 请检查要在SPEL命令中指定的IP地址。对象是系统历史记录中记载的函数名称和行号所对应的命令。修改方法请参阅参考手册。 · 使用工件供料机时, 请修改工件供料机的主机名称, 重新执行。			任务停止
2905	指定为OpenNet的参数不支持。	请结束任务, 检查要在SPEL命令中指定的参数。对象是系统历史记录中记载的函数名称和行号所对应的命令。修改方法请参阅参考手册。			任务停止
2906	指定的TCP/IP端口未定义。	结束任务并执行以下操作之一。 · 请检查要在SPEL命令中指定的参数。对象是系统历史记录中记载的函数名称和行号所对应的命令。修改方法请参阅参考手册。 · 请确认TCP/IP端口的设置是否正确。 · 使用工件供料机时, 请确认工件供料机的设置是否正确。	端口编号		任务停止
2907	指定的TCP/IP端口正在其他任务中使用。	请执行下列任一操作。 · 请结束任务, 检查要在SPEL命令中指定的参数和执行顺序。对象是系统历史记录中记载的函数名称和行号所对应的命令。修改方法请参阅参考手册。 · 请指定其他的TCP+IP端口, 重新执行。 · 停止与虚拟控制器启动的PC进行TCP/IP通信, 重新执行。	端口编号		任务停止
2908	试图更改连接中的TCP/IP端口设置。	请结束任务, 检查要在SPEL命令中指定的参数和执行顺序。对象是系统历史记录中记载的函数名称和行号所对应的命令。修改方法请参阅参考手册。	端口编号		任务停止

编号	信息	对策	补充信息 1	补充信息 2	错误解除方法
2909	指定了连接前的TCP/IP端口。	<p>结束任务并执行以下操作之一。</p> <ul style="list-style-type: none"> · 请检查要在SPEL命令中指定的参数和执行顺序。对象是系统历史记录中记载的函数名称和行号所对应的命令。修改方法请参阅参考手册。 · 使用工件供料机时, 请确认连接和设置。 · 如果同样的错误反复出现, 请与我们联系。 	端口编号		任务停止
2910	无法使用指定的TCP/IP端口进行通信。	<p>结束任务并执行以下操作之一。</p> <ul style="list-style-type: none"> · 请检查要在SPEL命令中指定的TCP/IP端口和执行顺序。对象是系统历史记录中记载的函数名称和行号所对应的命令。修改方法请参阅参考手册。 · 请确认控制器和连接对象的状态。 · 请确认网络状态。 · 请确认TCP/IP端口的设置是否正确。 · 使用工件供料机时, 请确认连接和设置。 	超时值		任务停止
2911	无法使用指定的TCP/IP端口进行通信。	<p>结束任务并执行以下操作之一。</p> <ul style="list-style-type: none"> · 请检查要在SPEL命令中指定的TCP/IP端口和执行顺序。对象是系统历史记录中记载的函数名称和行号所对应的命令。修改方法请参阅参考手册。 · 请确认控制器和连接对象的状态。 · 请确认网络状态。 · 请确认TCP/IP端口的设置是否正确。 · 使用工件供料机时, 请确认连接和设置。 			任务停止
2912	指定的TCP/IP端口正在其他任务中使用。	<p>请结束任务, 检查要在SPEL命令中指定的参数和执行顺序。对象是系统历史记录中记载的函数名称和行号所对应的命令。修改方法请参阅参考手册。</p>	端口编号		任务停止
2913	无法使用指定的TCP/IP端口进行通信。	<p>结束任务并执行以下操作之一。</p> <ul style="list-style-type: none"> · 请检查要在SPEL命令中指定的TCP/IP端口和执行顺序。对象是系统历史记录中记载的函数名称和行号所对应的命令。修改方法请参阅参考手册。 · 请确认控制器和连接对象的状态。 · 请确认网络状态。 · 请确认TCP/IP端口的设置是否正确。 · 使用工件供料机时, 请确认连接和设置。 	端口编号		任务停止

编号	信息	对策	补充信息 1	补充信息 2	错误解除方法
2914	指定的TCP/IP端口已断开。	<p>结束任务并执行以下操作之一。</p> <ul style="list-style-type: none"> · 请确认控制器和连接对象的状态。 · 请确认网络状态。 · 请确认TCP/IP端口的设置是否正确。 · 请检查要在SPEL命令中指定的TCP/IP端口和执行顺序。对象是系统历史记录中记载的函数名称和行号所对应的命令。修改方法请参阅参考手册。 	端口编号		任务停止
2915	接收到的数据大小超过上限。	<p>1行的最大长度是255字节。结束任务并执行以下操作之一。</p> <ul style="list-style-type: none"> · 请检查使用SPEL命令接收的数据大小。对象是系统历史记录中记载的函数名称和行号所对应的命令。修改方法请参阅参考手册。 · 使用工件供料机时，请确认连接和设置。 	已接收的单行的字节数		任务停止
2916	无法处理虚拟TCP/IP端口。	<p>结束任务并执行以下操作之一。</p> <ul style="list-style-type: none"> · 请重新启动控制器。 · 请使用更新工具更新控制器固件。 · 如果同样的错误反复出现，请与我们联系。 	端口编号		任务停止
2920	RS-232C端口连接失败。	<p>结束任务并执行以下操作之一。</p> <ul style="list-style-type: none"> · 请确认RS-232C端口的设置是否正确。 · 请确认RS-232C电缆的连接。 · 请确认RS-232C基板的连接。 			任务停止
2921	RS-232C端口通信失败。	<p>结束任务并执行以下操作之一。</p> <ul style="list-style-type: none"> · 请确认RS-232C端口的设置是否正确。 · 请确认RS-232C电缆的连接。 · 请确认RS-232C基板的连接。 · 请检查要在SPEL命令中指定的RS-232C端口和执行顺序。对象是系统历史记录中记载的函数名称和行号所对应的命令。修改方法请参阅参考手册。 			任务停止
2922	由于缓存溢出，RS-232C端口通信失败。	<p>结束任务并执行以下操作之一。</p> <ul style="list-style-type: none"> · 请降低转发速度。 · 请减少数据量。 			任务停止
2926	无法识别RS-232C基板，端口打开失败。	请结束任务，确认控制器RS-232C基的连接。	端口编号		任务停止
2927	指定的RS-232C端口正在其他任务中连接。	请结束任务，检查要在SPEL命令中指定的参数和执行顺序。对象是系统历史记录中记载的函数名称和行号所对应的命令。修改方法请参阅参考手册。	端口编号		任务停止

编号	信息	对策	补充信息 1	补充信息 2	错误解除方法
2928	试图更改连接中的RS-232C端口设置。	<p>请执行下列任一操作。</p> <ul style="list-style-type: none"> · 请结束任务，检查要在SPEL命令中指定的参数和执行顺序。对象是系统历史记录中记载的函数名称和行号所对应的命令。修改方法请参阅参考手册。 · 请指定其他的RC-232C端口，重新执行。 · 停止与虚拟控制器启动的PC进行RS-232C通信，重新执行。 	端口编号		任务停止
2929	试图更改连接前的RS-232C端口设置。	<p>请结束任务，检查要在SPEL命令中指定的参数和执行顺序。对象是系统历史记录中记载的函数名称和行号所对应的命令。修改方法请参阅参考手册。</p>	端口编号		任务停止
2930	RS-232C端口通信失败。	<p>结束任务并执行以下操作之一。</p> <ul style="list-style-type: none"> · 请确认RS-232C端口的设置是否正确。 · 请确认RS-232C电缆的连接。 · 请确认RS-232C基板的连接。 · 请检查要在SPEL命令中指定的RS-232C端口和执行顺序。对象是系统历史记录中记载的函数名称和行号所对应的命令。修改方法请参阅参考手册。 	超时值		任务停止
2931	RS-232C端口通信失败。	<p>结束任务并执行以下操作之一。</p> <ul style="list-style-type: none"> · 请确认RS-232C端口的设置是否正确。 · 请确认RS-232C电缆的连接。 · 请确认RS-232C基板的连接。 · 请检查要在SPEL命令中指定的RS-232C端口和执行顺序。对象是系统历史记录中记载的函数名称和行号所对应的命令。修改方法请参阅参考手册。 			任务停止
2932	指定的RS-232C端口正在其他任务中连接。	<p>请结束任务，检查要在SPEL命令中指定的参数和执行顺序。对象是系统历史记录中记载的函数名称和行号所对应的命令。修改方法请参阅参考手册。</p>	端口编号		任务停止
2933	RS-232C端口通信失败。	<p>结束任务并执行以下操作之一。</p> <ul style="list-style-type: none"> · 请确认RS-232C端口的设置是否正确。 · 请确认RS-232C电缆的连接。 · 请确认RS-232C基板的连接。 · 请检查要在SPEL命令中指定的RS-232C端口和执行顺序。对象是系统历史记录中记载的函数名称和行号所对应的命令。修改方法请参阅参考手册。 	端口编号		任务停止

编号	信息	对策	补充信息 1	补充信息 2	错误解除方法
2934	指定的RS-232C端口未连接。	<p>结束任务并执行以下操作之一。</p> <ul style="list-style-type: none"> · 请确认控制器和连接对象的状态。 · 请确认网络状态。 · 请确认RS-232C端口的设置是否正确。 · 请检查要在SPEL命令中指定的RS-232C端口和执行顺序。对象是系统历史记录中记载的函数名称和行号所对应的命令。修改方法请参阅参考手册。 			任务停止
2935	接收到的数据大小超过上限。	<p>1行的最大长度是255字节。请结束任务，检查用SPEL命令接收的数据大小。对象是系统历史记录中记载的函数名称和行号所对应的命令。修改方法请参阅参考手册。</p>	已接收的单行的字节数		任务停止
2936	无法处理虚拟RS-232C端口。	<p>结束任务并执行以下操作之一。</p> <ul style="list-style-type: none"> · 请重新启动控制器。 · 请使用更新工具更新控制器固件。 · 如果同样的错误反复出现，请与我们联系。 	端口编号		任务停止
2938	指定的RS-232C端口正在其他任务中连接。	<p>请结束任务，检查要在SPEL命令中指定的参数和执行顺序。对象是系统历史记录中记载的函数名称和行号所对应的命令。修改方法请参阅参考手册。</p>			任务停止
2950	控制器初始化失败(守护程序线程创建错误)。	<p>请执行下列任一操作。</p> <ul style="list-style-type: none"> · 请重新启动控制器。 · 请重置控制器，使用更新工具更新控制器固件。 · 如果同样的错误反复出现，请与我们联系。 			重置
2951	控制器初始化失败(守护程序线程创建超时)。	<p>请执行下列任一操作。</p> <ul style="list-style-type: none"> · 请重新启动控制器。 · 请重置控制器，使用更新工具更新控制器固件。 · 如果同样的错误反复出现，请与我们联系。 			重置
2952	检测到模式切换按键开关的输入信号异常。	<p>请执行以下全部操作，然后重启。</p> <ul style="list-style-type: none"> · 请将TP模式切换的按键开关正确设置为TEACH或AUTO。 · 请检查TP连接是否正确。 			重启
2953	检测到启用开关输入信号异常。	<p>请检查TP的连接，重启控制器。</p>			重启
2970	无法分配内存(MNG)。	<p>请复位控制器，执行下列任一操作。</p> <ul style="list-style-type: none"> · 请重新启动控制器。 · 请使用更新工具更新控制器固件。 · 如果同样的错误反复出现，请与我们联系。 			重置

编号	信息	对策	补充信息 1	补充信息 2	错误解除方法
2971	执行SPEL命令失败。	<p>结束任务并执行以下操作之一。</p> <ul style="list-style-type: none"> · 请重新执行。 · 请重新启动控制器。 · 请使用更新工具更新控制器固件。 · 如果同样的错误反复出现, 请与我们联系。 			任务停止
2972	发生系统错误(MNG 标准优先级)。	<p>结束任务并执行以下操作之一。</p> <ul style="list-style-type: none"> · 请重新启动控制器。 · 请使用更新工具更新控制器固件。 · 如果同样的错误反复出现, 请与我们联系。 			任务停止
2973	发生系统错误(MNG BOOST优先级)。	<p>结束任务并执行以下操作之一。</p> <ul style="list-style-type: none"> · 请重新启动控制器。 · 请使用更新工具更新控制器固件。 · 如果同样的错误反复出现, 请与我们联系。 			任务停止
2974	发生系统错误(MNG DOWN优先级)。	<p>结束任务并执行以下操作之一。</p> <ul style="list-style-type: none"> · 请重新启动控制器。 · 请使用更新工具更新控制器固件。 · 如果同样的错误反复出现, 请与我们联系。 			任务停止
2975	发生系统错误(MNG 事件等待)。	<p>请执行下列任一操作。</p> <ul style="list-style-type: none"> · 请重新启动控制器。 · 请使用更新工具更新控制器固件。 · 如果同样的错误反复出现, 请与我们联系。 			重启
2977	无法释放内存(MNG)。	<p>建议重启控制器请执行下列任一操作。</p> <ul style="list-style-type: none"> · 请使用更新工具更新控制器固件。 · 如果同样的错误反复出现, 请与我们联系。 			-
2978	控制器初始化失败(MNG AddIOMem错误)。	<p>请执行下列任一操作。</p> <ul style="list-style-type: none"> · 请重新启动控制器。 · 请使用更新工具更新控制器固件。 · 如果同样的错误反复出现, 请与我们联系。 			-
2979	控制器初始化失败(MNG AddInPort错误)。	<p>请执行下列任一操作。</p> <ul style="list-style-type: none"> · 请重新启动控制器。 · 请使用更新工具更新控制器固件。 · 如果同样的错误反复出现, 请与我们联系。 			-
2980	控制器初始化失败(MNG AddOutPort错误)。	<p>请执行下列任一操作。</p> <ul style="list-style-type: none"> · 请重新启动控制器。 · 请使用更新工具更新控制器固件。 · 如果同样的错误反复出现, 请与我们联系。 			-
2981	控制器初始化失败(MNG AddMemPort错误)。	<p>请执行下列任一操作。</p> <ul style="list-style-type: none"> · 请重新启动控制器。 · 请使用更新工具更新控制器固件。 · 如果同样的错误反复出现, 请与我们联系。 			-

编号	信息	对策	补充信息 1	补充信息 2	错误解除方法
2982	控制器初始化失败 (MNG AddOutMemPort 错误)。	请执行下列任一操作。 · 请重新启动控制器。 · 请使用更新工具更新控制器固件。 · 如果同样的错误反复出现, 请与我们联系。			-
2983	执行SPEL命令失败。	结束任务并执行以下操作之一。 · 请重新执行。 · 请重新启动控制器。 · 请使用更新工具更新控制器固件。 · 如果同样的错误反复出现, 请与我们联系。			任务停止
2984	执行SPEL命令失败。	结束任务并执行以下操作之一。 · 请重新执行。 · 请重新启动控制器。 · 请使用更新工具更新控制器固件。 · 如果同样的错误反复出现, 请与我们联系。			任务停止
2985	无法分配内存。 (视觉响应接收缓存)	请复位控制器, 执行下列任一操作。 · 请重新启动控制器。 · 请使用更新工具更新控制器固件。 · 如果同样的错误反复出现, 请与我们联系。			任务停止
2997	仿真器检测到碰撞检测。	结束任务并执行以下操作之一。 · 请检查仿真器环境的对象配置。 · 请检查机器人动作。			任务停止
2998	由于AbortMotion命令, 没有机器人动作的命令被终止。	请结束任务, 确认系统历史记录这是由 AbortMtion命令引发, 并通过OnErr命令挂钩的错误代码。相当于常数 ERROR_DOINGMOTION。详细信息请参阅参考手册。			任务停止
2999	由于AbortMotion命令, 机器人的动作命令被终止。	请结束任务, 确认系统历史记录这是由 AbortMtion命令引发, 并通过OnErr命令挂钩的错误代码。相当于常数 ERROR_NOMOTION。详细信息请参阅参考手册。			任务停止

2.4 代码编号 3000 ~

编号	信息	对策	补充信息 1	补充信息 2	错误解除方法
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。			-

编号	信息	对策	补充信息 1	补充信息 2	错误解除方法
3002	未找到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函数未定义。	请定义Main功能。			-
3051	有未解决的函数调用。	请定义未解决的函数。			-
3052	有未解决的变量调用。	请定义未解决的变量。			-
3100	发生句法错误。	请确认与该命令相符的参考手册修改代码。 基本: “SPEL+ 语言参考” 视觉: “Vision Guide 属性&结果参考” 力觉: “Force Guide SPEL+ 语言参考” GUI Builder: “GUI Builder GUI Builder 参考” 工件供料机: “Part Feeding 导入&硬件(共通)&软件篇 - 软件篇 - Part Feeding SPEL+ 命令参考”			-
3101	参数数量无效。	请确认与该命令相符的参考手册修改代码。 基本: “SPEL+ 语言参考” 视觉: “Vision Guide 属性&结果参考” 力觉: “Force Guide SPEL+ 语言参考” GUI Builder: “GUI Builder GUI Builder 参考” 工件供料机: “Part Feeding 导入&硬件(共通)&软件篇 - 软件篇 - Part Feeding SPEL+ 命令参考”			-
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	重复定义变量’ ** ’	请更改变量名称。			-
3105	无法在函数块内定义全局变量和全局保留变量。	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。 或者打开项目重新创建。			-
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	指定的行标签’ ** ’ 未定义	请设置行标签。			-
3109	发生溢出错误。	直接数字指定溢出。请缩小数值。			-
3110	指定了未定义的变量。	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。			-

编号	信息	对策	补充信息 1	补充信息 2	错误解除方法
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	无法为第一个自变量指定点位表达式。	设置点的姿势标记时, 请指定单个点。请勿指定点表达式。			-
3116	数组维数与变量声明不一致。	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	未找到对应的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。			-
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	‘ ’ 不能作为识别符的起始字符。	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命令中无法指定ROT参数。请检查程序。			-
3131	无法指定ECP参数。	在BGo, Go, TGo, Jump, Jump3, Arc命令中无法指定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命令中无法指定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命令中无法指定LimZ参数。请检查程序。			-

编号	信息	对策	补充信息 1	补充信息 2	错误解除方法
3134	无法指定Sense参数。	在BGo, Go, TGo, Arc, Arc3, BMove, Move, TMove命令中无法指定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	无法指定数组变量的要素编号。	无法指定数组的要素编号。请检查程序。			-
3138	函数声明中未指定引用传递(ByRef)。	请在Call命令中调用的函数定义的参数列表中指定ByRef。			-
3139	需要引用传递(ByRef)参数的函数无法执行Xqt。	将ByRef指定为自变量的函数无法执行Xqt。请删除ByRef。			-
3140	引用传递(ByRef)的变量无法执行Redim。	指定ByRef的变量无法执行Redim。请删除ByRef。			-
3141	OBJ文件损坏。	请执行下列任一操作。 · 请重新创建项目。 · 请恢复正确运行的项目。 · 如果同样的错误反复出现, 请与我们联系。			-
3142	编译后的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。	请减少标识符中的字符数, 使其不超过上限值。请参阅“Epson RC+用户指南 6.4功能名称和变量名称(名称限制事项)”查看上限值。			-
3144	函数名称中使用' ** '	请修改标识符' ** '或修改函数名称。			-
3145	备份变量名称中使用' ** '	请修改标识符' ** '或修改备份变量名称。			-
3146	全局变量名称中使用' ** '	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' ** '	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' ** '	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' ** '	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	无法指定函数参数。	无法为通过Trap命令启动的函数指定自变量。请检查程序。			-
3152	数组要素数量超出限制。	数组要素数的限制值因变量类型而异。请参阅Epson RC+ 用户指南 数组, 修改数组要素数使其不超过限制值。			-
3153	参数类型不一致。	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。			-

编号	信息	对策	补充信息 1	补充信息 2	错误解除方法
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	函数自变量过多。	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型变量。	无法将数值代入Boolean型变量。请检查程序。			-
3169	指定的I/O标签未定义。	请定义该I/O标签，或使用已定义的I/O标签。			-
3170	指定的条件表达无效。	在Do或Loop命令中，在条件表达式的右边指定了字符串表达式。表达式的右边定义的值Boolean值，请修改表达式为合适的值。			-
3171	无法比较数值和字符串。	无法比较数值和字符串。请检查程序。			-
3172	变量名称不能使用关键词。	部分SPEL+的关键词不能用作变量名。请修改变量名，使其与关键字不重复。			-
3173	行标签名称中使用‘ ** ’	请修改标识符‘ ** ’或修改行标签名称。			-
3174	重复定义行标签‘ ** ’	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	指定的变量未定义。	请定义该变量，或使用已定义的变量。			-
3177	点标签名称中使用‘ ** ’	请修改标识符‘ ** ’或修改点标签名称。			-
3178	无法指定结果编号。	在VSet, VGet命令中，如果使用的视觉对象不会返回多个结果，则无法指定结果编号。请检查程序。			-

编号	信息	对策	补充信息 1	补充信息 2	错误解除方法
3179	字符串长度超出限制。	请减少字符串长度，避免超出限制。请参阅“Epson RC+用户指南 6.4功能名称和变量名称(名称限制事项)”查看上限值。			-
3180	无法用VSet命令更改校准属性。	在VSet命令中，不能修改校准属性。请检查程序。			-
3181	未对数组变量指定ByRef。	不能对数组变量指定ByVal。请指定ByRef。			-
3182	未指定数组下标。	请指定数组下标。			-
3183	自变量不能省略。	请添加参数。			-
3184	不能对跟踪动作命令指定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	无法指定队列数据。	无法在BGo, BMove, TGo, TMove命令中指定队列数据。请删除队列数据。			-
3186	队列数据和点数据的组合不匹配。	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	点标记值超出范围。	请修改程序，使该点标记值设置在0~127的范围内。			-
3188	不能在并行处理内使用Call命令。	Call命令不能用于并行处理。请检查程序。			-
3189	不能使用Wait命令等待本地变量的变化。	不能使用Wait命令等待本地变量的变化。请检查程序。			-
3190	不能使用Wait命令等待数组变量的变化。	不能使用Wait命令等待数组变量的变化。请检查程序。			-
3191	不能使用Wait命令等待实数型变量的变化。	不能使用Wait命令等待实数型变量的变化。请检查程序。			-
3192	不能使用Wait命令等待字符串变量的变化。	不能使用Wait命令等待字符串变量的变化。请检查程序。			-
3193	视觉对象名称不存在。	在VTeach命令中，不能省略视觉对象的名称。请指定对象名称。			-
3194	指定时间时不能使用Boolean的值。	在Wait命令中，不能将Boolean的值指定为待机时间。请检查程序。			-
3196	未找到Fend。	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	没有数值。	请添加数值。			-
3201	没有’，’。	请添加’，’。			-

编号	信息	对策	补充信息 1	补充信息 2	错误解除方法
3202	没有' ('。	请添加' ('。			-
3203	没有') '。	请添加') '。			-
3204	无识别符。	请指定标识符。			-
3205	没有指定点。	请指定点。			-
3206	没有事件条件表达式。	请添加事件条件表达式。			-
3207	没有表达式。	请添加表达式。			-
3208	没有字符串表达式。	请添加字符串表达式。			-
3209	没有点位表达式。	请添加点公式。			-
3210	没有指定行标签。	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	没有指定变量。	请指定变量。			-
3212	未找到对应的Fend。	与Function命令对应的Fend命令不够。请添加Fend命令。			-
3213	没有' : '。	请添加' : '。			-
3214	没有指定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	没有指定On/Off。	符合以下任意一个。 <ul style="list-style-type: none"> · 在Motor, Brake, AutoLJM, SetSw命令和Box命令的远程输出逻辑设置中, 需要指定On或Off。 · PF_OutputOnOff命令的格式错误。请确认与该命令相对应的参考手册说明并修改代码。 基本: “SPEL+ 语言参考” 工件供料机: “Part Feeding 导入&硬件(共通)&软件篇 - 软件篇 - Part Feeding SPEL+ 命令参考” 			-
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。			-
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。			-

编号	信息	对策	补充信息 1	补充信息 2	错误解除方法
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	未指定内存位标签。	MemOn, MemOff命令, MemSw函数中未指定内存位标签。请指定有效的存储位标签。			-
3224	未指定内存字节标签。	MemOn, MemOff命令, MemSw函数中未指定内存位标签。请指定有效的存储位标签。			-
3225	未指定内存字标签。	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NoFilIP或FlIP。			-
3234	未指定端口编号。	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。	Read, ReadBin, Write, WriteBin命令中,未指定文件或表示通信端口的端口号。			-
3236	未指定RS-232C端口编号。	请参阅 SPEL+语言参考 Read等,指定正确的文件编号或端口号。			-
3237	未指定网络通信端口编号。	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。			-
3238	未指定通信速度。	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。			-
3239	未指定数据位长度。	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。			-
3240	未指定停止位长度。	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	错误解除方法
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	未指定轴数指定参数。	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	未指定设备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位大小。	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	条件表达式没有返回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。			-

编号	信息	对策	补充信息 1	补充信息 2	错误解除方法
3258	未指定RS232C端口编号。	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	未指定网络通信端口编号。	在ChkNet命令中未指定网络通信的端口号。请参阅 SPEL+语言参考 ChkNet函数, 指定正确的端口号。			-
3260	未指定语言ID。	在ErrMsg\$函数中未指定语言ID。请参阅 SPEL+语言参考 ErrMsg\$函数, 指定正确的语言ID。			-
3261	没有'.'。	请添加'.'。			-
3262	没有视觉序列名称。	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	没有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	没有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	没有视觉属性名称、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	没有视觉校准属性名称。	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。			-

编号	信息	对策	补充信息 1	补充信息 2	错误解除方法
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。			-
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值。	请将J1Flag的值, 指定为0或1的整数或表达式。			-
3286	未指定J2FLAG值。	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	未指定机器人编号/A11。	在InsideBox, InsidePlane函数中未指定机器人编号或A11。请指定要执行入侵检测的机器人编号或A11。			-
3289	未指定区域ID。	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。			-

编号	信息	对策	补充信息 1	补充信息 2	错误解除方法
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。			-
3299	未指定关机模式。	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文件版本不一致。	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文件和不同的I/O标签同时被编译。	请执行下列任一操作。 <ul style="list-style-type: none"> · 请检查程序 · 请重新创建项目。 · 请通过同步项目或恢复正确传输运行的项目。 · 如果同样的错误反复出现, 请与我们联系。 			-
3303	链接的OBJ文件与不同用户错误标签同时被编译。	项目结构已更改。请重新创建项目。			-
3304	链接的OBJ文件使用不同的汇编程序选项进行编译。	项目结构已更改。请重新创建项目。			-
3305	链接的OBJ文件使用不同的链接选项进行编译。	项目结构已更改。请重新创建项目。			-
3306	链接的OBJ文件使用不同的SPEL选项进行编译。	项目结构已更改。请重新创建项目。			-
3307	重复定义函数。	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	重复定义备份变量。	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	重复定义全局变量。	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)。			-

