

EPSON

AX Portal 錯誤代碼 / 訊息清單

翻譯版

© Seiko Epson Corporation 2026

Rev.2
TCM268S9140M

目錄

1. 前言 3

1.1 前言 4

1.2 商標 4

1.3 注意 4

1.4 製造商 4

1.5 聯絡資訊 4

2. 錯誤代碼清單 5

2.1 錯誤代碼 / 訊息清單 6

1. 前言

1.1 前言

感謝您購買本公司的機器人系統。本手冊包含正確使用機器人系統的必要資訊。

在安裝機器人系統之前，請詳閱本手冊及其他相關手冊。

請妥善保管本手冊以供隨時取用，方便在有任何疑問時重新閱讀內容。

所有機器人系統與其選配部件經嚴格的品質控管、測試與檢驗，以確保其符合我們的高效能標準，始能出貨給貴客戶。請注意，若未依本手冊說明的使用條件與產品規格使用本機器人系統，將無法發揮產品的基本性能。

本手冊說明我們可預測的可能危險及後果。務必遵守本手冊的安全注意事項，確保安全及正確地使用機器人系統。

1.2 商標

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

其他品牌及產品名稱皆為各擁有者所有之商標或註冊商標。

1.3 注意

如未獲授權，不得複製或重製本手冊中的任何部分。

本手冊內容如有變更，恕不另行通知。

若您在本手冊中發現任何錯誤或對相關內容有任何意見，請告知我們。

1.4 製造商

SEIKO EPSON CORPORATION

1.5 聯絡資訊

在下列手冊的「聯絡資訊」中，記載了詳細的聯絡資訊。

「AX6 與 RC-A101 安全手冊」

2. 錯誤代碼清單

2.1 錯誤代碼 / 訊息清單

提示

- 本文件所述錯誤訊息中，由 {{ }} 括起來的部分，是在發生錯誤時會自動替換為實際值（如使用者名稱、檔案名稱、數值、功能名稱等）並顯示的變數項目。

範例：

```
An account with name '{{ username }}' already exists.
```

在此情況下，{{ username }} 部分會顯示為重複的帳戶名稱。

- 下表顯示從站 ID 編號及其對應的硬體項目。

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

錯誤代碼	訊息	解決方法
ADMIN_DB_001	Connection to database failed: {{ error }}	重新啟動控制器。
ADMIN_DB_002	Database initialization failed: {{ error }}	重新啟動控制器。
ADMIN_DB_003	Database connection handler was closed.	重新啟動控制器。
ADMIN_DB_004	Setting does not exist and cannot be written.	■ 重新連線至介面（例如重新載入頁面，包括清除瀏覽器快取）。 ■ 若錯誤持續發生，請重新啟動控制器。
ADMIN_DB_005	Setting does not exist and cannot be written.	■ 重新連線至介面（例如重新載入頁面，包括清除瀏覽器快取）。 ■ 若錯誤持續發生，請重新啟動控制器。

錯誤代碼	訊息	解決方法
ADMIN_DB_006	Password must be properly hashed before saving.	■ 重新連線至介面 (例如重新載入頁面, 包括清除瀏覽器快取)。 ■ 若錯誤持續發生, 請重新啟動控制器。
ADMIN_DB_007	It must be specified which account to read from.	■ 重新連線至介面 (例如重新載入頁面, 包括清除瀏覽器快取)。 ■ 若錯誤持續發生, 請重新啟動控制器。
ADMIN_DB_008	Cannot read from account, as it does not exist.	■ 重新連線至介面 (例如重新載入頁面, 包括清除瀏覽器快取)。 ■ 若錯誤持續發生, 請重新啟動控制器。
ADMIN_DB_009	There must always be exactly one service account.	■ 重新連線至介面 (例如重新載入頁面, 包括清除瀏覽器快取)。 ■ 若錯誤持續發生, 請重新啟動控制器。
ADMIN_DB_010	An account with name '{{ username }}' already exists. Account names must be unique.	請根據錯誤訊息調整輸入內容 (例如文字, 函式引數, 核取方塊), 然後再試一次。
ADMIN_DB_011	An account with name '{{ username }}' already exists. Account names must be unique.	請根據錯誤訊息調整輸入內容 (例如文字, 函式引數, 核取方塊), 然後再試一次。
ADMIN_DB_012	The attributes to modify need to be specified.	■ 重新連線至介面 (例如重新載入頁面, 包括清除瀏覽器快取)。 ■ 若錯誤持續發生, 請重新啟動控制器。
ADMIN_DB_013	The attributes '{{ attributes }}' of this '{{ user_level }}' account cannot be modified.	■ 重新連線至介面 (例如重新載入頁面, 包括清除瀏覽器快取)。 ■ 若錯誤持續發生, 請重新啟動控制器。
ADMIN_DB_014	The attributes '{{ attributes }}' of this '{{ user_level }}' account cannot be modified.	■ 重新連線至介面 (例如重新載入頁面, 包括清除瀏覽器快取)。 ■ 若錯誤持續發生, 請重新啟動控制器。

錯誤代碼	訊息	解決方法
ADMIN_DB_015	An account with name '{{ username }}' already exists. Account names must be unique.	請根據錯誤訊息調整輸入內容 (例如文字、函式引數、核取方塊)，然後再試一次。
ADMIN_DB_016	The service account cannot be deleted.	■ 重新連線至介面 (例如重新載入頁面，包括清除瀏覽器快取)。 ■ 若錯誤持續發生，請重新啟動控制器。
AUTH_001	The login token is already used.	■ 重新連線至介面 (例如重新載入頁面，包括清除瀏覽器快取)。 ■ 若錯誤持續發生，請重新啟動控制器。
AUTH_002	The login token has expired.	■ 重新連線至介面 (例如重新載入頁面，包括清除瀏覽器快取)。 ■ 若錯誤持續發生，請重新啟動控制器。
AUTH_003	User level not sufficient to execute function '{{ function }}'.	■ 重新連線至介面 (例如重新載入頁面，包括清除瀏覽器快取)。 ■ 若錯誤持續發生，請重新啟動控制器。
AUTH_004	No authentication data available.	■ 重新連線至介面 (例如重新載入頁面，包括清除瀏覽器快取)。 ■ 若錯誤持續發生，請重新啟動控制器。
AUTH_005	The function '{{ function }}' is not available on robots of type '{{ robot_type }}'.	■ 重新連線至介面 (例如重新載入頁面，包括清除瀏覽器快取)。 ■ 若錯誤持續發生，請重新啟動控制器。
AUTH_006	The login token is not usable.	■ 重新連線至介面 (例如重新載入頁面，包括清除瀏覽器快取)。 ■ 若錯誤持續發生，請重新啟動控制器。

錯誤代碼	訊息	解決方法
AUTH_007	No active tokens for this session.	■ 重新連線至介面 (例如重新載入頁面, 包括清除瀏覽器快取)。 ■ 若錯誤持續發生, 請重新啟動控制器。
AUTH_008	The login token is not usable.	■ 重新連線至介面 (例如重新載入頁面, 包括清除瀏覽器快取)。 ■ 若錯誤持續發生, 請重新啟動控制器。
AUTH_009	The login token is not usable.	■ 重新連線至介面 (例如重新載入頁面, 包括清除瀏覽器快取)。 ■ 若錯誤持續發生, 請重新啟動控制器。
AUTH_010	Invalid username or password.	■ 請重新登入。 ■ 若仍無法登入, 請聯絡機器人管理員。
AUTH_011	Invalid username or password.	■ 請重新登入。 ■ 若仍無法登入, 請聯絡機器人管理員。
AUTH_012	The user '{{ username }}' was deleted.	■ 請重新登入。 ■ 若仍無法登入, 請聯絡機器人管理員。
AUTH_013	The service user could not be created.	重新啟動控制器。
AUTH_014	The initial administrator already exists.	重新啟動控制器。
COMMAND_001	{{ error }}	重新啟動控制器。
COMMAND_002	{{ error }}	重新啟動控制器。
EXPORT_001	Cannot export, finalize update first.	重新啟動控制器。
EXPORT_002	Error while exporting logs and database.	重新啟動控制器。
IMAGE_001	Unsupported type, please use images of one of the following types: {{ allowed_types }}	請按照錯誤訊息的指示操作。
IMAGE_002	The uploaded image is too small, please provide an image of at least {{ min_size }}x{{ min_size }} pixels.	請按照錯誤訊息的指示操作。
IMAGE_003	The uploaded image is too big, please provide an image of at most {{ max_size }}x{{ max_size }} pixels.	請按照錯誤訊息的指示操作。

錯誤代碼	訊息	解決方法
IMAGE_004	Could not determine the image type.	請根據錯誤訊息調整輸入內容 (例如文字、函式引數、核取方塊)，然後再試一次。
REQUEST_001	The executor {{ name }} is still running.	■ 請等待處理程序完成，然後再試一次。 ■ 若錯誤持續發生，請重新啟動控制器。
REQUEST_002	{{ error }}	■ 重新連線至介面 (例如重新載入頁面，包括清除瀏覽器快取)。 ■ 若錯誤持續發生，請重新啟動控制器。
REQUEST_003	The request '{{ request }}' is unknown.	■ 重新連線至介面 (例如重新載入頁面，包括清除瀏覽器快取)。 ■ 若錯誤持續發生，請重新啟動控制器。
REQUEST_004	The request '{{ request }}' is unknown.	■ 重新連線至介面 (例如重新載入頁面，包括清除瀏覽器快取)。 ■ 若錯誤持續發生，請重新啟動控制器。
REQUEST_005	Invalid format of incoming message, not a JSON string.	■ 重新連線至介面 (例如重新載入頁面，包括清除瀏覽器快取)。 ■ 若錯誤持續發生，請重新啟動控制器。
REQUEST_006	{{ error }}	■ 重新連線至介面 (例如重新載入頁面，包括清除瀏覽器快取)。 ■ 若錯誤持續發生，請重新啟動控制器。
REQUEST_007	System functions not available.	重新啟動控制器。
REQUEST_008	Received a corrupted response.	■ 重新連線至介面 (例如重新載入頁面，包括清除瀏覽器快取)。 ■ 若錯誤持續發生，請重新啟動控制器。
REQUEST_009	Unsuccessful request response: {{ response }}	重新啟動控制器。
REQUEST_010	User '{{ username }}' could not be created.	重新啟動控制器。

錯誤代碼	訊息	解決方法
REQUEST_011	User with ID {{ user_id }} could not be modified.	重新啟動控制器。
REQUEST_012	The password could not be set for user with ID {{ user_id }}.	■ 重新連線至介面 (例如重新載入頁面, 包括清除瀏覽器快取)。 ■ 若錯誤持續發生, 請重新啟動控制器。
REQUEST_013	The password is invalid. Try again.	請根據錯誤訊息調整輸入內容 (例如文字, 函式引數, 核取方塊), 然後再試一次。
REQUEST_014	The password could not be set for user with ID {{ user_id }}.	■ 重新連線至介面 (例如重新載入頁面, 包括清除瀏覽器快取)。 ■ 若錯誤持續發生, 請重新啟動控制器。
REQUEST_015	User with ID {{ user_id }} could not be deleted.	■ 重新連線至介面 (例如重新載入頁面, 包括清除瀏覽器快取)。 ■ 若錯誤持續發生, 請重新啟動控制器。
REQUEST_016	The username is too short, must be at least {{ num }} characters long.	請根據錯誤訊息調整輸入內容 (例如文字, 函式引數, 核取方塊), 然後再試一次。
REQUEST_017	An account with name '{{ username }}' already exists. Account names must be unique.	請根據錯誤訊息調整輸入內容 (例如文字, 函式引數, 核取方塊), 然後再試一次。
REQUEST_018	The full name is too short, must be at least {{ num }} characters long.	請根據錯誤訊息調整輸入內容 (例如文字, 函式引數, 核取方塊), 然後再試一次。
REQUEST_019	The password is too short, must be at least {{ num }} characters long.	請根據錯誤訊息調整輸入內容 (例如文字, 函式引數, 核取方塊), 然後再試一次。
REQUEST_020	The argument '{{ argument }}' is missing for the '{{ action }}' action.	請根據錯誤訊息調整輸入內容 (例如文字, 函式引數, 核取方塊), 然後再試一次。
REQUEST_021	The usbhook command '{{ command }}' failed.	■ 請重新插入 USB 隨身碟, 然後再試一次。 ■ 若錯誤持續發生, 請改用另外一隻USB隨身碟。 ■ 若錯誤持續發生, 請重新啟動控制器。

錯誤代碼	訊息	解決方法
REQUEST_022	Failed to read update list from USB stick.	■ 請重新插入 USB 隨身碟，然後再試一次。 ■ 若錯誤持續發生，請改用另外一隻USB隨身碟。 ■ 若錯誤持續發生，請重新啟動控制器。
REQUEST_023	Unknown exit code {{ exit_code }}.	重新啟動控制器。
REQUEST_024	This feature is not available due to an internal version mismatch. Choose another way to update the software.	■ 重新連線至介面 (例如重新載入頁面，包括清除瀏覽器快取)。 ■ 若錯誤持續發生，請重新啟動控制器。
REQUEST_025	Please confirm the update, or power-cycle before re-executing an update.	請按照錯誤訊息的指示操作。
REQUEST_026	Power-cycle robot first before re-executing an update.	請按照錯誤訊息的指示操作。
REQUEST_027	An update is already running, cannot execute another one currently.	■ 請等待處理程序完成，然後再試一次。 ■ 若錯誤持續發生，請重新啟動控制器。
REQUEST_028	Failed to remove file '{{ file_name }}' during clean-up.	重新啟動控制器。
REQUEST_029	{{ error }}	■ 重新連線至介面 (例如重新載入頁面，包括清除瀏覽器快取)。 ■ 若錯誤持續發生，請重新啟動控制器。
REQUEST_030	{{ error }}	■ 重新連線至介面 (例如重新載入頁面，包括清除瀏覽器快取)。 ■ 若錯誤持續發生，請重新啟動控制器。
REQUEST_031	{{ error }}	■ 重新連線至介面 (例如重新載入頁面，包括清除瀏覽器快取)。 ■ 若錯誤持續發生，請重新啟動控制器。
REQUEST_032	Invalid request group	■ 重新連線至介面 (例如重新載入頁面，包括清除瀏覽器快取)。 ■ 若錯誤持續發生，請重新啟動控制器。

錯誤代碼	訊息	解決方法
SYSTEM_001	Failed to calculate checksum.	重新啟動控制器。
SYSTEM_002	Failed to read from file '{{ file_name }}'.	重新啟動控制器。
SYSTEM_003	Failed to read from file '{{ file_name }}'.	重新啟動控制器。
SYSTEM_004	Failed to write to file '{{ file_name }}'.	重新啟動控制器。
SYSTEM_005	Failed to write to file '{{ file_name }}'.	重新啟動控制器。
SYSTEM_006	Only dates after {{ min_date }} and before {{ max_date }} are supported.	請根據錯誤訊息調整輸入內容 (例如文字、函式引數、核取方塊)，然後再試一次。
SYSTEM_007	The uploaded certificate files cannot be validated, make sure to upload a matching pair of files.	請按照錯誤訊息的指示操作。
SYSTEM_008	Timezone information in the SSL certificate cannot be read. The extracted time may be wrong.	請根據錯誤訊息調整輸入內容 (例如文字、函式引數、核取方塊)，然後再試一次。
UPDATE_001	Robot type not defined, cannot update anything.	■ 重新啟動控制器。 ■ 請再次執行更新，或者選擇另外的方法以更新。
UPDATE_002	Failed to mount USB update stick.	■ 重新啟動控制器。 ■ 請再次執行更新，或者選擇另外的方法以更新。
UPDATE_003	The update file was not found, skipping the update.	■ 重新啟動控制器。 ■ 請再次執行更新，或者選擇另外的方法以更新。
UPDATE_004	Bad update file format found.	■ 重新啟動控制器。 ■ 請再次執行更新，或者選擇另外的方法以更新。
UPDATE_005	USB device detected. Unplug it before running an update.	請按照錯誤訊息的指示操作。
UPDATE_006	The update data folder was not found.	■ 重新啟動控制器。 ■ 請再次執行更新，或者選擇另外的方法以更新。
UPDATE_007	Multiple USB devices detected. Before running an update, unplug USB devices that do not contain the update.	請按照錯誤訊息的指示操作。
UPDATE_008	The update failed unexpectedly. Check the logs for details.	■ 重新啟動控制器。 ■ 請再次執行更新，或者選擇另外的方法以更新。