编号	信息	对策	补充信息 1	补充信息 2	错误解除方法
3310	重复定义模块变量。	在多个文件中使用相同的模块变量名称。请修改程序(变量名称)。			-
3311	未找到文件。	请执行下列任一操作。 · 请检查程序 · 请重新创建项目。 · 请通过同步项目或恢复正确传输运行的项目。 · 如果同样的错误反复出现, 请与我们联系。			-
3312	OBJ文件损坏。	请执行下列任一操作。 · 请检查程序 · 请重新创建项目。 · 请通过同步项目或恢复正确传输运行的项目。 · 如果同样的错误反复出现, 请与我们联系。			-
3313	文件名中包括禁用字符。	请修改文件名。			-
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' ** '	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' ** '	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' ** '	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' ** '	请修改标识符' **' 或修改模块变量名称, 然后重新创建项目。			-
3319	数组维数与声明不一致。	请修改数组变量, 然后重新创建项目。			-
3320	函数返回值类型不一致。	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' ** '	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' ** '	请修改标识符' **' 或修改备份变量名称, 然后重新创建项目。			-
3323	全局变量名称中使用' ** '	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' ** '	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' ** '	请修改标识符' **' 或修改本地变量名称, 然后重新创建项目。			-
3326	参数数量与声明不一致。	请修改程序后重建。			-
3327	第**自变量在函数声明时未指定引用传递(ByRef)	请为自变量指定引用传递, 或确认函数定义。			-
3328	未对第**自变量指定ByRef	请为自变量指定引用传递, 或确认函数定义。			-

编号	信息	对策	补充信息 1	补充信息 2	错误解除方法
3329	第**自变量的变量类型不一致	请修改自变量的变量类型。			-
3330	链接的OBJ文件与不同的视觉项目文件一起被编译。	请执行下列任一操作。 <ul style="list-style-type: none"> • 请检查程序 • 请重新创建项目。 • 请通过同步项目或恢复正确传输运行的项目。 • 如果同样的错误反复出现, 请与我们联系。 			-
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文件与不同的GUI Builder项目文件一起被编译。	请执行下列任一操作。 <ul style="list-style-type: none"> • 请检查程序 • 请重新创建项目。 • 请通过同步项目或恢复正确传输运行的项目。 • 如果同样的错误反复出现, 请与我们联系。 			-
3334	Wait命令中等待变量的变量个数超过最大值。	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	变量类型不一致。	请修改变量的数据类型, 然后重新建立项目。			-
3351	指定的对象索引无效。	请执行下列任一操作。 <ul style="list-style-type: none"> • 请检查程序 • 请重新创建项目。 • 请通过同步项目或恢复正确传输运行的项目。 • 请使用更新工具更新控制器固件。 • 如果同样的错误反复出现, 请与我们联系。 			-
3352	没有压力向导序列名称。	请执行下列任一操作。 <ul style="list-style-type: none"> • 请检查程序 • 请重新创建项目。 • 请通过同步项目或恢复正确传输运行的项目。 • 请使用更新工具更新控制器固件。 • 如果同样的错误反复出现, 请与我们联系。 			-

编号	信息	对策	补充信息 1	补充信息 2	错误解除方法
3353	没有压力向导属性名称或结果名称。	<p>请执行下列任一操作。</p> <ul style="list-style-type: none"> · 请检查程序 · 请重新创建项目。 · 请通过同步项目或恢复正确传输运行的项目。 · 请使用更新工具更新控制器固件。 · 如果同样的错误反复出现, 请与我们联系。 			-
3354	没有压力向导属性名称、结果名称或对象名称。	<p>请执行下列任一操作。</p> <ul style="list-style-type: none"> · 请检查程序 · 请重新创建项目。 · 请通过同步项目或恢复正确传输运行的项目。 · 请使用更新工具更新控制器固件。 · 如果同样的错误反复出现, 请与我们联系。 			-
3355	文件格式不支持压力向导设置文件。	<p>请执行下列任一操作。</p> <ul style="list-style-type: none"> · 请检查程序 · 请重新创建项目。 · 请通过同步项目或恢复正确传输运行的项目。 · 请使用更新工具更新控制器固件。 · 如果同样的错误反复出现, 请与我们联系。 			-
3356	链接的OBJ文件与不同的压力向导项目文件一起被编译。	<p>请执行下列任一操作。</p> <ul style="list-style-type: none"> · 请检查程序 · 请重新创建项目。 · 请通过同步项目或恢复正确传输运行的项目。 · 如果同样的错误反复出现, 请与我们联系。 			-
3400	未指定对话框编号。	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	未指定主函数名称。	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	未指定视觉对象名称。	VLoadModel, VSaveModel, VShowModel, VTeach, VTrain命令中, 未指定视觉对象名称。请指定对象名称。			-
3403	未指定Recover模式。	Recover指令或Recover函数中, 未指定Recover模式。请参阅SPEL+语言参考 SetCom, 指定正确的模式。			-
3404	未指定Trap模式。	Trap命令中, 未指定Trap编号或Trap事件。请参阅“SPEL+语言参考 - Trap”, 指定正确的Trap编号或事件。			-
3405	未指定DialogResult值。	在Gset命令中, 未指定DialogResult属性的设定值。请参阅GUI Builder 8.0 - DialogResult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	错误解除方法
3406	未指定MsgBox_Type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Byte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，像素坐标任务或机器人坐标未被指定为连续点数据。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Vision Guide 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Vision Guide 8.0 手册 - EdgeType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Vision Guide 8.0 手册 - ImageColor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Vision Guide 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Vision Guide 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。			-
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。			-
3420	只能使用Integer或Short型数组变量。	请执行下列任一操作。 · 请指定Integer或Short型数组变量 · 如果同样的错误反复出现，请与我们联系。			-
3421	未指定表格名称或Window ID。	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Window ID。	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。			-

编号	信息	对策	补充信息 1	补充信息 2	错误解除方法
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置值。	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置值。	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。	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。	请指定坐标轴编号。			-
3431	未指定坐标轴编号。	请指定坐标轴编号。			-
3432	没有指定点或表达式。	请执行下列任一操作。 <ul style="list-style-type: none"> · 请检查程序 · 请重启控制器。 · 请使用更新工具更新控制器固件。 · 如果同样的错误反复出现, 请与我们联系。 			-
3433	未指定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任务或Double型数组变量。	在FGet、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。	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。			-
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。	请在AIO_TrackingSet命令中, 指定参数6的数值。			-

编号	信息	对策	补充信息 1	补充信息 2	错误解除方法
3450	未指定力觉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。	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。	请执行下列任一操作。 <ul style="list-style-type: none"> • 请添加对象名称 • 请重启控制器。 • 请使用更新工具更新控制器固件。 • 如果同样的错误反复出现, 请与我们联系。 			-
3453	未指定质量属性对象。	请指定有效的质量属性对象。			-
3454	未指定力觉坐标系对象。	请指定有效的力觉坐标系对象。			-
3455	未指定力觉控制对象。	请指定有效的力觉控制对象。			-
3456	未指定力觉监视对象。	请指定有效的力觉监视器对象。			-
3457	未指定力觉触发对象。	请指定有效的力觉触发对象。			-
3458	未指定压力控制对象或压力坐标系统对象。	在FCSMove命令中, 未指定压力控制对象或压力坐标系统对象。请指定有效的压力控制对象或压力坐标系统对象。			-
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	未指定压力对象或标签。	请指定有效的压力对象或标签。			-
3462	未指定压力坐标系统对象或标签。	请指定有效的压力坐标系统对象或标签。			-
3463	未指定压力控制对象或标签。	请指定有效的压力控制对象或标签。			-
3464	未指定压力监视器对象或标签。	请指定有效的压力监视器对象或标签。			-
3465	未指定力觉触发器对象或标签。	请指定有效的力觉触发器对象或标签。			-
3466	未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	未指定压力坐标系统对象或标签。	请指定有效的压力坐标系统对象或标签。			-
3468	未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。	请指定有效的质量属性对象标签。			-

编号	信息	对策	补充信息 1	补充信息 2	错误解除方法
3474	未指定Fmag_Axes或Tmag_Axes属性设置值。	在Fset命令中, 未指定Fmag_Axes或Tmag_Axes属性的设置值。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。	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。	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。	在Fset命令中, 未指定Orientation属性的设定值。请参阅Orientation属性, 以指定合适的设置值。			-
3478	未指定Polarity属性设定值。	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。。	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命令重复定义宏。	定义了同样的宏名称。请更改宏名称。			-
3501	没有指定宏名称。	在#define, #ifdef, #ifndef, #undef命令中未指定宏名。请添加宏名称。			-
3502	#include中没有包含文件名。	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	宏函数参数数量和声明不一致。	请确认参数的数量, 修改宏函数。			-
3505	宏是循环引用。	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, #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	没有对应的#ifdef, #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	#没有与#ifdef, #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	无法确保宏作业区域。	请执行下列任一操作。 <ul style="list-style-type: none"> • 请重启Epson RC+。 • 请重新安装Epson RC+ 。 • 如果同样的错误反复出现, 请与我们联系。 			-

编号	信息	对策	补充信息 1	补充信息 2	错误解除方法
3550	未指定宏函数的参数。	声明为宏函数的宏不带自变量调用。请检查程序。			-
3600	跟踪的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	外部定义函数** '的自变量在文件内矛盾	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	无法指定索引编号。	在GSet, GGet命令中, 除了List属性以外, 无法指定其他索引编号。请检查程序。			-
3607	指定的对象索引无效。	在Gset, Gget命令中, Objects属性指定了无效的阵列序号。阵列的序号, 必须大于等于1, 并小于等于指定序列中存在的对象数。请指定正确的索引值。			-
3608	指定的控制索引无效。	在Gset, Gget命令中, Controls属性指定了无效的阵列序号。阵列的序号, 必须大于等于1, 并小于等于指定表中存在的控件数。请指定正确的索引值。			-
3609	修饰参数重复。	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	标签名称不能使用关键词。	标签名称使用命令和函数等关键字。请将标签名称修改为非关键字的名称。			-
3611	指定序列编号不存在。	请检查序列编号。			-
3613	项目的文件数量过多。	请减少项目文件的数量			-
3614	不能使用Declare命令为返回值指定字符串。	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。			-
3615	标签名称重复。	指定为命令的标签名称重复指定。请修改程序及点数据等定义, 避免标签名称重复。			-
3733	没有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。			-

编号	信息	对策	补充信息 1	补充信息 2	错误解除方法
3764	未指定补偿类型。	在参数中指定校正类型。			-
3765	未指定“Cnv”。	在参数中指定相对关系选择。			-
3766	未指定索引。	在参数中指定校正类型。			-
3767	未指定SLS编号。	在参数中指定“Cnv”。			-
3768	未指定索引。	请在参数中指定索引。			-
3800	编译处理中止。	请重新执行。			-
3801	链接处理中止。	请重新执行。			-
3802	编译错误达到最大数量，中断编译处理。	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，中断链接处理。	请修改程序的错误，然后重新创建项目。			-
3804	指定的命令无法从命令窗口执行。	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	程序中描述了只能从命令窗口执行指定的命令。	Brake, SysConfig, Where, Cnv_QueueList, WorldQueue_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	指定的函数无法在命令窗口执行。	LogIn函数即使和Print命令共用时，也无法在命令窗口中执行。请在程序中编写并使用。			-
3808	指定的格式在当前版本中无法使用。	动作命令中的LJM和PerformMode参数可能会因编译器版本不同而无法指定。请从LJM参数:6.0.x.x以上PerformMode参数:7.0.4.x以上项目属性确认编译器版本。			-
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	执行代码大小超出限制值。	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	无法在命令窗口中不能对属性或状态指定自变量。	从命令窗口执行FGet和MPGet命令时，不能对属性或状态指定自变量。请删除参数后执行。			-
3850	执行文件不存在。	请执行下列任一操作。 · 请重新创建程序。 · 请通过同步项目或恢复传输项目。			-
3851	没有点文件。	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。			-

编号	信息	对策	补充信息 1	补充信息 2	错误解除方法
3852	I/O标签文件不存在。	无法读取构成项目的I/O标签文件。请检查项目文件夹，确认文件是否存在。			-
3853	用户错误文件不存在。	无法读取构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。	无法读取组成项目的压力文件。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。	请重新创建力觉文件。			-
3870	无法指定质量属性对象。	在FSet, FGet, FDel, FList命令和FDef, FLabel\$函数中，无法指定质量属性对象。请检查程序。			-
3871	无法指定力觉坐标系对象。	在Go, BGo, TGo, Jump, Jump3, Move, BMove, TMove, Arc, Arc3命令, MPSet, MPGet, MPDel, MPLList命令, MPDef, MPLable\$函数中，无法指定压力坐标系统对象。请检查程序。			-
3872	无法指定力觉控制对象。	在Go, BGo, TGo, Jump, Jump3命令, MPSet, MPGet, MPDel, MPLList命令, MPDef, MPLable\$函数中，无法指定压力控制对象。请检查程序。			-
3873	无法指定压力动作限制对象。	在MPSet, MPGet, MPDel, MPLList命令, MPDef, MPLable\$函数中，无法指定压力监控对象。请检查程序。			-
3874	无法指定力觉触发对象。	在MPSet, MPGet, MPDel, MPLList命令, MPDef, MPLable\$函数中，无法指定压力触发对象。请检查程序。			-
3875	无法指定力觉传感器对象。	在FDel, FList命令, FDef, FLabel\$函数, MPSet, MPGet, MPDel, MPLList命令, MPDef, MPLable\$函数中，无法指定压力传感器对象。请检查程序。			-
3876	无法指定机器人对象。	在FDel, FList命令, FDef, FLabel\$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。	在FCSMove命令中，不能同时指定压力控制对象和压力坐标系统对象。请检查程序。			-
3878	无法指定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。			-

编号	信息	对策	补充信息 1	补充信息 2	错误解除方法
3879	无法指定质量属性对象标签。。	不能在MPDel, MPList命令中指定质量属性对象标签。请检查程序。			-
3880	无法指定力觉坐标系对象标签。。	不能在FDe1, FList命令中指定压力坐标系统对象的标签。请检查程序。			-
3881	无法指定力觉控制对象标签。。	不能在FDe1, FList命令中指定压力控制对象的标签。请检查程序。			-
3882	无法指定力觉监视对象标签。。	不能在FDe1, FList命令中指定压力监控对象的标签。请检查程序。			-
3883	无法指定力觉触发对象标签。。	不能在FDe1, FList命令中指定压力触发对象的标签。请检查程序。			-
3884	无法指定力觉传感器对象标签。。	请执行下列任一操作。 <ul style="list-style-type: none"> · 请检查程序 · 请重启控制器。 · 请使用更新工具更新控制器固件。 · 如果同样的错误反复出现, 请与我们联系。 			-
3885	无法指定质量属性对象编号。。	不能在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。。	不能在FNumber函数中指定压力坐标系统对象的编号。请检查程序。			-
3887	无法指定力觉控制对象编号。。	不能在FNumber函数中指定压力控制对象的编号。请检查程序。			-
3888	无法指定力觉监视对象编号。。	不能在FNumber函数中指定压力监控对象的编号。请检查程序。			-
3889	无法指定力觉触发对象编号。	不能在FNumber函数中指定压力触发对象的编号。请检查程序。			-
3890	无法指定力觉传感器对象编号。	请执行下列任一操作。 <ul style="list-style-type: none"> · 请检查程序 · 如果同样的错误反复出现, 请与我们联系。 			-
3891	指定的两个对象类型不匹配。	FDe1, FList, MPDe1, 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。	FDe1和FList命令中无法指定压力动作限制对象的标签。请检查程序。			-
3900	不能获取内部通讯缓存。	请执行下列任一操作。 <ul style="list-style-type: none"> · 请重新启动控制器。 · 请使用更新工具更新控制器固件。 · 如果同样的错误反复出现, 请与我们联系。 			-
3901	无法确保缓存大小。	请执行下列任一操作。 <ul style="list-style-type: none"> · 请重新启动控制器。 · 请使用更新工具更新控制器固件。 · 如果同样的错误反复出现, 请与我们联系。 			-

编号	信息	对策	补充信息 1	补充信息 2	错误解除方法
3910	指定的命令未定义。	请执行下列任一操作。 · 请重新启动控制器。 · 请使用更新工具更新控制器固件。 · 如果同样的错误反复出现, 请与我们联系。			-
3911	文件名称缓存区没有文件名称。	请执行下列任一操作。 · 请重新启动控制器。 · 请使用更新工具更新控制器固件。 · 如果同样的错误反复出现, 请与我们联系。			-
3912	不能获取内部缓存。	请执行下列任一操作。 · 请重新启动控制器。 · 请使用更新工具更新控制器固件。 · 如果同样的错误反复出现, 请与我们联系。			-
3913	无法设置优先级。	请执行下列任一操作。 · 请重新启动控制器。 · 请使用更新工具更新控制器固件。 · 如果同样的错误反复出现, 请与我们联系。			-
3914	发生中间代码异常 (函数 ID)。	请重新创建项目。			-
3915	发生中间代码异常 (Preserve变量ID)。	请重新创建项目。			-
3916	发生中间代码异常 (全局变量 ID)。	请重新创建项目。			-
3917	发生中间代码异常 (本地变量 ID)。	请重新创建项目。			-
3919	发生中间代码异常 (字符串)。	请重新创建项目。			-
3921	发生中间代码异常 (行标头)。	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	未指定供料器名称。	命令语法错误。请参阅Part Feeding 8.0 Introduction & Hardware (Common) & Software Software手册的Part 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。	命令语法错误。请参阅Part Feeding 8.0 Introduction & Hardware (Common) & Software Software手册的Part 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。	命令语法错误。请参阅Part Feeding 8.0 Introduction & Hardware (Common) & Software Software手册的Part 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。	命令语法错误。请参阅Part Feeding 8.0 Introduction & Hardware (Common) & Software Software手册的Part Feeding SPEL+ Command Reference中关于本命令的说明, 然后修改代码。			-
3949	未指定PartOrient。	命令语法错误。请参阅Part Feeding 8.0 Introduction & Hardware (Common) & Software Software手册的Part 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。	请执行下列任一操作。 · 请指定机器人名称。 · 请指定对象名称。 · 请指定ResetCollision。			-
3961	未指定夹具名称或属性名称。	请执行下列任一操作。 · 请指定夹具名称。 · 请指定属性名称。			-
3962	指定的属性错误。	请检查属性名称。			-
3963	未指定机器人名称或对象名称。	请执行下列任一操作。 · 请指定机器人名称。 · 请指定对象名称。			-
3964	指定的仿真器对象无效。	请执行下列任一操作。 · 请确认指定的仿真器对象。 · 请重新创建仿真器对象。			-
3965	指定的仿真器对象索引无效。	请执行下列任一操作。 · 请确认指定的仿真器对象索引。 · 请在指定的索引中创建仿真器对象。			-
3990	未指定Analog I/O TCPSpeed 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	错误解除方法
4001	试图超出脉冲工作范围动作。	请确认移动目标的点、当前的点以及Range设置。			任务停止

编号	信息	对策	补充信息 1	补充信息 2	错误解除方法
4002	设置的参数超出范围。	请检查设置参数。		超出范围的参数值	任务停止
4003	运动装置驱动器异常发生运动系统模块内发生通信错误。	请执行下列任一操作。 <ul style="list-style-type: none"> 请重新启动控制器。 请重新安装控制器固件。 请更换控制器。 			任务停止 重置 重启
4004	运动装置驱动器异常发生运动系统事件等待错误。	请执行下列任一操作。 <ul style="list-style-type: none"> 请重新启动控制器。 请重新安装控制器固件。 请更换控制器。 			重启
4005	当前点位超过LimZ指定值。	请执行下列任一操作。 <ul style="list-style-type: none"> 请降低Z轴。 请增加LimZ的指定值。 			任务停止
4006	目标点位超过LimZ指定值。	请执行下列任一操作。 <ul style="list-style-type: none"> 请降低目标点的Z坐标。 请增加LimZ的指定值。 			任务停止
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。			任务停止
4008	当前点或LimZ指定值超过脉冲范围。	请变更LimZ指定值。			任务停止
4009	运动装置驱动器异常发生运动系统超时错误。	请执行下列任一操作。 <ul style="list-style-type: none"> 请重新启动控制器。 请重新安装控制器固件。 请更换控制器。 			任务停止
4010	指定的Local坐标系未定义。	请定义Local坐标系。		Local编号	任务停止
4011	动作超出直角坐标动作范围(XYLim)。	请确认通过XYLim限制的区域。			任务停止
4012	Box的上限位置的值小于下限位置的值。	上线位置的值需大于下线位置的值			任务停止
4013	无法计算弧形运动的时机。	请执行下列任一操作。 <ul style="list-style-type: none"> 确认并修改Arch参数 禁用Arch 			任务停止
4014	MCal没有结束。	请执行下列任一操作。 <ul style="list-style-type: none"> 请执行MCal。 请确认是否对脉冲输出板关节设置了MCodr。 			任务停止
4016	已将禁止伺服自由的关节设成伺服自由状态。	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。			任务停止

编号	信息	对策	补充信息 1	补充信息 2	错误解除方法
4018	运动系统模块间通信错误 检测到Checksum异常。	请执行下列任一操作。 · 请重新启动控制器。 · 请重新安装控制器固件。 · 请更换控制器。			任务停止
4021	Local命令指定的点距离太近。	请将点与点间的距离设在1 μm以上。			任务停止
4022	指定为Local命令的点坐标系数据异常。	请保持指定点的坐标系数据一致。			任务停止
4023	试图执行电机关闭中无法执行的处理。	请开启电机后在执行命令。			任务停止
4024	无法使用指定Fine完成定位。	请执行下列任一操作。 · 请检查机器人是否振动、晃动或螺丝松动等。 · 请增加Fine的设置值。			任务停止
4025	紧急停止中无法执行运动相关命令。	请解除紧急停止状态。			任务停止
4026	运动系统模块间通信错误 检测到伺服器I/F异常。	请执行下列任一操作。 · 请重新启动控制器。 · 请重新安装控制器固件。 · 请更换控制器。			任务停止
4027	运动系统模块间通信错误 检测到Checksum异常。	请执行下列任一操作。 · 请重新启动控制器。 · 请重新安装控制器固件。 · 请更换控制器。			任务停止
4028	运动系统模块间通信错误 检测到设备驱动器状态异常。	请执行下列任一操作。 · 请重新启动控制器。 · 请重新安装控制器固件。 · 请更换控制器。			任务停止
4029	运动系统模块间通信错误 检测到设备驱动器状态异常。	请执行下列任一操作。 · 请重新启动控制器。 · 请重新安装控制器固件。 · 请更换控制器。			任务停止
4030	扭矩实效值计算的缓存饱和。	执行ATCLR到执行ATRQ的时间需控制在2分钟以内。			任务停止
4031	在电机模式关闭时执行运动命令。	请开启电机模式。			任务停止
4032	在伺服自由状态下执行运动命令。	请全关节励磁释放后再执行。			任务停止
4033	执行的命令在有脉冲输出板卡关节的机器人中不支持。	关节上安装了脉冲输出板卡的机器人，无法使用此命令。			任务停止
4034	执行的命令在该机器人型号中不支持。	请从程序中删除不支持的命令。			任务停止

编号	信息	对策	补充信息 1	补充信息 2	错误解除方法
4035	执行CP动作命令，仅移动姿势关节。	请执行下列任一操作。 · 请保持点之间的移动距离。 · 请使用ROT修饰语、SpeedR、AccelR。			任务停止
4036	执行CP动作命令，在姿势关节的旋转速度太快。	请执行下列任一操作。 · 请减小SpeedS, AccelS的设置值。 · 请使用ROT修饰语、SpeedR、AccelR。			任务停止
4037	在执行CP运动命令时更改点属性。	确认点属性一致。			任务停止
4038	在Arc 命令中，两个点之间的距离太近。	请将各点间的距离设在1 μm以上。			任务停止
4039	使用Arc 命令生成的圆弧几乎为一条直线。	请使用Move。			任务停止
4041	试图在机器人背面的矩形动作禁止区域执行动作。	请确认机器人的动作区域。			任务停止
4042	运动装置驱动器异常无法检测到轨道生成中断。	请执行下列任一操作。 · 请重新启动控制器。 · 请初始化控制器固件。 · 请更换控制器。			任务停止
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。			任务停止
4044	曲线错误 不支持指定的模式。	请在Curve中重新创建曲线文件。			任务停止
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。			任务停止
4046	曲线错误 坐标轴数超过允许范围。	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			任务停止
4047	曲线错误 未指点数据。	请在Curve中重新创建曲线文件。			任务停止
4048	曲线错误 在点数据指定前执行并行处理。	请在Curve中重新创建曲线文件。			任务停止
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。			任务停止
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。			任务停止
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。			任务停止

编号	信息	对策	补充信息 1	补充信息 2	错误解除方法
4052	曲线错误 内存不足无法生成曲线文件。	请重启控制器。			任务停止
4053	曲线错误 无法生成曲线文件。	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。			任务停止
4054	曲线错误 发生曲线文件错误。	曲线文件损坏。请在Curve中重新创建曲线文件。			任务停止
4055	曲线错误 没有曲线文件移动距离。	请检查点数据。			任务停止
4056	曲线错误 Curve命令定义的点位置太近。	指定的两个相邻点之间，距离需设置0.001mm以上。			任务停止
4058	跟踪执行过程中执行了禁止的命令。	请将非法命令从程序中删除。			任务停止
4059	在电机模式开启时执行编码器重置命令。	请关闭电机。			任务停止
4060	该命令无法在电机开启时执行。	请关闭电机。			任务停止
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。			任务停止
4062	姿势变化量过大。	在CP动作命令中，第6关节试图旋转360度以上。			任务停止
4063	相邻点的坐标变化量过大。	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。			任务停止
4064	无法自动修正姿势。	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。			任务停止
4065	以相同的姿势旋转J6一圈。	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1圈的点。请将目标位置更改为第6关节旋转1圈以内的目标点。			任务停止
4066	在基于组合多个关节的动作禁止区域内尝试动作。	试图运动到机器人自身的干扰限制区域内。			任务停止
4068	指定了ROT参数，但CP动作命令无姿态变化。	请取消CP动作命令的ROT指定。			任务停止
4069	指定了ECP但CP动作命令中并未选择ECP。	请指定有效的ECP。			任务停止
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。			任务停止
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。			任务停止

编号	信息	对策	补充信息 1	补充信息 2	错误解除方法
4073	相邻点的坐标变化量过大。	U, V或W中的一个变化90度以上。请修改点或姿态。			任务停止
4074	电机类型与当前机器人设置不同。	请确认是否连接了指定型号的机器人。			重启
4075	选项未生效。	请启用选项。			任务停止
4076	与Plane命令指定的点距离太近。	请将点与点间的距离设在1 μm以上。			任务停止
4077	Plane命令中指定点的坐标系数数据异常。	请检查指定点的坐标系数据。			任务停止
4078	试图使用CP动作命令只移动附加轴。	只移动附加轴时, 请使用PTP动作命令。			任务停止
4079	使用CP动作命令时附加轴的动作太快。	请减小SpeedS, AccelS的设置值。			任务停止
4080	启用开关关闭, 无法执行。	请在开启启动开关后执行。			任务停止
4081	MCal动作中发生错误。	请执行下列任一操作。 · 请确认脉冲输出板卡。 · 请确认与电机驱动器的连接。 · 请更换脉冲输出板卡。 · 请更换控制器。			任务停止
4082	MCal动作中发生脉冲输出板错误。	请执行下列任一操作。 · 请确认脉冲输出板卡。 · 请确认与电机驱动器的连接。 · 请更换脉冲输出板卡。			任务停止
4083	MCal未在指定时间内完成。	请设置PG参数, 确保MCal在120秒以内完成。			任务停止
4084	MCal动作时检测到限位传感器异常。	请检查限位传感器。			任务停止
4085	指定坐标变更失败。	请执行下列任一操作。 · 请重新启动控制器。 · 请重新安装控制器固件。 · 请更换控制器。			任务停止
4086	只能在空转模式下执行。	请更改为空转模式后再执行。			任务停止
4087	回放文件生成失败。	请执行下列任一操作。 · 请确认PC驱动的可用空间。 · 请重启PC。 · 请重新安装Epson RC+。 · 请更换PC板。			任务停止
4088	平均速度计算缓冲饱和。	缩短从AvgSpeedClear到AvgSpeed的时间。			任务停止

编号	信息	对策	补充信息 1	补充信息 2	错误解除方法
4089	HealthRBStart执行到HealthRBStop执行的时间间隔太短或太长。	执行HealthRBStart到执行HealthRBStop的间隔, 需要在1秒以上3600秒以下。			任务停止
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。			任务停止
4091	指定的模拟I/O通道不存在。	请执行下列任一操作。 · 请确认通道编号。 · 请确认已安装模拟IO选件板。			任务停止
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。			任务停止
4093	因奇点回避而暂停的机器人, 无法恢复运行。	请终止动作命令。 SF_LimitSpeedSEnable为On时, 可能会发生此错误。 SF_LimitSpeedSEnable的默认设置为0n, 请设成OFF后再使用。 详细信息请参阅“SPEL+语言参考 - SF_LimitSpeedSEnable”。			任务停止
4094	当前位置超出运动范围。	J1或J2轴超出动作范围。请按以下任一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)			任务停止
4096	正在使用机器人 其它任务在执行动作命令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0nErr自动还原此错误。			任务停止
4097	机械臂长度补偿值异常。	请确认水平距离在默认机械臂长度的 $\pm 0.75\text{mm}$ 以内, 并且关节的偏移角度在 $\pm 2^\circ$ 以内。	参数编号	设定值的1000倍	任务停止
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, 请对该错误采取对策。			重启
4100	运动系统模块之间通信异常 无法计算当前的脉冲、位置。	请执行下列任一操作。 · 请重新启动控制器。 · 请重新安装控制器固件。 · 请更换控制器。			重启
4101	运动系统模块之间通信异常 无法获取当前的脉冲、位置。	请执行下列任一操作。 · 请重新启动控制器。 · 请重新安装控制器固件。 · 请更换控制器。			重启

编号	信息	对策	补充信息 1	补充信息 2	错误解除方法
4104	脉冲输出板卡关节发生定位超时。	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。			重启
4152	检测到主线路继电器熔断错误。	检测到由于电力系统过流导致的继电器熔断。请执行下列任一操作。 · 请更换控制器。 · 请更换机器人。			重启
4154	检测到再生电阻温度异常。	机器人的Duty过高。请执行下列任一操作。 · 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DPU。			重启
4210	RAS 线路检测到伺服系统异常。	请执行下列任一操作。 · 请重启控制器。 · 请采取防噪音措施。 · 请更换MAIN板。			重启
4211	伺服CPU的RAM异常。	请执行下列任一操作。 · 请重启控制器。 · 请采取防噪音措施。 · 请更换MAIN板。			重启
4212	主CPU和伺服CPU的通信RAM异常。	请执行下列任一操作。 · 请重启控制器。 · 请采取防噪音措施。 · 请更换MAIN板。			重启
4213	伺服CPU的RAM异常。	请执行下列任一操作。 · 请重启控制器。 · 请采取防噪音措施。 · 请更换MAIN板。			重启
4214	主CPU和伺服CPU的初始化通信异常。	请执行下列任一操作。 · 请重启控制器。 · 请采取防噪音措施。 · 请更换MAIN板。			重启
4215	主CPU和伺服CPU的初始化通信异常。	请执行下列任一操作。 · 请重启控制器。 · 请采取防噪音措施。 · 请更换MAIN板。			重启
4216	主CPU和伺服CPU的通信异常。	请执行下列任一操作。 · 请重启控制器。 · 请采取防噪音措施。 · 请更换MAIN板。			重启
4217	主CPU和伺服CPU的通信异常。	请执行下列任一操作。 · 请重启控制器。 · 请采取防噪音措施。 · 请更换MAIN板。			重启

编号	信息	对策	补充信息 1	补充信息 2	错误解除方法
4218	伺服器长时间命令发生超时。	请执行下列任一操作。 · 请重启控制器。 · 请采取防噪音措施。 · 请更换MAIN板。			重启
4219	检测到长时间命令Checksum错误。	请执行下列任一操作。 · 请重启控制器。 · 请采取防噪音措施。 · 请更换MAIN板。			重启
4220	系统看门狗检测到异常。	请执行下列任一操作。 · 请重启控制器。 · 请采取防噪音措施。 · 请更换MAIN板。			重启
4221	发生驱动单元检查异常。	请执行下列任一操作。 · 请重启控制器。 · 请采取防噪音措施。 · 请更换MAIN板。			重启
4222	伺服CPU的RAM异常。	请执行下列任一操作。 · 请重启控制器。 · 请采取防噪音措施。 · 请更换MAIN板。			重启
4223	紧急停止/安全防护(安全门)的双重电路异常。	请确认紧急停止或安全防护(安全门)的接线。			重启
4224	检测到主电路电源电压过低。	请执行下列任一操作。 · 请确认电源电压。 · 请重启控制器。			重启
4225	主电路的电源控制继电器触点熔断。	请更换DPU板。			重启
4230	实时状态异常 检测到Checksum错误。	检测到控制器内部数据的Checksum异常。请执行下列任一操作。 · 请检查周边设备的接线是否有短路或接线错误。(EMERGENCY, D-I/O, 扩展I/O连接器) · 请更换控制器。			重启
4232	实时状态异常 发生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。请执行下列任一操作。 · 请检查周边设备的接线是否有短路或接线错误。(EMERGENCY, D-I/O, 扩展I/O连接器) · 请更换控制器。			重启

编号	信息	对策	补充信息 1	补充信息 2	错误解除方法
4241	在低功率状态下检测到速度异常。	<p>在低功率状态下，检测到机器人以高于设置速度的速度运行。请执行下列任一操作。</p> <ul style="list-style-type: none"> · 如果是CP动作，请减小SpeedS的值。 · 请确认机器人的机械部。(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) · 请检查周边设备的接线是否有短路或接线错误。(EMERGENCY, D-I/O, 扩展I/O连接器) · 请更换电机驱动器。 · 请更换电机。(电机、编码器故障) 			重置
4242	加速度命令异常。	<p>机器人试图以高于设置值的速度命令进行动作。请执行下列任一操作。</p> <ul style="list-style-type: none"> · 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。 · 请使用命令“AvoidSingularity”的SING_VSD。 · 在控制器环境设置中，试图在启用[当CP ON时，CP动作和PTP动作连续执行]的状态下连接CP动作和PTP动作时，请设成CP Off。 			重置
4243	高功率状态下发生速度命令异常。	<p>在高功率状态下，检测到机器人以高于设置速度的速度运行。请执行下列任一操作。</p> <ul style="list-style-type: none"> · 请减小Speed, SpeedS的值。 · 请使用命令“AvoidSingularity”的SING_VSD。 · 在控制器环境设置中，试图在启用[当CP ON时，CP动作和PTP动作连续执行]的状态下连接CP动作和PTP动作时，请设成CP Off。 			重置
4244	使用VRT功能时，发生加速度命令异常。	机器人试图以高于设置值的速度命令进行动作。请减小Accel、AccelS的值。			重置
4245	使用VRT功能时，发生速度命令异常。	机器人试图以高于设置值的速度命令进行动作。请减小Accel, AccelS或Speed, SpeedS的值。			重置
4246	使用VRT功能时，发生路径错误。	修改VRTPram1、VRTPram2的值，或停用VRT功能。			重置
4247	使用VRT功能时，发生了内部运算错误。	修改VRTPram1、VRTPram2的值，或停用VRT功能。			重置
4248	机器人与自身碰撞。	设置中继点。或更改目标位置。			重置
4249	检测到异常的指令值。	请减小Accel的值。			重置
4250	动作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。			重置

编号	信息	对策	补充信息 1	补充信息 2	错误解除方法
4251	动作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。			重置
4252	发生坐标转换错误。	请确认是否超出动作范围。			重置
4255	SpeedS过大, 无法通过肘奇点姿势。	请减小SpeedS的值。			重置
4256	通过肘奇点位置时, 执行了停止或暂停。	不要执行停止或暂停。			重置
4257	试图通过肘奇点区域。	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。			重置
4261	传送带跟踪过程中, 发生超出运动范围发生的错误。	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。			重置
4262	传送带跟踪过程中, 发生超出直角坐标运动范围的错误。	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。			重置
4263	传送带跟踪过程中, 发生超出脉冲运动范围的错误。	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。			重置
4267	没有指示时试图通过J4Flag。	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。			重置
4268	没有指示时试图通过J6Flag。	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。			重置
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。请执行下列任一操作。 · 请更改目标坐标的Wrist标志。 · 请更改目标坐标, 避免经过奇点位置。			重置
4270	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奇点位置, 但没有指定Hand标志。请执行下列任一操作。 · 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。			重置
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奇点位置, 但没有指定Elbow标志。请执行下列任一操作。 · 请更改目标坐标的Elbow标志。 · 请更改目标坐标, 避免经过奇点位置。			重置
4272	指定的姿势标志无效。	在CP动作命令中, 到达目标坐标后的手臂形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。			重置

编号	信息	对策	补充信息 1	补充信息 2	错误解除方法
4273	在传送带跟踪上升动作中切换J6Flag。	调整工具姿态, 使J6Flag不会被切换。			重置
4274	执行的动作与目标点的J6Flag不一致。	在CP动作命令中, 到达目标坐标点后的J6Flag与目标坐标指示姿态的J6Flag不同。请更改目标坐标的J6Flag。			重置
4275	执行的动作与目标点的J4Flag不一致。	在CP动作命令中, 到达目标坐标点后的J4Flag与目标坐标指示姿态的J4Flag不同。请更改目标坐标的J4Flag。			重置
4276	执行的动作与目标点的ArmFlag不一致。	在CP动作命令中, 到达目标坐标点后的ArmFlag与目标坐标指示姿态的ArmFlag不同。请更改目标坐标的ArmFlag。			重置
4277	执行的动作与目标点的ElbowFlag不一致。	在CP动作命令中, 到达目标坐标点后的ElbowFlag与目标坐标指示姿态的ElbowFlag不同。请更改目标坐标的ElbowFlag。			重置
4278	执行的动作与目标点的WristFlag不一致。	在CP动作命令中, 到达目标坐标点后的WristFlag与目标坐标指示姿态的WristFlag不同。请更改目标坐标的WristFlag。			重置
4279	执行的动作与目标点的J1Flag不一致。	在CP动作命令中, 到达目标坐标点后的J1Flag与目标坐标指示姿态的J1Flag不同。请更改目标坐标的J1Flag。			重置
4299	在扭矩控制中关闭了启用开关。	重新开始前请确认机器及周边设备的安全。			重置
4301	脉冲输出板卡检测到极限信号。	Reset并执行以下操作。			重置
4302	检测到脉冲输出板卡的报警输入。	取消脉冲电机驱动器的报警。			重置
4401	传送带编号错误。	请查看传送带编号。			任务停止
4402	无法注册到队列。	队列的注册数达到上限 (1000个)。请删除当前queue。			任务停止
4403	跟踪动作中, 试图在暂停后继续执行。	暂停后无法继续执行跟踪动作 SF_LimitSpeedSEnable为0n时, 可能会发生此错误。 SF_LimitSpeedSEnable的默认设置为0n, 请设成OFF后再使用。 详细信息请参阅“SPEL+语言参考 - SF_LimitSpeedSEnable”。			任务停止
4404	队列数据不存在。	请查看queue编号。或检查queue是否已注册。			任务停止
4405	传送带初始化不正确。	请重新创建程序。请删除传送带, 然后重新设置。			任务停止
4406	指定的队列数据当前值超出范围。	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。			任务停止

编号	信息	对策	补充信息 1	补充信息 2	错误解除方法
4407	编码器未设置。	请设置编码器。			任务停止
4409	传送带相关指令自变量异常。	请查看参数。			任务停止
4410	发生传送带坐标转换错误。	请执行下列任一操作。 · 请重新创建程序。 · 请删除传送带，然后重新设置。			任务停止
4411	传送带相关运动系统模块间通信错误发生通信。	请执行下列任一操作。 · 请重新启动控制器。 · 请重新安装控制器固件。 · 请更换控制器。			任务停止
4413	发生传送带跟踪开始错误。	请执行下列任一操作。 · 请重新启动控制器。 · 请重新安装控制器固件。 · 请更换控制器。			任务停止
4414	CP ON时，传送带跟踪无法开始。	请在CP OFF下开始传送带跟踪。			任务停止
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。			任务停止
4416	机器人无法跟踪指定的传送带队列。	提高机器人的动作速度和加减速度。			任务停止
4500	无法同时执行指定的功能 补充信息 1, 2: 功能的类型。	请检查程序。	提高机器人的动作速度和加减速度。	功能类型*与补充信息1相同	任务停止
4501	设备正在使用中 补充信息1: 设备类型。	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 I/O输入通道		任务停止
4502	在控制功能执行期间无法执行此命令 补充信息1: 控制功能的类型。	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。	控制功能的类型 1 : 距离跟踪功能 2 : 传送带跟踪 3 : CVMove		任务停止
4503	参数未定义 补充信息1: 参数类型。	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		任务停止

编号	信息	对策	补充信息 1	补充信息 2	错误解除方法
4505	Safety板发出停止信号，无法打开电机。	<p>请执行下列任一操作。</p> <ul style="list-style-type: none"> 请确认代码27和28的内容和请参阅以下内容，并解除Safety板的停止信号。 <p>附加信息 补充</p> <ul style="list-style-type: none"> 退出安全功能管理器并重置控制器。 请重新启动控制器。 			复位 重启
4506	发生控制内部运算错误。	<p>请执行下列任一操作。</p> <ul style="list-style-type: none"> 请重新启动控制器。 请重新安装控制器固件。 请更换控制器。 			重启 任务停止
4511	未定义区域。	请定义区域。			任务停止
4512	参考点错误 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。	<p>错误类型</p> <p>1: 参考点数不一致</p> <p>2: 含有姿势标志不同的点</p> <p>3: 参考点中含有重复的点</p> <p>4: 参考点数过少</p> <p>5: 在平面补偿中请勿将参考点设在一条直线上</p> <p>6: 3D补偿时不要将参考点设置在同一平面上</p> <p>7: 平面补偿时请将参考点设置在同一平面上</p> <p>8: 含有不可补偿的姿势</p> <p>9: 对应的参考点姿势差异过大</p>		任务停止

编号	信息	对策	补充信息 1	补充信息 2	错误解除方法
			10: 对应参考点的位置差异过大		
4513	输入的点错误 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		任务停止
4514	通过工具向导示教的点姿势变化量过小。	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。			任务停止
4520	使用Arc命令指定的半径过短, 无法画圆弧。	请以当前坐标到目标坐标距离的一半以上指定半径。			任务停止
4521	使用Arc命令指定的3个点在直线上, 无法确定圆弧。	使用Arc命令时, 如果在直线上指定3个点, 请将中心坐标放在当前坐标和目标坐标之间。使用Arc3命令时, 如果当前坐标、目标坐标和中心坐标教在一条直线上, 就无法确定绘制圆弧的平面。请使用经由坐标指定方式的Arc3命令。			任务停止
4522	使用Arc命令指定的角度超出了范围。	指定的角度必须大于-360度、小于360度。并且无法指定0度。			任务停止
4602	动作计算错误。	请执行下列任一操作。 · 请重新启动控制器。 · 请重新安装控制器固件。 · 请更换控制器。			重置
4603	传感器值超出范围。	请执行下列任一操作。 · 请确认传感器的测量值。 · 请确认传感器的状态。 · 请确认传感器的范围设置。 · 当补充信息1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中设置的参数。	传感器类型1: 距离跟踪功能中使用的传感器		重置
4604	达到奇异点。	请执行下列任一操作。 · 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。			重置

2.6 代码编号 5000 ~

编号	信息	对策	补充信息 1	补充信息 2	错误解除方法
5000	伺服器控制门数组异常。	<p>请执行下列任一操作。</p> <ul style="list-style-type: none"> · 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MAIN板。 · 请更换附加轴单元。 			重启
5002	未安装电机驱动器。	<p>请执行下列任一操作。</p> <ul style="list-style-type: none"> · 请确认是否已安装电机驱动器。 · 请确认机型设置或硬件设置。 · 请更换电机驱动器。 · 请更换MAIN板。 			重启
5005	编码器分割数设置异常。	请确认机型设定。			重启
5007	编码器的多圈超过最大范围。	<p>请执行下列任一操作。</p> <ul style="list-style-type: none"> · 请重置编码器。 · 请更换电机。 			重启
5008	位置超出控制范围。	<p>请执行下列任一操作。</p> <ul style="list-style-type: none"> · 请重置编码器。 · 请更换MAIN板。 · 请更换电机。 			重启
5009	编码器无响应。	<p>请执行下列任一操作。</p> <ul style="list-style-type: none"> · 请确认机型设定。 · 请确认信号电缆的连接。 · 请更换MAIN板或编码器I/F板。 			重启
5010	编码器初始化异常。	<p>请执行下列任一操作。</p> <ul style="list-style-type: none"> · 请重启控制器。 · 请确认机器人的设置。 · 请确认信号电缆的连接。 · 请更换MAIN板或编码器I/F板。 			重启
5011	编码器通信异常。	<p>请执行下列任一操作。</p> <ul style="list-style-type: none"> · 请重启控制器。 · 请确认机器人的设置。 · 请确认信号电缆的连接。 · 请更换MAIN板或编码器I/F板。 			重启

编号	信息	对策	补充信息 1	补充信息 2	错误解除方法
5012	伺服器CPU看门狗检测到异常。	请执行下列任一操作。 · 请重启控制器。 · 请确认防噪音措施。 · 请更换MAIN板。			重启
5013	控制电流回路WDT检测到异常。	请执行下列任一操作。 · 请重启控制器。 · 请检查电源电缆的连接。 · 请确认15V电源和电缆连接。 · 请确认防噪音措施。 · 请更换MAIN板。			重启
5014	MAIN板不适用于此机器人。	请执行下列任一操作。 · 请确认机器人的设置。 · 请更换板适用于机器人的MAIN板。			重启
5015	编码器被重置	请重启控制器。			重启
5016	编码器的数据备份电源异常。	请执行下列任一操作。 · 请确认信号电缆的连接。 · 请更换并重置编码器电池。			重启
5017	编码器的备份数据异常。	请执行下列任一操作。 · 请重置编码器。 · 请确认信号电缆的连接。			重启
5019	编码器的位置管理异常。	请执行下列任一操作。 · 请重置编码器。 · 请更换电机。(编码器故障)			重启
5020	打开编码器电源时的速度高。	请执行下列任一操作。 · 请确认机器人是否与周边设备发生干涉。 · 请确认机器人已停止，重启控制器。 · 请重置编码器。			重启
5022	R/D转换器检测到异常。	请执行下列任一操作。 · 请确认机器人的信号系统接线。(引脚脱落、断线、短路) · 请重置编码器。			重启

编号	信息	对策	补充信息 1	补充信息 2	错误解除方法
5023	G传感器通信异常。	<p>请执行下列任一操作。</p> <ul style="list-style-type: none"> · 请确认信号电缆的连接。 · 请确认机器人的信号系统接线。(引脚脱落、断线、短路) · 请确认防噪音措施。 · 请更换控制板。 · 请更换MAIN板。 			重启
5024	G传感器数据异常。	请更换控制板。			重启
5025	多圈数据和R/D转换数据有偏差。	请确认防噪音措施。			重启
5026	解析器励磁信号中断。	<p>请执行下列任一操作。</p> <ul style="list-style-type: none"> · 请确认机器人的信号系统接线。(引脚脱落、断线、短路) · 请重置编码器。 			重启
5027	S-DSP检测到DSP通讯失败。	<p>请执行下列任一操作。</p> <ul style="list-style-type: none"> · 请重启控制器。 · 请确认防噪音措施。 · 请更换MAIN板。 			重启
5028	检测到电流反馈数据异常。	<p>请执行下列任一操作。</p> <ul style="list-style-type: none"> · 请重启控制器。 · 请确认防噪音措施。 · 请更换MAIN板。 			重启
5029	D-DSP检测到DSP通讯失败。	<p>请执行下列任一操作。</p> <ul style="list-style-type: none"> · 请重启控制器。 · 请确认防噪音措施。 · 请更换MAIN板。 			重启
5030	关闭编码器电源时的速度过高。	<p>请执行下列任一操作。</p> <ul style="list-style-type: none"> · 请重置编码器。 · 请更换电机。 			重启
5031	编码器的速度高。	<p>请执行下列任一操作。</p> <ul style="list-style-type: none"> · 请重置编码器。 · 请更换电机。 			重启
5032	伺服器报警A。	请重启控制器。			重启
5033	G传感器初始化失败。	<p>请执行下列任一操作。</p> <ul style="list-style-type: none"> · 请重启控制器。 · 请确认信号电缆的连接。 · 请确认防噪音措施。 			重启

编号	信息	对策	补充信息 1	补充信息 2	错误解除方法
5034	编码器重置失败。	<p>请执行下列任一操作。</p> <ul style="list-style-type: none"> · 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。 			重启
5040	高功率状态下电机转矩输出异常。	<p>请执行下列任一操作。</p> <ul style="list-style-type: none"> · 请设置Weight/Inertia。 · 请确认负载。 · 请确认机型设定。 · 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MAIN板。 · 请更换电机。 			重置
5041	低功率状态下电机转矩输出异常。	<p>请执行下列任一操作。</p> <ul style="list-style-type: none"> · 请确认机型设定。 · 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MAIN板。 · 请更换电机。 			重置

编号	信息	对策	补充信息 1	补充信息 2	错误解除方法
5042	高功率状态下位置偏差异常。	<p>请执行下列任一操作。</p> <ul style="list-style-type: none"> · 请设置Weight/Inertia。 · 请确认负载。 · 请确认机型设定。 · 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MAIN板。 · 请更换电机。 			重置
5043	低功率状态下位置偏差异常。	<p>请执行下列任一操作。</p> <ul style="list-style-type: none"> · 请确认机型设定。 · 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MAIN板。 · 请更换电机。 			重置

编号	信息	对策	补充信息 1	补充信息 2	错误解除方法
5044	高功率状态下速度偏差异常。	<p>请执行下列任一操作。</p> <ul style="list-style-type: none"> · 请设置Weight/Inertia。 · 请确认负载。 · 请确认机型设定。 · 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MAIN板。 · 请更换电机。 			重置
5045	低功率状态下速度偏差异常。	<p>请执行下列任一操作。</p> <ul style="list-style-type: none"> · 请确认机型设定。 · 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MAIN板。 · 请更换电机。 			重置
5046	高功率状态下速度异常。	<p>请执行下列任一操作。</p> <ul style="list-style-type: none"> · 减小CP动作中SpeedS的值。 · 更改CP动作的姿态。 · 请设置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。 · 请确认信号电缆的连接。 · 请检查机器人电源相关接线。(引脚脱落、断线、短路) 			重置

编号	信息	对策	补充信息 1	补充信息 2	错误解除方法
		<ul style="list-style-type: none"> · 请确认电源电压。(电源电压过低) · 请更换电机驱动器。 · 请更换MAIN板。 · 请更换电机。 			
5047	低功率状态下速度异常。	<p>请执行下列任一操作。</p> <ul style="list-style-type: none"> · 请在高功率状态下确认机器人动作。 · 请确认机型设定。 · 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) · 请检查电源电缆的连接。 · 请确认信号电缆的连接。 · 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MAIN板。 · 请更换电机。 			重置
5048	检测到主电路过压。	<p>请执行下列任一操作。</p> <ul style="list-style-type: none"> · 请设置Weight/Inertia。 · 请确认负载。 · 请确认机型设定。 · 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) · 请确认再生单元 · 请更换电机驱动器。 · 请更换MAIN板。 · 请更换电机。 			重置
5049	检测电机驱动器过流。	<p>请执行下列任一操作。</p> <ul style="list-style-type: none"> · 请确认电源线是否发生短路或接地故障。 · 请更换电机驱动器。 · 请更换MAIN板。 			重置

编号	信息	对策	补充信息 1	补充信息 2	错误解除方法
5050	扭矩控制时检测到速度异常。	请确认扭矩控制时的运动速度是否在指定范围内。			重置
5051	15V电机驱动器PWM驱动电源异常。	请执行下列任一操作。 <ul style="list-style-type: none"> · 请重启控制器。 · 请确认DPU, 电缆连接。 · 请更换电机驱动器。 · 请更换MAIN板。 			重置
5054	电机过载。	请执行下列任一操作。 <ul style="list-style-type: none"> · 降低工作负荷。 · 降低Accel。 · 请确认Weight/Inertia的设置。 · 请确认机器人状态。(反冲、超负载、皮带松动、制动器) 			重置
5055	电机过载。	请执行下列任一操作。 <ul style="list-style-type: none"> · 降低工作负荷。 · 降低Accel。 · 请确认Weight/Inertia的设置。 · 请确认机器人状态。(反冲、超负载、皮带松动、制动器) 			重置
5056	G传感器数据快速变化。	请执行下列任一操作。 <ul style="list-style-type: none"> · 请确认防噪音措施。 · 请更换控制板。 			重置
5057	在高功率状态下检测到碰撞(或检测到机器人动作异常)。	碰撞检测功能(检测到机器人动作异常)启动。 检测到以下异常: <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 请执行下列任一操作。 <ul style="list-style-type: none"> · 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。 · 确认是否扭矩饱和 若饱和: 请确认并修改Weight, inertia设置 若联合动作饱和: 调整加减速度避免扭矩饱和			重置