錯誤代碼	訊息	解決方法
UPDATE_009	Could not find the USB mount point.	■ 請重新插入 USB 隨身碟，然後再試一次。 ■ 若錯誤持續發生，請改用另外一隻USB隨身碟。 ■ 若錯誤持續發生，請重新啟動控制器。
UPDATE_010	An undefined usbhook service was called.	■ 重新啟動控制器。 ■ 請再次執行更新，或者選擇另外的方法以更新。
UPDATE_011	The update failed unexpectedly. Check the logs for details.	■ 重新啟動控制器。 ■ 請再次執行更新，或者選擇另外的方法以更新。
UPDATE_012	The RAUC update is not available.	■ 重新啟動控制器。 ■ 請再次執行更新，或者選擇另外的方法以更新。
UPDATE_013	The update flashing failed.	■ 重新啟動控制器。 ■ 請再次執行更新，或者選擇另外的方法以更新。
UPDATE_014	The keyring folder is missing.	■ 重新啟動控制器。 ■ 請再次執行更新，或者選擇另外的方法以更新。
UPDATE_015	Keys are missing in the keyring folder.	■ 重新啟動控制器。 ■ 請再次執行更新，或者選擇另外的方法以更新。
UPDATE_016	The update file was not found, skipping the update.	■ 重新啟動控制器。 ■ 請再次執行更新，或者選擇另外的方法以更新。
UPDATE_017	Failed to extract the update signature.	■ 重新啟動控制器。 ■ 請再次執行更新，或者選擇另外的方法以更新。
UPDATE_018	Failed to verify the update signature.	■ 重新啟動控制器。 ■ 請再次執行更新，或者選擇另外的方法以更新。
UPDATE_019	The update file is corrupted, skipping the update.	■ 重新啟動控制器。 ■ 請再次執行更新，或者選擇另外的方法以更新。

錯誤代碼	訊息	解決方法
UPDATE_020	Loading the runner image failed, cannot start the update.	■ 重新啟動控制器。 ■ 請再次執行更新，或者選擇另外的方法以更新。
UPDATE_021	The update runner image is missing, cannot start the update.	■ 重新啟動控制器。 ■ 請再次執行更新，或者選擇另外的方法以更新。
UPDATE_022	Failed to install firmware.	■ 重新啟動控制器。 ■ 請再次執行更新，或者選擇另外的方法以更新。
UPDATE_023	Because the update failed, confirmation is blocked. Please power cycle and restart the update.	請按照錯誤訊息的指示操作。
UPDATE_024	Other usbhook command is running.	■ 請等待處理程序完成，然後再試一次。 ■ 若錯誤持續發生，請重新啟動控制器。
ADDONS_001	The robot serial number is not defined. All licensed add-ons are disabled.	重新啟動控制器。
ADDONS_002	Could not initialize the license manager. All licensed add-ons are disabled.	重新啟動控制器。
BLOCK_001	Cannot add programming block.	■ 重新連線至介面 (例如重新載入頁面，包括清除瀏覽器快取)。 ■ 若錯誤持續發生，請重新啟動控制器。
BLOCK_002	Cannot modify programming block.	■ 重新連線至介面 (例如重新載入頁面，包括清除瀏覽器快取)。 ■ 若錯誤持續發生，請重新啟動控制器。
BLOCK_003	Cannot remove programming block.	■ 重新連線至介面 (例如重新載入頁面，包括清除瀏覽器快取)。 ■ 若錯誤持續發生，請重新啟動控制器。
BLOCK_004	Cannot retrieve data from programming block.	■ 重新連線至介面 (例如重新載入頁面，包括清除瀏覽器快取)。 ■ 若錯誤持續發生，請重新啟動控制器。

錯誤代碼	訊息	解決方法
BLOCK_005	Cannot move programming block.	■ 重新連線至介面 (例如重新載入頁面, 包括清除瀏覽器快取)。 ■ 若錯誤持續發生, 請重新啟動控制器。
BLOCK_006	Cannot duplicate programming block.	■ 重新連線至介面 (例如重新載入頁面, 包括清除瀏覽器快取)。 ■ 若錯誤持續發生, 請重新啟動控制器。
BLOCK_007	Invalid block structure found, cannot load it.	■ 重新連線至介面 (例如重新載入頁面, 包括清除瀏覽器快取)。 ■ 若錯誤持續發生, 請重新啟動控制器。
BLOCK_008	Block programming is disabled and needs to be manually unlocked first.	■ 重新連線至介面 (例如重新載入頁面, 包括清除瀏覽器快取)。 ■ 若錯誤持續發生, 請重新啟動控制器。
BLOCK_009	Coding is disabled and needs to be manually unlocked first.	■ 重新連線至介面 (例如重新載入頁面, 包括清除瀏覽器快取)。 ■ 若錯誤持續發生, 請重新啟動控制器。
BRIDGE_001	The following error interrupted normal functionality. {{ error_type }}: {{ error }}	■ 重新連線至介面 (例如重新載入頁面, 包括清除瀏覽器快取)。 ■ 若錯誤持續發生, 請重新啟動控制器。
BRIDGE_002	The specified bridge '{{ bridge }}' does not exist. (Called action: '{{ action }}')	■ 重新連線至介面 (例如重新載入頁面, 包括清除瀏覽器快取)。 ■ 若錯誤持續發生, 請重新啟動控制器。
BRIDGE_003	The sent action '{{ action }}' does not exist for bridge '{{ bridge }}'.	■ 重新連線至介面 (例如重新載入頁面, 包括清除瀏覽器快取)。 ■ 若錯誤持續發生, 請重新啟動控制器。

錯誤代碼	訊息	解決方法
BRIDGE_004	Call to function '{{ function }}' failed. It seems that you are not properly logged in. Please navigate back to the Admin Interface to log in.	■ 重新連線至介面 (例如重新載入頁面, 包括清除瀏覽器快取)。 ■ 請重新登入。 ■ 若仍無法登入, 請聯絡機器人管理員。
BRIDGE_005	A user of type '{{ user_level }}' is not authorized to execute the function '{{ function }}'. Make sure that you are properly logged in.	■ 重新連線至介面 (例如重新載入頁面, 包括清除瀏覽器快取)。 ■ 請重新登入。 ■ 若仍無法登入, 請聯絡機器人管理員。
BRIDGE_006	The argument '{{ name }}' is missing for the '{{ target_function }}' action.	■ 重新連線至介面 (例如重新載入頁面, 包括清除瀏覽器快取)。 ■ 若錯誤持續發生, 請重新啟動控制器。
BRIDGE_007	{{ response }}. Please log in again.	■ 重新連線至介面 (例如重新載入頁面, 包括清除瀏覽器快取)。 ■ 請重新登入。 ■ 若仍無法登入, 請聯絡機器人管理員。
BRIDGE_008	{{ response }}	■ 重新連線至介面 (例如重新載入頁面, 包括清除瀏覽器快取)。 ■ 請重新登入。 ■ 若仍無法登入, 請聯絡機器人管理員。
BRIDGE_009	The action '{{ action }}' can only be called if the robot is powered down.	關閉機器人電源, 然後再試一次。
BRIDGE_010	The action '{{ action }}' can only be called if the status is 'ready'.	■ 若機器人電源已開啟, 請觸發停止動作。 ■ 若機器人電源已關閉, 請開啟電源。 ■ 然後再試一次。
BRIDGE_011	The action '{{ action }}' can only be called if the status is 'ready'.	■ 若機器人電源已開啟, 請觸發停止動作。 ■ 若機器人電源已關閉, 請開啟電源。 ■ 然後再試一次。

錯誤代碼	訊息	解決方法
BRIDGE_013	The action '{{ action }}' can only be called if the robot is powered down.	關閉機器人電源，然後再試一次。
BRIDGE_014	The action '{{ action }}' can only be called if the status is 'ready'.	■ 若機器人電源已開啟，請觸發停止動作。 ■ 若機器人電源已關閉，請開啟電源。 ■ 然後再試一次。
BRIDGE_015	A parallel/background application cannot be saved as a panel application.	請根據錯誤訊息調整輸入內容 (例如文字，函式引數，核取方塊)，然後再試一次。
BRIDGE_016	The application can not be saved. Only one background application is allowed in a project.	請根據錯誤訊息調整輸入內容 (例如文字，函式引數，核取方塊)，然後再試一次。
BRIDGE_017	The application you're trying to delete does not exist.	■ 重新連線至介面 (例如重新載入頁面，包括清除瀏覽器快取)。 ■ 若錯誤持續發生，請重新啟動控制器。
BRIDGE_018	The action '{{ action }}' can only be called if the status is 'ready'.	■ 若機器人電源已開啟，請觸發停止動作。 ■ 若機器人電源已關閉，請開啟電源。 ■ 然後再試一次。
BRIDGE_019	The action '{{ action }}' can only be called if the status is 'ready'.	■ 若機器人電源已開啟，請觸發停止動作。 ■ 若機器人電源已關閉，請開啟電源。 ■ 然後再試一次。
BRIDGE_020	The action '{{ action }}' can only be called if the status is 'ready'.	■ 若機器人電源已開啟，請觸發停止動作。 ■ 若機器人電源已關閉，請開啟電源。 ■ 然後再試一次。
BRIDGE_021	The action '{{ action }}' can only be called if the status is 'ready'.	■ 若機器人電源已開啟，請觸發停止動作。 ■ 若機器人電源已關閉，請開啟電源。 ■ 然後再試一次。
BRIDGE_022	This path is not properly defined yet, please modify it such that it becomes valid.	請根據錯誤訊息調整輸入內容 (例如文字，函式引數，核取方塊)，然後再試一次。

錯誤代碼	訊息	解決方法
BRIDGE_023	The action '{{ action }}' can only be called if the status is 'ready'.	■ 若機器人電源已開啟，請觸發停止動作。 ■ 若機器人電源已關閉，請開啟電源。 ■ 然後再試一次。
BRIDGE_024	Please specify a grid name before continuing to the next window.	請按照錯誤訊息的指示操作。
BRIDGE_025	This grid is not properly defined yet, please continue with the wizard before saving, or abort the wizard.	請按照錯誤訊息的指示操作。
BRIDGE_026	The action '{{ action }}' can only be called if the robot is powered down.	關閉機器人電源，然後再試一次。
BRIDGE_027	A new database can only be uploaded if the robot is powered down.	關閉機器人電源，然後再試一次。
BRIDGE_028	The action '{{ action }}' can only be called if the status is 'ready'.	■ 若機器人電源已開啟，請觸發停止動作。 ■ 若機器人電源已關閉，請開啟電源。 ■ 然後再試一次。
BRIDGE_029	The action '{{ action }}' can only be called if the status is 'ready'.	■ 若機器人電源已開啟，請觸發停止動作。 ■ 若機器人電源已關閉，請開啟電源。 ■ 然後再試一次。
BRIDGE_030	The action '{{ action }}' can only be called if the status is 'ready'.	■ 若機器人電源已開啟，請觸發停止動作。 ■ 若機器人電源已關閉，請開啟電源。 ■ 然後再試一次。
BRIDGE_031	The action '{{ action }}' can only be called if the status is 'ready'.	■ 若機器人電源已開啟，請觸發停止動作。 ■ 若機器人電源已關閉，請開啟電源。 ■ 然後再試一次。
BRIDGE_032	The action '{{ action }}' can only be called if the status is 'ready'.	■ 若機器人電源已開啟，請觸發停止動作。 ■ 若機器人電源已關閉，請開啟電源。 ■ 然後再試一次。

錯誤代碼	訊息	解決方法
BRIDGE_033	The action '{{ action }}' can only be called if the status is 'ready'.	■ 若機器人電源已開啟，請觸發停止動作。 ■ 若機器人電源已關閉，請開啟電源。 ■ 然後再試一次。
BRIDGE_034	The action '{{ action }}' can only be called if the status is 'ready'.	■ 若機器人電源已開啟，請觸發停止動作。 ■ 若機器人電源已關閉，請開啟電源。 ■ 然後再試一次。
BRIDGE_035	The action '{{ action }}' can only be called if the status is 'ready'.	■ 若機器人電源已開啟，請觸發停止動作。 ■ 若機器人電源已關閉，請開啟電源。 ■ 然後再試一次。
BRIDGE_036	Could not execute the action '{{ action }}'. The interface needs to have active control.	■ 請求主動控制權。 ■ 若其他連線正在控制機器人，請等待該連線釋放控制權。 ■ 然後再試一次。
BRIDGE_037	Could not execute the action '{{ action }}'. The robot needs to be powered.	開啟機器人電源，然後再試一次。
BRIDGE_038	Could not execute the action '{{ action }}'. The robot is in error state.	■ 排除錯誤後，請再試一次。 ■ 若無法排除錯誤，請重新啟動控制器。
BRIDGE_039	Invalid format for multiturn axis data. Each entry must be a list containing a unique axis name and a numeric target position.	請根據錯誤訊息調整輸入內容（例如文字，函式引數，核取方塊），然後再試一次。
BRIDGE_040	Invalid format for position offset data. Must be a list of 6 floats and each must be within $-5.0 \leq x \leq 5.0$.	請根據錯誤訊息調整輸入內容（例如文字，函式引數，核取方塊），然後再試一次。
BRIDGE_041	Could not execute the action '{{ action }}'. The robot must not be powered.	關閉機器人電源，然後再試一次。
COGNEX_001	The camera did not answer in time to a command.	■ 請確認攝影機裝置與機器人位於同一網路。 ■ 將攝影機裝置連線至機器人之前，請先確認該裝置可獨立正常運作。

錯誤代碼	訊息	解決方法
COGNEX_002	The connection to the camera has been lost.	■ 請確認攝影機裝置與機器人位於同一網路。 ■ 將攝影機裝置連線至機器人之前，請先確認該裝置可獨立正常運作。
COGNEX_003	Invalid user/password combination. Note that the default login uses the user 'admin' without password.	請確認攝影機已正確設定 (例如包含您要觸發的任務)。
COGNEX_004	The camera has been disconnected.	■ 請確認攝影機裝置與機器人位於同一網路。 ■ 將攝影機裝置連線至機器人之前，請先確認該裝置可獨立正常運作。
COGNEX_005	Connecting to the camera took too long.	■ 請確認攝影機裝置與機器人位於同一網路。 ■ 將攝影機裝置連線至機器人之前，請先確認該裝置可獨立正常運作。
COGNEX_006	Timeout while establishing the connection to the camera.	■ 請確認攝影機裝置與機器人位於同一網路。 ■ 將攝影機裝置連線至機器人之前，請先確認該裝置可獨立正常運作。
COGNEX_007	Connecting to the camera took too long.	■ 請確認攝影機裝置與機器人位於同一網路。 ■ 將攝影機裝置連線至機器人之前，請先確認該裝置可獨立正常運作。
COGNEX_008	Timeout while establishing the connection to the camera.	■ 請確認攝影機裝置與機器人位於同一網路。 ■ 將攝影機裝置連線至機器人之前，請先確認該裝置可獨立正常運作。
COGNEX_009	No camera found at the specified address.	■ 請確認攝影機裝置與機器人位於同一網路。 ■ 將攝影機裝置連線至機器人之前，請先確認該裝置可獨立正常運作。