编号	信息	对策	补充信息 1	补充信息 2	错误解除方法
		确认并修改电源电压 若同时发生其他错误： 其他错误处理 请参阅： Epson RC+ 用户指南“碰撞检测功能（机器人动作错误检测功能）”			
5058	在低功率状态下检测到碰撞（或检测到机器人动作异常）。	碰撞检测功能（检测到机器人动作异常）启动。 检测到以下异常： <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 处理方法：请执行下列任一操作。 <ul style="list-style-type: none"> · 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。 · 确认并修改夹具重量 · 6轴机器人的第4, 5轴：确认扭矩饱和 · 若饱和：变更为高功率模式下保持 · 若同时发生其他错误：其他错误处理 请参阅：Epson RC+ 用户指南“碰撞检测功能（机器人动作错误检测功能）” 			重置
5059	经常发生G传感器通信错误。	请执行下列任一操作。 <ul style="list-style-type: none"> · 请确认信号电缆的连接。 · 请确认防噪音措施。 			重置
5072	伺服器报警B。	请执行下列任一操作。 <ul style="list-style-type: none"> · 请重置控制器。 · 请重新启动控制器。 			重置
5080	电机过载。	请执行下列任一操作。 <ul style="list-style-type: none"> · 降低工作负荷。 · 降低Accel。 · 请确认Weight/Inertia的设置。 · 请确认机器人状态。（反冲、超负载、皮带松动、制动器） 			重置

编号	信息	对策	补充信息 1	补充信息 2	错误解除方法
5098	编码器温度过高。	<p>请执行下列任一操作。</p> <ul style="list-style-type: none"> · 请等待编码器内部降温。 · 降低工作负荷。 · 请确认Weight/Inertia的设置。 · 请确认机器人状态。(反冲、超负载、皮带松动、制动器) 			重置
5099	电机驱动器温度过高。	<p>请执行下列任一操作。</p> <ul style="list-style-type: none"> · 请清洁冷却风扇过滤器。 · 降低工作负荷。 · 请确认Weight/Inertia的设置。 · 请降低周围环境温度。 			重置
5112	伺服器报警C。	请重启控制器。			重置
5120	检测到伺服CPU系统异常。	<p>请执行下列任一操作。</p> <ul style="list-style-type: none"> · 请重启控制器。 · 请确认防噪音措施。 · 请更换MAIN板。 			重启
5510	力觉控制计算错误。	<p>请执行下列任一操作。</p> <ul style="list-style-type: none"> · 请重新启动控制器。 · 请重新安装固件。 · 请更换控制器。 			重置
5511	力觉控制功能中坐标转换错误。	<p>请执行下列任一操作。</p> <ul style="list-style-type: none"> · 请确认是否指定了动作区域以外的坐标。 · 请确认执行力控制功能时, 没有超出动作范围。 			重置
5520	Mass, Damper, Spring 属性中的任意一个或组合有异常。	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。			重置
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, 在力坐标对象的Orientation属性中, 指定了不同于自定义坐标的方向。			重置
5522	选择了未定义的数据。	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。			重置
5523	当CF保持力控制时指定了无法保持的参数。	请确认CF参数运行力控制功能时, 前后的动作命令中, 所使用的力控制对象和力坐标对象。			重置

编号	信息	对策	补充信息 1	补充信息 2	错误解除方法
5530	重置力觉传感器后已超过指定的时间。	请执行力传感器对象的Reset属性。			重置
5531	执行力觉控制功能时, 机器人运动到了奇点附近。	请执行下列任一操作。 · 请确认是否指定了奇异点附近的坐标。 · 请确认执行力控制功能时, 机器人没有运行到在奇点附近。 · 请检查机器人的安装位置。			重置
5532	力传感器平均值计算缓冲饱和。	请确保从AvgForceClear到AvgForce的时间间隔不超过10分钟。			任务停止
5533	已经超过CF执行力控制的可保持时间。	请确认动作命令的间隔不超过1分钟。			重置
5535	水平多关节机器人的V或W不是0时, 不能执行压力功能。	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。			任务停止复位
5536	该机器人型号不支持力控制。	请执行下列任一操作。 · 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器人。			重置
5537	减速处理失败。	请将力触发器对象的TillStopMode属性更改成G_STANDARDSTOP。			重置
5540	力觉传感器传输错误。	请执行下列任一操作。 · 请执行力传感器对象的Reboot属性。 · 请确认力传感器的接线。 · 请重启检查力传感器。 · 如果执行上述操作仍出现相同错误, 请咨询经销商。			重置
5541	力觉传感器接收错误。	请执行下列任一操作。 · 请执行力传感器对象的Reboot属性。 · 请确认力传感器的接线。 · 请重启检查力传感器。 · 如果执行上述操作仍出现相同错误, 请咨询经销商。			重置
5542	力觉传感器正在使用。	请确认其他任务没有同时执行力传感器对象的Reset属性和Reboot属性。			重置

编号	信息	对策	补充信息 1	补充信息 2	错误解除方法
5543	力觉传感器通信错误。	<p>请执行下列任一操作。</p> <ul style="list-style-type: none"> · 请执行力传感器对象的 Reboot 属性。 · 请确认力传感器的接线。 · 请重启检查力传感器。 · 如果执行上述操作仍出现相同错误，请咨询经销商。 			重置
5544	力觉传感器元素错误。	<p>当长时间没有重置力传感器时，可能会发生本错误。请执行下列任一操作。</p> <ul style="list-style-type: none"> · 请执行力传感器对象的 Reset 属性。 · 请确认力传感器承受的力不超过额定值。 · 请重启检查力传感器。 · 如果执行上述操作仍出现相同错误，请咨询经销商。 			重置
5545	力觉传感器电路错误1。	<p>请执行下列任一操作。</p> <ul style="list-style-type: none"> · 请执行力传感器对象的 Reset 属性。 · 请重启检查力传感器。 · 如果执行上述操作仍出现相同错误，请咨询经销商。 			重置
5546	力觉传感器电路错误2。	<p>请执行下列任一操作。</p> <ul style="list-style-type: none"> · 请执行力传感器对象的 Reset 属性。 · 请重启检查力传感器。 · 如果执行上述操作仍出现相同错误，请确认机器人手臂前端是否产生振动。 			重置
5547	力觉传感器高温错误。	<p>请执行下列任一操作。</p> <ul style="list-style-type: none"> · 请执行力传感器对象的 Reset 属性。 · 请确认力传感器的环境温度在额定范围内。 · 请确认力传感器的环境温度没有发生剧变。 · 请重启检查力传感器。 · 如果执行上述操作仍出现相同错误，请咨询经销商。 			重置

编号	信息	对策	补充信息 1	补充信息 2	错误解除方法
5548	力觉传感器检测到力超过额定值。	<p>请执行下列任一操作。</p> <ul style="list-style-type: none"> · 请执行力传感器对象的Reset属性。 · 请确认力传感器承受的力不超过额定值。 · 请重启检查力传感器。 · 如果执行上述操作仍出现相同错误, 请咨询经销商。 			重置
5549	未连接力传感器。	<p>请执行下列任一操作。</p> <ul style="list-style-type: none"> · 请确认力传感器的接线。 · 请重启检查力传感器。 · 如果执行上述操作仍出现相同错误, 请咨询经销商。 			重置
5550	力觉传感器的力感测关闭。	<p>请执行下列任一操作。</p> <ul style="list-style-type: none"> · 请确认力觉传感器的设置。 · 请重启检查力传感器。 			重置
5551	连接的力传感器不被控制器支持。	<p>请执行下列任一操作。</p> <ul style="list-style-type: none"> · 请确认控制器固件是否兼容力传感器。 · 请确认力传感器的接线。 · 请重启检查力传感器。 			重置
5552	配置力觉传感器失败。	<p>请确认力觉传感器的设置。</p>			重置
5553	已连接力觉传感器执行未支持的功能。	<p>请执行下列任一操作。</p> <ul style="list-style-type: none"> · 请确认力觉传感器的设置。 · 请检查程序。 			重置
5560	力传感器漂移补偿错误。	<p>请执行下列任一操作。</p> <ul style="list-style-type: none"> · 请确认力传感器的接线。 · 请重启检查力传感器。 			重置
5800	力控制初始化失败。	<p>请执行下列任一操作。</p> <ul style="list-style-type: none"> · 请重新启动控制器。 · 请重新安装控制器固件。 · 请更换控制器。 			重启

编号	信息	对策	补充信息 1	补充信息 2	错误解除方法
5802	力觉控制计算错误。	请执行下列任一操作。 <ul style="list-style-type: none"> 请重新启动控制器。 请重新安装控制器固件。 请更换控制器。 			任务停止
5803	力觉传感器与机器人连接失败。	请检查力觉传感器的机器人连接配置。			任务停止
5810	力控制参数错误。	请检查指定的参数范围。			任务停止
5811	压力控制对象参数超出范围 补充信息1: 参数类别 补充信息2: 轴。	请确认压力控制对象的属性值。	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: J2: S3: R	任务停止
5812	压力控制对象的LimitSpeed属性或LimitAccel属性低于机器人的设置速度或加速度。	请确认Speed, SpeedS, SpeedR, Accel, AccelS, AccelR和LimitSpeed, LimitAccel的值。			任务停止
5813	压力控制对象的Enabled属性全部为False。	请将至少1个轴的Enabled设为有效。			任务停止
5814	水平多关节机器人的V或W不是0的状态, 或者是在将Tx, Ty_Enabled设为true的状态下不能执行压力功能。	请执行下列任一操作。 <ul style="list-style-type: none"> 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。 			任务停止

编号	信息	对策	补充信息 1	补充信息 2	错误解除方法
5815	力触发器对象参数超出范围 补充信息1: 参数类别 补充信息2: 轴。	请确认力触发器对象的属性值。	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 小于 LowerLevel 13: LPF_Enabled 14: LPF_TimeConstant	1: Fx 2: Fy 3: Fz 4: Tx 5: Ty 6: Tz 7: Fmag 8: Tmag	任务停止
5816	力坐标系统对象参数超出范围 补充信息1: 参数类别 补充信息2: 轴。	请确认力坐标系统对象的属性值。	1: Number 2: Position 3: Orientation_Mode 4: Orientation_UVW 5: Orientation_RobotLocal	1: X2: Y3: Z或1: U2: V3: W	任务停止
5817	力监视对象参数超出范围 补充信息1: 参数类别 补充信息2: 轴。	请确认力监控对象的属性值。	1: Number 2: ForceSensor 3: Coordinate System 4: FMag_Axes 5: TMag_Axes 6: LPF_Enabled 7: LPF_TimeConstant		任务停止

编号	信息	对策	补充信息 1	补充信息 2	错误解除方法
5818	力动作限制对象参数超出范围。。	请确认力运动限制对象的属性值。	1: Number 3: CoordinateSystem 6: Dist_Axes 7: Rot_Axes 8: UpperLevel 9: LowerLevel 10: UpperLevel 小于 LowerLevel 11: Operator 12: ForceSensor 13: HoldTimeThresh 14: DatumPoint 15: RobotLocal 16: RobotTool 17: TriggerMode 18: Enabled		任务停止
5819	FCKeep的持续时间超出范围。	请确保持续时间不超过600秒。			任务停止
5830	力觉控制无法从暂停恢复。	请终止动作命令。 SF_LimitSpeedSEnable为On时, 可能会发生此错误。 SF_LimitSpeedSEnable的默认设置为On, 请设成OFF后再使用。 详细信息请参阅“SPEL+语言参考 - SF_LimitSpeedSEnable”。			任务停止
5831	力觉控制期间无法执行此命令。	通过FCEnd在执行之前停止力控制功能。			任务停止
5832	力控制期间无法执行没有力控制对象的动作命令。	检查通过CF继续执行力控制功能后, 立即执行的命令中, 是否不包含控制功能的动作命令。			任务停止
5833	无法使用重心补偿。	是无法使用重立补偿的力传感器和机器人组合。请设置MPO。			任务停止
5834	已连接力觉传感器执行未支持的功能。	请执行下列任一操作。 · 请确认力觉传感器的设置。 · 请检查程序。			任务停止
5840	力觉传感器正在使用。	请确认其他任务没有同时执行力传感器对象的Reset属性和Reboot属性。			任务停止

编号	信息	对策	补充信息 1	补充信息 2	错误解除方法
5841	重置力传感器失败 补充信息1: 详细的错误信息。	请执行下列任一操作。 · 若省略自变量或指定了 FG_RESET_FINE, 则在自变量中指定 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		任务停止
5901	无法分配内存 (压力功能)。	请执行下列任一操作。 · 请重新启动控制器。 · 请使用更新工具更新控制器固件。 · 如果同样的错误反复出现, 请与我们联系。			复位重启
5903	指定的机器人编号不支持。	请执行下列任一操作。 · 请确认机器人的设置。 · 请检查要在SPEL命令中指定的机器人编号。对象是系统历史记录中记载的函数名称和行号所对应的命令。修改方法请参阅参考手册。			任务停止复位
5904	无法分配内存 (压力功能)。	请执行下列任一操作。 · 请重新启动控制器。 · 请使用更新工具更新控制器固件。 · 如果同样的错误反复出现, 请与我们联系。			重置
5906	指定为压力对象的编号不支持。	请执行下列任一操作。 · 请确认压力对象的定义。 · 请检查指定为SPEL命令的压力对象编号。对象是系统历史记录中记载的函数名称和行号所对应的命令。修改方法请参阅参考手册。			任务停止复位
5907	指定的力觉数据编号未定义。	结束任务并执行以下操作之一。 · 请确认压力对象的定义。 · 请检查指定为SPEL命令的压力对象编号。对象是系统历史记录中记载的函数名称和行号所对应的命令。修改方法请参阅参考手册。			任务停止复位

编号	信息	对策	补充信息 1	补充信息 2	错误解除方法
5908	指定的力觉坐标系数数据编号未定义。	结束任务并执行以下操作之一。 · 请确认力坐标系统对象编号的定义。 · 请检查指定为SPEL命令的力坐标系统对象编号。对象是系统历史记录中记载的函数名称和行号所对应的命令。修改方法请参阅参考手册。			任务停止
5909	指定的力对象无法进行删除变更。	请结束任务，检查指定为SPEL命令的压力对象对象是系统历史记录中记载的函数名称和行号所对应的命令。修改方法请参阅参考手册。			任务停止
5910	指定参数的值不支持。	请结束任务，检查要在SPEL命令中指定的参数。对象是系统历史记录中记载的函数名称和行号所对应的命令。修改方法请参阅参考手册。			任务停止
5911	指定参数的值不支持。	请结束任务，检查要在SPEL命令中指定的参数。对象是系统历史记录中记载的函数名称和行号所对应的命令。修改方法请参阅参考手册。			任务停止
5912	指定参数的个数不支持(命令)。	请结束任务，检查要在SPEL命令中指定的参数。对象是系统历史记录中记载的函数名称和行号所对应的命令。修改方法请参阅参考手册。	参数数量		任务停止
5913	指定参数的个数不支持(函数)。	请结束任务，检查要在SPEL命令中指定的参数。对象是系统历史记录中记载的函数名称和行号所对应的命令。修改方法请参阅参考手册。	参数数量		任务停止
5914	指定参数的数据类型不支持。	请结束任务，检查要在SPEL命令中指定的参数。对象是系统历史记录中记载的函数名称和行号所对应的命令。修改方法请参阅参考手册。			任务停止
5918	未找到指定的力觉数据标签。	请指定一个现有标签名称。			-
5921	指定的SPEL项目中找到标签名称重复。	请执行下列任一操作。 · 请修改项目中所包含压力数据的标签名称。 · 请重新创建项目。 · 请通过同步项目或恢复传输项目。			-

编号	信息	对策	补充信息 1	补充信息 2	错误解除方法
5927	无法从力觉文件读取力觉数据。	压力数据无效，无法读取。 请重新创建力觉文件。	0: FC1: FCS2: FT3: FM4: MASS	压力数据的数据编号	-
5928	无法分配内存 (压力功能)。	请执行下列任一操作。 · 请重新启动控制器。 · 请使用更新工具更新控制器固件。 · 如果同样的错误反复出现，请与我们联系。			复位重启
5929	指定的SPEL项目中找到无效的压力文件。	请执行下列任一操作。 · 请检查指定的压力文件名称。 · 请恢复正常运行项目。 · 请重新启动控制器。 · 请使用更新工具更新控制器固件。 · 如果同样的错误反复出现，请与我们联系。			任务停止复位
5930	指定的标签名长度超过上限。	请执行下列任一操作。 · 请结束任务，检查指定为SPEL命令的I/O标签名称。对象是系统历史记录中记载的函数名称和行号所对应的命令。修改方法请参阅参考手册“Label属性”。 · 请修改项目中所包含压力数据的标签名称。 · 请重新创建项目。 · 请通过同步项目或恢复传输项目。			任务停止复位
5931	指定的描述长度超过上限。	请执行下列任一操作。 · 请结束任务，检查指定为SPEL命令的描述。对象是系统历史记录中记载的函数名称和行号所对应的命令。修改方法请参阅参考手册“Description属性”。 · 请修改项目中所包含压力数据的描述。 · 请重新创建项目。 · 请通过同步项目或恢复传输项目。			任务停止

编号	信息	对策	补充信息 1	补充信息 2	错误解除方法
5932	指定的压力文件错误	<p>请执行下列任一操作。</p> <ul style="list-style-type: none"> · 请检查指定的压力文件名称。 · 请恢复正常运行项目。 · 请重新启动控制器。 · 请使用更新工具更新控制器固件。 · 如果同样的错误反复出现, 请与我们联系。 			任务停止复位
5933	指定的压力文件错误	<p>请执行下列任一操作。</p> <ul style="list-style-type: none"> · 请检查指定的文件名称。 · 请恢复正常运行项目。 · 请重新启动控制器。 · 请使用更新工具更新控制器固件。 · 如果同样的错误反复出现, 请与我们联系。 			任务停止复位
5934	无法访问压力数据文件。	<p>结束任务并执行以下操作之一。</p> <ul style="list-style-type: none"> · 请确认控制器的空间。 · 请检查指定为SPEL命令的文件路径。对象是系统历史记录中记载的函数名称和行号所对应的命令。修改方法请参阅参考手册。 	机器人编号		任务停止
5940	指定的压力数据标签名称不支持。	<p>请执行下列任一操作。</p> <ul style="list-style-type: none"> · 请检查指定为指定项目SPEL命令的参数。对象是系统历史记录中记载的函数名称和行号所对应的命令。修改方法请参阅参考手册。 · 请修改项目中所包含压力数据的标签名称。 · 请重新创建项目。 · 请通过同步项目或恢复传输项目。 			任务停止复位

编号	信息	对策	补充信息 1	补充信息 2	错误解除方法
5941	指定的压力数据标签名称错误。	<p>请执行下列任一操作。</p> <ul style="list-style-type: none"> · 请检查指定为指定项目 SPEL 命令的参数。对象是系统历史记录中记载的函数名称和行号所对应的命令。修改方法请参阅参考手册。 · 请修改项目中所包含压力数据的标签名称。 · 请重新创建项目。 · 请通过同步项目或恢复传输项目。 			-
5944	指定的 SPEL 项目中找到无效的压力文件。	<p>请执行下列任一操作。</p> <ul style="list-style-type: none"> · 请检查指定的压力文件名称。 · 请恢复正常运行的项目。 · 请重新启动控制器。 · 请使用更新工具更新控制器固件。 · 如果同样的错误反复出现, 请与我们联系。 			任务停止复位

2.7 代码编号 6000 ~

编号	信息	对策	补充信息 1	补充信息 2	错误解除方法
6001	指定为校准编号的参数不支持。	<p>请结束任务, 检查要在 SPEL 命令中指定的参数。对象是系统历史记录中记载的函数名称和行号所对应的命令。修改方法请参阅参考手册。</p>			任务停止
6002	指定的校准数据未定义。	<p>结束任务并执行以下操作之一。</p> <ul style="list-style-type: none"> · 请进行需要的视觉校准。 · 请检查指定为 SPEL 命令的校准数据。对象是系统历史记录中记载的函数名称和行号所对应的命令。修改方法请参阅参考手册。 			任务停止
6003	指定的参数不支持(相机安装方向)。	<p>请结束任务, 检查要在 SPEL 命令中指定的参数。对象是系统历史记录中记载的函数名称和行号所对应的命令。修改方法请参阅参考手册。另外, 变量值的定义请参阅用户指南。</p>			任务停止

编号	信息	对策	补充信息 1	补充信息 2	错误解除方法
6005	指定的点数据无效。	结束任务并执行以下操作之一。 · 请重新示教指定的点数据,重新执行。 · 请检查指定为SPEL命令的点数据。对象是系统历史记录中记载的函数名称和行号所对应的命令。修改方法请参阅参考手册。			任务停止
6006	指定的点数据无效。	结束任务并执行以下操作之一。 · 请重新示教指定的点数据,重新执行。 · 请检查指定为SPEL命令的点数据。对象是系统历史记录中记载的函数名称和行号所对应的命令。修改方法请参阅参考手册。			任务停止
6007	指定的点数据无效。	结束任务并执行以下操作之一。 · 请重新示教指定的点数据,重新执行。 · 请检查指定为SPEL命令的点数据。对象是系统历史记录中记载的函数名称和行号所对应的命令。修改方法请参阅参考手册。			任务停止
6009	指定的校准文件名称不支持。	请检查校准文件的文件名称。			任务停止
6010	指定的校准文件不存在。	请检查校准文件名称的长度。 · 请检查校准文件名称的扩展名。			任务停止
6012	视觉的校准文件读取失败。	请检查视觉的校准文件名称指定。			任务停止
6013	视觉的校准文件保存失败。	结束任务并执行以下操作之一。 · 请检查视觉的校准文件名称。 · 请检查项目所含文件数。 · 请检查项目所含文件大小。			任务停止
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。			任务停止
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。			任务停止
6016	请指定9个连续的机器人坐标数据。	请重新执行点示教。			任务停止

编号	信息	对策	补充信息 1	补充信息 2	错误解除方法
6017	请指定18个连续的机器人坐标数据。	请重新执行点示教。			任务停止
6018	请指定9个连续的机器人坐标数据和1个基准点。	请重新执行点示教和校准。			任务停止
6019	请指定9个连续的机器人坐标数据和2个基准点。	请重新执行点示教和校准。			任务停止
6502	视觉处理连接错误(-3)。	请确认和相机的连接(电缆、设置)。			任务停止
6503	视觉处理内存错误(-11)。	请重启RC+。			任务停止
6506	视觉处理建模错误(-14)。	请更改对象重新示教。			任务停止
6507	视觉处理恢复错误(-15)。	请指定正确格式的文件。			任务停止
6508	视觉处理无效的重复数字(-16)。	请设置有效范围内的值。			任务停止
6509	视觉处理无效模式(-17)。	请设置有效的值。			任务停止
6510	视觉处理无效的阈值(-18)。	请设置有效范围内的值。			任务停止
6511	视觉处理无效的极性(-19)。	请设置有效范围内的值。			任务停止
6512	视觉处理 文件打开失败(-20)。	请指定正确的文件。			任务停止
6513	视觉处理初始化错误(-21)。	请重新安装Epson RC+ 。			任务停止
6514	视觉处理状态错误(-22)。	请检查与相机的连接。			任务停止
6517	视觉处理 图像格式错误(-25)。	请可读取模式指定图像文件。			任务停止
6520	视觉处理无效的属性值(-100)。	请设置有效范围内的值。			任务停止
6521	视觉处理 无法完成曝光处理(-201)。	请禁用Windows防火墙。			任务停止
6523	其他设备正在使用中,无法和相机连接。	确认摄像机是否正在使用。			任务停止
6533	视觉处理Blob属性 ThresholdLow值错误(-11004)。	请设置有效范围内的值。			任务停止
6534	视觉处理Blob属性 ThresholdHigh值错误(-11005)。	请设置有效范围内的值。			任务停止

编号	信息	对策	补充信息 1	补充信息 2	错误解除方法
6535	视觉处理Blob属性Polarity值错误(-11006)。	请设置有效范围内的值。			任务停止
6536	视觉处理Blob属性NumberToFind值错误(-11007)。	请设置有效范围内的值。			任务停止
6537	视觉处理Blob属性MinArea值错误(-11008)。	请设置有效范围内的值。			任务停止
6538	视觉处理Blob属性MaxArea值错误(-11009)。	请设置有效范围内的值。			任务停止
6539	视觉处理Blob属性RejectOnEdge值错误(-11010)。	请设置有效范围内的值。			任务停止
6540	视觉处理Blob属性SizeToFind值错误(-11011)。	请设置有效范围内的值。			任务停止
6553	视觉处理Geom属性Accept值错误(-11504)。	请设置有效范围内的值。			任务停止
6554	视觉处理Geom属性NumberToFind值错误(-11505)。	请设置有效范围内的值。			任务停止
6555	视觉处理Geom属性AngleEnable值错误(-11506)。	请设置有效范围内的值。			任务停止
6556	视觉处理Geom属性AngleRange值错误(-11507)。	请设置有效范围内的值。			任务停止
6557	视觉处理Geom属性AngleStart值错误(-11508)。	请设置有效范围内的值。			任务停止
6558	视觉处理Geom属性ScaleEnable值错误(-11509)。	请设置有效范围内的值。			任务停止
6559	视觉处理Geom属性ScaleFactorMax值错误(-11510)。	请设置有效范围内的值。			任务停止
6560	视觉处理Geom属性ScaleFactorMin值错误(-11511)。	请设置有效范围内的值。			任务停止
6561	视觉处理Geom属性ScaleTarget值错误(-11512)。	请设置有效范围内的值。			任务停止
6562	视觉处理Geom属性SeparationMinX值错误(-11513)。	请设置有效范围内的值。			任务停止

编号	信息	对策	补充信息 1	补充信息 2	错误解除方法
6563	视觉处理Geom属性 SeparationMinY值错误 (-11514)。	请设置有效范围内的值。			任务停止
6564	视觉处理Geom属性 SeparationAngle值错误 (-11515)。	请设置有效范围内的值。			任务停止
6565	视觉处理Geom属性 SeparationScale值错误 (-11516)。	请设置有效范围内的值。			任务停止
6566	视觉处理Geom属性 Confusion值错误 (-11517)。	请设置有效范围内的值。			任务停止
6567	视觉处理Geom属性 ModelOrgAutoCenter值错误 (-11518)。	请设置有效范围内的值。			任务停止
6570	视觉处理Geom属性 DetailLevel值错误 (-11521)。	请设置有效范围内的值。			任务停止
6571	视觉处理Geom属性 Smoothness值错误 (-11522)。	请设置有效范围内的值。			任务停止
6572	视觉处理Geom属性 RejectOnEdge值错误 (-11523)。	请设置有效范围内的值。			任务停止
6573	视觉处理Geom属性 SharedEdges值错误 (-11524)。	请设置有效范围内的值。			任务停止
6574	视觉处理Geom属性 Timeout值错误 (-11525)。	请设置有效范围内的值。			任务停止
6575	视觉处理Geom属性 RejectByArea值错误 (-11526)。	请设置有效范围内的值。			任务停止
6576	视觉处理Geom属性 SearchReversed值错误 (-11527)。	请设置有效范围内的值。			任务停止
6577	视觉处理Geom属性 ScaleTargetPriority值错误。	请设置有效范围内的值。			任务停止
6578	视觉处理Geom属性 SearchReducedImage值错误 (-11529)。	请设置有效范围内的值。			任务停止
6586	视觉处理Geom Mode属性 DetailLevel值错误 (-11602)。	请设置有效范围内的值。			任务停止
6587	视觉处理Geom Mode属性 Smoothness值错误 (-11603)。	请设置有效范围内的值。			任务停止