錯誤代碼	訊息	解決方法
COGNEX_010	Could not set offline.	■ 請確認攝影機裝置與機器人位於同一網路。 ■ 將攝影機裝置連線至機器人之前，請先確認該裝置可獨立正常運作。
COGNEX_011	Could not change job.	請確認攝影機已正確設定 (例如包含您要觸發的任務)。
COGNEX_012	Could not set online.	■ 請確認攝影機裝置與機器人位於同一網路。 ■ 將攝影機裝置連線至機器人之前，請先確認該裝置可獨立正常運作。
COGNEX_013	No camera found at the specified address.	■ 請確認攝影機裝置與機器人位於同一網路。 ■ 將攝影機裝置連線至機器人之前，請先確認該裝置可獨立正常運作。
COGNEX_014	No FormatString could be found in this cell. Make sure that this function is only called for cells with Cognex FormatStrings.	請確認攝影機已正確設定 (例如包含您要觸發的任務)。
COGNEX_015	No camera found at the specified address.	■ 請確認攝影機裝置與機器人位於同一網路。 ■ 將攝影機裝置連線至機器人之前，請先確認該裝置可獨立正常運作。
COGNEX_016	No camera found at the specified address.	■ 請確認攝影機裝置與機器人位於同一網路。 ■ 將攝影機裝置連線至機器人之前，請先確認該裝置可獨立正常運作。
COGNEX_017	No camera found at the specified address.	■ 請確認攝影機裝置與機器人位於同一網路。 ■ 將攝影機裝置連線至機器人之前，請先確認該裝置可獨立正常運作。
COGNEX_018	The camera did not send a keyword string in time.	■ 請確認攝影機裝置與機器人位於同一網路。 ■ 將攝影機裝置連線至機器人之前，請先確認該裝置可獨立正常運作。
CONFIG_001	There is no config value for the key '{{ key }}'.	重新啟動控制器。

錯誤代碼	訊息	解決方法
CONFIG_002	There is no config value for the key '{{ key }}'. Maybe you meant one of the following keys? {{ alternatives }}	重新啟動控制器。
CONFIG_003	The parameter '{{ name }}' must be in range {{ range }} and cannot be set to value {{ value }}.	請根據錯誤訊息調整輸入內容 (例如文字、函式引數、核取方塊)，然後再試一次。
CONFIG_004	The motion parameter '{{ name }}' cannot be set to zero. It would prevent the robot from moving by default.	請根據錯誤訊息調整輸入內容 (例如文字、函式引數、核取方塊)，然後再試一次。
CONFIG_005	The digital outputs for the picking behavior of this tool are not properly configured.	調整工具的拾取行為設置，然後再試一次。
CONFIG_006	The outputs for the selected signal output mode must be unique. Resetting output signals for this tool.	調整工具的拾取行為設置，然後再試一次。
CONNECTION_001	Too many commands are being processed. The action '{{ action }}' could not be executed.	■ 控制器 CPU 似乎過載。 ■ 請減少傳送至機器人的指令數量 (例如降低動作或資料請求的頻率) ■ 請減少連線數量 (例如已連線的瀏覽器視窗)。
CONNECTION_002	Only users with higher access levels than {{ user_level }} can be registered.	■ 重新連線至介面 (例如重新載入頁面，包括清除瀏覽器快取)。 ■ 若錯誤持續發生，請重新啟動控制器。
CONNECTION_003	A user is already registered.	■ 重新連線至介面 (例如重新載入頁面，包括清除瀏覽器快取)。 ■ 若錯誤持續發生，請重新啟動控制器。
CONNECTION_004	No user is currently registered.	■ 重新連線至介面 (例如重新載入頁面，包括清除瀏覽器快取)。 ■ 若錯誤持續發生，請重新啟動控制器。
CONNECTION_005	This connection only accepts JSON strings as messages.	請向機器人連線傳送格式正確且相容的訊息
CONNECTION_006	This connection only accepts JSON strings as messages.	請向機器人連線傳送格式正確且相容的訊息
CONNECTION_007	The incoming JSON message needs to contain a dictionary.	請向機器人連線傳送格式正確且相容的訊息
CONNECTION_008	The incoming JSON message needs to contain an 'action' key.	請向機器人連線傳送格式正確且相容的訊息

錯誤代碼	訊息	解決方法
CONNECTION_009	The incoming JSON message needs to contain an 'action' key.	請向機器人連線傳送格式正確且相容的訊息
CONNECTION_010	The type of argument '{{ argument_name }}' needs to be '{{ argument_type }}'.	請向機器人連線傳送格式正確且相容的訊息
CONNECTION_011	The type of argument '{{ argument_name }}' needs to be '{{ argument_type }}'.	請向機器人連線傳送格式正確且相容的訊息
CONNECTION_012	The 'sequence' key of the incoming JSON message needs to be a positive integer.	請向機器人連線傳送格式正確且相容的訊息
CONNECTION_013	The 'arguments' key of the incoming JSON message needs to contain a dictionary.	請向機器人連線傳送格式正確且相容的訊息
CONNECTION_014	The sent message has to be JSON-serializable.	請向機器人連線傳送格式正確且相容的訊息
CONNECTION_015	The transmission queue is full. This is most likely due to high processing load.	■ 控制器 CPU 似乎過載。 ■ 請減少傳送至機器人的指令數量 (例如降低動作或資料請求的頻率) ■ 請減少連線數量 (例如已連線的瀏覽器視窗)。
CONTROLLER_002	Connection to the MCM could not be established. The MCM may not be running, or it may have crashed.	重新啟動控制器。
CONTROLLER_003	The MCM discovery loop initialization timed out.	重新啟動控制器。
CONTROLLER_004	The MCM discovery loop initialization failed: {{ answer }}	重新啟動控制器。
CONTROLLER_005	This function can only be called if the MCM is not yet connected.	■ 內部模組可能不相容。 ■ 請重新啟動控制器，然後再試一次。 ■ 若錯誤持續發生，請將軟體更新至較新版本。
CONTROLLER_006	This function can only be called if the MCM is not yet connected.	■ 內部模組可能不相容。 ■ 請重新啟動控制器，然後再試一次。 ■ 若錯誤持續發生，請將軟體更新至較新版本。
CONTROLLER_007	Could not request data from the MCM: {{ error }}	■ 內部模組可能不相容。 ■ 請重新啟動控制器，然後再試一次。 ■ 若錯誤持續發生，請將軟體更新至較新版本。

錯誤代碼	訊息	解決方法
CONTROLLER_008	This function can only be called if the MCM is not yet connected.	■ 內部模組可能不相容。 ■ 請重新啟動控制器，然後再試一次。 ■ 若錯誤持續發生，請將軟體更新至較新版本。
CONTROLLER_009	Could not request data from the MCM: {{ error }}	■ 內部模組可能不相容。 ■ 請重新啟動控制器，然後再試一次。 ■ 若錯誤持續發生，請將軟體更新至較新版本。
CONTROLLER_010	This function can only be called if the MCM is not yet connected.	■ 內部模組可能不相容。 ■ 請重新啟動控制器，然後再試一次。 ■ 若錯誤持續發生，請將軟體更新至較新版本。
CONTROLLER_011	Could not request data from the MCM: {{ error }}	■ 內部模組可能不相容。 ■ 請重新啟動控制器，然後再試一次。 ■ 若錯誤持續發生，請將軟體更新至較新版本。
CONTROLLER_012	This function can only be called if the MCM is not yet connected.	■ 內部模組可能不相容。 ■ 請重新啟動控制器，然後再試一次。 ■ 若錯誤持續發生，請將軟體更新至較新版本。
CONTROLLER_013	The arguments '{{ parameter_name }}' and 'actuator_ids' need to have the same length.	■ 無法執行動作指令。 ■ 請根據錯誤訊息調整函式引數，然後再試一次。
CONTROLLER_014	The property '{{ parameter_name }}' of joint {{ joint }} must be within range {{ range }}, but is {{ value }}.	■ 無法執行動作指令。 ■ 請根據錯誤訊息調整函式引數，然後再試一次。
CONTROLLER_015	The arguments '{{ parameter_name }}' and 'actuator_ids' need to have the same length.	■ 無法執行動作指令。 ■ 請根據錯誤訊息調整函式引數，然後再試一次。
CONTROLLER_016	The property '{{ parameter_name }}' of joint {{ joint }} must be within range {{ range }}, but is {{ value }}.	■ 無法執行動作指令。 ■ 請根據錯誤訊息調整函式引數，然後再試一次。
CONTROLLER_017	The calibration has failed. Please repeat the calibration process.	請按照錯誤訊息的指示操作。

錯誤代碼	訊息	解決方法
CONTROLLER_018	The calibration has failed. Please repeat the calibration process.	請按照錯誤訊息的指示操作。
CONTROLLER_019	One of the actuators to move is not calibrated. Please calibrate the robot before executing movements.	請按照錯誤訊息的指示操作。
CONTROLLER_021	This function can only be called if the MCM is properly connected.	■ 內部模組可能不相容。 ■ 請重新啟動控制器，然後再試一次。 ■ 若錯誤持續發生，請將軟體更新至較新版本。
CONTROLLER_022	This function can only be called if the MCM is properly connected.	■ 內部模組可能不相容。 ■ 請重新啟動控制器，然後再試一次。 ■ 若錯誤持續發生，請將軟體更新至較新版本。
CONTROLLER_023	Could not request data from the MCM: {{ error }}	■ 內部模組可能不相容。 ■ 請重新啟動控制器，然後再試一次。 ■ 若錯誤持續發生，請將軟體更新至較新版本。
CONTROLLER_024	The status '{{ status }}' is invalid. Possible options are: {{ available_status }}	■ 內部模組可能不相容。 ■ 請重新啟動控制器，然後再試一次。 ■ 若錯誤持續發生，請將軟體更新至較新版本。
CONTROLLER_025	The reset flag was not activating after sending a mode switch command, please power-cycle the robot.	請按照錯誤訊息的指示操作。
CONTROLLER_026	Could not connect to motors. Expected motors: {{ expected_motors }}. Connected motors: {{ connected_motors }}.	■ 無法與一個或多個裝置建立連線，請參閱錯誤訊息。 ■ 可能故障的零件：連接至無法建立連線之裝置的連線。 ■ 可能故障的零件："Motor Unit"
CONTROLLER_027	Parsing the MCM command failed: {{ error }}	■ 內部模組可能不相容。 ■ 請重新啟動控制器，然後再試一次。 ■ 若錯誤持續發生，請將軟體更新至較新版本。

錯誤代碼	訊息	解決方法
CONTROLLER_028	{{ error }}	■ 內部模組可能不相容。 ■ 請重新啟動控制器，然後再試一次。 ■ 若錯誤持續發生，請將軟體更新至較新版本。
CONTROLLER_029	Original error message: {{ error }}	■ 內部模組可能不相容。 ■ 請重新啟動控制器，然後再試一次。 ■ 若錯誤持續發生，請將軟體更新至較新版本。
CONTROLLER_030	Original error message: {{ error }}	■ 內部模組可能不相容。 ■ 請重新啟動控制器，然後再試一次。 ■ 若錯誤持續發生，請將軟體更新至較新版本。
CONTROLLER_031	Received an MCM error with an empty error chain.	■ 內部模組可能不相容。 ■ 請重新啟動控制器，然後再試一次。 ■ 若錯誤持續發生，請將軟體更新至較新版本。
CONTROLLER_032	This function can only be called if the MCM is not yet connected.	■ 內部模組可能不相容。 ■ 請重新啟動控制器，然後再試一次。 ■ 若錯誤持續發生，請將軟體更新至較新版本。
CONTROLLER_033	Could not request data from the MCM: {{ error }}	■ 內部模組可能不相容。 ■ 請重新啟動控制器，然後再試一次。 ■ 若錯誤持續發生，請將軟體更新至較新版本。
CONTROLLER_034	This function can only be called if the MCM is not yet connected.	■ 內部模組可能不相容。 ■ 請重新啟動控制器，然後再試一次。 ■ 若錯誤持續發生，請將軟體更新至較新版本。
CONTROLLER_035	Could not request data from the MCM: {{ error }}	■ 內部模組可能不相容。 ■ 請重新啟動控制器，然後再試一次。 ■ 若錯誤持續發生，請將軟體更新至較新版本。

錯誤代碼	訊息	解決方法
CONTROLLER_036	This function can only be called if the MCM is not yet connected.	■ 內部模組可能不相容。 ■ 請重新啟動控制器，然後再試一次。 ■ 若錯誤持續發生，請將軟體更新至較新版本。
CONTROLLER_037	This function can only be called if the MCM is not yet connected.	■ 內部模組可能不相容。 ■ 請重新啟動控制器，然後再試一次。 ■ 若錯誤持續發生，請將軟體更新至較新版本。
CORE_002	This robot does not support the simulation mode.	■ 重新連線至介面 (例如重新載入頁面，包括清除瀏覽器快取)。 ■ 若錯誤持續發生，請重新啟動控制器。
CORE_003	The action '{{ action }}' can only be called if the robot is powered.	開啟機器人電源，然後再試一次。
CORE_004	An application with name '{{ name }}' does not exist.	■ 重新連線至介面 (例如重新載入頁面，包括清除瀏覽器快取)。 ■ 若錯誤持續發生，請重新啟動控制器。
CORE_005	No script selected. Please select the script you would like to execute.	請按照錯誤訊息的指示操作。
CORE_006	The function 'execute_script' does not allow to run a background application.	請根據錯誤訊息調整輸入內容 (例如文字，函式引數，核取方塊)，然後再試一次。
CORE_007	The action '{{ action }}' can only be called if the status is 'ready'.	■ 若機器人電源已開啟，請觸發停止動作。 ■ 若機器人電源已關閉，請開啟電源。 ■ 然後再試一次。
CORE_008	The type of argument '{{ argument_name }}' needs to be '{{ argument_type }}'.	請根據錯誤訊息調整輸入內容 (例如文字，函式引數，核取方塊)，然後再試一次。
CORE_009	An application with name '{{ name }}' does not exist.	請根據錯誤訊息調整輸入內容 (例如文字，函式引數，核取方塊)，然後再試一次。
CORE_010	The function 'run_script' can only run main applications.	請根據錯誤訊息調整輸入內容 (例如文字，函式引數，核取方塊)，然後再試一次。

錯誤代碼	訊息	解決方法
CORE_011	The type of argument '{{ argument_name }}' needs to be '{{ argument_type }}'.	請根據錯誤訊息調整輸入內容 (例如文字、函式引數、核取方塊)，然後再試一次。
CORE_012	An application with name '{{ name }}' does not exist.	請根據錯誤訊息調整輸入內容 (例如文字、函式引數、核取方塊)，然後再試一次。
CORE_013	The function 'start_parallel_script' can only run parallel applications.	請根據錯誤訊息調整輸入內容 (例如文字、函式引數、核取方塊)，然後再試一次。
CORE_014	A calibration application must calibrate all motors.	請根據錯誤訊息調整輸入內容 (例如文字、函式引數、核取方塊)，然後再試一次。
CORE_015	The action '{{ action }}' can only be called if the status is 'ready'.	■ 若機器人電源已開啟，請觸發停止動作。 ■ 若機器人電源已關閉，請開啟電源。 ■ 然後再試一次。
CORE_016	The action '{{ action }}' can only be called if the status is 'ready'.	■ 若機器人電源已開啟，請觸發停止動作。 ■ 若機器人電源已關閉，請開啟電源。 ■ 然後再試一次。
CORE_017	The action '{{ action }}' can only be called if the status is 'ready'.	■ 若機器人電源已開啟，請觸發停止動作。 ■ 若機器人電源已關閉，請開啟電源。 ■ 然後再試一次。
CORE_018	The action '{{ action }}' can only be called if the status is 'ready'.	■ 若機器人電源已開啟，請觸發停止動作。 ■ 若機器人電源已關閉，請開啟電源。 ■ 然後再試一次。
CORE_019	The function {{ function_name }} is only available if a tool is used.	■ 關閉機器人電源。 ■ 請選擇啟動時使用的工具。 ■ 開啟機器人電源，然後再試一次。
CORE_020	The function {{ function_name }} requires an output signal to be defined for the active tool.	調整工具的拾取行為設置，然後再試一次。