编号	信息	对策	补充信息 1	补充信息 2	错误解除方法
6603	视觉处理Corr属性Accept值错误(-12004)。	请设置有效范围内的值。			任务停止
6604	视觉处理Corr属性NumberToFind值错误(-12005)。	请设置有效范围内的值。			任务停止
6605	视觉处理Corr属性AngleEnable的值错误(-12006)。	请设置有效范围内的值。			任务停止
6606	视觉处理Corr属性AngleRange值错误(-12007)。	请设置有效范围内的值。			任务停止
6607	视觉处理Corr属性AngleStart值错误(-12008)。	请设置有效范围内的值。			任务停止
6608	视觉处理Corr属性AngleAccuracy值错误(-12009)。	请设置有效范围内的值。			任务停止
6609	视觉处理Corr属性Confusion值错误(-12010)。	请设置有效范围内的值。			任务停止
6610	视觉处理Corr属性ModelOrgAutoCenter值错误(-12011)。	请设置有效范围内的值。			任务停止
6613	视觉处理Corr属性RejectOnEdge值错误(-12014)。	请设置有效范围内的值。			任务停止
6614	视觉处理Corr属性Timeout值错误(-12015)。	请设置有效范围内的值。			任务停止
6615	视觉处理Corr属性RejectByArea值错误(-12016)。	请设置有效范围内的值。			任务停止
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。			任务停止
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。			任务停止
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。			任务停止
6633	视觉处理Edge属性EdgeType值错误(-12504)。	请设置有效范围内的值。			任务停止
6634	视觉处理Edge属性NumberToFind值错误(-12505)。	请设置有效范围内的值。			任务停止
6635	视觉处理Edge属性Polarity值错误(-12506)。	请设置有效范围内的值。			任务停止

编号	信息	对策	补充信息 1	补充信息 2	错误解除方法
6636	视觉处理Edge属性SearchWidth值错误(-12507)。	请设置有效范围内的值。			任务停止
6637	视觉处理Edge属性Accept值错误(-12508)。	请设置有效范围内的值。			任务停止
6638	视觉处理Edge属性ScoreWeightContrast值错误(-12509)。	请设置有效范围内的值。			任务停止
6639	视觉处理Edge属性ContrastTarget值错误(-12510)。	请设置有效范围内的值。			任务停止
6640	视觉处理Edge属性ContrastVariation值错误(-12511)。	请设置有效范围内的值。			任务停止
6641	视觉处理Edge属性StrengthTarget值错误(-12512)。	请设置有效范围内的值。			任务停止
6642	视觉处理Edge属性StrengthVariation值错误(-12513)。	请设置有效范围内的值。			任务停止
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。			任务停止
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。			任务停止
6655	视觉处理Code Reader信息过长(-1012)。	请修改代码。			任务停止
6686	视觉处理OCR识别字典已满(-2132)。	请删除已注册字符。			任务停止
6900	检测到安全极限速度超过转速。	<p>请执行下列任一操作。</p> <ul style="list-style-type: none"> 请修改程序，确保不会超过安全功能管理器中设置的转速（水平多关节机器人J3时为上下移动速度）。 请确认安全功能管理器中的安全极限速度设置是否正确。 请确认机器人注册及校准是否正确执行。 	千位...SLS_1~T2 识别(0... SLS_T(Teach/Test1) 1...SLS_1 2...SLS_2 3...SLS_3 9...SLS_T2 例：超过SLS_2的J3速度 ⇒ 2000（十进制）		重置

编号	信息	对策	补充信息 1	补充信息 2	错误解除方法
6901	检测到安全极限速度超过移动速度。	<p>请执行下列任一操作。</p> <ul style="list-style-type: none"> · 请修改程序，确保不会超过安全功能管理器中设置的速度。 · 请确认安全功能管理器中的安全极限速度设置是否合理。 · 请确认机器人注册及校准是否正确执行。 	千位…SLS_1~T2 识别(0… SLS_T(Teach/Test1)1… SLS_12…SLS_23… SLS_39…SLS_T2) 个位…超过速度的部位 (1…P1_TCP2…P2_肘3… P3_手腕4…P4_肩) 例：超过SLS_2的P1速度 ⇒ 2001 (十进制)		重置
6902	检测到安全极限位置进入限制区域。	<p>请执行下列任一操作。</p> <ul style="list-style-type: none"> · 请修改程序，确保不会进入安全功能管理器中设置的限制范围。 · 请确认安全功能管理器中的安全极限位置设置是否合理。 · 请确认机器人注册及校准是否正确执行。 <p>注：· 如果在多个检测位置检测到，则有可能会进入任一进入检测位置。请对各个进入检测位置进行确认。</p>	千位…SLP的类别 1…SLP_A2…SLP_B3… SLP_C 百位…Z的检测位置 1…Z1 检测2…Z2 检测3…Z1/Z2检测 · SLP的范围设置为墙壁 时 十位…Y的检测位置 1…Y1 检测2…Y2 检测3…Y1/Y2检测 个位…X检测位置 1…X1 检测2…X2 检测3…X1/X2检测 · SLP的范围设置为限制 区域时 十位…1 (固定值) 个位…0 (固定值) 例：SLP_B的J3越过XL、 ZU壁 ⇒ 2201(10进制) SLP_C的J1进入限制区域 内 ⇒ 3010(10进制)		重置
6903	轴软限位功能检测到轴超过限制位置。	<p>请执行下列任一操作。</p> <ul style="list-style-type: none"> · 请修改程序，确保不会超过安全功能管理器中设置的轴软限位范围。 · 请确认安全功能管理器中的轴软限位设置是否合理。 · 请确认机器人注册及校准是否正确执行。 			重置

编号	信息	对策	补充信息 1	补充信息 2	错误解除方法
6904	检测到减速异常。	<p>请执行下列任一操作。</p> <ul style="list-style-type: none"> · 请确认工件和夹具的重量是否超过可搬重量。 · 请确认程序的 weight/inertia 设置。 · 请确认机器人注册及校准是否正确执行。 			重置
6905	关节角度监视检测到超过限制范围。	<p>请执行下列任一操作。</p> <ul style="list-style-type: none"> · 请修改程序，确保机器人在关节角度监视中不会移动。 · 请确认安全功能管理器中的关节角度监视设置。 · 请确认机器人注册及校准是否正确执行。 			重置

2.8 代码编号 7000 ~

编号	信息	对策	补充信息 1	补充信息 2	错误解除方法
7003	指定的机器人未注册。	<p>请执行下列任一操作。</p> <ul style="list-style-type: none"> · 请设置需要的机器人。 · 请检查要在SPEL命令中指定的机器人编号。对象是系统历史记录中记载的函数名称和行号所对应的命令。修改方法请参阅参考手册。 · 请重新启动控制器。 · 请恢复正常运行的备份文件。 · 请使用更新工具更新控制器固件。 · 如果同样的错误反复出现，请与我们联系。 			任务停止
7004	无法分配内存（点数据重复获取）。	<p>请复位控制器，执行下列任一操作。</p> <ul style="list-style-type: none"> · 请重新启动控制器。 · 请使用更新工具更新控制器固件。 · 如果同样的错误反复出现，请与我们联系。 			重置

编号	信息	对策	补充信息 1	补充信息 2	错误解除方法
7006	指定的点编号不支持。	<p>请执行下列任一操作。</p> <ul style="list-style-type: none"> · 请检查指定的点编号，重新执行。 · 请重新创建项目。 · 请检查SPEL命令的规格。对象是系统历史记录中记载的函数名称和行号所对应的命令。修改方法请参阅参考手册。 · 请使用更新工具更新控制器固件。 · 如果同样的错误反复出现，请与我们联系。 			任务停止
7007	指定的点数据未定义。	<p>请执行下列任一操作。</p> <ul style="list-style-type: none"> · 请指定已定义的点编号。 · 请对指定的点编号进行示教或定义。 · 请检查指定为SPEL命令的点数据。对象是系统历史记录中记载的函数名称和行号所对应的命令。修改方法请参阅参考手册。 			任务停止
7010	无法分配内存（托盘定义）。	<p>请复位控制器，执行下列任一操作。</p> <ul style="list-style-type: none"> · 请重新启动控制器。 · 请使用更新工具更新控制器固件。 · 如果同样的错误反复出现，请与我们联系。 			重置
7012	指定的托盘编号不存在。	<p>请执行下列任一操作。</p> <ul style="list-style-type: none"> · 请检查要在SPEL命令中指定的参数。对象是系统历史记录中记载的函数名称和行号所对应的命令。修改方法请参阅参考手册。 · 请恢复正常运行的备份文件。 · 请使用更新工具更新控制器固件。 · 如果同样的错误反复出现，请与我们联系。 			任务停止
7013	指定的托盘编号未定义。	<p>请执行下列任一操作。</p> <ul style="list-style-type: none"> · 请在托盘设置画面定义所需的编号。 · 请检查要在SPEL命令中指定的参数或执行顺序。对象是系统历史记录中记载的函数名称和行号所对应的命令。修改方法请参阅参考手册。 · 请恢复正常运行的备份文件。 · 请使用更新工具更新控制器固件。 · 如果同样的错误反复出现，请与我们联系。 			任务停止

编号	信息	对策	补充信息 1	补充信息 2	错误解除方法
7014	指定为托盘分割数的参数不支持。	<p>请执行下列任一操作。</p> <ul style="list-style-type: none"> · 请结束任务，检查要在SPEL命令中指定的参数。对象是系统历史记录中记载的函数名称和行号所对应的命令。修改方法请参阅参考手册。 · 请恢复正常运行的备份文件。 · 请使用更新工具更新控制器固件。 · 如果同样的错误反复出现，请与我们联系。 			任务停止
7017	无法分配内存。	<p>请复位控制器，执行下列任一操作。</p> <ul style="list-style-type: none"> · 请重新启动控制器。 · 请使用更新工具更新控制器固件。 · 如果同样的错误反复出现，请与我们联系。 			重置
7018	指定的点标签未定义。	<p>结束任务并执行以下操作之一。</p> <ul style="list-style-type: none"> · 请定义需要的点标签。 · 请检查要在SPEL命令中指定的参数。对象是系统历史记录中记载的函数名称和行号所对应的命令。修改方法请参阅参考手册。 			任务停止
7019	控制器初始化失败(参数错误)。	<p>请执行下列任一操作。</p> <ul style="list-style-type: none"> · 请重新启动控制器。 · 请使用更新工具更新控制器固件。 · 请更换控制器。 · 如果同样的错误反复出现，请与我们联系。 			重启
7021	指定的点标签名称已定义。	<p>结束任务并执行以下操作之一。</p> <ul style="list-style-type: none"> · 请删除不需要的点标签。 · 请检查要在SPEL命令中指定的参数。对象是系统历史记录中记载的函数名称和行号所对应的命令。修改方法请参阅参考手册。 			任务停止
7022	指定的Local编号未定义。	<p>结束任务并执行以下操作之一。</p> <ul style="list-style-type: none"> · 请在Local坐标设置画面定义所需的编号。 · 请检查要在SPEL命令中指定的参数或执行顺序。对象是系统历史记录中记载的函数名称和行号所对应的命令。修改方法请参阅参考手册。 			任务停止
7024	指定的机器人点数据用内存分配失败。	<p>结束任务并执行以下操作之一。</p> <ul style="list-style-type: none"> · 请重新创建项目。 · 请重新加载项目。 			任务停止

编号	信息	对策	补充信息 1	补充信息 2	错误解除方法
7027	无法读取指定的点文件。	<p>请执行下列任一操作。</p> <ul style="list-style-type: none"> · 请打开系统历史记录，重新查看与函数名称和行号相应命令中指定的点文件。 · 请重新创建点文件。 · 请检查项目中注册的点文件。 · 请检查指定的项目。 			重置
7028	指定的点数据数量超过上限。	<p>请在复位控制器后，执行以下操作。</p> <ul style="list-style-type: none"> · 请检查指定为SPEL命令的点数据。对象是系统历史记录中记载的函数名称和行号所对应的命令。修改方法请参阅参考手册。 · 请检查项目中所含的点数据数量。 			复位任务停止
7029	指定的SPEL项目中找到文件名不支持的点文件。	<p>请复位控制器，执行下列任一操作。</p> <ul style="list-style-type: none"> · 请检查项目中注册的点文件名和扩展名。 · 请检查指定的项目。 			重置
7030	指定的标签名长度超过上限。	<p>结束任务并执行以下操作之一。</p> <ul style="list-style-type: none"> · 请从点编辑器修改点标签。 · 请检查指定为SPEL命令的点文件。对象是系统历史记录中记载的函数名称和行号所对应的命令。修改方法请参阅参考手册。 			任务停止
7031	指定的描述长度超过上限。	<p>结束任务并执行以下操作之一。</p> <ul style="list-style-type: none"> · 请从点编辑器检查点数据的描述。 · 请检查指定为SPEL命令的点文件。对象是系统历史记录中记载的函数名称和行号所对应的命令。修改方法请参阅参考手册。 			任务停止
7032	指定的点文件损坏。	<p>请执行下列任一操作。</p> <ul style="list-style-type: none"> · 请打开系统历史记录，重新查看与函数名称和行号相应命令中指定的点文件。 · 请重新创建点文件。 · 请检查项目中注册的点文件。 · 请检查指定的项目。 			复位任务停止
7033	指定的点文件不存在	<p>请执行下列任一操作。</p> <ul style="list-style-type: none"> · 请结束任务，检查指定为SPEL命令的点文件。对象是系统历史记录中记载的函数名称和行号所对应的命令。修改方法请参阅参考手册。 · 请重新创建点文件。 · 请检查项目中注册的点文件。 · 请检查指定的项目。 			复位任务停止

编号	信息	对策	补充信息 1	补充信息 2	错误解除方法
7034	无法保存点文件。	<p>请执行下列任一操作。</p> <ul style="list-style-type: none"> 请在复位控制器后, 重新执行。 请重新启动控制器。 请使用更新工具更新控制器固件。 请更换控制器。 			复位任务停止
7035	无法保存点文件。	<p>请执行下列任一操作。</p> <ul style="list-style-type: none"> 请在复位控制器后, 重新执行。 请重新启动控制器。 请使用更新工具更新控制器固件。 请更换控制器。 			复位任务停止
7036	无法保存点文件。	<p>请执行下列任一操作。</p> <ul style="list-style-type: none"> 请在复位控制器后, 重新执行。 请重新启动控制器。 请使用更新工具更新控制器固件。 请更换控制器。 			复位任务停止
7037	无法保存点文件。	<p>请执行下列任一操作。</p> <ul style="list-style-type: none"> 请在复位控制器后, 重新执行。 请重新启动控制器。 请使用更新工具更新控制器固件。 请更换控制器。 			复位任务停止
7038	无法保存点文件。	<p>请执行下列任一操作。</p> <ul style="list-style-type: none"> 请在复位控制器后, 重新执行。 请重新启动控制器。 请使用更新工具更新控制器固件。 请更换控制器。 			复位任务停止
7039	无法保存点文件。	<p>请执行下列任一操作。</p> <ul style="list-style-type: none"> 请在复位控制器后, 重新执行。 请重新启动控制器。 请使用更新工具更新控制器固件。 请更换控制器。 			复位任务停止
7040	指定的点标签名称无效。	<p>请复位控制器, 执行下列任一操作。</p> <ul style="list-style-type: none"> 请从点编辑器修改指定的SPEL项目点文件。 请检查要使用的点文件, 重新创建项目。 请通过同步项目或恢复传输已确认动作的项目。 			复位任务停止

编号	信息	对策	补充信息 1	补充信息 2	错误解除方法
7041	指定的点标签名称无效。	<p>请执行下列任一操作。</p> <ul style="list-style-type: none"> · 请结束任务，检查要在SPEL命令中指定的参数。对象是系统历史记录中记载的函数名称和行号所对应的命令。修改方法请参阅参考手册。 · 请从点编辑器修改指定的SPEL项目点文件。 · 请检查要使用的点文件，重新创建项目。 · 请通过同步项目或恢复传输已确认动作的项目。 			复位任务停止
7043	指定的点文件版本不同。	<p>请执行下列任一操作。</p> <ul style="list-style-type: none"> · 请重新创建点文件。 · 请检查指定的点文件。 			复位任务停止
7044	指定的点文件版本不同。	<p>请执行下列任一操作。</p> <ul style="list-style-type: none"> · 请重新创建点文件。 · 请检查指定的点文件。 			复位任务停止
7045	指定为工作队列编号的参数不支持。	<p>请执行下列任一操作。</p> <ul style="list-style-type: none"> · 请结束任务，检查要在SPEL命令中指定的参数。对象是系统历史记录中记载的函数名称和行号所对应的命令。修改方法请参阅参考手册。 · 请重置控制器，重新进行工作队列设置。 · 请恢复正常运行的备份文件。 · 请使用更新工具更新控制器固件。 · 请更换控制器的SD。 · 如果同样的错误反复出现，请与我们联系。 			重启重置任务停止
7046	工作队列中指定的点数据数量超过上限。	<p>请结束任务，检查指定工作队列中注册的点数据。</p>			任务停止
7047	工作队列的点数据中没有指定的索引。	<p>请结束任务，检查要在SPEL命令中指定的参数。对象是系统历史记录中记载的函数名称和行号所对应的命令。修改方法请参阅参考手册。</p>			任务停止
7048	工作队列初始化失败。	<p>结束任务并执行以下操作之一。</p> <ul style="list-style-type: none"> · 请重新启动控制器。 · 请使用更新工具更新控制器固件。 · 请更换控制器。 			任务停止

编号	信息	对策	补充信息 1	补充信息 2	错误解除方法
7049	指定为工作队列相关命令的参数不支持。	<p>请执行下列任一操作。</p> <ul style="list-style-type: none"> · 请结束任务，检查要在SPEL命令中指定的参数。对象是系统历史记录中记载的函数名称和行号所对应的命令。修改方法请参阅参考手册。 · 请恢复正常运行的备份文件。 · 请使用更新工具更新控制器固件。 · 如果同样的错误反复出现，请与我们联系。 			重启 任务停止
7050	指定的工作队列已注册点数据。	<p>SPEL命令无法指定已注册点数据的工作队列。请结束任务，检查指定为SPEL命令的参数或执行顺序。对象是系统历史记录中记载的函数名称和行号所对应的命令。修改方法请参阅参考手册。</p>			任务停止
7051	指定为工件供料机队列编号的参数不支持。	<p>PF队列编号的范围是1至16。请执行下列任一操作。</p> <ul style="list-style-type: none"> · 请结束任务，检查要在SPEL命令中指定的参数。对象是系统历史记录中记载的函数名称和行号所对应的命令。修改方法请参阅参考手册。工件供料机的参考手册包括有“Part Feeding Introduction & Hardware (Common) & Software Software Part Feeding SPEL+ Command Reference手册”。 · 请恢复正常运行的备份文件。 · 请使用更新工具更新控制器固件。 · 请更换控制器的SD。 · 如果同样的错误反复出现，请与我们联系。 			重启
7052	指定为工件供料机队列的点数据数量超过上限。	<p>PF队列中可注册的数据数量不能超过1000。请结束任务，检查指定工件供料机队列中注册的数据。</p>			任务停止
7053	工件供料机队列的点数据中没有指定的索引。	<p>请结束任务，检查要在SPEL命令中指定的参数。对象是系统历史记录中记载的函数名称和行号所对应的命令。修改方法请参阅参考手册。</p>			任务停止
7054	工件供料机初始化失败。	<p>结束任务并执行以下操作之一。</p> <ul style="list-style-type: none"> · 请重新启动控制器。 · 请使用更新工具更新控制器固件。 · 请更换控制器。 			任务停止

编号	信息	对策	补充信息 1	补充信息 2	错误解除方法
7055	指定为工件供料机队列相关命令的参数不支持。	<p>请执行下列任一操作。</p> <ul style="list-style-type: none"> · 请结束任务，检查要在SPEL命令中指定的参数。对象是系统历史记录中记载的函数名称和行号所对应的命令。修改方法请参阅参考手册。工件供料机的参考手册包括有“Part Feeding Introduction & Hardware (Common) & Software Software Part Feeding SPEL+ Command Reference手册”。 · 请恢复正常运行的备份文件。 · 请使用更新工具更新控制器固件。 · 如果同样的错误反复出现，请与我们联系。 			重启
7056	指定的工件供料机已注册点数据。	注册PF队列后，无法执行PF_QueueSort。请结束任务，检查指定为SPEL命令的参数或执行顺序。对象是系统历史记录中记载的函数名称和行号所对应的命令。修改方法请参阅参考手册。			任务停止
7101	现场总线I/O通讯错误。	<p>请确认系统历史记录中的补充信息1，并采取以下对策。1、2、3、4、10时，现场总线从板故障，或控制器软件损坏。</p> <ul style="list-style-type: none"> · 请修复控制器固件。11、12时：检测到通讯中的通讯数据异常。通讯电缆异常。 · 请确认通信电缆及其周边设备。13、14、15时，现场总线从板故障，或控制器软件损坏。 · 请修复控制器固件。20时：通讯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。(使用CCLink时)21时：通讯期间检测到通讯数据异常(Time Out Error)。 · 请确认通信电缆及其周边设备。(使用CCLink时)23、24、25时：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) 	错误的详细编号		任务停止重启
7103	现场总线I/O通讯超时。	<p>请确认系统历史记录中的补充信息1，并采取以下对策。1, 2, 3时：</p> <ul style="list-style-type: none"> · 请修复控制器固件。 · 请确认通信电缆及其周边设备。4时：检测到通讯中的通讯数据异常。通讯电缆异常。 · 请确认通信电缆及其周边设备。 	错误的详细编号		任务停止重启

编号	信息	对策	补充信息 1	补充信息 2	错误解除方法
7150	检测到现场总线主站断开。	请执行下列任一操作。 · 请检查现场总线通信电缆的连接状态。 · 请检查现场总线主站板卡的连接。			任务停止 重启
7151	现场总线主站电源关闭。	请执行下列任一操作。 · 请检查现场总线通信电缆的供电。 · 请检查现场总线主站板卡的连接。			任务停止 重启
7152	检测到现场总线主站状态异常。	请执行下列任一操作。 · 请检查现场总线主站板卡的连接。 · 请更换现场总线主站板卡。			任务停止 重启
7200	指定的参数不支持。	请结束任务，检查要在SPEL命令中指定的参数。对象是系统历史记录中记载的函数名称和行号所对应的命令。修改方法请参阅参考手册。			任务停止
7201	发生系统错误。	结束任务并执行以下操作之一。 · 请重启协作的PC和控制器。 · 请使用更新工具更新控制器固件。 · 如果同样的错误反复出现，请与我们联系。			任务停止
7202	无法分配内存。	结束任务并执行以下操作之一。 · 请重启协作的PC和控制器。 · 请使用更新工具更新控制器固件。 · 如果同样的错误反复出现，请与我们联系。			任务停止
7203	无法访问指定的端口或文件。	结束任务并执行以下操作之一。 · 请检查启动协作模式Epson RC+的用户执行权限。 · 请检查指定为SPEL命令的端口状态、文件或数据库文件的访问权。			任务停止
7211	指定的路径不存在。	结束任务并执行以下操作之一。 · 请准备所需的目录或文件。 · 请检查为SPEL命令或视觉序列指定的文件路径名称。对象是系统历史记录中记载的函数名称和行号所对应的命令。修改方法请参阅参考手册。			任务停止
7211	指定的路径不存在。	结束任务并执行以下操作之一。 · 请准备所需的目录或文件。 · 请检查为视觉序列指定的文件路径名称。对象是系统历史记录中记载的函数名称和行号所对应的命令。修改方法请参阅参考手册。			任务停止

编号	信息	对策	补充信息 1	补充信息 2	错误解除方法
7212	指定的子文件夹名称已存在。	结束任务并执行以下操作之一。 <ul style="list-style-type: none"> 请删除不需要的文件夹或文件。 请检查指定为SPEL命令的文件夹名称。对象是系统历史记录中记载的函数名称和行号所对应的命令。修改方法请参阅参考手册。 			任务停止
7213	指定的文件不存在。	请结束任务，检查指定为SPEL命令的文件名或文件编号。对象是系统历史记录中记载的函数名称和行号所对应的命令。修改方法请参阅参考手册。			任务停止
7214	指定的文件大小无法获取。	无法指定2G byte以上的文件。结束任务并执行以下操作之一。 <ul style="list-style-type: none"> 指定的文件请小于SPEL可处理变量上限。 请检查命令的使用。 			任务停止
7215	指定的文件编号正在使用中	结束任务并执行以下操作之一。 <ul style="list-style-type: none"> 请关闭指定的文件后重新执行。 请检查指定为SPEL命令的文件编号。对象是系统历史记录中记载的函数名称和行号所对应的命令。修改方法请参阅参考手册。 			任务停止
7216	指定的命令在打开文件时进行访问指定中不允许。	结束任务并执行以下操作之一。 <ul style="list-style-type: none"> 请检查打开文件的SPEL命令。 请检查与相关SPEL命令的执行顺序。 请检查指定为SPEL命令的文件编号。 			任务停止
7217	无法从文件获取数据。	结束任务并执行以下操作之一。 <ul style="list-style-type: none"> 请检查指定的文件中是否包含数据。 请检查指定为SPEL命令的文件编号。 			任务停止
7230	指定的数据库编号正在使用	结束任务并执行以下操作之一。 <ul style="list-style-type: none"> 请关闭指定的数据库后重新执行。 请结束任务，检查SPEL命令的执行顺序或参数。对象是系统历史记录中记载的函数名称和行号所对应的命令。修改方法请参阅参考手册。			任务停止
7231	无法访问指定的数据库文件。	结束任务并执行以下操作之一。 <ul style="list-style-type: none"> 请确认指定数据库的访问权。 请检查指定的数据库编号。 			任务停止
7232	指定的数据库文件未打开。	结束任务并执行以下操作之一。 <ul style="list-style-type: none"> 请重新打开指定的数据库，重新执行。 请检查与相关命令的执行顺序。 请检查指定的数据库编号。 			任务停止