錯誤代碼	訊息	解決方法
CORE_021	The function {{ function_name }} is only available if a tool is used.	■ 關閉機器人電源。 ■ 請選擇啟動時使用的工具。 ■ 開啟機器人電源，然後再試一次。
CORE_022	The function {{ function_name }} requires an output signal to be defined for the active tool.	調整工具的拾取行為設置，然後再試一次。
CORE_023	The function {{ function_name }} is only available if a P-Grip is used.	■ 關閉機器人電源。 ■ 請選擇啟動時使用的工具。 ■ 開啟機器人電源，然後再試一次。
CORE_024	The action '{{ action }}' can only be called if the status is 'ready'.	■ 若機器人電源已開啟，請觸發停止動作。 ■ 若機器人電源已關閉，請開啟電源。 ■ 然後再試一次。
CORE_025	The action '{{ action }}' can only be called if the status is 'ready'.	■ 若機器人電源已開啟，請觸發停止動作。 ■ 若機器人電源已關閉，請開啟電源。 ■ 然後再試一次。
CORE_026	The action '{{ action }}' can only be called if the status is 'ready'.	■ 若機器人電源已開啟，請觸發停止動作。 ■ 若機器人電源已關閉，請開啟電源。 ■ 然後再試一次。
CORE_027	{{ error }}	這是應用程式程式碼中建立的自訂錯誤。若不清楚如何排除此錯誤，請洽詢此應用程式的程式設計人員。
CORE_028	The type of argument '{{ argument_name }}' needs to be '{{ argument_type }}'.	請根據錯誤訊息調整輸入內容 (例如文字，函式引數，核取方塊)，然後再試一次。
CORE_029	A shared variable with name '{{ name }}' is not defined.	變數必須先寫入，才能讀取。
CORE_030	A shared variable with name '{{ name }}' is not defined.	變數必須先寫入，才能讀取。
CORE_031	The type of argument '{{ argument_name }}' needs to be '{{ argument_type }}'.	請根據錯誤訊息調整輸入內容 (例如文字，函式引數，核取方塊)，然後再試一次。
CORE_032	A global variable with name '{{ name }}' is not defined.	變數必須先寫入，才能讀取。

錯誤代碼	訊息	解決方法
CORE_033	A global variable with name '{{ name }}' is not defined.	變數必須先寫入，才能讀取。
CORE_034	The type of argument '{{ argument_name }}' needs to be '{{ argument_type }}'.	請根據錯誤訊息調整輸入內容 (例如文字，函式引數，核取方塊)，然後再試一次。
CORE_035	The argument '{{ name }}' must be a valid file path. Allowed characters are: A-Z a-z 0-9 _ - /	請根據錯誤訊息調整輸入內容 (例如文字，函式引數，核取方塊)，然後再試一次。
CORE_036	Invalid value for argument '{{ name }}'. Possible options are {{ options }}.	請根據錯誤訊息調整輸入內容 (例如文字，函式引數，核取方塊)，然後再試一次。
CORE_039	The IP address needs to be a string.	請根據錯誤訊息調整輸入內容 (例如文字，函式引數，核取方塊)，然後再試一次。
CORE_040	The port number needs to be an integer.	請根據錯誤訊息調整輸入內容 (例如文字，函式引數，核取方塊)，然後再試一次。
CORE_041	The port needs to be between {{ port_min }} and {{ port_max }}.	請根據錯誤訊息調整輸入內容 (例如文字，函式引數，核取方塊)，然後再試一次。
CORE_042	The end character needs to be a string.	請根據錯誤訊息調整輸入內容 (例如文字，函式引數，核取方塊)，然後再試一次。
CORE_043	The port number needs to be an integer.	請根據錯誤訊息調整輸入內容 (例如文字，函式引數，核取方塊)，然後再試一次。
CORE_044	The port needs to be between {{ port_min }} and {{ port_max }}.	請根據錯誤訊息調整輸入內容 (例如文字，函式引數，核取方塊)，然後再試一次。
CORE_045	The end character needs to be a string.	請根據錯誤訊息調整輸入內容 (例如文字，函式引數，核取方塊)，然後再試一次。
CORE_046	The port number needs to be an integer.	請根據錯誤訊息調整輸入內容 (例如文字，函式引數，核取方塊)，然後再試一次。
CORE_047	The port needs to be between {{ port_min }} and {{ port_max }}.	請根據錯誤訊息調整輸入內容 (例如文字，函式引數，核取方塊)，然後再試一次。
CORE_048	The end character needs to be a string.	請根據錯誤訊息調整輸入內容 (例如文字，函式引數，核取方塊)，然後再試一次。
CORE_049	The type of argument '{{ argument_name }}' needs to be '{{ argument_type }}'.	請根據錯誤訊息調整輸入內容 (例如文字，函式引數，核取方塊)，然後再試一次。

錯誤代碼	訊息	解決方法
CORE_050	The sent message has to be JSON-serializable.	請根據錯誤訊息調整輸入內容 (例如文字、函式引數、核取方塊)，然後再試一次。
CORE_051	Invalid 'channel' argument, it has to be an integer between 1 and {{ number_of_buttons }}.	請根據錯誤訊息調整輸入內容 (例如文字、函式引數、核取方塊)，然後再試一次。
CORE_052	All buttons come with assigned functions, you cannot read these values.	請根據錯誤訊息調整輸入內容 (例如文字、函式引數、核取方塊)，然後再試一次。
CORE_053	Invalid 'channel' argument, you may only read the buttons without assigned functions, which are {{ keys }}.	請根據錯誤訊息調整輸入內容 (例如文字、函式引數、核取方塊)，然後再試一次。
CORE_054	Invalid value for argument '{{ name }}'. Possible options are {{ options }}.	請根據錯誤訊息調整輸入內容 (例如文字、函式引數、核取方塊)，然後再試一次。
CORE_055	The function {{ function_name }} is only available if a P-Grip is used.	■ 關閉機器人電源。 ■ 請選擇啟動時使用的工具。 ■ 開啟機器人電源，然後再試一次。
CORE_056	The function {{ function_name }} is only available if a P-Grip is used.	■ 關閉機器人電源。 ■ 請選擇啟動時使用的工具。 ■ 開啟機器人電源，然後再試一次。
CORE_057	The admin-interface timed out on action '{{ action }}' of request '{{ request }}'.	■ 內部模組可能不相容。 ■ 請重新啟動控制器，然後再試一次。 ■ 若錯誤持續發生，請將軟體更新至較新版本。
CORE_058	The robot needs to be powering up or down, but the status is '{{ status }}' instead.	重新啟動控制器。
CORE_059	Movement of Joint {{ joint }} is not allowed since the actuator is not calibrated.	■ 關閉機器人電源。 ■ 選擇要在開啟電源時執行的校正程序。此程序必須校正所有致動器。 ■ 開啟機器人電源，然後再試一次。
CORE_060	The argument '{{ name }}' may not be an empty {{ container_type }}.	請根據錯誤訊息調整輸入內容 (例如文字、函式引數、核取方塊)，然後再試一次。

錯誤代碼	訊息	解決方法
CORE_061	Movement of Gripper is not allowed since the actuator is not calibrated.	■ 關閉機器人電源。 ■ 選擇要在開啟電源時執行的校正程序。此程序必須校正所有致動器。 ■ 開啟機器人電源，然後再試一次。
CORE_062	Movement of Joint {{ joint }} is not allowed since the actuator is not calibrated.	■ 關閉機器人電源。 ■ 選擇要在開啟電源時執行的校正程序。此程序必須校正所有致動器。 ■ 開啟機器人電源，然後再試一次。
CORE_063	The arguments '{{ parameter_name }}' and 'actuator_ids' need to have the same length.	請根據錯誤訊息調整輸入內容 (例如文字，函式引數，核取方塊)，然後再試一次。
CORE_064	The parameter '{{ parameter_name }}' needs to have the same elements as 'actuator_ids'.	請根據錯誤訊息調整輸入內容 (例如文字，函式引數，核取方塊)，然後再試一次。
CORE_065	The type of argument '{{ argument_name }}' needs to be one of {{ argument_types }}.	請根據錯誤訊息調整輸入內容 (例如文字，函式引數，核取方塊)，然後再試一次。
CORE_066	Every value of the {{ name }} parameter needs to be of type {{ value_type }}.	請根據錯誤訊息調整輸入內容 (例如文字，函式引數，核取方塊)，然後再試一次。
CORE_067	The property '{{ parameter_name }}' of joint {{ joint }} must be within range {{ range }}, but is {{ value }}.	請根據錯誤訊息調整輸入內容 (例如文字，函式引數，核取方塊)，然後再試一次。
CORE_068	Every value of the {{ name }} parameter needs to be a positive number.	請根據錯誤訊息調整輸入內容 (例如文字，函式引數，核取方塊)，然後再試一次。
CORE_069	The type of argument '{{ argument_name }}' needs to be '{{ argument_type }}'.	請根據錯誤訊息調整輸入內容 (例如文字，函式引數，核取方塊)，然後再試一次。
CORE_070	The type of argument '{{ argument_name }}' needs to be '{{ argument_type }}'.	請根據錯誤訊息調整輸入內容 (例如文字，函式引數，核取方塊)，然後再試一次。
CORE_071	The position on the {{ axis }}-axis cannot coincide with the origin.	請根據錯誤訊息調整輸入內容 (例如文字，函式引數，核取方塊)，然後再試一次。
CORE_072	The position on the {{ axis }}-axis cannot coincide with the origin.	請根據錯誤訊息調整輸入內容 (例如文字，函式引數，核取方塊)，然後再試一次。

錯誤代碼	訊息	解決方法
CORE_073	The x and y-axis must span an angle of 90deg, but the given positions span an angle of {{ angle }}deg instead.	請根據錯誤訊息調整輸入內容 (例如文字、函式引數、核取方塊)，然後再試一次。
CORE_074	This path contains an invalid pose. You may want to adapt the poses of this path.	請根據錯誤訊息調整輸入內容 (例如文字、函式引數、核取方塊)，然後再試一次。
CORE_075	The configuration {{ configuration }} does not exist for this pose. Please choose one of the following configurations: {{ available_configurations }}	請根據錯誤訊息調整輸入內容 (例如文字、函式引數、核取方塊)，然後再試一次。
CORE_076	A pose with name '{{ name }}' does not exist.	請根據錯誤訊息調整輸入內容 (例如文字、函式引數、核取方塊)，然後再試一次。
CORE_077	The type of argument '{{ argument_name }}' needs to be one of {{ argument_types }}.	請根據錯誤訊息調整輸入內容 (例如文字、函式引數、核取方塊)，然後再試一次。
CORE_078	The offset parameter needs to be a list with entries [x, y, z, frame], where x, y and z need to be numbers and frame is 'base' or 'tool'.	請根據錯誤訊息調整輸入內容 (例如文字、函式引數、核取方塊)，然後再試一次。
CORE_079	The argument {{ name }} needs to be either int or float, or 'MAX'.	請根據錯誤訊息調整輸入內容 (例如文字、函式引數、核取方塊)，然後再試一次。
CORE_080	The argument {{ name }} needs to be either int or float, or 'MAX'.	請根據錯誤訊息調整輸入內容 (例如文字、函式引數、核取方塊)，然後再試一次。
CORE_081	Cannot execute move command. The argument '{{ argument_name }}' must be greater than {{ value_min }}{{ unit }}, but a value of {{ value }}{{ unit }} was given.	請根據錯誤訊息調整輸入內容 (例如文字、函式引數、核取方塊)，然後再試一次。
CORE_082	Cannot execute move command. The argument '{{ argument_name }}' must be greater than {{ value_min }}{{ unit }}, but a value of {{ value }}{{ unit }} was given.	請根據錯誤訊息調整輸入內容 (例如文字、函式引數、核取方塊)，然後再試一次。
CORE_083	Cannot execute move command. The argument '{{ argument_name }}' must be greater than {{ value_min }}{{ unit }}, but a value of {{ value }}{{ unit }} was given.	請根據錯誤訊息調整輸入內容 (例如文字、函式引數、核取方塊)，然後再試一次。
CORE_084	Cannot execute move command. The argument '{{ argument_name }}' must be greater than {{ value_min }}{{ unit }}, but a value of {{ value }}{{ unit }} was given.	請根據錯誤訊息調整輸入內容 (例如文字、函式引數、核取方塊)，然後再試一次。
CORE_085	Cannot execute move command. The argument '{{ argument_name }}' must be greater than {{ value_min }}{{ unit }}, but a value of {{ value }}{{ unit }} was given.	請根據錯誤訊息調整輸入內容 (例如文字、函式引數、核取方塊)，然後再試一次。
CORE_086	For each of the {{ joint_number }} robot joints a value for '{{ argument_name }}' must be provided.	請根據錯誤訊息調整輸入內容 (例如文字、函式引數、核取方塊)，然後再試一次。

錯誤代碼	訊息	解決方法
CORE_087	The argument '{{ argument_name }}' for joint {{ joint }} must be in the range {{ value_range }} {{ unit }}, but a value of {{ value }}{{ unit }} was given.	請根據錯誤訊息調整輸入內容 (例如文字、函式引數、核取方塊)，然後再試一次。
CORE_088	The first waypoint must differ from the current robot pose.	請根據錯誤訊息調整輸入內容 (例如文字、函式引數、核取方塊)，然後再試一次。
CORE_089	The 'poses' argument cannot contain two identical consecutive poses.	請根據錯誤訊息調整輸入內容 (例如文字、函式引數、核取方塊)，然後再試一次。
CORE_090	A path with name '{{ name }}' does not exist.	請根據錯誤訊息調整輸入內容 (例如文字、函式引數、核取方塊)，然後再試一次。
CORE_091	The type of argument '{{ argument_name }}' needs to be one of {{ argument_types }}.	請根據錯誤訊息調整輸入內容 (例如文字、函式引數、核取方塊)，然後再試一次。
CORE_092	A grid with name '{{ name }}' does not exist.	請根據錯誤訊息調整輸入內容 (例如文字、函式引數、核取方塊)，然後再試一次。
CORE_093	The type of argument '{{ argument_name }}' needs to be '{{ argument_type }}'.	請根據錯誤訊息調整輸入內容 (例如文字、函式引數、核取方塊)，然後再試一次。
CORE_094	The argument '{{ argument_name }}' must be a positive number.	請根據錯誤訊息調整輸入內容 (例如文字、函式引數、核取方塊)，然後再試一次。
CORE_095	The argument '{{ argument_name }}' must be a positive number.	請根據錯誤訊息調整輸入內容 (例如文字、函式引數、核取方塊)，然後再試一次。
CORE_096	An input must be assigned to the 'Safety Reset' function, as a safety reset is only allowed by digital input.	請根據錯誤訊息調整輸入內容 (例如文字、函式引數、核取方塊)，然後再試一次。
CORE_097	Cannot execute the command '{{ command }}' while the robot is moving.	■ 請檢查應用程式的程式碼是否有潛在錯誤。 ■ 您可能需要依照錯誤訊息改善應用程式的程式碼。 ■ 您可能需要改善該程式碼中的錯誤處理。
CORE_098	The hardware information could not be retrieved or written.	■ 重新啟動控制器。 ■ 可能故障的零件："Main I/O Board" 或 "Tool I/O Board"

錯誤代碼	訊息	解決方法
CORE_099	The environment variable {{ var }} is not set.	■ 內部模組可能不相容。 ■ 請重新啟動控制器，然後再試一次。 ■ 若錯誤持續發生，請將軟體更新至較新版本。
CORE_100	The hardware information could not be retrieved or written.	■ 重新啟動控制器。 ■ 可能故障的零件："Main I/O Board" 或 "Tool I/O Board"
CORE_101	Failed to reset the controller hostname	■ 重新啟動控制器。 ■ 可能故障的零件："Main I/O Board" 或 "Tool I/O Board"
CORE_102	The hardware information could not be retrieved or written.	■ 重新啟動控制器。 ■ 可能故障的零件："Main I/O Board" 或 "Tool I/O Board"
CORE_103	The automatic start-up sequence failed.	■ 請在「設定」選單中調整啟動設定。 ■ 重新啟動控制器。
DATABASE_001	{{ error_class }}: {{ error }}	■ 資料庫不相容或已損毀，可能曾遭手動修改（例如在上傳前）。 ■ 系統可能會引導您執行一項程序，讓您在重設資料庫前下載目前的資料庫。 ■ 若系統未引導您執行此程序，仍請下載目前的資料庫，以備份您的應用程式和設定。 ■ 現在您可以上傳先前相容的資料庫備份。