编号	信息	对策	补充信息 1	补充信息 2	错误解除方法
7233	指定数据的数据类型不支持。	请结束任务，检查数据库中指定数据的数据类型。			任务停止
7234	指定的数据大小超过上限。	结束任务并执行以下操作之一。 <ul style="list-style-type: none"> · 请检查为数据库指定的查询。 · 请检查为数据库指定的数据大小。 · 请检查指定的数据库。 			任务停止
7235	指定的数据库文件类型不支持。	结束任务并执行以下操作之一。 <ul style="list-style-type: none"> · 请检查指定的数据库文件格式及版本。 · 请检查指定的数据库。 			任务停止
7236	无法获取指定的数据。	结束任务并执行以下操作之一。 <ul style="list-style-type: none"> · 请检查数据库中是否包含指定的数据。 · 请检查指定的数据库。 			任务停止
7251	指定的通信端口无效。	结束任务并执行以下操作之一。 <ul style="list-style-type: none"> · 请检查指定通信端口的设置。 · 请检查指定的通信端口编号。 · 请检查通信端口与控制器的连接。 · 请检查协作中的PC与控制器的连接。 			任务停止
7252	指定的通信端口正在通信中。	结束任务并执行以下操作之一。 <ul style="list-style-type: none"> · 请关闭通信端口后再执行。 · 请检查指定的通信端口编号。 · 请检查与相关命令的执行顺序。 · 请检查通信端口与控制器的连接。 · 请检查协作中的PC与控制器的连接。 			任务停止
7253	指定的通信端口未打开。	结束任务并执行以下操作之一。 <ul style="list-style-type: none"> · 请检查指定的通信端口编号。 · 请检查与相关命令的执行顺序。 · 请检查通信端口与控制器的连接。 · 请检查协作中的PC与控制器的连接。 			任务停止
7254	指定的通信端口未打开。	结束任务并执行以下操作之一。 <ul style="list-style-type: none"> · 请检查指定的通信端口编号。 · 请检查与相关命令的执行顺序。 · 请检查通信端口与控制器的连接。 · 请检查协作中的PC与控制器的连接。 			任务停止
7255	通信端口发生通信超时。	结束任务并执行以下操作之一。 <ul style="list-style-type: none"> · 请检查通信端口的超时时间。 · 请检查通信端口的连接。 · 请检查协作中的PC与控制器的连接。 			任务停止

编号	信息	对策	补充信息 1	补充信息 2	错误解除方法
7256	通信端口发生通信超时。	结束任务并执行以下操作之一。 <ul style="list-style-type: none"> · 请检查通信端口的超时时间。 · 请检查通信端口的连接。 · 请检查协作中的PC与控制器的连接。 			任务停止
7260	可执行文件的Checksum错误。	结束任务并执行以下操作之一。 <ul style="list-style-type: none"> · 请重新创建项目。 · 请通过同步项目或恢复传输项目。 · 如果同样的错误反复出现, 请与我们联系。 			任务停止
7261	指定的函数定义不支持。	结束任务并执行以下操作之一。 <ul style="list-style-type: none"> · 请检查指定的DLL和DLL内的函数定义。 · 请重启协作中的PC和控制器。 · 请重新创建项目。 · 请通过同步项目或恢复传输项目。 · 请使用更新工具更新控制器固件。 · 如果同样的错误反复出现, 请与我们联系。 			任务停止
7262	指定的参数和函数定义不同。	请结束任务, 检查为调用函数指定的参数。对象是系统历史记录中记载的函数名称和行号所对应的命令。修改方法请参阅参考手册。			任务停止
7263	扩展DLL创建中。	请稍后重新执行。			任务停止
7264	创建扩展DLL失败。	请确认扩展DLL的路径, 重新执行。			任务停止
7265	指定的DLL不存在。	请结束任务, 检查指定为SPEL命令的DLL名称及驱动器指定。对象是系统历史记录中记载的函数名称和行号所对应的命令。修改方法请参阅参考手册。			任务停止
7300	发生系统错误(视觉服务器指定)。	结束任务并执行以下操作之一。 <ul style="list-style-type: none"> · 请检查系统设置内的视觉设置。 · 请重新启动控制器。 · 请恢复正常运行的备份文件。 · 请使用更新工具更新控制器固件。 · 如果同样的错误反复出现, 请与我们联系。 			任务停止
7302	视觉相机和控制器无法通信。	结束任务并执行以下操作之一。 <ul style="list-style-type: none"> · 请检查相机的状态和连接。 · 请检查系统设置内的视觉设置。 · 请检查项目设置内的相机设置。 			任务停止

编号	信息	对策	补充信息 1	补充信息 2	错误解除方法
7303	接收的数据大小超过上限。	<p>结束任务并执行以下操作之一。</p> <ul style="list-style-type: none"> · 请检查使用SPEL命令接收的数据大小。对象是系统历史记录中记载的函数名称和行号所对应的命令。修改方法请参阅参考手册。 · 请检查系统设置内的视觉设置。 · 请重新启动控制器。 · 请恢复正常运行的备份文件。 · 请使用更新工具更新控制器固件。 · 如果同样的错误反复出现, 请与我们联系。 			任务停止
7304	与视觉相机的通信初始化失败。	<p>结束任务并执行以下操作之一。</p> <ul style="list-style-type: none"> · 请检查系统设置内的视觉设置。 · 请重新启动控制器。 · 请恢复正常运行的备份文件。 · 请使用更新工具更新控制器固件。 · 如果同样的错误反复出现, 请与我们联系。 			任务停止
7305	视觉相机中设置的IP地址错误。	<p>结束任务并执行以下操作之一。</p> <ul style="list-style-type: none"> · 请检查系统设置内的视觉设置。 · 请重新启动控制器。 · 请恢复正常运行的备份文件。 · 请使用更新工具更新控制器固件。 · 如果同样的错误反复出现, 请与我们联系。 			任务停止
7306	与视觉相机的通信初始化失败。	<p>结束任务并执行以下操作之一。</p> <ul style="list-style-type: none"> · 请检查系统设置内的视觉设置。 · 请重新启动控制器。 · 请恢复正常运行的备份文件。 · 请使用更新工具更新控制器固件。 · 如果同样的错误反复出现, 请与我们联系。 			任务停止
7307	视觉相机端口关闭。	请检查与相机的连接。			-
7308	连接的视觉相机不支持。	<p>结束任务并执行以下操作之一。</p> <ul style="list-style-type: none"> · 请检查视觉相机。 · 请使用更新工具更新视觉相机的固件。 			任务停止

编号	信息	对策	补充信息 1	补充信息 2	错误解除方法
7321	与视觉相机的连接失败 (设置错误)。	<p>结束任务并执行以下操作之一。</p> <ul style="list-style-type: none"> · 请检查视觉相机与控制器的连接。 · 请检查系统设置内的视觉设置。 · 请结束任务, 检查指定为SPEL命令的相机编号和执行顺序。对象是系统历史记录中记载的函数名称和行号所对应的命令。修改方法请参阅参考手册。 			任务停止
7322	视觉相机和控制器无法通信。	<p>结束任务并执行以下操作之一。</p> <ul style="list-style-type: none"> · 请检查视觉相机与控制器的连接。 · 请检查系统设置内的视觉设置。 			任务停止
7323	与视觉相机通信失败。	<p>结束任务并执行以下操作之一。</p> <ul style="list-style-type: none"> · 请检查视觉相机与控制器的连接。 · 请检查系统设置内的视觉设置。 			任务停止
7324	与视觉相机通信失败。	<p>结束任务并执行以下操作之一。</p> <ul style="list-style-type: none"> · 请检查视觉相机与控制器的连接。 · 请检查系统设置内的视觉设置。 			任务停止
7325	与视觉相机通信失败。	<p>结束任务并执行以下操作之一。</p> <ul style="list-style-type: none"> · 请检查视觉相机与控制器的连接。 · 请检查系统设置内的视觉设置。 			任务停止
7326	接收的数据大小超过上限。	<p>结束任务并执行以下操作之一。</p> <ul style="list-style-type: none"> · 请检查使用SPEL命令接收的数据大小。对象是系统历史记录中记载的函数名称和行号所对应的命令。修改方法请参阅参考手册。 · 请检查系统设置内的视觉设置。 			任务停止
7327	指定的视觉序列未定义。	<p>结束任务并执行以下操作之一。</p> <ul style="list-style-type: none"> · 请设置需要的视觉序列。 · 请检查SPEL命令中指定的视觉序列。对象是系统历史记录中记载的函数名称和行号所对应的命令。修改方法请参阅参考手册。 · 请重新创建项目。 · 请通过同步项目或恢复传输项目。 			任务停止
7328	指定的视觉相机未定义。	<p>结束任务并执行以下操作之一。</p> <ul style="list-style-type: none"> · 请通过系统设置内的视觉设置来设置需要的视觉相机。 · 请检查指定为SPEL命令的相机编号。对象是系统历史记录中记载的函数名称和行号所对应的命令。修改方法请参阅参考手册。 · 请恢复正常运行的备份文件。 			任务停止

编号	信息	对策	补充信息 1	补充信息 2	错误解除方法
7329	在SPEL项目中设置的Vis文件不存在。	结束任务并执行以下操作之一。 · 请重新创建项目。 · 请恢复正常运行中的项目。 · 请重新创建Vis文件。			任务停止
7330	无法分配内存(视觉)。	结束任务并执行以下操作之一。 · 请减少执行的视觉序列、对象及校准的数量。 · 请重新启动控制器。 · 请使用更新工具更新控制器固件。 · 如果同样的错误反复出现, 请与我们联系。			任务停止
7341	指定的SPEL项目中找到数量超过上限的视觉相机。	请检查不需要的相机注册。			重置
7342	指定为视觉相机编号的参数不支持。	请结束任务, 检查要在SPEL命令中指定的参数。对象是系统历史记录中记载的函数名称和行号所对应的命令。修改方法请参阅参考手册。			任务停止
7343	指定的数据大小超过上限。	结束任务并执行以下操作之一。 · 请检查指定为视觉序列的序列名称、对象名称、校准名称和字符串变量。 · 请检查从视觉序列获取的数据大小。			任务停止
7344	指定的参数个数超过上限。	指定的变量数超过32个。请结束任务, 检查要在SPEL命令中指定的参数。对象是系统历史记录中记载的函数名称和行号所对应的命令。修改方法请参阅参考手册。			任务停止
7345	无法从视觉相机获取所需的数据。	结束任务并执行以下操作之一。 · 请重启视觉相机。 · 请检查视觉相机版本。			任务停止
7346	指定的命令不支持从命令窗口执行。	请从SPEL程序执行命令。			任务停止
7400	试图在虚拟相机中进行不支持的操作。	结束任务并执行以下操作之一。 · 如指定了虚拟相机, 请改为指定真实相机。 · 请重启相机。			任务停止
7402	指定为最大移动距离的参数不支持。	请结束任务, 检查要在SPEL命令中指定的参数。对象是系统历史记录中记载的函数名称和行号所对应的命令。修改方法请参阅参考手册。			任务停止
7403	指定为最大姿势变化角度的参数不支持。	请结束任务, 根据需要的变量值检查指定为SPEL命令的参数。对象是系统历史记录中记载的函数名称和行号所对应的命令。修改方法请参阅参考手册。另外, 变量值的定义请参阅用户指南。			任务停止

编号	信息	对策	补充信息 1	补充信息 2	错误解除方法
7404	指定为LJMMode的参数不支持。	请结束任务，根据需要的变量值检查指定为SPEL命令的参数。对象是系统历史记录中记载的函数名称和行号所对应的命令。修改方法请参阅参考手册。另外，变量值的定义请参阅用户指南。			任务停止
7405	命令被用户操作中止。	请结束任务后重新执行。			任务停止
7406	在视觉校准执行中，第1轴超过允许的最大角度，姿势发生变化。	请结束任务，调整第1轴的开始角度。			任务停止
7407	在视觉校准执行中，第2轴超过允许的最大角度，姿势发生变化。	请结束任务，调整第2轴的开始角度。			任务停止
7408	在视觉校准执行中，第4轴超过允许的最大角度，姿势发生变化。	请结束任务，调整第4轴的开始角度。			任务停止
7409	在视觉校准执行中，第6轴超过允许的最大角度，姿势发生变化。	请结束任务，调整第6轴的开始角度。			任务停止
7410	PC向相机传送图像文件失败。	请任务结束，检查PC和相机连接后再重新执行。			任务停止
7411	指定的目标序列未定义。	结束任务并执行以下操作之一。 · 请检查指定的目标序列。 · 请重新创建目标序列。			任务停止
7412	指定的目标序列不包括视觉校准的设置。	结束任务并执行以下操作之一。 · 请检查指定的目标序列。 · 请为目标序列中设置校准。			任务停止
7413	指定的向上相机的序列未完成校准。	请结束任务，完成目标序列的校准。			任务停止
7414	设置的RuntimeAcquire属性目标序列不支持。	结束任务并执行以下操作之一。 · 请检查指定的目标序列。 · 请将目标序列的RuntimeAcquire更改为Stationary。			任务停止
7415	指定的校准数据为错误的参考类型。	结束任务并执行以下操作之一。 · 请检查指定的校准数据。 · 请检查相机方向的设置。			任务停止
7416	指定的校准数据无效。	请结束任务，重新示教校准中参照的点数据。			任务停止
7417	无法安装视觉校准。	结束任务并执行以下操作之一。 · 请重新示教校准点。 · 请检查指定的目标序列。			任务停止
7418	指定的校准目标序列无效。	结束任务并执行以下操作之一。 · 请检查目标序列的选择。 · 请检查指定的目标序列是否与视觉校准相机编号相同。			任务停止

编号	信息	对策	补充信息 1	补充信息 2	错误解除方法
7419	目标序列相机和校准的相机不同。	请结束任务，指定相同相机的序列。			任务停止
7420	指定的目标序列不包括视觉对象。	请结束任务，将检测对象添加到目标序列中。			任务停止
7421	视觉校准目标序列的最后步骤失败。	请结束任务，检查目标序列的最后步骤。			任务停止
7422	无法检测视觉校准的目标。	请结束任务，检查目标序列。			任务停止
7423	指定的序列结果数量错误。	请结束任务，创建序列，以便可以找到校准所需数量的目标结果。			任务停止
7424	无法加载指定的点数据。	请结束任务，重新示教校准中参照的点数据。			任务停止
7425	指定的命令在设置中的相机方向不支持。	结束任务并执行以下操作之一。 · 请检查为视觉校准指定的CaemraOrientation属性。 · 请检查指定的视觉校准名称。 · 请检查使用的SPEL命令。			任务停止
7426	失真补偿校准未完成。	结束任务并执行以下操作之一。 · 请执行失真补偿。 · 请将失真设为无效。			任务停止
7427	指定了无效的视觉对象。	在Vset, Vget等VisionGuide命令中指定了无效的视觉对象。结束任务并执行以下操作之一。 · 请重新示教需要的视觉模型。 · 请检查指定为SPEL命令的视觉模型。对象是系统历史记录中记载的函数名称和行号所对应的命令。修改方法请参阅参考手册。			任务停止
7428	水平多关节机器人的校准，但Base的V和W不是0。	请将Base的V和W设置为0。			-
7429	在机器人速度中指定的参数不支持。	请结束任务，检查要在SPEL命令中指定的参数。对象是系统历史记录中记载的函数名称和行号所对应的命令。修改方法请参阅参考手册。			任务停止
7430	在机器人加速度中指定的参数不支持。	请结束任务，检查要在SPEL命令中指定的参数。对象是系统历史记录中记载的函数名称和行号所对应的命令。修改方法请参阅参考手册。			任务停止
7431	在ShowWarning中指定的参数不支持。	请结束任务，根据需要的变量值检查指定为SPEL命令的参数。对象是系统历史记录中记载的函数名称和行号所对应的命令。修改方法请参阅参考手册。另外，变量值的定义请参阅用户指南。			任务停止

编号	信息	对策	补充信息 1	补充信息 2	错误解除方法
7432	使用中的相机中指定的视觉对象不支持。	<p>结束任务并执行以下操作之一。</p> <ul style="list-style-type: none"> · 请检查指定的视觉对象。 · 请重新创建项目。 · 请通过同步项目或恢复传输项目。 · 请使用更新工具更新相机的固件。 			任务停止
7433	指定的模型数据不支持。	<p>加载的型号可能与CV或RC+的当前版本不兼容。结束任务并执行以下操作之一。</p> <ul style="list-style-type: none"> · 请检查指定的视觉型号名称。 · 请重新示教需要的视觉模型。 · 请重新创建项目。 · 请通过同步项目或恢复传输项目。 			任务停止
7434	视觉相机的连接密码错误。	<p>结束任务并执行以下操作之一。</p> <ul style="list-style-type: none"> · 请在Epson RC+的相机设置页面设置正确的连接密码。 · 请按顺序执行以下操作，设置新的连接密码。1. 请在CV显示器中设置新的连接密码。2. 请在Epson RC+的相机设置页面设置相同的密码。 · 请按顺序执行以下操作，重置密码。1. 请将CV视觉重置为出厂状态。2. 请重建项目并检查操作。 			任务停止
7435	相机错误 登陆失败无法执行命令。	<p>结束任务并执行以下操作之一。</p> <ul style="list-style-type: none"> · 请在Epson RC+的相机设置页面设置正确的连接密码。 · 请按顺序执行以下操作，设置新的连接密码。1. 请在CV显示器中设置新的连接密码。2. 请在Epson RC+的相机设置页面设置相同的密码。 · 请按顺序执行以下操作，重置密码。1. 请将CV视觉重置为出厂状态。2. 请重建项目并检查操作。 			-
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	指定的图像文件分辨率无效。	请指定相同分辨率的图片文件。			-
7445	ConditionObject 属性无效。	请检查Decision对象 ConditionObject属性的设置。			-
7446	对象未执行。	请检查序列。执行序列时未执行对象。			-
7500	无法分配内存(相机)。	<p>请执行下列任一操作。</p> <ul style="list-style-type: none"> · 请将相机初始化。 · 请缩小项目大小。 			-

编号	信息	对策	补充信息 1	补充信息 2	错误解除方法
7501	发生系统错误(未知项目)。	结束任务并执行以下操作之一。 <ul style="list-style-type: none"> · 请重启相机或控制器。 · 请重新创建项目。 · 请通过同步项目或恢复传输项目。 · 请使用更新工具更新相机的固件。 · 如果同样的错误反复出现, 请与我们联系。 			任务停止
7502	指定的视觉相机没有SPEL项目设置。	结束任务并执行以下操作之一。 <ul style="list-style-type: none"> · 请重启视觉相机。 · 请重新创建项目。 · 请通过同步项目或恢复传输项目。 			任务停止
7503	相机错误 指定的属性或结果不支持。	请更新相机固件。			-
7504	无法打开相机项目。	结束任务并执行以下操作之一。 <ul style="list-style-type: none"> · 请重新创建项目。 · 请通过同步项目或恢复传输项目。 			-
7505	指定的序列名称未定义。	请执行下列任一操作。 <ul style="list-style-type: none"> · 请设置需要的序列。 · 请检查指定为SPEL命令的序列。对象是系统历史记录中记载的函数名称和行号所对应的命令。修改方法请参阅参考手册。 · 请重新创建项目。 · 请通过同步项目或恢复传输项目。 			任务停止
7506	指定的对象名称未定义。	结束任务并执行以下操作之一。 <ul style="list-style-type: none"> · 请设置需要的对象。 · 请检查指定为SPEL命令的对象名称。对象是系统历史记录中记载的函数名称和行号所对应的命令。修改方法请参阅参考手册。 · 请重新创建项目。 · 请通过同步项目或恢复传输项目。 			任务停止
7507	相机处理发生异常。	请执行下列任一操作。 <ul style="list-style-type: none"> · 请将相机初始化。 · 请重新创建项目。 			-
7508	指定的命令不支持。	结束任务并执行以下操作之一。 <ul style="list-style-type: none"> · 请检查指定的命令。 · 请确认命令的支持对象是虚拟相机还是实体相机。 · 请检查是否是命令对象指定的相机。 · 请使用更新工具更新相机的固件。 			任务停止

编号	信息	对策	补充信息 1	补充信息 2	错误解除方法
7509	指定为视觉属性的值不支持。	结束任务并执行以下操作之一。 · 请检查为视觉属性指定的值。 · 请使用更新工具更新相机的固件。			任务停止
7510	指定的视觉属性名称不支持。	结束任务并执行以下操作之一。 · 请检查指定的视觉属性。 · 请使用更新工具更新相机的固件。			任务停止
7511	指定的视觉模型未定义。	结束任务并执行以下操作之一。 · 请重新示教需要的视觉模型。 · 请检查指定为SPEL命令的视觉模型。对象是系统历史记录中记载的函数名称和行号所对应的命令。修改方法请参阅参考手册。			任务停止
7512	指定的视觉校准名称未定义。	结束任务并执行以下操作之一。 · 请确认视觉校准设置。 · 请修改要在SPEL命令中指定的视觉校准名称。对象是系统历史记录中记载的函数名称和行号所对应的命令。修改方法请参阅参考手册。 · 请通过同步项目或恢复传输项目。			任务停止
7513	指定的视觉属性正在其他视觉模型中使用。	结束任务并执行以下操作之一。 · 请检查指定的视觉属性。 · 请检查其他视觉模型的状态。			任务停止
7514	指定的视觉结果错误。	结束任务并执行以下操作之一。 · 请检查视觉结果名称。 · 请使用更新工具更新相机的固件。			任务停止
7515	指定的视觉对象为检测前。	请结束任务，确认在Found结果中有无检测，然后执行。			任务停止
7516	指定的视觉校准名称未定义。	结束任务并执行以下操作之一。 · 请确认视觉校准设置。 · 请修改要在SPEL命令中指定的视觉校准名称。对象是系统历史记录中记载的函数名称和行号所对应的命令。修改方法请参阅参考手册。 · 请通过同步项目或恢复传输项目。			任务停止
7517	未执行视觉校准。	请结束任务，进行视觉校准后重新执行。			任务停止
7518	与视觉相机的连接失败。	请结束任务，确认视觉相机连接后再重新执行。			任务停止
7519	视觉相机与Epson RC+通信失败。	· 请结束任务，确认视觉相机连接后再重新执行。			任务停止
7520	指定的窗口超出边界。	· 请结束任务，检查窗口的指定再重新执行。			任务停止

编号	信息	对策	补充信息 1	补充信息 2	错误解除方法
7521	指定的OCR字体未注册。	请结束任务，注册需要的OCR字体后重新执行。			任务停止
7522	指定的视觉校准名称已定义。	结束任务并执行以下操作之一。 · 请检查指定的视觉校准名称。 · 请删除不需要的视觉校准。			任务停止
7523	指定的序列名称已定义。	结束任务并执行以下操作之一。 · 请检查指定的序列名称。 · 请删除不需要的序列。			任务停止
7524	指定的视觉对象名称已定义。	结束任务并执行以下操作之一。 · 请检查指定的视觉对象名称。 · 请删除不需要的视觉对象。			任务停止
7525	无法读取视觉对象。	结束任务并执行以下操作之一。 · 请检查指定的视觉对象是否注册。 · 请重新创建项目。 · 请通过同步项目或恢复传输项目。			任务停止
7526	无法保存视觉对象。	结束任务并执行以下操作之一。 · 请检查保存项目的文件夹访问权限。 · 请检查保存项目的文件夹容量。			任务停止
7527	发生系统错误(视觉装置严重错误)。	结束任务并执行以下操作之一。 · 请重启相机或控制器。 · 请重新创建项目。 · 请通过同步项目或恢复传输项目。 · 请使用更新工具更新相机的固件。 · 如果同样的错误反复出现，请与我们联系。			任务停止
7528	指定的文件不存在。	结束任务并执行以下操作之一。 · 请检查指定为SPEL命令的文件名。 对象是系统历史记录中记载的函数名称和行号所对应的命令。修改方法请参阅参考手册。			任务停止
7529	无法识别视觉相机。	· 请结束任务，确认视觉相机连接后再重新执行。			任务停止
7530	无法获取图像。	· 请任务结束，确认相机连接后再重新执行。			任务停止
7531	指定的视觉对象未示教。	请结束任务，示教需要的视觉对象后重新执行。			任务停止
7532	指定的图像文件格式无效。	请执行下列任一操作。 · 请确认图像文件的格式和扩展名。 · 请确认图像文件的文件名。			任务停止

编号	信息	对策	补充信息 1	补充信息 2	错误解除方法
7532	指定的图像文件格式无效。	请执行下列任一操作。 · 请确认图像文件的格式和扩展名。 · 请确认图像文件的文件名。			任务停止
7533	指定的命令在设置中的相机中不支持。	Epson RC+8.0不支持SC300/SC1200。 请使用CV1/CV2。结束任务并执行以下操作之一。 · 请检查要使用的相机。 · 请检查需要的功能。			任务停止
7534	指定的命令在设置中的相机中不支持。	结束任务并执行以下操作之一。 · 请更新相机固件。 · 请检查需要的功能。			任务停止
7535	CV视觉系统的数据错误。	请将相机初始化。			-
7536	无法导出CV视觉系统的状态。	请将相机初始化。			-
7537	使用中的相机中指定为视觉属性的值不支持。	ImageSize中指定的值不能大于相机分辨率。结束任务并执行以下操作之一。 · 请检查视觉属性的值。 · 请检查相机。			任务停止
7538	指定的视觉属性ZoomFactor值相对于检索范围过小。	需指定0.1~10.0范围中的值。结束任务并执行以下操作之一。 · 请检查视觉属性的值。 · 请确认范围指定。			任务停止
7539	指定的视觉对象在设置中的相机中不支持。	结束任务并执行以下操作之一。 · 请支持指定视觉对象的相机。 · 请更新相机固件。			任务停止
7540	指定的视觉对象在设置中的相机中不支持。	结束任务并执行以下操作之一。 · 请支持指定视觉对象的相机。 · 请更新相机固件。			任务停止
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	指定的点数据未定义。	结束任务并执行以下操作之一。 · 请对指定的点数据进行示教或定义。 · 请检查指定为SPEL命令的点数据。 对象是系统历史记录中记载的函数名称和行号所对应的命令。修改方法请参阅参考手册。			任务停止