錯誤代碼	訊息	解決方法
DATABASE_002	Database version incompatibility detected. The latest migration file updates to version '{{ migration_version }}' instead of to the required database version '{{ required_version }}'.	■ 資料庫不相容或已損毀，可能曾遭手動修改（例如在上傳前）。 ■ 系統可能會引導您執行一項程序，讓您在重設資料庫前下載目前的資料庫。 ■ 若系統未引導您執行此程序，仍請下載目前的資料庫，以備份您的應用程式和設定。 ■ 現在您可以上傳先前相容的資料庫備份。
DATABASE_003	Database version incompatibility detected. The currently loaded database version '{{ actual_version }}' does not match the required database version '{{ required_version }}'.	■ 資料庫不相容或已損毀，可能曾遭手動修改（例如在上傳前）。 ■ 系統可能會引導您執行一項程序，讓您在重設資料庫前下載目前的資料庫。 ■ 若系統未引導您執行此程序，仍請下載目前的資料庫，以備份您的應用程式和設定。 ■ 現在您可以上傳先前相容的資料庫備份。
DATABASE_004	A column '{{ column }}' does not exist in table '{{ table_name }}'.	■ 資料庫不相容或已損毀，可能曾遭手動修改（例如在上傳前）。 ■ 系統可能會引導您執行一項程序，讓您在重設資料庫前下載目前的資料庫。 ■ 若系統未引導您執行此程序，仍請下載目前的資料庫，以備份您的應用程式和設定。 ■ 現在您可以上傳先前相容的資料庫備份。

錯誤代碼	訊息	解決方法
DATABASE_005	Failed to decode the JSON string '{{ json_string }}'.	■ 資料庫不相容或已損毀，可能曾遭手動修改（例如在上傳前）。 ■ 系統可能會引導您執行一項程序，讓您在重設資料庫前下載目前的資料庫。 ■ 若系統未引導您執行此程序，仍請下載目前的資料庫，以備份您的應用程式和設定。 ■ 現在您可以上傳先前相容的資料庫備份。
DATABASE_006	The ID '{{ element_id }}' does not exist in '{{ table_name }}'.	■ 資料庫不相容或已損毀，可能曾遭手動修改（例如在上傳前）。 ■ 系統可能會引導您執行一項程序，讓您在重設資料庫前下載目前的資料庫。 ■ 若系統未引導您執行此程序，仍請下載目前的資料庫，以備份您的應用程式和設定。 ■ 現在您可以上傳先前相容的資料庫備份。
DATABASE_007	All columns except 'id' must be defined in order to add an element.	■ 資料庫不相容或已損毀，可能曾遭手動修改（例如在上傳前）。 ■ 系統可能會引導您執行一項程序，讓您在重設資料庫前下載目前的資料庫。 ■ 若系統未引導您執行此程序，仍請下載目前的資料庫，以備份您的應用程式和設定。 ■ 現在您可以上傳先前相容的資料庫備份。

錯誤代碼	訊息	解決方法
DATABASE_008	A column '{{ column }}' does not exist in table '{{ table_name }}'.	■ 資料庫不相容或已損毀，可能曾遭手動修改（例如在上傳前）。 ■ 系統可能會引導您執行一項程序，讓您在重設資料庫前下載目前的資料庫。 ■ 若系統未引導您執行此程序，仍請下載目前的資料庫，以備份您的應用程式和設定。 ■ 現在您可以上傳先前相容的資料庫備份。
DATABASE_009	SQL command failed: {{ sql_command }}	■ 資料庫不相容或已損毀，可能曾遭手動修改（例如在上傳前）。 ■ 系統可能會引導您執行一項程序，讓您在重設資料庫前下載目前的資料庫。 ■ 若系統未引導您執行此程序，仍請下載目前的資料庫，以備份您的應用程式和設定。 ■ 現在您可以上傳先前相容的資料庫備份。
DATABASE_010	A column '{{ column }}' does not exist in table '{{ table_name }}'.	■ 資料庫不相容或已損毀，可能曾遭手動修改（例如在上傳前）。 ■ 系統可能會引導您執行一項程序，讓您在重設資料庫前下載目前的資料庫。 ■ 若系統未引導您執行此程序，仍請下載目前的資料庫，以備份您的應用程式和設定。 ■ 現在您可以上傳先前相容的資料庫備份。

錯誤代碼	訊息	解決方法
DATABASE_011	The name '{{ element_name }}' already exists in '{{ table_name }}'.	■ 資料庫不相容或已損毀，可能曾遭手動修改（例如在上傳前）。 ■ 系統可能會引導您執行一項程序，讓您在重設資料庫前下載目前的資料庫。 ■ 若系統未引導您執行此程序，仍請下載目前的資料庫，以備份您的應用程式和設定。 ■ 現在您可以上傳先前相容的資料庫備份。
DATABASE_012	The following database columns are reserved: {{ columns }}	■ 資料庫不相容或已損毀，可能曾遭手動修改（例如在上傳前）。 ■ 系統可能會引導您執行一項程序，讓您在重設資料庫前下載目前的資料庫。 ■ 若系統未引導您執行此程序，仍請下載目前的資料庫，以備份您的應用程式和設定。 ■ 現在您可以上傳先前相容的資料庫備份。
DATABASE_013	A column '{{ column }}' does not exist in table '{{ table_name }}'.	■ 資料庫不相容或已損毀，可能曾遭手動修改（例如在上傳前）。 ■ 系統可能會引導您執行一項程序，讓您在重設資料庫前下載目前的資料庫。 ■ 若系統未引導您執行此程序，仍請下載目前的資料庫，以備份您的應用程式和設定。 ■ 現在您可以上傳先前相容的資料庫備份。

錯誤代碼	訊息	解決方法
DATABASE_014	The ID '{{ element_id }}' of table '{{ table_name }}' is not part of any project.	■ 資料庫不相容或已損毀，可能曾遭手動修改（例如在上傳前）。 ■ 系統可能會引導您執行一項程序，讓您在重設資料庫前下載目前的資料庫。 ■ 若系統未引導您執行此程序，仍請下載目前的資料庫，以備份您的應用程式和設定。 ■ 現在您可以上傳先前相容的資料庫備份。
DATABASE_015	The default project cannot be deleted or overwritten.	■ 資料庫不相容或已損毀，可能曾遭手動修改（例如在上傳前）。 ■ 系統可能會引導您執行一項程序，讓您在重設資料庫前下載目前的資料庫。 ■ 若系統未引導您執行此程序，仍請下載目前的資料庫，以備份您的應用程式和設定。 ■ 現在您可以上傳先前相容的資料庫備份。
DATABASE_016	The ID '{{ element_id }}' does not exist in '{{ table_name }}'.	■ 資料庫不相容或已損毀，可能曾遭手動修改（例如在上傳前）。 ■ 系統可能會引導您執行一項程序，讓您在重設資料庫前下載目前的資料庫。 ■ 若系統未引導您執行此程序，仍請下載目前的資料庫，以備份您的應用程式和設定。 ■ 現在您可以上傳先前相容的資料庫備份。

錯誤代碼	訊息	解決方法
DATABASE_017	The ID '{{ element_id }}' does not exist in '{{ table_name }}'.	■ 資料庫不相容或已損毀，可能曾遭手動修改（例如在上傳前）。 ■ 系統可能會引導您執行一項程序，讓您在重設資料庫前下載目前的資料庫。 ■ 若系統未引導您執行此程序，仍請下載目前的資料庫，以備份您的應用程式和設定。 ■ 現在您可以上傳先前相容的資料庫備份。
DATABASE_018	The ID '{{ element_id }}' does not exist in '{{ table_name }}'.	■ 資料庫不相容或已損毀，可能曾遭手動修改（例如在上傳前）。 ■ 系統可能會引導您執行一項程序，讓您在重設資料庫前下載目前的資料庫。 ■ 若系統未引導您執行此程序，仍請下載目前的資料庫，以備份您的應用程式和設定。 ■ 現在您可以上傳先前相容的資料庫備份。
DATABASE_019	The name '{{ element_name }}' does not exist in '{{ table_name }}'.	■ 資料庫不相容或已損毀，可能曾遭手動修改（例如在上傳前）。 ■ 系統可能會引導您執行一項程序，讓您在重設資料庫前下載目前的資料庫。 ■ 若系統未引導您執行此程序，仍請下載目前的資料庫，以備份您的應用程式和設定。 ■ 現在您可以上傳先前相容的資料庫備份。

錯誤代碼	訊息	解決方法
DATABASE_020	A column '{{ column }}' does not exist in table '{{ table_name }}'.	■ 資料庫不相容或已損毀，可能曾遭手動修改（例如在上傳前）。 ■ 系統可能會引導您執行一項程序，讓您在重設資料庫前下載目前的資料庫。 ■ 若系統未引導您執行此程序，仍請下載目前的資料庫，以備份您的應用程式和設定。 ■ 現在您可以上傳先前相容的資料庫備份。
DATABASE_021	The uploaded file cannot be unpacked.	上傳相容的檔案。
DATABASE_022	A {{ element_string }} called {{ element_name }} already exists in this project.	■ 重新連線至介面（例如重新載入頁面，包括清除瀏覽器快取）。 ■ 若錯誤持續發生，請重新啟動控制器。
DATABASE_023	Cannot write entry to global database: {{ entry }}. Make sure this entry is JSON serializable.	請根據錯誤訊息調整輸入內容（例如文字，函式引數，核取方塊），然後再試一次。
DATABASE_024	Cannot load a table of the settings database. You are probably loading a newer database version on an older (incompatible) software version.	■ 資料庫不相容或已損毀，可能曾遭手動修改（例如在上傳前）。 ■ 系統可能會引導您執行一項程序，讓您在重設資料庫前下載目前的資料庫。 ■ 若系統未引導您執行此程序，仍請下載目前的資料庫，以備份您的應用程式和設定。 ■ 現在您可以上傳先前相容的資料庫備份。

錯誤代碼	訊息	解決方法
DATABASE_025	Database version incompatibility detected. The latest migration file updates to version '{{ migration_version }}' instead of to the required database version '{{ required_version }}'.	■ 資料庫不相容或已損毀，可能曾遭手動修改（例如在上傳前）。 ■ 系統可能會引導您執行一項程序，讓您在重設資料庫前下載目前的資料庫。 ■ 若系統未引導您執行此程序，仍請下載目前的資料庫，以備份您的應用程式和設定。 ■ 現在您可以上傳先前相容的資料庫備份。
DATABASE_026	Database version incompatibility detected. The currently loaded database version '{{ actual_version }}' does not match the required database version '{{ required_version }}'.	■ 資料庫不相容或已損毀，可能曾遭手動修改（例如在上傳前）。 ■ 系統可能會引導您執行一項程序，讓您在重設資料庫前下載目前的資料庫。 ■ 若系統未引導您執行此程序，仍請下載目前的資料庫，以備份您的應用程式和設定。 ■ 現在您可以上傳先前相容的資料庫備份。
DATABASE_027	Invalid value for '{{ parameter }}' in the migration file '{{ file_name }}'.	■ 內部模組可能不相容。 ■ 請重新啟動控制器，然後再試一次。 ■ 若錯誤持續發生，請將軟體更新至較新版本。
DATABASE_028	Invalid value for '{{ parameter }}' in the migration file '{{ file_name }}'.	■ 內部模組可能不相容。 ■ 請重新啟動控制器，然後再試一次。 ■ 若錯誤持續發生，請將軟體更新至較新版本。

錯誤代碼	訊息	解決方法
DATABASE_029	Operation '{{ operation }}' failed during database migration: {{ error }}	■ 資料庫不相容或已損毀，可能曾遭手動修改（例如在上傳前）。 ■ 系統可能會引導您執行一項程序，讓您在重設資料庫前下載目前的資料庫。 ■ 若系統未引導您執行此程序，仍請下載目前的資料庫，以備份您的應用程式和設定。 ■ 現在您可以上傳先前相容的資料庫備份。
DATABASE_030	Operation '{{ operation }}' failed during database migration: {{ error }}	■ 資料庫不相容或已損毀，可能曾遭手動修改（例如在上傳前）。 ■ 系統可能會引導您執行一項程序，讓您在重設資料庫前下載目前的資料庫。 ■ 若系統未引導您執行此程序，仍請下載目前的資料庫，以備份您的應用程式和設定。 ■ 現在您可以上傳先前相容的資料庫備份。
DATABASE_031	SQL command failed: {{ sql_command }}	■ 資料庫不相容或已損毀，可能曾遭手動修改（例如在上傳前）。 ■ 系統可能會引導您執行一項程序，讓您在重設資料庫前下載目前的資料庫。 ■ 若系統未引導您執行此程序，仍請下載目前的資料庫，以備份您的應用程式和設定。 ■ 現在您可以上傳先前相容的資料庫備份。

錯誤代碼	訊息	解決方法
DATABASE_032	Operation '{{ operation }}' failed during database migration: {{ error }}	■ 資料庫不相容或已損毀，可能曾遭手動修改（例如在上傳前）。 ■ 系統可能會引導您執行一項程序，讓您在重設資料庫前下載目前的資料庫。 ■ 若系統未引導您執行此程序，仍請下載目前的資料庫，以備份您的應用程式和設定。 ■ 現在您可以上傳先前相容的資料庫備份。
DATABASE_033	Operation '{{ operation }}' failed during database migration: {{ error }}	■ 資料庫不相容或已損毀，可能曾遭手動修改（例如在上傳前）。 ■ 系統可能會引導您執行一項程序，讓您在重設資料庫前下載目前的資料庫。 ■ 若系統未引導您執行此程序，仍請下載目前的資料庫，以備份您的應用程式和設定。 ■ 現在您可以上傳先前相容的資料庫備份。
DATABASE_034	Operation '{{ operation }}' failed during database migration: {{ error }}	■ 資料庫不相容或已損毀，可能曾遭手動修改（例如在上傳前）。 ■ 系統可能會引導您執行一項程序，讓您在重設資料庫前下載目前的資料庫。 ■ 若系統未引導您執行此程序，仍請下載目前的資料庫，以備份您的應用程式和設定。 ■ 現在您可以上傳先前相容的資料庫備份。
DATABASE_035	Migration '{{ file_name }}' not available.	■ 內部模組可能不相容。 ■ 請重新啟動控制器，然後再試一次。 ■ 若錯誤持續發生，請將軟體更新至較新版本。

錯誤代碼	訊息	解決方法
DATABASE_036	SQL command failed: {{ sql_command }}	■ 資料庫不相容或已損毀，可能曾遭手動修改（例如在上傳前）。 ■ 系統可能會引導您執行一項程序，讓您在重設資料庫前下載目前的資料庫。 ■ 若系統未引導您執行此程序，仍請下載目前的資料庫，以備份您的應用程式和設定。 ■ 現在您可以上傳先前相容的資料庫備份。
DATABASE_037	SQL command failed: {{ sql_command }}	■ 資料庫不相容或已損毀，可能曾遭手動修改（例如在上傳前）。 ■ 系統可能會引導您執行一項程序，讓您在重設資料庫前下載目前的資料庫。 ■ 若系統未引導您執行此程序，仍請下載目前的資料庫，以備份您的應用程式和設定。 ■ 現在您可以上傳先前相容的資料庫備份。
DATABASE_038	SQL command failed: {{ sql_command }}	■ 資料庫不相容或已損毀，可能曾遭手動修改（例如在上傳前）。 ■ 系統可能會引導您執行一項程序，讓您在重設資料庫前下載目前的資料庫。 ■ 若系統未引導您執行此程序，仍請下載目前的資料庫，以備份您的應用程式和設定。 ■ 現在您可以上傳先前相容的資料庫備份。
DATABASE_039	The nested structure of the specified name is too deep.	請根據錯誤訊息調整輸入內容（例如文字，函式引數，核取方塊），然後再試一次。
DATABASE_040	The specified name is too long. You need to choose a shorter name.	請根據錯誤訊息調整輸入內容（例如文字，函式引數，核取方塊），然後再試一次。
DATABASE_041	The specified name contains invalid characters or a reserved name.	請根據錯誤訊息調整輸入內容（例如文字，函式引數，核取方塊），然後再試一次。

錯誤代碼	訊息	解決方法
DATABASE_042	Please specify a name before performing this action.	請根據錯誤訊息調整輸入內容 (例如文字、函式引數、核取方塊)，然後再試一次。
DIALOG_001	The dialog '{{ dialog_id }}' does not exist anymore.	■ 重新連線至介面 (例如重新載入頁面，包括清除瀏覽器快取)。 ■ 若錯誤持續發生，請重新啟動控制器。
DIALOG_002	The dialog of type '{{ dialog_type }}' expects an answer of type {{ expected_type }}, but got {{ answer_type }} instead.	請根據錯誤訊息調整輸入內容 (例如文字、函式引數、核取方塊)，然後再試一次。
DIALOG_003	The dialog of type '{{ dialog_type }}' expects an answer of type {{ expected_type }}, but got {{ answer_type }} instead.	請根據錯誤訊息調整輸入內容 (例如文字、函式引數、核取方塊)，然後再試一次。
DIALOG_004	The dialog of type '{{ dialog_type }}' expects an answer of type {{ expected_type }}, but got {{ answer_type }} instead.	請根據錯誤訊息調整輸入內容 (例如文字、函式引數、核取方塊)，然後再試一次。
DIALOG_005	The dialog option '{{ option }}' does not exist. Available options are {{ available_options }}.	請根據錯誤訊息調整輸入內容 (例如文字、函式引數、核取方塊)，然後再試一次。
DIALOG_006	The dialog option '{{ option }}' does not exist. Available options are {{ available_options }}.	請根據錯誤訊息調整輸入內容 (例如文字、函式引數、核取方塊)，然後再試一次。
DIALOG_007	The dialog of type '{{ dialog_type }}' expects an answer of type {{ expected_type }}, but got {{ answer_type }} instead.	請根據錯誤訊息調整輸入內容 (例如文字、函式引數、核取方塊)，然後再試一次。
DIALOG_008	The dialog of type '{{ dialog_type }}' expects an answer of type {{ expected_type }}, but got {{ answer_type }} instead.	請根據錯誤訊息調整輸入內容 (例如文字、函式引數、核取方塊)，然後再試一次。
DIALOG_009	The interrupt action '{{ interrupt_action }}' does not exist. Available actions are {{ available_interrupt_actions }}.	■ 重新連線至介面 (例如重新載入頁面，包括清除瀏覽器快取)。 ■ 若錯誤持續發生，請重新啟動控制器。
DISTRIBUTOR_001	The type of argument '{{ argument_name }}' needs to be one of {{ argument_types }}.	請根據錯誤訊息調整輸入內容 (例如文字、函式引數、核取方塊)，然後再試一次。
DISTRIBUTOR_002	The type of argument '{{ argument_name }}' needs to be one of {{ argument_types }}.	請根據錯誤訊息調整輸入內容 (例如文字、函式引數、核取方塊)，然後再試一次。
DISTRIBUTOR_003	The type of argument '{{ argument_name }}' needs to be one of {{ argument_types }}.	請根據錯誤訊息調整輸入內容 (例如文字、函式引數、核取方塊)，然後再試一次。

錯誤代碼	訊息	解決方法
DISTRIBUTOR_004	The type of argument '{{ argument_name }}' needs to be '{{ argument_type }}'.	請根據錯誤訊息調整輸入內容 (例如文字、函式引數、核取方塊)，然後再試一次。
DISTRIBUTOR_005	The type of argument '{{ argument_name }}' needs to be one of {{ argument_types }}.	請根據錯誤訊息調整輸入內容 (例如文字、函式引數、核取方塊)，然後再試一次。
DISTRIBUTOR_006	The argument '{{ name }}' cannot be the name of a built-in API functions.	請根據錯誤訊息調整輸入內容 (例如文字、函式引數、核取方塊)，然後再試一次。
DISTRIBUTOR_007	The argument '{{ name }}' may not be an empty {{ container_type }}.	請根據錯誤訊息調整輸入內容 (例如文字、函式引數、核取方塊)，然後再試一次。
DISTRIBUTOR_008	The types of the arguments 'identifiers' and 'values' are incompatible.	請根據錯誤訊息調整輸入內容 (例如文字、函式引數、核取方塊)，然後再試一次。
DISTRIBUTOR_009	The arguments 'identifiers' and 'values' must contain the same number of entries.	請根據錯誤訊息調整輸入內容 (例如文字、函式引數、核取方塊)，然後再試一次。
DISTRIBUTOR_010	The argument 'values' must contain entries of type '{{ value_type }}'.	請根據錯誤訊息調整輸入內容 (例如文字、函式引數、核取方塊)，然後再試一次。
DISTRIBUTOR_011	The types of the arguments 'identifiers' and 'values' are incompatible.	請根據錯誤訊息調整輸入內容 (例如文字、函式引數、核取方塊)，然後再試一次。
DISTRIBUTOR_012	The arguments 'identifiers' and 'values' must contain the same number of entries.	請根據錯誤訊息調整輸入內容 (例如文字、函式引數、核取方塊)，然後再試一次。
DISTRIBUTOR_013	The keys of argument 'values' must match the set of 'identifiers'.	請根據錯誤訊息調整輸入內容 (例如文字、函式引數、核取方塊)，然後再試一次。
DISTRIBUTOR_014	The argument 'values' must contain entries of type '{{ value_type }}'.	請根據錯誤訊息調整輸入內容 (例如文字、函式引數、核取方塊)，然後再試一次。
DISTRIBUTOR_015	The argument 'range' must be a list of two entries, one needs to be a number, None is allowed.	請根據錯誤訊息調整輸入內容 (例如文字、函式引數、核取方塊)，然後再試一次。
DISTRIBUTOR_016	Invalid 'range' argument, values must not exceed [0.0, 20.0].	請根據錯誤訊息調整輸入內容 (例如文字、函式引數、核取方塊)，然後再試一次。
DISTRIBUTOR_017	Invalid 'range' argument, specify values in increasing order.	請根據錯誤訊息調整輸入內容 (例如文字、函式引數、核取方塊)，然後再試一次。

錯誤代碼	訊息	解決方法
DISTRIBUTOR_018	The actuator IDs must be of type str, int, list, or set.	請根據錯誤訊息調整輸入內容 (例如文字、函式引數、核取方塊)，然後再試一次。
DISTRIBUTOR_019	An actuator with ID {{ actuator_id }} does not exist.	請根據錯誤訊息調整輸入內容 (例如文字、函式引數、核取方塊)，然後再試一次。
DISTRIBUTOR_020	If 'actuator_ids' is a list, '{{ parameter_name }}' needs to be a list.	請根據錯誤訊息調整輸入內容 (例如文字、函式引數、核取方塊)，然後再試一次。
DISTRIBUTOR_021	The arguments '{{ parameter_name }}' and 'actuator_ids' need to have the same length.	請根據錯誤訊息調整輸入內容 (例如文字、函式引數、核取方塊)，然後再試一次。
DISTRIBUTOR_022	If 'actuator_ids' is a set, '{{ parameter_name }}' needs to be a dictionary.	請根據錯誤訊息調整輸入內容 (例如文字、函式引數、核取方塊)，然後再試一次。
DISTRIBUTOR_023	The parameter '{{ parameter_name }}' needs to have the same elements as 'actuator_ids'.	請根據錯誤訊息調整輸入內容 (例如文字、函式引數、核取方塊)，然後再試一次。
DISTRIBUTOR_024	The type of argument '{{ argument_name }}' needs to be '{{ argument_type }}'.	請根據錯誤訊息調整輸入內容 (例如文字、函式引數、核取方塊)，然後再試一次。
DISTRIBUTOR_025	The argument {{ name }} needs to be of size {{ size }}.	請根據錯誤訊息調整輸入內容 (例如文字、函式引數、核取方塊)，然後再試一次。
DISTRIBUTOR_026	Every element of the {{ name }} parameter needs to be of type {{ element_type }}.	請根據錯誤訊息調整輸入內容 (例如文字、函式引數、核取方塊)，然後再試一次。
DISTRIBUTOR_027	The argument '{{ name }}' cannot contain more than {{ size }} elements.	請根據錯誤訊息調整輸入內容 (例如文字、函式引數、核取方塊)，然後再試一次。
DISTRIBUTOR_028	Every key of the {{ name }} dict needs to be of type {{ key_type }}.	請根據錯誤訊息調整輸入內容 (例如文字、函式引數、核取方塊)，然後再試一次。
DISTRIBUTOR_029	Every value of the {{ name }} parameter needs to be of type {{ value_type }}.	請根據錯誤訊息調整輸入內容 (例如文字、函式引數、核取方塊)，然後再試一次。
DISTRIBUTOR_030	The argument '{{ name }}' must be a percentage greater than 0 and no more than 100.	請根據錯誤訊息調整輸入內容 (例如文字、函式引數、核取方塊)，然後再試一次。
DISTRIBUTOR_031	Only robot arm joints can be moved using this function.	請根據錯誤訊息調整輸入內容 (例如文字、函式引數、核取方塊)，然後再試一次。

錯誤代碼	訊息	解決方法
DISTRIBUTOR_032	The 'frame' argument must take string values 'base' or 'tool'.	請根據錯誤訊息調整輸入內容 (例如文字、函式引數、核取方塊)，然後再試一次。
DISTRIBUTOR_033	The argument {{ name }} needs to be either int or float, or 'MAX'.	請根據錯誤訊息調整輸入內容 (例如文字、函式引數、核取方塊)，然後再試一次。
DISTRIBUTOR_034	The argument '{{ name }}' may not be an empty {{ container_type }}.	請根據錯誤訊息調整輸入內容 (例如文字、函式引數、核取方塊)，然後再試一次。
DISTRIBUTOR_035	The argument '{{ name }}' may not be an empty {{ container_type }}.	請根據錯誤訊息調整輸入內容 (例如文字、函式引數、核取方塊)，然後再試一次。
DISTRIBUTOR_036	Invalid value for argument '{{ name }}'. Possible options are {{ options }}.	請根據錯誤訊息調整輸入內容 (例如文字、函式引數、核取方塊)，然後再試一次。
DISTRIBUTOR_037	The argument '{{ name }}' may not be an empty {{ container_type }}.	請根據錯誤訊息調整輸入內容 (例如文字、函式引數、核取方塊)，然後再試一次。
DISTRIBUTOR_038	The directions must be -1 or +1.	請根據錯誤訊息調整輸入內容 (例如文字、函式引數、核取方塊)，然後再試一次。
DISTRIBUTOR_039	Only robot arm joints can be moved using this function.	請根據錯誤訊息調整輸入內容 (例如文字、函式引數、核取方塊)，然後再試一次。
DISTRIBUTOR_041	The payload cannot exceed the maximum allowed {{ max_payload }}kg.	請根據錯誤訊息調整輸入內容 (例如文字、函式引數、核取方塊)，然後再試一次。
DISTRIBUTOR_042	The payload cannot be lower than the tool mass, which is {{ tool_mass }}kg.	請根據錯誤訊息調整輸入內容 (例如文字、函式引數、核取方塊)，然後再試一次。
DISTRIBUTOR_043	The minimum number of poses needs to be at least 2.	請根據錯誤訊息調整輸入內容 (例如文字、函式引數、核取方塊)，然後再試一次。
DISTRIBUTOR_044	The argument '{{ name }}' has size {{ size_actual }}, but size {{ size_expected }} is expected.	請根據錯誤訊息調整輸入內容 (例如文字、函式引數、核取方塊)，然後再試一次。
DISTRIBUTOR_045	Every element of the {{ name }} parameter needs to be of type {{ element_type }}.	請根據錯誤訊息調整輸入內容 (例如文字、函式引數、核取方塊)，然後再試一次。
DISTRIBUTOR_046	Can't read from unknown signal category '{{ category }}'.	選擇有效的訊號類別。
DISTRIBUTOR_047	Can't read from unknown signal category '{{ category }}'.	選擇有效的訊號類別。
DISTRIBUTOR_048	Can't read from unknown signal category '{{ category }}'.	選擇有效的訊號類別。

錯誤代碼	訊息	解決方法
DISTRIBUTOR_049	Workspace boundaries must be defined as a dictionary with 'direction' and 'constant' keys.	請根據錯誤訊息調整輸入內容 (例如文字、函式引數、核取方塊)，然後再試一次。
DISTRIBUTOR_050	The port needs to be between {{ port_min }} and {{ port_max }}.	請根據錯誤訊息調整輸入內容 (例如文字、函式引數、核取方塊)，然後再試一次。
DISTRIBUTOR_051	The gripper current must be a value between 0 and {{ current_limit }}.	請根據錯誤訊息調整輸入內容 (例如文字、函式引數、核取方塊)，然後再試一次。
EDITOR_001	The editor '{{ editor_id }}' does not exist anymore.	■ 重新連線至介面 (例如重新載入頁面，包括清除瀏覽器快取)。 ■ 若錯誤持續發生，請重新啟動控制器。
EDITOR_002	This pose cannot be reached by the robot (no kinematic solution).	請根據錯誤訊息調整輸入內容 (例如文字、函式引數、核取方塊)，然後再試一次。
EDITOR_003	Make sure all grid points are properly defined (and not too close to each other).	請根據錯誤訊息調整輸入內容 (例如文字、函式引數、核取方塊)，然後再試一次。
EDITOR_004	The grid size must be at least 2 in each dimension.	請根據錯誤訊息調整輸入內容 (例如文字、函式引數、核取方塊)，然後再試一次。
EDITOR_005	Missing application code file: {{ file_name }}	此應用程式似乎已損毀或未正確儲存。請刪除並重新建立此應用程式。
EDITOR_006	Missing application code file: {{ file_name }}	此應用程式似乎已損毀或未正確儲存。請刪除並重新建立此應用程式。
EDITOR_007	The state variable container ID '{{ container_id }}' does not exist.	此應用程式似乎已損毀或未正確儲存。請刪除並重新建立此應用程式。
EDITOR_008	Invalid state variable index: {{ index }}	此應用程式似乎已損毀或未正確儲存。請刪除並重新建立此應用程式。
EDITOR_009	Invalid state variable container index: {{ index }}	此應用程式似乎已損毀或未正確儲存。請刪除並重新建立此應用程式。
EDITOR_010	The state variable type '{{ variable_type }}' does not exist.	此應用程式似乎已損毀或未正確儲存。請刪除並重新建立此應用程式。
EDITOR_011	Invalid state variable index: {{ index }}	此應用程式似乎已損毀或未正確儲存。請刪除並重新建立此應用程式。

錯誤代碼	訊息	解決方法
EDITOR_012	Invalid state variable container index: {{ index }}	此應用程式似乎已損毀或未正確儲存。請刪除並重新建立此應用程式。
EDITOR_013	State variable containers do not support nested structure.	此應用程式似乎已損毀或未正確儲存。請刪除並重新建立此應用程式。
EDITOR_014	Invalid state variable index: {{ index }}	此應用程式似乎已損毀或未正確儲存。請刪除並重新建立此應用程式。
EDITOR_015	Invalid state variable container index: {{ index }}	此應用程式似乎已損毀或未正確儲存。請刪除並重新建立此應用程式。
EDITOR_016	Invalid state variable index: {{ index }}	此應用程式似乎已損毀或未正確儲存。請刪除並重新建立此應用程式。
EDITOR_017	Invalid state variable index: {{ index }}	此應用程式似乎已損毀或未正確儲存。請刪除並重新建立此應用程式。
EDITOR_018	Invalid state variable container index: {{ index }}	此應用程式似乎已損毀或未正確儲存。請刪除並重新建立此應用程式。
EDITOR_019	Invalid state variable container index: {{ index }}	此應用程式似乎已損毀或未正確儲存。請刪除並重新建立此應用程式。
EDITOR_020	The type of argument '{{ argument_name }}' needs to be '{{ argument_type }}'.	請根據錯誤訊息調整輸入內容 (例如文字、函式引數、核取方塊)，然後再試一次。
EDITOR_021	A state variable with name '{{ name }}' is not defined.	請根據錯誤訊息調整輸入內容 (例如文字、函式引數、核取方塊)，然後再試一次。
EDITOR_022	The type of argument '{{ argument_name }}' needs to be '{{ argument_type }}'.	請根據錯誤訊息調整輸入內容 (例如文字、函式引數、核取方塊)，然後再試一次。
EDITOR_023	A state variable with name '{{ name }}' is not defined.	請根據錯誤訊息調整輸入內容 (例如文字、函式引數、核取方塊)，然後再試一次。
EDITOR_024	The type of argument '{{ argument_name }}' needs to be '{{ argument_type }}'.	請根據錯誤訊息調整輸入內容 (例如文字、函式引數、核取方塊)，然後再試一次。
EDITOR_025	A state variable with name '{{ name }}' is not defined.	請根據錯誤訊息調整輸入內容 (例如文字、函式引數、核取方塊)，然後再試一次。