编号	信息	对策	补充信息 1	补充信息 2	错误解除方法
7544	指定的校准不是向上固定相机。	结束任务并执行以下操作之一。 · 请指定设置有向上固定相机校准数据的序列。 · 请用向上固定相机重新创建校准数据。			任务停止
7545	未定义校准点。	请结束任务，示教校准点。			任务停止
7546	RobotPlacePos未完成校准。	请结束任务，点击 CalRobotPlacePos，校准 RobotPlacePos。			任务停止
7547	相机中设置的IP地址不在当前连接子网的范围。	请退出任务，修改相机设置中的IP地址。			任务停止
7548	未检出相机。	请检查与相机间的接线。			-
7549	指定为视觉属性Raduis的值不支持 (RadiusInner-RaduisOuter)。	请结束任务，修改为视觉序列指定的视觉属性值。对象是系统历史记录中记载的函数名称和行号所对应的命令。修改方法请参阅视觉指南参考手册。			任务停止
7550	OCR中没有注册字符。	请注册OCR字符。			-
7551	指定的SPEL命令需要设置OCR的软件选项。	结束任务并执行以下操作之一。 · 请设置执行SPEL命令所需的软件选项。 · 请检查使用的SPEL命令。对象是系统历史记录中记载的函数名称和行号所对应的命令。修改方法请参阅参考手册。			任务停止
7552	序列ImageSize与校准图像的宽度和高度不一致。	结束任务并执行以下操作之一。 · 请将ImageSize还原为执行校准时的设置。 · 请重新执行视觉校准。			任务停止
7553	如果是非ASCII字符时，OCR只能示教一个字符。。	请执行下列任一操作。 · 请指定1个字符。 · 请检查字符种类。			-
7560	失真校正校准无法运行目标序列。。	请结束任务，将目标序列修改为可执行的状态。			任务停止
7561	失真补偿校准中指定了无效的目标序列。	请结束任务，将目标修改为可检测状态。			任务停止
7562	失真补偿校准失败。	请结束任务，检查相机和目标的安装位置，以及镜头的选择。			任务停止
7563	失真校正校准未找到校准点。。	请结束任务，检查相机和目标的安装位置，以及镜头的选择。			任务停止
7564	失真校正校准的目标序列中，RuntimeAcquire属性未设置未 Stationary。。	请结束任务，检查目标序列的属性。			任务停止

编号	信息	对策	补充信息 1	补充信息 2	错误解除方法
7565	与视觉校准中指定的相机不一致。	请结束任务，检查失真补偿校准的目标序列，以及机器人校准的目标序列的属性。			任务停止
7566	视觉校准已完成，无法更改 RobotLocal 属性。	请结束任务，检查指定的视觉属性。			任务停止
7567	无法检测到模型的边缘中心。。	请结束任务，手动设置模型原点后重新执行。			任务停止
7568	未检测到足够的点来执行失真补偿校准。	请结束任务，通过更改视野或校准目标，确保可以检测出100个点以上。			任务停止
7569	ArcSearchType 的设置与 ArcObject 中设置的 ArcFinder 的 ArcSearchType 不一致。	请结束任务，确认 ArcSearchType 的设置。			任务停止
7570	ThresholdAuto 有效，指定的视觉属性无法变更。	请结束任务，将 ThresholdAuto 设为无效后重新执行。			任务停止
7572	无效序列名。	请指定字母开头的名称。名称中仅可以使用字母、数字和下划线(_)。			任务停止
7573	无效校准名称。	请指定字母开头的名称。名称中仅可以使用字母、数字和下划线(_)。			任务停止
7574	指定的视觉序列名称或视觉校准名称已定义。	结束任务， <ul style="list-style-type: none"> 请删除不需要的视觉序列名称或视觉校准设置。 请修改指定为 SPEL 命令的视觉序列名称或视觉校准名称。对象是系统历史记录中记载的函数名称和行号所对应的命令。修改方法请参阅参考手册。 			任务停止
7575	指定的相机无效。	结束任务， <ul style="list-style-type: none"> 请设置要使用的相机。 请检查指定为 SPEL 命令的相机。对象是系统历史记录中记载的函数名称和行号所对应的命令。修改方法请参阅参考手册。 			任务停止
7576	指定的视觉目标不存在。	请结束任务，检查校准以使其可以检测到目标。			任务停止
7577	未在指定容差范围内定位视觉目标。	请结束任务，检查校准以使其可以检测到目标。			任务停止
7578	在搜索窗口中未找到对象。	请结束任务，在视觉序列中添加检测目标的对象。			任务停止
7579	指定为初始旋转角的参数不支持。	请结束任务，检查要在 SPEL 命令中指定的参数。对象是系统历史记录中记载的函数名称和行号所对应的命令。修改方法请参阅参考手册。			任务停止

编号	信息	对策	补充信息 1	补充信息 2	错误解除方法
7580	指定为最终旋转角的参数不支持。	请结束任务，检查要在SPEL命令中指定的参数。对象是系统历史记录中记载的函数名称和行号所对应的命令。修改方法请参阅参考手册。			任务停止
7581	指定为目标允许值的参数不支持。	请结束任务，检查要在SPEL命令中指定的参数。对象是系统历史记录中记载的函数名称和行号所对应的命令。修改方法请参阅参考手册。			任务停止
7582	指定为工具定义类型的参数不支持。	请结束任务，检查要在SPEL命令中指定的参数。对象是系统历史记录中记载的函数名称和行号所对应的命令。修改方法请参阅参考手册。			任务停止
7583	指定为旋转角的参数不支持。	请结束任务，检查要在SPEL命令中指定的参数。对象是系统历史记录中记载的函数名称和行号所对应的命令。修改方法请参阅参考手册。			任务停止
7584	指定为本地定义类型的参数不支持。	请结束任务，检查要在SPEL命令中指定的参数。对象是系统历史记录中记载的函数名称和行号所对应的命令。修改方法请参阅参考手册。			任务停止
7585	无法检测视觉的校准板。	请结束任务，调整镜头的聚焦和曝光时间，使目标清晰可见后再重新执行。			任务停止
7586	焦距检测失败。	请结束任务，沿镜头光圈停止方向进行调整后重新执行。			任务停止
7587	本地定义尺度检测失败。	请结束任务，调整镜头的聚焦和曝光时间，使目标清晰可见后再重新执行。			任务停止
7588	无法检测视觉校准板的姿势。	请结束任务，调整镜头的聚焦和曝光时间，使目标清晰可见后再重新执行。			任务停止
7589	指定的视觉对象无效。	请结束任务，检查为视觉序列指定的视觉对象名称。对象是系统历史记录中记载的函数名称和行号所对应的命令。修改方法请参阅参考手册。			任务停止
7590	最大移动距离超出 VDefSetMotionRange设置的范围。	结束任务并执行以下操作之一。 · 请调整视觉校准的开始位置。 · 请增加限制值 VDefSetMotionRange的设置。			任务停止
7591	最大姿势变化角度超出 VDefSetMotionRange设置的范围。	结束任务并执行以下操作之一。 · 请调整视觉校准的开始位置。 · 请增加限制值 VDefSetMotionRange的设置。			任务停止
7596	通过视觉校准进行的本地定义粗略相机对准失败。	请结束任务，调整开始位置后重新执行。			任务停止
7597	无法计算出视觉校准所需的本地定义面。	请结束任务，调整视觉序列，确保校准板清晰可见。			任务停止

编号	信息	对策	补充信息 1	补充信息 2	错误解除方法
7598	视觉校准计算出的点移动量过小。	结束任务并执行以下操作之一。 · 请加大在视觉校准中指定的搜索区域。 · 请缩小在视觉校准中指定的目标。			任务停止
7599	视觉校准计算出的相机和机器人的位置关系错误。	结束任务并执行以下操作之一。 · 如指定虚拟相机, 请改为实体相机后再重新执行。 · 请重新进行机器人的校准, 然后重新执行视觉校准。			任务停止
7600	指定的命令不支持从命令窗口执行。	请从SPEL程序执行命令。			任务停止
7602	指定的字符串长度超过上限。	请结束任务, 检查要在SPEL命令中指定的参数。对象是系统历史记录中记载的函数名称和行号所对应的命令。修改方法请参阅参考手册。			任务停止
7603	指定的参数个数超过上限。	请结束任务, 检查要在SPEL命令中指定的参数。对象是系统历史记录中记载的函数名称和行号所对应的命令。修改方法请参阅参考手册。			任务停止
7604	参数指定不足。	结束任务并执行以下操作之一。 · 请检查要在SPEL命令中指定的参数。对象是系统历史记录中记载的函数名称和行号所对应的命令。修改方法请参阅参考手册。 · 请检查和Epson RC+的连接。			任务停止
7610	指定的任务在PAUSE期间不能启动。	结束任务并执行以下操作之一。 · 请将TaskType设为NoPause。 · 请检查SPEL命令的使用。对象是系统历史记录中记载的函数名称和行号所对应的命令。修改方法请参阅参考手册。			任务停止
7611	指定的任务在安全防护启用(安全门开启)时不能启动。	结束任务并执行以下操作之一。 · 请禁用安全防护(安全门关闭)后再启动。 · 请将TaskType设为NoEmgAbort。 · 请检查SPEL命令的使用。对象是系统历史记录中记载的函数名称和行号所对应的命令。修改方法请参阅参考手册。			任务停止

编号	信息	对策	补充信息 1	补充信息 2	错误解除方法
7612	指定的任务在紧急停止期间不能启动。	结束任务并执行以下操作之一。 · 请将TaskType设为NoEmgAbort。 · 请检查SPEL命令的使用。对象是系统历史记录中记载的函数名称和行号所对应的命令。修改方法请参阅参考手册。			任务停止
7613	指定的任务在发生错误期间不能启动。	结束任务并执行以下操作之一。 · 请将TaskType设为NoEmgAbort。 · 请检查SPEL命令的使用。对象是系统历史记录中记载的函数名称和行号所对应的命令。修改方法请参阅参考手册。			任务停止
7650	指定的GUI Builder属性无效。	请结束任务，检查指定为SPEL命令的GUI Builder属性。对象是系统历史记录中记载的函数名称和行号所对应的命令。修改方法请参阅参考手册。			任务停止
7651	指定的GUI Builder表格无效。	请结束任务，检查指定为SPEL命令的GUI Builder表格。对象是系统历史记录中记载的函数名称和行号所对应的命令。修改方法请参阅参考手册。			任务停止
7652	指定的GUI Builder控制无效。	请结束任务，检查指定为SPEL命令的GUI Builder控制。对象是系统历史记录中记载的函数名称和行号所对应的命令。修改方法请参阅参考手册。			任务停止
7653	指定的GUI Builder表格已启动。	请结束任务，检查SPEL命令的使用和执行顺序。对象是系统历史记录中记载的函数名称和行号所对应的命令。修改方法请参阅参考手册。			任务停止
7654	指定的事件函数不存在。	请结束任务，检查指定为SPEL命令的事件函数。对象是系统历史记录中记载的函数名称和行号所对应的命令。修改方法请参阅参考手册。			任务停止
7655	指定的GUI Builder项目不存在。	请结束任务，检查指定为SPEL命令的GUI Builder项目。对象是系统历史记录中记载的函数名称和行号所对应的命令。修改方法请参阅参考手册。			任务停止
7656	指定的GUI Builder属性值无效。	请结束任务，检查指定为SPEL命令的GUI Builder属性值。对象是系统历史记录中记载的函数名称和行号所对应的命令。修改方法请参阅参考手册。			任务停止
7657	指定的行号不存在。	请确认行编号。			任务停止
7658	指定的列号不存在。	请确认列编号。			任务停止
7659	指定的行数无效。	请减少行数。			任务停止

编号	信息	对策	补充信息 1	补充信息 2	错误解除方法
7700	安全无效的用户。	与管理员联系以注册用户。			任务停止
7701	安全无效的密码。	请确认密码。			任务停止
7703	安全选项没有激活。	请注册选项。			任务停止
7710	导入位置中指定的文件名和导入源相同。	请结束任务，检查要在SPEL命令中指定的文件名。对象是系统历史记录中记载的函数名称和行号所对应的命令。修改方法请参阅参考手册。			任务停止
7711	指定的点文件其他机器人正在使用。	请结束任务，检查指定为SPEL命令的点文件名。对象是系统历史记录中记载的函数名称和行号所对应的命令。修改方法请参阅参考手册。			任务停止
7712	指定的轴无效。	请结束任务，检查指定为SPEL命令的轴。对象是系统历史记录中记载的函数名称和行号所对应的命令。修改方法请参阅参考手册。			任务停止
7713	指定的SPEL命令需要进行软件选项的设置。	结束任务并执行以下操作之一。 <ul style="list-style-type: none"> · 请设置执行SPEL命令所需的软件选项。 · 请检查使用的SPEL命令。对象是系统历史记录中记载的函数名称和行号所对应的命令。修改方法请参阅参考手册。 			任务停止
7714	指定的文件不存在。	结束任务并执行以下操作之一。 <ul style="list-style-type: none"> · 请检查指定为SPEL命令的文件名。对象是系统历史记录中记载的函数名称和行号所对应的命令。修改方法请参阅参考手册。 			任务停止
7715	指定的机器人未注册。	结束任务并执行以下操作之一。 <ul style="list-style-type: none"> · 请确认机器人的设置。 · 请检查要在SPEL命令中指定的机器人编号。对象是系统历史记录中记载的函数名称和行号所对应的命令。修改方法请参阅参考手册。 			任务停止
7716	指定的机器人未注册。	请确认机器人是否注册。			任务停止
7717	指定的文件夹不存在。	结束任务并执行以下操作之一。 <ul style="list-style-type: none"> · 请确认为视觉序列指定的文件夹名称。 · 请创建指定的文件夹。 			任务停止

编号	信息	对策	补充信息 1	补充信息 2	错误解除方法
7718	无法将文件写入PC。	结束任务并执行以下操作之一。 · 请确认PC的可用空间。 · 请确认指定文件夹的写入权限。			任务停止
7719	USB选件密钥无效。。	请使用选件许可USB密钥，激活选件。			任务停止
7720	工件供料 供料器不存在。	请确认EPSON RC+ 7.0的[设置]-[系统设置]-[控制器]-[供料器]的信息。			任务停止
7730	试图将超过上限数量的机器人设置为工件供料机。	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。			任务停止
7732	指定的命令不能在选定工件供料机中执行。	执行PF_Start时，无法执行用户函数的命令。请检查SPEL命令的使用。对象是系统历史记录中记载的函数名称和行号所对应的命令。修改方法请参阅参考手册。			任务停止
7733	指定的SPEL命令调用的方法不支持。	请执行下列任一操作。 · 请将SPEL命令的调用更改成回调函数内。 · 请检查SPEL命令的使用。对象是系统历史记录中记载的函数名称和行号所对应的命令。修改方法请参阅参考手册。			任务停止
7734	指定的任务正在通过用户代码使用。	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。请检查SPEL项目中同时使用的任务数。			任务停止
7735	清料门无法关闭。	请执行下列任一操作。 · 请检查清料门是否夹有异物。 · 检查是否与供料器正常通信。在Epson RC+的设置菜单中的[系统设置]-[控制器]-[工件供料]画面选择相应的供料器，点击[测试]按钮，可进行通信测试。			任务停止
7736	未连接清料门。	请检查清料门的安装和接线是否正确。			任务停止
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。			任务停止
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。			任务停止
7750	仿真器初始化失败，无法运行。	请重启Epson RC+。			-
7751	无法保存仿真器文件。	请重启Epson RC+。			-

编号	信息	对策	补充信息 1	补充信息 2	错误解除方法
7752	无法读取仿真器文件。	请重启Epson RC+。			-
7753	无法映射仿真器内存。	请重启Epson RC+。			-
7754	仿真器虚拟控制器信息已存在。	请确认虚拟控制器的名称。			-
7755	无法创建仿真器虚拟控制器信息。	请重启Epson RC+。			-
7756	仿真器复制源虚拟控制器信息不存在。	请确认虚拟控制器的名称。			-
7757	仿真器复制源虚拟控制器信息已存在。	请确认虚拟控制器的名称。			-
7758	无法复制仿真器虚拟控制器信息	请重启Epson RC+。			-
7759	无法删除仿真器虚拟控制器信息。	请重启Epson RC+。			-
7760	无法删除仿真器控制器信息。	请重启Epson RC+。			-
7761	无法更改仿真器控制器信息的名称。	请确认虚拟控制器的名称。			-
7762	要更改仿真器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	要更改仿真器名称的原虚拟控制器信息已存在。	请确认虚拟控制器的名称。			-
7764	仿真器机器人编号错误。	请重启Epson RC+。			-
7765	无法读取仿真器机器人定义文件。	请确认定义文件是否存在。			-
7766	复制仿真器布局对象失败。	请重启Epson RC+。			-
7767	剪切仿真器布局对象失败。	请重启Epson RC+。			-
7768	粘贴仿真器布局对象失败。	请重启Epson RC+。			-
7769	删除仿真器机器人失败。	请重启Epson RC+。			-
7773	未指定仿真器机器人或对象。	请指定机器人或对象。			-
7774	仿真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，避免重复。			-
7775	未找到仿真器机器人。	请确认机器人是否已设定，或机器人名称是否正确。			-
7776	未找到仿真器对象。	请确认对象是否存在，或对象名称是否正确。			-
7777	未找到仿真器夹具。	请确认夹具是否已设定，或夹具名称是否正确。			-
7778	仿真器指定的对象已注册为零件。	请解除零件的注册。			-
7779	仿真器指定的对象不是零件。	请指定注册为零件的对象。			-
7780	找不到仿真器指定的工具。	请指定已设置的工具			-
7781	不能夹持仿真器子对象。	请变更为父级对象。			-

编号	信息	对策	补充信息 1	补充信息 2	错误解除方法
7782	无法将仿真器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	无法指定仿真器机器人。	请指定机器人以外的对象。			-
7784	不能将仿真器同一对象指定为父对象。	请指定其他对象。			-
7785	不能将仿真器子对象指定为父对象。	请变更为父级对象。			-
7786	仿真器指定的对象已注册为父对象。	请指定其他对象。			-
7787	指定的仿真器值无效。	请检查设定的值。			-
7788	指定的仿真器变量类型无效。	请确认变量类型。			-
7789	无法指定仿真器对象。	请指定机器人。			-
7790	无法指定仿真器夹具。	请指定夹具以外的对象。			-
7791	无法指定仿真器相机。	请指定相机以外的对象。			-
7800	指定的轴编号不是PG轴。	请检查设定的值。			-
7801	无法保存PG参数的设置。	请执行下列任一操作。 <ul style="list-style-type: none"> • 请重新执行。 • 请重新启动控制器。 • 请恢复正常运行备份文件。 • 请使用更新工具更新控制器固件。 • 请更换控制器的SD。 • 如果同样的错误反复出现, 请与我们联系。 			-
7802	指定了非关节的机器人类型。	请执行下列任一操作。 <ul style="list-style-type: none"> • 请确认机器人类型。 • 请指定正确的设置文件, 重新执行。 • 请重新启动控制器。 • 请通过固件更新工具更新控制器固件。 			-
7803	指定的参数不支持。	请执行下列任一操作。 <ul style="list-style-type: none"> • 请检查为UI指定的参数。 • 请使用更新工具更新控制器固件。 • 如果同样的错误反复出现, 请与我们联系。 			-
7804	机器人未选择。	请选择机器人。			-
7805	获取设置失败。(MCD)	请执行下列任一操作。 <ul style="list-style-type: none"> • 请重新启动控制器。 • 请恢复正常运行备份文件。 • 请使用更新工具更新控制器固件。 • 请更换控制器的SD。 • 如果同样的错误反复出现, 请与我们联系。 			-

编号	信息	对策	补充信息 1	补充信息 2	错误解除方法
7806	获取设置失败。(MCD)	<p>请执行下列任一操作。</p> <ul style="list-style-type: none"> · 请重新启动控制器。 · 请恢复正常运行的备份文件。 · 请使用更新工具更新控制器固件。 · 请更换控制器的SD。 · 如果同样的错误反复出现, 请与我们联系。 			-
7807	保存设置失败。(MCD)	<p>请执行下列任一操作。</p> <ul style="list-style-type: none"> · 请重新启动控制器。 · 请恢复正常运行的备份文件。 · 请使用更新工具更新控制器固件。 · 请更换控制器的SD。 · 请更换控制器的基板。 · 如果同样的错误反复出现, 请与我们联系。 			-
7808	保存设置失败。(MCD)	<p>请执行下列任一操作。</p> <ul style="list-style-type: none"> · 请重新启动控制器。 · 请恢复正常运行的备份文件。 · 请使用更新工具更新控制器固件。 · 请更换控制器的SD。 · 请更换控制器的基板。 · 如果同样的错误反复出现, 请与我们联系。 			-
7810	获取系统设置失败。(MPL)	<p>请执行下列任一操作。</p> <ul style="list-style-type: none"> · 请重新执行。 · 请重新启动控制器。 · 请使用更新工具更新控制器固件。 · 请更换控制器的SD。 · 如果同样的错误反复出现, 请与我们联系。 			-
7811	获取系统设置失败。(MPL)	<p>请执行下列任一操作。</p> <ul style="list-style-type: none"> · 请重新执行。 · 请重新启动控制器。 · 请使用更新工具更新控制器固件。 · 请更换控制器的SD。 · 如果同样的错误反复出现, 请与我们联系。 			-
7812	无法保存MT机器人的系统设置。	<p>请执行下列任一操作。</p> <ul style="list-style-type: none"> · 请重新启动控制器。 · 请使用更新工具更新控制器固件。 			-

编号	信息	对策	补充信息 1	补充信息 2	错误解除方法
7815	无法获取系统设置。	<p>请执行下列任一操作。</p> <ul style="list-style-type: none"> · 请重新执行。 · 请重新启动控制器。 · 请使用更新工具更新控制器固件。 · 请更换控制器的SD。 · 如果同样的错误反复出现, 请与我们联系。 			-
7816	无法获取系统设置。	<p>请执行下列任一操作。</p> <ul style="list-style-type: none"> · 请重新执行。 · 请重新启动控制器。 · 请使用更新工具更新控制器固件。 · 请更换控制器的SD。 · 如果同样的错误反复出现, 请与我们联系。 			-
7817	无法保存系统设置。	<p>请执行下列任一操作。</p> <ul style="list-style-type: none"> · 请重新执行。 · 请重新启动控制器。 · 请使用更新工具更新控制器固件。 · 请更换控制器的SD。 · 如果同样的错误反复出现, 请与我们联系。 			-
7822	无法获取MT机器人的系统设置(MTR)。	请用MT设置工具修复或更新。			-
7824	无法保存MT机器人的系统设置(MTR)。	请用MT设置工具修复或更新。			-
7829	无法保存机器人设置。	<p>请执行下列任一操作。</p> <ul style="list-style-type: none"> · 请重新启动控制器。 · 请恢复正常运行的备份文件。 · 请使用更新工具更新控制器固件。 · 请更换控制器的SD。 · 请更换控制器的基板。 · 如果同样的错误反复出现, 请与我们联系。 			-
7830	无法获取系统设置	<p>请执行下列任一操作。</p> <ul style="list-style-type: none"> · 请重新执行。 · 请重新启动控制器。 · 请使用更新工具更新控制器固件。 · 请更换控制器的SD。 · 如果同样的错误反复出现, 请与我们联系。 			-

编号	信息	对策	补充信息 1	补充信息 2	错误解除方法
7831	无法获取系统设置(电机格式错误)。	<p>请执行下列任一操作。</p> <ul style="list-style-type: none"> · 请重新执行。 · 请重新启动控制器。 · 请使用更新工具更新控制器固件。 · 请更换控制器的SD。 · 如果同样的错误反复出现, 请与我们联系。 			-
7840	无法分配内存。	<p>请执行下列任一操作。</p> <ul style="list-style-type: none"> · 请重新启动控制器。 · 请使用更新工具更新控制器固件。 · 如果同样的错误反复出现, 请与我们联系。 			-
7845	获取设置失败。(FGI)	<p>请执行下列任一操作。</p> <ul style="list-style-type: none"> · 请重新启动控制器。 · 请恢复正常运行的备份文件。 · 请使用更新工具更新控制器固件。 · 请更换控制器的SD。 · 如果同样的错误反复出现, 请与我们联系。 			-
7900	无法识别现场总线主板。	<p>结束任务并执行以下操作之一。</p> <ul style="list-style-type: none"> · 请确认现场总线主站板卡是否注册为PC的第1块板。 · 请检查是否安装了现场总线主站板卡。 · 请重启安装有现场总线主站板卡的PC。 · 请更换现场总线主站板卡。 			任务停止
7901	在现场总线主站和从站之间的通信中检测到异常。	<p>结束任务并执行以下操作之一。</p> <ul style="list-style-type: none"> · 请确认设置。 · 请确认现场总线主站和从站的通信电缆连接。 · 如果需要向现场总线主站和从站的通信电缆供电, 请确认电源。 · 请确认现场总线从站的状态。 			任务停止
7902	在现场总线主站和从站之间的通信失败。	<p>结束任务并执行以下操作之一。</p> <ul style="list-style-type: none"> · 请确认现场总线主站和从站的通信电缆连接。 · 如果需要向现场总线主站和从站的通信电缆供电, 请确认电源。 · 请确认现场总线从站的状态。 			任务停止

编号	信息	对策	补充信息 1	补充信息 2	错误解除方法
7903	无法初始化现场总线主站板。	结束任务并执行以下操作之一。 ・ 请检查是否安装了现场总线主站板卡。 ・ 请重启安装有现场总线主站板卡的PC。 ・ 请更换现场总线主站板卡。			任务停止
7904	无法识别现场总线主板。	结束任务并执行以下操作之一。 ・ 请确认现场总线主站板卡是否注册为PC的第1块板。 ・ 请检查是否安装了现场总线主站板卡。 ・ 请重启安装有现场总线主站板卡的PC。 ・ 请更换现场总线主站板卡。			任务停止
7905	无法识别现场总线主板。	结束任务并执行以下操作之一。 ・ 请检查是否安装了现场总线主站板卡。 ・ 请重启安装有现场总线主站板卡的PC。 ・ 请更换现场总线主站板卡。			任务停止
7906	无法初始化现场总线主站板。	结束任务并执行以下操作之一。 ・ 请检查是否安装了现场总线主站板卡。 ・ 请重启安装有现场总线主站板卡的PC。 ・ 请更换现场总线主站板卡。			任务停止
7907	现场总线主站板和控制器通信失败。	结束任务并执行以下操作之一。 ・ 请检查是否安装了现场总线主站板卡。 ・ 请重启安装有现场总线主站板卡的PC。 ・ 请更换现场总线主站板卡。			任务停止
7908	发生现场总线设置错误。	请检查现场总线主站的设置。			-
7909	未对现场总线主站设置从站。	请结束任务，使用随附的applicomIO Console应用程序，将从站注册到现场总线主站。			任务停止
7910	未找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	现场总线无效的配置文件。	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。			-