錯誤代碼	訊息	解決方法
EDITOR_026	The type of argument '{{ argument_name }}' needs to be '{{ argument_type }}'.	請根據錯誤訊息調整輸入內容 (例如文字、函式引數、核取方塊)，然後再試一次。
EDITOR_027	A state variable with name '{{ name }}' is not defined.	請根據錯誤訊息調整輸入內容 (例如文字、函式引數、核取方塊)，然後再試一次。
EDITOR_028	The type of argument '{{ argument_name }}' needs to be '{{ argument_type }}'.	請根據錯誤訊息調整輸入內容 (例如文字、函式引數、核取方塊)，然後再試一次。
EDITOR_029	A state variable with name '{{ name }}' is not defined.	請根據錯誤訊息調整輸入內容 (例如文字、函式引數、核取方塊)，然後再試一次。
EDITOR_030	The values of all variables of this container need to be written.	請根據錯誤訊息調整輸入內容 (例如文字、函式引數、核取方塊)，然後再試一次。
EDITOR_031	The configuration {{ configuration }} does not exist for this pose. Please choose one of the following configurations: {{ available_configurations }}	請根據錯誤訊息調整輸入內容 (例如文字、函式引數、核取方塊)，然後再試一次。
EDITOR_032	The 'button_up' command does not properly follow a 'button_down' command.	■ 控制器 CPU 似乎過載。 ■ 請減少傳送至機器人的指令數量 (例如降低動作或資料請求的頻率) ■ 請減少連線數量 (例如已連線的瀏覽器視窗)。
EDITOR_033	This pose cannot be reached by the robot (no kinematic solution).	請根據錯誤訊息調整輸入內容 (例如文字、函式引數、核取方塊)，然後再試一次。
EVENT_001	The function signature of the delegate to add to this event is {{ actual_signature }}, but it is expected to be {{ expected_signature }}.	重新啟動控制器。
EVENT_002	The function signature of the delegate to add to this event is {{ actual_signature }}, but it is expected to be {{ expected_signature }}.	重新啟動控制器。
EVENT_003	Too many threads are being executed by this event. This is most likely due to high processing load.	■ 控制器 CPU 似乎過載。 ■ 請減少傳送至機器人的指令數量 (例如降低動作或資料請求的頻率) ■ 請減少連線數量 (例如已連線的瀏覽器視窗)。
KINEMATICS_001	The argument '{{ name }}' has size {{ size_actual }}, but size {{ size_expected }} is expected.	請根據錯誤訊息調整輸入內容 (例如文字、函式引數、核取方塊)，然後再試一次。

錯誤代碼	訊息	解決方法
KINEMATICS_002	Every value of the {{ name }} parameter needs to be a number.	請根據錯誤訊息調整輸入內容 (例如文字、函式引數、核取方塊)，然後再試一次。
KINEMATICS_003	Every value of the {{ name }} parameter needs to be a number.	請根據錯誤訊息調整輸入內容 (例如文字、函式引數、核取方塊)，然後再試一次。
KINEMATICS_004	The dictionary {{ name }} needs to contain the keys {{ keys }}.	請根據錯誤訊息調整輸入內容 (例如文字、函式引數、核取方塊)，然後再試一次。
KINEMATICS_005	The type of argument '{{ argument_name }}' needs to be one of {{ argument_types }}.	請根據錯誤訊息調整輸入內容 (例如文字、函式引數、核取方塊)，然後再試一次。
KINEMATICS_006	The coordinates contain an invalid orientation {{ orientation }}. The limits for roll, pitch and yaw are $\pm 180^\circ$, $\pm 90^\circ$ and $\pm 180^\circ$ respectively.	請根據錯誤訊息調整輸入內容 (例如文字、函式引數、核取方塊)，然後再試一次。
KINEMATICS_007	Coordinate frames can only be multiplied with other coordinate frames.	請根據錯誤訊息調整輸入內容 (例如文字、函式引數、核取方塊)，然後再試一次。
KINEMATICS_008	The type of argument '{{ argument_name }}' needs to be '{{ argument_type }}'.	請根據錯誤訊息調整輸入內容 (例如文字、函式引數、核取方塊)，然後再試一次。
KINEMATICS_009	The configuration {{ configuration }} does not exist for this pose. Please choose one of the following configurations: {{ available_configurations }}	請根據錯誤訊息調整輸入內容 (例如文字、函式引數、核取方塊)，然後再試一次。
KINEMATICS_010	The configuration index {{ index }} does not exist for this pose. Please choose one of the following indices: {{ available_indices }}	請根據錯誤訊息調整輸入內容 (例如文字、函式引數、核取方塊)，然後再試一次。
KINEMATICS_011	The argument '{{ argument_name }}' must be a positive number.	請根據錯誤訊息調整輸入內容 (例如文字、函式引數、核取方塊)，然後再試一次。
KINEMATICS_012	The argument '{{ argument_name }}' must be a positive number.	請根據錯誤訊息調整輸入內容 (例如文字、函式引數、核取方塊)，然後再試一次。
KINEMATICS_013	The argument '{{ argument_name }}' must be a positive number.	請根據錯誤訊息調整輸入內容 (例如文字、函式引數、核取方塊)，然後再試一次。
KINEMATICS_014	{{ error }}	- 請根據錯誤訊息調整輸入內容 (例如文字、函式引數、核取方塊)，然後再試一次。 - 若錯誤持續發生，請重新啟動控制器。

錯誤代碼	訊息	解決方法
MODBUS_001	The address for user registers must be between 0x10 and 0xFF.	請根據錯誤訊息調整輸入內容 (例如文字、函式引數、核取方塊)，然後再試一次。
MODBUS_002	The address for user registers must be between 0x10 and 0xFF.	請根據錯誤訊息調整輸入內容 (例如文字、函式引數、核取方塊)，然後再試一次。
MODBUS_003	The action '{{ action }}' requires the argument '{{ argument }}' to be given in the input register.	請根據錯誤訊息調整輸入內容 (例如文字、函式引數、核取方塊)，然後再試一次。
MODBUS_004	The action '{{ action }}' requires the argument '{{ argument }}' to be given in the input register.	請根據錯誤訊息調整輸入內容 (例如文字、函式引數、核取方塊)，然後再試一次。
MODBUS_005	The action '{{ action }}' requires the argument '{{ argument }}' to be given in the input register.	請根據錯誤訊息調整輸入內容 (例如文字、函式引數、核取方塊)，然後再試一次。
MODBUS_006	The action '{{ action }}' requires the argument '{{ argument }}' to be given in the input register.	請根據錯誤訊息調整輸入內容 (例如文字、函式引數、核取方塊)，然後再試一次。
REST_001	The argument '{{ argument_name }}' needs to be one of {{ options }}.	請根據錯誤訊息調整輸入內容 (例如文字、函式引數、核取方塊)，然後再試一次。
REST_002	The argument '{{ argument_name }}' needs to be one of {{ options }}.	請根據錯誤訊息調整輸入內容 (例如文字、函式引數、核取方塊)，然後再試一次。
ROS_001	Executing the action took too long.	■ 控制器 CPU 似乎過載。 ■ 請減少傳送至機器人的指令數量 (例如降低動作或資料請求的頻率) ■ 請減少連線數量 (例如已連線的瀏覽器視窗)。
ROS_002	There is no ROS connection requests with sequence {{ sequence }}.	■ 中斷並重新建立 ROS 連線。 ■ 若錯誤持續發生，請重新啟動控制器。
ROS_003	There is no ROS connection requests with sequence {{ sequence }}.	■ 中斷並重新建立 ROS 連線。 ■ 若錯誤持續發生，請重新啟動控制器。

錯誤代碼	訊息	解決方法
ROS_007	Cyclone DDS config file not found at '{{ file_path }}'.	■ 內部模組可能不相容。 ■ 請重新啟動控制器，然後再試一次。 ■ 若錯誤持續發生，請將軟體更新至較新版本。
ROS_008	Error parsing XML file '{{ file_path }}': {{ error }}	■ 內部模組可能不相容。 ■ 請重新啟動控制器，然後再試一次。 ■ 若錯誤持續發生，請將軟體更新至較新版本。
ROS_009	<Domain> element not found in Cyclone DDS config.	■ 內部模組可能不相容。 ■ 請重新啟動控制器，然後再試一次。 ■ 若錯誤持續發生，請將軟體更新至較新版本。
ROS_010	<General> element not found under <Domain>.	■ 內部模組可能不相容。 ■ 請重新啟動控制器，然後再試一次。 ■ 若錯誤持續發生，請將軟體更新至較新版本。
ROS_011	<Discovery> element not found under <Domain>.	■ 內部模組可能不相容。 ■ 請重新啟動控制器，然後再試一次。 ■ 若錯誤持續發生，請將軟體更新至較新版本。
ROS_012	The provided list contained only invalid or empty IP addresses.	■ 內部模組可能不相容。 ■ 請重新啟動控制器，然後再試一次。 ■ 若錯誤持續發生，請將軟體更新至較新版本。
ROS_013	Backup Cyclone DDS config file not found at '{{ file_path }}'.	■ 內部模組可能不相容。 ■ 請重新啟動控制器，然後再試一次。 ■ 若錯誤持續發生，請將軟體更新至較新版本。
ROS_014	An unexpected error occurred while copying backup config: {{ error }}	■ 內部模組可能不相容。 ■ 請重新啟動控制器，然後再試一次。 ■ 若錯誤持續發生，請將軟體更新至較新版本。

錯誤代碼	訊息	解決方法
ROS_015	The type of argument '{{ argument_name }}' needs to be one of {{ argument_types }}.	請根據錯誤訊息調整輸入內容 (例如文字、函式引數、核取方塊)，然後再試一次。
ROS_016	The type of argument '{{ argument_name }}' needs to be one of {{ argument_types }}.	請根據錯誤訊息調整輸入內容 (例如文字、函式引數、核取方塊)，然後再試一次。
ROS_017	The type of argument '{{ argument_name }}' needs to be one of {{ argument_types }}.	請根據錯誤訊息調整輸入內容 (例如文字、函式引數、核取方塊)，然後再試一次。
ROS_018	No wireless network interface found on the system.	重新啟動控制器。
ROS_019	No wireless network interface found on the system.	重新啟動控制器。
SAFETY_001	The safety parameter '{{ parameter_name }}' cannot be read.	■ 內部模組可能不相容。 ■ 請重新啟動控制器，然後再試一次。 ■ 若錯誤持續發生，請將軟體更新至較新版本。 ■ 可能故障的零件："Safety PLC"
SAFETY_002	The safety parameter '{{ parameter_name }}' cannot be written.	■ 內部模組可能不相容。 ■ 請重新啟動控制器，然後再試一次。 ■ 若錯誤持續發生，請將軟體更新至較新版本。 ■ 可能故障的零件："Safety PLC"
SAFETY_003	SafetySettingsError: {{ error }}	■ 內部模組可能不相容。 ■ 請重新啟動控制器，然後再試一次。 ■ 若錯誤持續發生，請將軟體更新至較新版本。 ■ 可能故障的零件："Safety PLC"
SAFETY_004	SafetySettingsError: {{ error }}	■ 內部模組可能不相容。 ■ 請重新啟動控制器，然後再試一次。 ■ 若錯誤持續發生，請將軟體更新至較新版本。 ■ 可能故障的零件："Safety PLC"

錯誤代碼	訊息	解決方法
SAFETY_005	The default safety PMT file was not found. The safety editor cannot be used.	■ 內部模組可能不相容。 ■ 請重新啟動控制器，然後再試一次。 ■ 若錯誤持續發生，請將軟體更新至較新版本。
SAFETY_006	Initializing the dbus interface failed: {{ error }}	■ 內部模組可能不相容。 ■ 請重新啟動控制器，然後再試一次。 ■ 若錯誤持續發生，請將軟體更新至較新版本。
SAFETY_007	Invalid safety settings file. Cannot import values.	上傳相容的檔案。
SAFETY_008	The safety configuration has not been verified. Your safety officer needs to resolve this by verifying changes in the safety settings.	請按照錯誤訊息的指示操作。
SAFETY_009	The safety device must be locked. Your safety officer needs to resolve this by verifying changes in the safety settings.	請按照錯誤訊息的指示操作。
SAFETY_010	There is a mismatch in the safety configuration. Your safety officer needs to resolve this by verifying changes in the safety settings. The device TOC is {{ device_checksum }} instead of {{ local_checksum }}.	請按照錯誤訊息的指示操作。
SAFETY_011	Fatal code {{ code }} raised on safety device. The safety officer needs to check the device and resolve the error.	■ 重新啟動控制器。 ■ 請按照錯誤訊息的指示操作。
SAFETY_012	Alarm code {{ code }} raised on safety device. The safety officer needs to check the device and resolve the error.	■ 重新啟動控制器。 ■ 請按照錯誤訊息的指示操作。
SAFETY_013	The safety device is in state '{{ state }}'. The safety officer needs to check the device and resolve the error.	■ 重新啟動控制器。 ■ 請按照錯誤訊息的指示操作。
SAFETY_014	An interrupt is only allowed to be reset using digital input functions. It's configured as such in the safety settings.	請按照錯誤訊息的指示操作。
SAFETY_015	Operators are not allowed to switch the operation mode.	請由已通過適當身分驗證的使用者執行此工作。
SAFETY_016	The safety officer is currently blocking the safety device. Please wait until the safety officer finished editing or verifying the settings.	請按照錯誤訊息的指示操作。
SAFETY_017	The loaded safety parameters do not match the ones on the safety device. Your safety officer needs to edit and apply the safety parameters.	請按照錯誤訊息的指示操作。

錯誤代碼	訊息	解決方法
SCRIPT_001	Recursive import in file '{{ file_name }}' detected. Please resolve before executing the file.	■ 請依照錯誤訊息調整應用程式的程式碼，然後再試一次。 ■ 每次變更應用程式時，強烈建議先將全域速度參數調低，再測試應用程式。
SCRIPT_002	Could not import '{{ node_name }}' from file '{{ file_name }}': {{ error }}	■ 請依照錯誤訊息調整應用程式的程式碼，然後再試一次。 ■ 每次變更應用程式時，強烈建議先將全域速度參數調低，再測試應用程式。
SCRIPT_003	Could not import '{{ node_name }}' from file '{{ file_name }}': {{ error }}	■ 請依照錯誤訊息調整應用程式的程式碼，然後再試一次。 ■ 每次變更應用程式時，強烈建議先將全域速度參數調低，再測試應用程式。
SCRIPT_004	Cannot import '{{ function_names }}' from application '{{ file_name }}'. Please make sure these entities exist.	■ 請依照錯誤訊息調整應用程式的程式碼，然後再試一次。 ■ 每次變更應用程式時，強烈建議先將全域速度參數調低，再測試應用程式。
SCRIPT_005	While trying to import the class {{ node_name }}, the base class could not be found. Please import all the classes which {{ node_name }} inherits from. Base classes have to be imported first.	■ 請依照錯誤訊息調整應用程式的程式碼，然後再試一次。 ■ 每次變更應用程式時，強烈建議先將全域速度參數調低，再測試應用程式。
SCRIPT_006	The import of the Python module '{{ module_name }}' is prohibited for user applications. Triggered by application '{{ application }}'.	■ 請依照錯誤訊息調整應用程式的程式碼，然後再試一次。 ■ 每次變更應用程式時，強烈建議先將全域速度參數調低，再測試應用程式。
SCRIPT_007	The statement 'from module import *' is not allowed for standard Python modules. Please use the generic import of the module ('import module') instead.	■ 請依照錯誤訊息調整應用程式的程式碼，然後再試一次。 ■ 每次變更應用程式時，強烈建議先將全域速度參數調低，再測試應用程式。