编号	信息	对策	补充信息 1	补充信息 2	错误解除方法
7912	指定的设备ID不支持。	请结束任务，检查指定为SPEL命令的设备ID。对象是系统历史记录中记载的函数名称和行号所对应的命令。修改方法请参阅参考手册。			任务停止
7913	指定的信息服务编号不支持。	请结束任务，检查指定为SPEL命令的发送数据，确保指定的Explicit信息服务编号有效。对象是系统历史记录中记载的函数名称和行号所对应的命令。修改方法请参阅参考手册。			任务停止
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	现场总线通讯超时。	请检查总线电源和从站之间的连接。			-
7930	OPC UA服务器未激活，无法启动。	请激活OPC UA功能。			-
7931	OPC UA服务器证书未注册，无法启动。	请执行下列任一操作。 · 请注册服务器证书。 · 检查服务器证书的使用类型。			-
7932	OPC UA服务器设置错误，无法启动。	请检查OPC UA服务器的设置。			-
7933	OPC UA服务器的端口号中指定的编号已设置。	请执行下列任一操作。 · 请设置其他端口编号。 · 请将不需要的端口号从设置中排除。			-
7975	为压力向导指定的值不支持。	请执行下列任一操作。 · 请检查为压力向导指定的参数。修改方法请参阅参考手册。 · 如果同样的错误反复出现，请与我们联系。			-
7976	为压力向导指定的属性值不支持。	请执行下列任一操作。 · 请检查为压力向导指定的属性值。修改方法请参阅参考手册。 · 如果同样的错误反复出现，请与我们联系。			-
7977	使用压力向导力传感器的机器人不存在。	请确认Epson RC+安装菜单中的[系统设置]-[控制器]-[压力感应]-[力传感器]。			-

2.9 代码编号 9000 ~

编号	信息	对策	补充信息 1	补充信息 2	错误解除方法
9001	检测到紧急停止线路故障 重复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断线、接地或短路，然后重启控制器。			重启
9002	检测到安全防护（安全门）线路故障 重复输入中之一发生了断线等故障。	确认安全防护（安全门）输入信号是否有断线、接地或短路，然后重启控制器。			重启
9003	初始化异常 无法初始化固件。	请确认配线等，如重启控制器后仍出现相同错误，请咨询当地经销商。			重启
9006	初始化异常 远程I/O初始化失败。	确认远程I/O的设置值。			重启
9007	力觉传感器错误。补充信息1：每个错误代码。	力觉传感器错误。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		重启
9008	校准执行中，RC +和控制器之间的通信断开。	请重启控制器。	各错误代码		重启
9009	连接的Safety板控制器不支持。	请断开连接的Safety板，并重启控制器。			重启
9010	连接的基板控制器不支持。	请断开连接的板，并重启控制器。	I/O端口	板的类别	重启
9011	请检查备用电池。	请确认备用电池安装。	当前值的100倍	极限值的100倍	重启
9012	MAIN板的5V输入电压低于规定值	请更换MAIN板。	当前值的100倍	极限值的100倍	重启
9013	电机制动、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	重启
9014	控制器内部温度高于规定值。	请尽快停止控制器后，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	重启

编号	信息	对策	补充信息 1	补充信息 2	错误解除方法
9015	控制器风扇的转速低于规定值 (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	重启
9016	控制器风扇的转速低于规定值 (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	重启
9017	控制器内部温度高于规定值。	请尽快停止控制器后, 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	重启
9019	MAIN板的3.3V输入电压低于规定值	请更换MAIN板。	当前值的100倍	极限值的100倍	重启
9020	MAIN板的DC输入电压超出规定值范围	请更换MAIN板。	当前值的100倍	极限值的100倍	重启
9100	无法分配内存。	请执行下列任一操作。 · 请重新启动控制器。 · 请使用更新工具更新控制器固件。 · 如果同样的错误反复出现, 请与我们联系。			重启
9101	无法和控制设备通信。	请执行下列任一操作。 · 请重启控制器及控制器设备、连接设备。 · 请使用更新工具更新控制器固件。 · 如果同样的错误反复出现, 请与我们联系。			重启
9102	无法初始化Modbus设置。	请执行下列任一操作。 · (选择RTU时) 请确认选择的端口是否安装。 · (选择TCP时) 请确认端口编号是否被其他设备使用。			重启
9103	用户定义远程输出I/O初始化失败。	如指定了机器人, 请确认指定的机器人是否注册。			重启

编号	信息	对策	补充信息 1	补充信息 2	错误解除方法
9104	用户定义远程输出I/O执行失败。	请按顺序执行以下操作。 1. 请从Epson RC+的[系统设置] - [控制器] - [远程控制] - [用户输出]检查条件表达式。 2. 请重启。 3. 请重新执行。			重启
9105	连接了控制器不支持的TP。	请断开连接的TP, 并重启控制器。	1:TP12:TP23:TP3		重启
9106	升级许可证期限不一致。	请咨询经销商, 更新升级许可证。			重启
9107	控制器电源老化。	检测到控制器电源老化。 · 请咨询经销商。			重启
9233	现场总线I/O驱动程序状态异常。	模块故障或控制器软件损坏。请修复控制器固件。			重启
9234	现场总线I/O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。			重启
9610	RAS 线路检测到伺服系统异常。	请执行下列任一操作。 · 请重启控制器。 · 请采取防噪音措施。 · 请更换MAIN板。			重启
9611	伺服CPU的RAM异常。	请执行下列任一操作。 · 请重启控制器。 · 请采取防噪音措施。 · 请更换MAIN板。			重启
9612	主CPU和伺服CPU的通信RAM异常。	请执行下列任一操作。 · 请重启控制器。 · 请采取防噪音措施。 · 请更换MAIN板。			重启
9613	伺服CPU的RAM异常。	请执行下列任一操作。 · 请重启控制器。 · 请采取防噪音措施。 · 请更换MAIN板。			重启
9614	主CPU和伺服CPU的初始化通信异常。	请执行下列任一操作。 · 请重启控制器。 · 请采取防噪音措施。 · 请更换MAIN板。			重启

编号	信息	对策	补充信息 1	补充信息 2	错误解除方法
9615	主CPU和伺服CPU的初始化通信异常。	请执行下列任一操作。 · 请重启控制器。 · 请采取防噪音措施。 · 请更换MAIN板。			重启
9616	主CPU和伺服CPU的通信异常。	请执行下列任一操作。 · 请重启控制器。 · 请采取防噪音措施。 · 请更换MAIN板。			重启
9617	主CPU和伺服CPU的通信异常。	请执行下列任一操作。 · 请重启控制器。 · 请采取防噪音措施。 · 请更换MAIN板。			重启
9618	伺服器长时间命令发生超时。	请执行下列任一操作。 · 请重启控制器。 · 请采取防噪音措施。 · 请更换MAIN板。			重启
9619	检测到长时间命令Checksum错误。	请执行下列任一操作。 · 请重启控制器。 · 请采取防噪音措施。 · 请更换MAIN板。			重启
9620	系统看门狗检测到异常。	请执行下列任一操作。 · 请重启控制器。 · 请采取防噪音措施。 · 请更换MAIN板。			重启
9621	发生驱动单元检查异常。	请执行下列任一操作。 · 请重启控制器。 · 请采取防噪音措施。 · 请更换MAIN板。			-
9622	伺服CPU的RAM异常。	请执行下列任一操作。 · 请重启控制器。 · 请采取防噪音措施。 · 请更换MAIN板。			重启
9623	紧急停止/安全防护(安全门)的双重电路异常。	请确认紧急停止或安全防护(安全门)的接线。			重启
9624	检测到主电路电源电压过低。	请执行下列任一操作。 · 请确认电源电压。 · 请重启控制器。			重启
9625	主电路的电源控制继电器触点熔断。	请更换DPU板。			重启

编号	信息	对策	补充信息 1	补充信息 2	错误解除方法
9630	实时状态异常检测到Checksum错误。	检测到控制器内部数据的Checksum异常。 请执行下列任一操作。 · 请检查周边设备的接线是否有短路或接线错误。 (EMERGENCY, D-I/O, 扩展I/O连接器) · 请更换控制器。			重启
9632	实时状态异常发生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。 请执行下列任一操作。 · 请检查周边设备的接线是否有短路或接线错误。 (EMERGENCY, D-I/O, 扩展I/O连接器) · 请更换控制器。			重启
9700	伺服器控制门数组异常。	请执行下列任一操作。 · 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MAIN板。 · 请更换附加轴单元。			重启
9702	未安装电机驱动器。	请执行下列任一操作。 · 请确认是否已安装电机驱动器。 · 请确认机型设置或硬件设置。 · 请更换电机驱动器。 · 请更换MAIN板。			重启
9705	编码器分割数设置异常。	请确认机型设定。			重启
9707	编码器的多圈超过最大范围。	请执行下列任一操作。 · 请重置编码器。 · 请更换电机。			重启
9708	位置超出控制范围。	请执行下列任一操作。 · 请重置编码器。 · 请更换MAIN板。 · 请更换电机。			重启

编号	信息	对策	补充信息 1	补充信息 2	错误解除方法
9709	编码器无响应。	<p>请执行下列任一操作。</p> <ul style="list-style-type: none"> · 请确认机型设定。 · 请确认信号电缆的连接。 · 请更换MAIN板或编码器I/F板。 			重启
9710	编码器初始化异常。	<p>请执行下列任一操作。</p> <ul style="list-style-type: none"> · 请重启控制器。 · 请确认机器人的设置。 · 请确认信号电缆的连接。 · 请更换MAIN板或编码器I/F板。 			重启
9711	编码器通信异常。	<p>请执行下列任一操作。</p> <ul style="list-style-type: none"> · 请重启控制器。 · 请确认机器人的设置。 · 请确认信号电缆的连接。 · 请更换MAIN板或编码器I/F板。 			重启
9712	伺服器CPU看门狗检测到异常。	<p>请执行下列任一操作。</p> <ul style="list-style-type: none"> · 请重启控制器。 · 请确认防噪音措施。 · 请更换MAIN板。 			重启
9713	控制电流回路WDT检测到异常。	<p>请执行下列任一操作。</p> <ul style="list-style-type: none"> · 请重启控制器。 · 请检查电源电缆的连接。 · 请确认15V电源和电缆连接。 · 请确认防噪音措施。 · 请更换MAIN板。 			重启
9714	MAIN板不适用于此机器人。	<p>请执行下列任一操作。</p> <ul style="list-style-type: none"> · 请确认机器人的设置。 · 请更换板适用于机器人的MAIN板。 			重启
9715	编码器被重置	请重启控制器。			重启

编号	信息	对策	补充信息 1	补充信息 2	错误解除方法
9716	编码器的数据备份电源异常。	请执行下列任一操作。 · 请确认信号电缆的连接。 · 请更换并重置编码器电池。			重启
9717	编码器的备份数据异常。	请执行下列任一操作。 · 请重置编码器。 · 请确认信号电缆的连接。			重启
9719	编码器的位置管理异常。	请执行下列任一操作。 · 请重置编码器。 · 请更换电机。(编码器故障)			重启
9720	打开编码器电源时的速度高。	请执行下列任一操作。 · 请确认机器人是否与周边设备发生干涉。 · 请确认机器人已停止, 重启控制器。 · 请重置编码器。			重启
9722	R/D转换器检测到异常。	请执行下列任一操作。 · 请确认机器人的信号系统接线。(引脚脱落、断线、短路) · 请重置编码器。			重启
9723	G传感器通信异常。	请执行下列任一操作。 · 请确认信号电缆的连接。 · 请确认机器人的信号系统接线。(引脚脱落、断线、短路) · 请确认防噪音措施。 · 请更换控制板。 · 请更换MAIN板。			重启
9724	G传感器数据异常。	请更换控制板。			重启
9725	多圈数据和R/D转换数据有偏差。	请执行下列任一操作。 · 请确认防噪音措施。			重启
9726	解析器励磁信号中断。	请执行下列任一操作。 · 请确认机器人的信号系统接线。(引脚脱落、断线、短路) · 请重置编码器。			重启

编号	信息	对策	补充信息 1	补充信息 2	错误解除方法
9727	S-DSP检测到DSP通讯失败。	请执行下列任一操作。 · 请重启控制器。 · 请确认防噪音措施。 · 请更换MAIN板。			重启
9728	检测到电流反馈数据异常。	请执行下列任一操作。 · 请重启控制器。 · 请确认防噪音措施。 · 请更换MAIN板。			重启
9729	D-DSP检测到DSP通讯失败。	请执行下列任一操作。 · 请重启控制器。 · 请确认防噪音措施。 · 请更换MAIN板。			重启
9730	关闭编码器电源时的速度过高。	请执行下列任一操作。 · 请重置编码器。 · 请更换电机。			重启
9731	编码器的速度高。	请执行下列任一操作。 · 请重置编码器。 · 请更换电机。			重启
9732	伺服器报警A。	请重启控制器。			重启
9733	G传感器初始化失败。	请执行下列任一操作。 · 请重启控制器。 · 请确认信号电缆的连接。 · 请确认防噪音措施。			重启
9734	编码器重置失败。	请执行下列任一操作。 · 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。			重启
9740	伺服CPU系统发生异常。	请执行下列任一操作。 · 请重启控制器。 · 请确认防噪音措施。 · 请更换MAIN板。			重启

编号	信息	对策	补充信息 1	补充信息 2	错误解除方法
9800	Safety板检测到编码器错误。	<p>请执行下列任一操作。</p> <ul style="list-style-type: none"> · 请重启控制器。 · 请按顺序执行以下操作。 <ol style="list-style-type: none"> 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。 <ul style="list-style-type: none"> - 确认Safety板的连接。 - 更换Safety板。 	<p>异常检测部位</p> <ol style="list-style-type: none"> 1: 通信 2: 内部 	<p>关节编号</p> <p>1: J12: J24: J38: J416: J532: J6</p>	重启
9801	Safety板检测到位置异常。	<p>请执行下列任一操作。</p> <ul style="list-style-type: none"> · 请重启控制器。 · 请按顺序执行以下操作。 <ol style="list-style-type: none"> 1. 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。 2. 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。 3. 如果未发生相关的错误, 请从安全功能管理器进行HOFS设置。 		<p>关节编号</p> <p>1: J12: J24: J38: J416: J532: J6</p>	重启
9802	检测到Safety板输入重复异常。	<p>请执行下列任一操作。</p> <ul style="list-style-type: none"> · 请重新启动控制器。 · 确认TP的使用方法。 <p>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。</p> <ul style="list-style-type: none"> · 确认紧急停止按钮、TP等的输入设备与Safety板的连接。插拔连接器时, 请务必切断控制器的电源后再进行。 	<p>异常检测部位</p> <ol style="list-style-type: none"> 1: SAFETY_IN 12: SAFETY_IN 24: SAFETY_IN 38: SAFETY_IN 416: SAFETY_IN 532: 启用开关 64: 紧急停止开关 (TP) 128: 紧急停止开关 (控制器连接) 		重启

编号	信息	对策	补充信息 1	补充信息 2	错误解除方法
9803	检测到Safety板输出重复异常。	<p>请执行下列任一操作。</p> <ul style="list-style-type: none"> · 请重新启动控制器。 · 确认外部设备与Safety板之间的连接。 · 确认TP的使用方法。握住启用开关的中间位置，均匀用操作。 · 请修改设置值或程序，使机器人在动作时相对于安全极限速度或安全极限位置的设置值有余量。 · 确认安全I/O连接器电源的连接。插拔连接器时，请务必断开控制器后再进行。 	<p>异常检测部位</p> <p>1: SAFETY_OUT 12: SAFETY_OUT 24: SAFETY_OUT 3128: 安全扭矩关闭</p>		重启
9804	检测到Safety板异常。	<p>请执行下列任一操作。</p> <ul style="list-style-type: none"> · 请重新启动控制器。 · 确认控制器内的Safety板的连接。 · 更换Safety板。 	<p>(补充信息1) 异常检测部位</p> <p>2: 看门狗定时器检测 4: 电源(5V) 8: 电源(3.3V) 64: 通信路径</p>		重启
9805	检测到Safety板的MCU异常。	<p>请在系统历史记录中确认附加信息，并根据情况采取对策。[参数异常(补充信息1=1、且补充信息2=255)时] *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]请执行以下任一操作。</p> <ul style="list-style-type: none"> · 请重新启动控制器。 · 若重复出现同样错误，请更换Safety板。 	<p>异常检测部位</p> <p>1: 数据 ROM2: 程序 ROM4: RAM16: 序列 监控器 128: CPU</p>	<p>补充信息1为1时 0~254: 数据故障位置 255: 参数异常</p>	重启
9806	Safety板检测到控制器异常。	<p>请执行下列任一操作。</p> <ul style="list-style-type: none"> · 请重新启动控制器。 · 如果同样的错误反复出现，请与我们联系。 	<p>异常检测部位</p> <p>1: 操作模式接收错误</p>		重启

编号	信息	对策	补充信息 1	补充信息 2	错误解除方法
9807	Safety板检测到继电器融接。	<p>请重新启动控制器。</p> <p>如果同样的错误反复出现，请按顺序执行以下操作。</p> <ol style="list-style-type: none"> 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。 <ul style="list-style-type: none"> • 确认控制器内的Safety板的连接。 • 更换Safety板。 	异常检测部位 1:继电器融接		重启
9809	Safety板内信号不匹配。	<p>请执行下列任一操作。</p> <ul style="list-style-type: none"> • 请重新启动控制器。 • 确认TP的使用方法。 <p>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。</p> <ul style="list-style-type: none"> • 请修改设置值或程序，使机器人在动作时相对于安全极限速度或安全极限位置的设置值有余量。 • 确认控制器内的Safety板的连接。 • 更换Safety板。 	(补充信息1) 异常检测部位 1:状态不一致 2:手臂前端位置不一致		重启
9810	Safety板未连接。	<p>请执行下列任一操作。</p> <ul style="list-style-type: none"> • 请重新启动控制器。 • 确认控制器内的Safety板的连接。 • 更换Safety板。 	异常检测部位1: Safety板		重启
9811	控制器的机器人型号和Safety板设置不同。	<p>请按顺序执行以下操作。</p> <ol style="list-style-type: none"> 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。 			重启

编号	信息	对策	补充信息 1	补充信息 2	错误解除方法
9812	控制器的机器人参数校验和和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。	控制器的机器人参数校验和	Safety板的机器人参数校验和	重启
9814	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: 运行设置		重启

2.10 代码编号 10000 ~

编号	信息	对策	补充信息 1	补充信息 2	错误解除方法
10000	命令执行被用户操作中断。	请确认状态, 重新执行。			-
10001	命令超时。	请执行下列任一操作。 · 请重启Epson RC+。 · 请重新安装Epson RC+。			-
10002	点文件已损坏。	请执行下列任一操作。 · 请确认点文件。 · 请恢复正确运行的备份文件。			-
10003	无法建立项目。	请执行下列任一操作。 · 请确认项目。 · 请重启Epson RC+。			-
10004	无法初始化Spe1的类实例。	请执行下列任一操作。 · 请重启Epson RC+。 · 请重新安装Epson RC+。			-
10005	编译器初始化失败。	请执行下列任一操作。 · 请重启Epson RC+。 · 请重新安装Epson RC+。			-
10006	通信驱动程序初始化失败。	请执行下列任一操作。 · 请重启Epson RC+。 · 请重新安装Epson RC+。			-
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。			-

编号	信息	对策	补充信息 1	补充信息 2	错误解除方法
10010	无法创建文件。	请执行下列任一操作。 · 请确认文件名称和路径是否正确。 · 请确认保存位置的可用空间。			-
10011	未找到文件。	请确认文件名称和路径是否正确。			-
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。	请执行下列任一操作。 · 请确认项目。 · 请确认控制器与Epson RC+的连接。			-
10016	驱动器未准备好。	请确认驱动器的指定是否正确。			-
10017	无效的IP地址。	请确认IP地址。			-
10018	无效的IP掩码。	请确认IP掩码。			-
10019	无效的IP网关。	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。	请选择执行中的命令结束, 然后执行。			-
10101	用户中止命令。	请执行ResetAbort。			-
10102	无效的服务器实例。	请指定正确的实例。			-
10103	无效的CommandTask值。	请指定正确的任务编号。			-
10104	无法在初始化后更改ServerInstance。	请在初始化前设置ServerInstance。			-
10105	数据无效。	请检查RC+ API中GetTaskInfo方法的数据。			-
10106	显示对话框时无法继续。	请检查RC+ API, Rundialog方法或TeachPoint方法执行时, 没有执行Rundialog方法或TeachPoint方法。			-
10250	功能块 命令执行超时。	请确认和PLC的连接。			-
10251	功能块 无法通过位的设置执行命令。	ExtError位为高或ExtCmdReset位为低。请确认ExtError位和ExtCmdReset位。			-

编号	信息	对策	补充信息 1	补充信息 2	错误解除方法
10252	功能块 检测到无效的配置。	请检查配置			-
10253	功能块 MaxTime使用的值无效。	请确认MaxTime的值大于0。			-
10254	功能块 执行其他功能块，无法执行命令。	请确认功能块没有同时运行。			-
10501	连接中断。	请确认控制器与Epson RC+的连接。			-
10502	不能与SPEL控制器板连接。	请确认控制器与Epson RC+的连接。			-
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，在RC+8.0中不可用。	请在其他电脑中安装RC+8.0后使用			-
10505	没有符合指定连接编号的设置。	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。

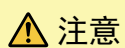
此时，可能会出现紧急停止以外的错误。

如果发生错误，请执行以下步骤重置错误。

- 释放紧急停止开关。

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。



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“安全极限速度(SLS)引发停止时的确认项目”，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“安全极限速度 (SLS) 引发停止时的确认项目”，并采取对策。
		1	J1	
		2	J2	
		4	J3	
		8	J4	
		16	J5	
		32	J6	
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	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“安全极限速度 (SLS) 引发停止时的确认项目”，并采取对策。
		1	J1	
		2	J2	
		4	J3	
		8	J4	
		16	J5	
		32	J6	
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	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)	
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	
		2001 (*3)	J2, YU	
		4001 (*3)	J2, XL	
		8001 (*3)	J2, XU	
		16001 (*3)	J2, ZL	
		32001 (*3)	J2, ZU	
		1002 (*3)	J3, YL	
		2002 (*3)	J3, YU	
		4002 (*3)	J3, XL	
		8002 (*3)	J3, XU	
		16002 (*3)	J3, ZL	
		32002 (*3)	J3, ZU	
		1004 (*3)	J5, YL	
		2004 (*3)	J5, YU	
		4004 (*3)	J5, XL	
8004 (*3)	J5, XU			
16004 (*3)	J5, ZL			

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		
		32004 (*3)	J5, ZU	
		1008 (*3)	J6, YL	
		2008 (*3)	J6, YU	
		4008 (*3)	J6, XL	
		8008 (*3)	J6, XU	
		16008 (*3)	J6, ZL	
		32008 (*3)	J6, ZU	
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。
		1001 (*3)	J2, YL	
		2001 (*3)	J2, YU	
		4001 (*3)	J2, XL	
		8001 (*3)	J2, XU	
		16001 (*3)	J2, ZL	
		32001 (*3)	J2, ZU	
		1002 (*3)	J3, YL	
		2002 (*3)	J3, YU	
		4002 (*3)	J3, XL	
		8002 (*3)	J3, XU	
		16002 (*3)	J3, ZL	
		32002 (*3)	J3, ZU	

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	
		1004 (*3)	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。
		J5, YL	
		2004 (*3)	
		J5, YU	
		4004 (*3)	
		J5, XL	
		8004 (*3)	
		J5, XU	
		16004 (*3)	
		J5, ZL	
		32004 (*3)	
		J5, ZU	
		1008 (*3)	
		J6, YL	
		2008 (*3)	
		J6, YU	
		4008 (*3)	
		J6, XL	
		8008 (*3)	
		J6, XU	
		16008 (*3)	
		J6, ZL	
		32008 (*3)	
		J6, ZU	

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)
		1001 (*3)	J2, YL
		2001 (*3)	J2, YU
		4001 (*3)	J2, XL
		8001 (*3)	J2, XU
		16001 (*3)	J2, ZL
		32001 (*3)	J2, ZU
		1002 (*3)	J3, YL
		2002 (*3)	J3, YU
		4002 (*3)	J3, XL
		8002 (*3)	J3, XU
		16002 (*3)	J3, ZL
		32002 (*3)	J3, ZU
		1004 (*3)	J5, YL
		2004 (*3)	J5, YU
		4004 (*3)	J5, XL
		8004 (*3)	J5, XU
16004 (*3)	J5, ZL		
32004 (*3)	J5, ZU		
1008 (*3)	J6, YL		

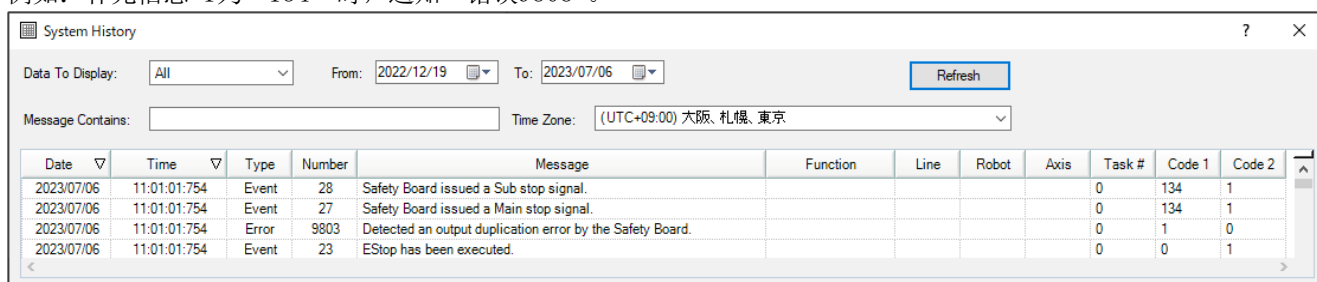
补充信息 2中显示的关节编号, 关节位置进入SLP_C的监控位置, 因此机器人已停止。
请参阅“通过安全极限位置(SLP)停止时的确认项目”, 并进行恢复操作或采取对策。

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		
		2008 (*3)	J6, YU	
		4008 (*3)	J6, XL	
		8008 (*3)	J6, XU	
		16008 (*3)	J6, ZL	
		32008 (*3)	J6, ZU	
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。
		-	-	
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	

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		
		32	J6	
上述以外 (*1)				发生Safety板的错误时通知。请参阅 (*1)。

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

例如: 补充信息 1为“134”时, 通知“错误9803”。



Date	Time	Type	Number	Message	Function	Line	Robot	Axis	Task #	Code 1	Code 2
2023/07/06	11:01:01:754	Event	28	Safety Board issued a Sub stop signal.					0	134	1
2023/07/06	11:01:01:754	Event	27	Safety Board issued a Main stop signal.					0	134	1
2023/07/06	11:01:01:754	Error	9803	Detected an output duplication error by the Safety Board.					0	1	0
2023/07/06	11:01:01:754	Event	23	EStop has been executed.					0	0	1

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

- 在监控位置选择“壁面”: X1 = XL, X2 = XU, Y1 = YL, Y2 = YU, Z1 = ZL, Z2 = ZU
- 在监控位置选择“限制区域”: X1 = XU, X2 = XL, Y1 = YU, Y2 = YL
详细信息请参阅以下手册。
“机器人控制器安全功能手册 - 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开关, 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。