錯誤代碼	訊息	解決方法
SCRIPT_008	Relative imports are not allowed in user applications. Triggered by application '{{ application }}' on line {{ line }}.	■ 請依照錯誤訊息調整應用程式的程式碼，然後再試一次。 ■ 每次變更應用程式時，強烈建議先將全域速度參數調低，再測試應用程式。
SCRIPT_009	Could not find application '{{ application }}' to import from.	■ 請依照錯誤訊息調整應用程式的程式碼，然後再試一次。 ■ 每次變更應用程式時，強烈建議先將全域速度參數調低，再測試應用程式。
SCRIPT_010	The import of the Python module '{{ module_name }}' is prohibited for user applications. Triggered by application '{{ application }}'.	■ 請依照錯誤訊息調整應用程式的程式碼，然後再試一次。 ■ 每次變更應用程式時，強烈建議先將全域速度參數調低，再測試應用程式。
SCRIPT_011	The name '{{ node_name }}' is prohibited for user applications. Triggered by application '{{ application }}' on line {{ line }}.	■ 請依照錯誤訊息調整應用程式的程式碼，然後再試一次。 ■ 每次變更應用程式時，強烈建議先將全域速度參數調低，再測試應用程式。
SCRIPT_012	The function name '{{ node_name }}' is prohibited for user applications. Triggered by application '{{ application }}' on line {{ line }}.	■ 請依照錯誤訊息調整應用程式的程式碼，然後再試一次。 ■ 每次變更應用程式時，強烈建議先將全域速度參數調低，再測試應用程式。
SCRIPT_013	The imported function '{{ function_name }}' is not allowed in application '{{ application }}' of type '{{ application_type }}'.	■ 請依照錯誤訊息調整應用程式的程式碼，然後再試一次。 ■ 每次變更應用程式時，強烈建議先將全域速度參數調低，再測試應用程式。
SCRIPT_014	The imported function '{{ function_name }}' is not allowed in application '{{ application }}' of type '{{ application_type }}'.	■ 請依照錯誤訊息調整應用程式的程式碼，然後再試一次。 ■ 每次變更應用程式時，強烈建議先將全域速度參數調低，再測試應用程式。

錯誤代碼	訊息	解決方法
SCRIPT_015	The class name '{{ node_name }}' is prohibited for user applications. Triggered by application '{{ application }}' on line {{ line }}.	■ 請依照錯誤訊息調整應用程式的程式碼，然後再試一次。 ■ 每次變更應用程式時，強烈建議先將全域速度參數調低，再測試應用程式。
SCRIPT_016	The class attribute '{{ node_name }}' is prohibited for user applications. Triggered by application '{{ application }}' on line {{ line }}.	■ 請依照錯誤訊息調整應用程式的程式碼，然後再試一次。 ■ 每次變更應用程式時，強烈建議先將全域速度參數調低，再測試應用程式。
SCRIPT_017	The class name '{{ node_name }}' is prohibited for user applications. Triggered by application '{{ application }}' on line {{ line }}.	■ 請依照錯誤訊息調整應用程式的程式碼，然後再試一次。 ■ 每次變更應用程式時，強烈建議先將全域速度參數調低，再測試應用程式。
SCRIPT_018	The function name '{{ node_name }}' is prohibited for user applications. Triggered by application '{{ application }}' on line {{ line }}.	■ 請依照錯誤訊息調整應用程式的程式碼，然後再試一次。 ■ 每次變更應用程式時，強烈建議先將全域速度參數調低，再測試應用程式。
SCRIPT_019	The string argument '{{ string }}' is prohibited for user applications. Triggered by application '{{ application }}' on line {{ line }}.	■ 請依照錯誤訊息調整應用程式的程式碼，然後再試一次。 ■ 每次變更應用程式時，強烈建議先將全域速度參數調低，再測試應用程式。
SCRIPT_020	The generic except statement (try: ... except: ...) is not allowed as it could lead to harmful behavior of the robot.	■ 請依照錯誤訊息調整應用程式的程式碼，然後再試一次。 ■ 每次變更應用程式時，強烈建議先將全域速度參數調低，再測試應用程式。
SCRIPT_021	Catching generic exceptions (Exception, BaseException) is not allowed as it could lead to harmful behavior of the robot.	■ 請依照錯誤訊息調整應用程式的程式碼，然後再試一次。 ■ 每次變更應用程式時，強烈建議先將全域速度參數調低，再測試應用程式。

錯誤代碼	訊息	解決方法
SCRIPT_022	Catching generic exceptions (Exception, BaseException) is not allowed as it could lead to harmful behavior of the robot.	- 請依照錯誤訊息調整應用程式的程式碼，然後再試一次。 - 每次變更應用程式時，強烈建議先將全域速度參數調低，再測試應用程式。
SCRIPT_023	Overwriting an attribute of the imported module {{ target }} is prohibited. Triggered by application '{{ application }}' on line {{ line }}.	- 請依照錯誤訊息調整應用程式的程式碼，然後再試一次。 - 每次變更應用程式時，強烈建議先將全域速度參數調低，再測試應用程式。
SCRIPT_024	Overwriting an attribute of the internal function register {{ target }} is prohibited. Triggered by application '{{ application }}' on line {{ line }}.	- 請依照錯誤訊息調整應用程式的程式碼，然後再試一次。 - 每次變更應用程式時，強烈建議先將全域速度參數調低，再測試應用程式。
SCRIPT_025	Overwriting the internal class {{ target }} is prohibited. Triggered by application '{{ application }}' on line {{ line }}.	- 請依照錯誤訊息調整應用程式的程式碼，然後再試一次。 - 每次變更應用程式時，強烈建議先將全域速度參數調低，再測試應用程式。
SCRIPT_026	Overwriting the predefined function {{ target }} is prohibited. Triggered by application '{{ application }}' on line {{ line }}.	- 請依照錯誤訊息調整應用程式的程式碼，然後再試一次。 - 每次變更應用程式時，強烈建議先將全域速度參數調低，再測試應用程式。
SCRIPT_027	Overwriting the imported entity {{ target }} is prohibited. Triggered by application '{{ application }}' on line {{ line }}.	- 請依照錯誤訊息調整應用程式的程式碼，然後再試一次。 - 每次變更應用程式時，強烈建議先將全域速度參數調低，再測試應用程式。
SCRIPT_028	The application '{{ application }}' has been marked as not yet executable, it may be still under ongoing development.	- 請開啟應用程式設定，並將該應用程式設為可執行。 - 每次變更應用程式時，強烈建議先將全域速度參數調低，再測試應用程式。

錯誤代碼	訊息	解決方法
SCRIPT_030	{{ error_class }} in imported application: {{ error }}	■ 請檢查應用程式的程式碼是否有潛在錯誤。 ■ 您可能需要依照錯誤訊息改善應用程式的程式碼。 ■ 您可能需要改善該程式碼中的錯誤處理。 ■ 每次變更應用程式時，強烈建議先將全域速度參數調低，再測試應用程式。
SCRIPT_031	{{ error_class }} in application '{{ application }}' on line {{ line }}: {{ error }}	■ 請檢查應用程式的程式碼是否有潛在錯誤。 ■ 您可能需要依照錯誤訊息改善應用程式的程式碼。 ■ 您可能需要改善該程式碼中的錯誤處理。 ■ 每次變更應用程式時，強烈建議先將全域速度參數調低，再測試應用程式。
SCRIPT_032	{{ error_class }} in imported object from application '{{ application }}' on line {{ line }}: {{ error }}	■ 請檢查應用程式的程式碼是否有潛在錯誤。 ■ 您可能需要依照錯誤訊息改善應用程式的程式碼。 ■ 您可能需要改善該程式碼中的錯誤處理。 ■ 每次變更應用程式時，強烈建議先將全域速度參數調低，再測試應用程式。
SCRIPT_033	{{ error_class }} in application '{{ application }}' on line {{ line }}: {{ error }}	■ 請檢查應用程式的程式碼是否有潛在錯誤。 ■ 您可能需要依照錯誤訊息改善應用程式的程式碼。 ■ 您可能需要改善該程式碼中的錯誤處理。 ■ 每次變更應用程式時，強烈建議先將全域速度參數調低，再測試應用程式。
SCRIPT_034	The type of argument '{{ argument_name }}' needs to be one of {{ argument_types }}.	■ 請依照錯誤訊息調整應用程式的程式碼，然後再試一次。 ■ 每次變更應用程式時，強烈建議先將全域速度參數調低，再測試應用程式。

錯誤代碼	訊息	解決方法
SCRIPT_035	The type of argument '{{ argument_name }}' needs to be '{{ argument_type }}'.	■ 請依照錯誤訊息調整應用程式的程式碼，然後再試一次。 ■ 每次變更應用程式時，強烈建議先將全域速度參數調低，再測試應用程式。
SCRIPT_036	The address to be sent needs to be a tuple (ip_address, port).	■ 請依照錯誤訊息調整應用程式的程式碼，然後再試一次。 ■ 每次變更應用程式時，強烈建議先將全域速度參數調低，再測試應用程式。
SCRIPT_037	The IP address needs to be a string.	■ 請依照錯誤訊息調整應用程式的程式碼，然後再試一次。 ■ 每次變更應用程式時，強烈建議先將全域速度參數調低，再測試應用程式。
SCRIPT_038	The port number needs to be an integer.	■ 請依照錯誤訊息調整應用程式的程式碼，然後再試一次。 ■ 每次變更應用程式時，強烈建議先將全域速度參數調低，再測試應用程式。
SCRIPT_039	The import of the Python module '{{ module_name }}' is prohibited for user applications. Triggered by application '{{ application }}'.	■ 請依照錯誤訊息調整應用程式的程式碼，然後再試一次。 ■ 每次變更應用程式時，強烈建議先將全域速度參數調低，再測試應用程式。
SCRIPT_040	The function name '{{ function_name }}' is prohibited for applications of type '{{ application_type }}'. Triggered by application '{{ application }}'.	■ 請依照錯誤訊息調整應用程式的程式碼，然後再試一次。 ■ 每次變更應用程式時，強烈建議先將全域速度參數調低，再測試應用程式。
SCRIPT_041	The name '{{ name }}' is prohibited for applications of type '{{ application_type }}'. Triggered by application '{{ application }}'.	■ 請依照錯誤訊息調整應用程式的程式碼，然後再試一次。 ■ 每次變更應用程式時，強烈建議先將全域速度參數調低，再測試應用程式。

錯誤代碼	訊息	解決方法
SETTINGS_001	The interrupt behavior '{{ interrupt_behavior }}' is invalid. Possible options are: {{ available_interrupt_behaviors }}	■ 重新連線至介面 (例如重新載入頁面, 包括清除瀏覽器快取)。 ■ 若錯誤持續發生, 請重新啟動控制器。
SIGNAL_001	The digital outputs for the picking behavior of this tool are not properly configured.	調整工具的拾取行為設置, 然後再試一次。
SIGNAL_002	The digital outputs for the picking behavior of this tool are not unique.	調整工具的拾取行為設置, 然後再試一次。
SIGNAL_003	This category does not contain any I/Os to read from.	■ 內部模組可能不相容。 ■ 請重新啟動控制器, 然後再試一次。 ■ 若錯誤持續發生, 請將軟體更新至較新版本。
SIGNAL_004	Invalid index ({{ index_or_name }}), the index must be between 1 and {{ length }}.	請根據錯誤訊息調整輸入內容 (例如文字, 函式引數, 核取方塊), 然後再試一次。
SIGNAL_005	Invalid name, '{{ index_or_name }}' is not a valid I/O name.	請根據錯誤訊息調整輸入內容 (例如文字, 函式引數, 核取方塊), 然後再試一次。
SIGNAL_006	Custom I/O names must be unique.	請根據錯誤訊息調整輸入內容 (例如文字, 函式引數, 核取方塊), 然後再試一次。
SIGNAL_007	This robot does not come with signals of the category '{{ category }}'. This function therefore cannot be used.	■ 內部模組可能不相容。 ■ 請重新啟動控制器, 然後再試一次。 ■ 若錯誤持續發生, 請將軟體更新至較新版本。
SIGNAL_008	Only the value of outputs can be written, inputs are read-only.	請根據錯誤訊息調整輸入內容 (例如文字, 函式引數, 核取方塊), 然後再試一次。
SIGNAL_009	Invalid value, only bools or 0/1 value can be written to digital outputs.	請根據錯誤訊息調整輸入內容 (例如文字, 函式引數, 核取方塊), 然後再試一次。
SIGNAL_010	Invalid value, only numeric values can be written to analog outputs.	請根據錯誤訊息調整輸入內容 (例如文字, 函式引數, 核取方塊), 然後再試一次。
SIGNAL_011	Invalid analog output value, must be in the range [{{ value_min }}, {{ value_max }}].	請根據錯誤訊息調整輸入內容 (例如文字, 函式引數, 核取方塊), 然後再試一次。
SIGNAL_012	Custom I/O names must be unique.	請根據錯誤訊息調整輸入內容 (例如文字, 函式引數, 核取方塊), 然後再試一次。

錯誤代碼	訊息	解決方法
SIGNAL_013	Unknown setting '{{ name }}'.	重新啟動控制器。
SIGNAL_014	Invalid start address: {{ value }}. Must be a positive number.	請根據錯誤訊息調整輸入內容 (例如文字, 函式引數, 核取方塊), 然後再試一次。
SIGNAL_015	Data unpacking failed: {{ error }}. You probably try to access invalid Modbus addresses.	請根據錯誤訊息調整輸入內容 (例如文字, 函式引數, 核取方塊), 然後再試一次。
SIGNAL_016	{{ error_class }}: {{ error }}	■ 請確認外部 Modbus 裝置是否與機器人位於同一網路中。 ■ 在將外部 Modbus 裝置連接至機器人之前, 請先確認該裝置及其寄存器在獨立運作時能否正常運作。
SIGNAL_017	Could not connect to Modbus device at IP address {{ ip }}	■ 請確認外部 Modbus 裝置是否與機器人位於同一網路中。 ■ 在將外部 Modbus 裝置連接至機器人之前, 請先確認該裝置及其寄存器在獨立運作時能否正常運作。
SIGNAL_018	Modbus not connected, cannot read or write data.	■ 請確認外部 Modbus 裝置是否與機器人位於同一網路中。 ■ 在將外部 Modbus 裝置連接至機器人之前, 請先確認該裝置及其寄存器在獨立運作時能否正常運作。
SIGNAL_019	Modbus already connected, cannot change its settings.	■ 請中斷外部 Modbus 裝置的連線。 ■ 若錯誤持續發生, 請關閉外部 Modbus 裝置的電源, 然後重新開啟電源。 ■ 若錯誤持續發生, 請重新啟動控制器。
SIGNAL_020	Modbus function call failed (Exception Code: {{ exception_code }}	請確保讀取或寫入的是正確的 Modbus 寄存器, 且在寫入時使用的值有效。

錯誤代碼	訊息	解決方法
SOCKET_001	The connection closed while trying to receive a message.	- 請確認伺服器與用戶端的設定相容 (位址、連接埠、編碼標準、結束字元)。 - 請依照錯誤訊息調整連線或通訊設定。
SOCKET_002	The address '{{ address }}' of the server is already in use.	- 請確認伺服器與用戶端的設定相容 (位址、連接埠、編碼標準、結束字元)。 - 請依照錯誤訊息調整連線或通訊設定。
SOCKET_003	The address '{{ address }}' is incompatible with the network setup.	- 請確認伺服器與用戶端的設定相容 (位址、連接埠、編碼標準、結束字元)。 - 請依照錯誤訊息調整連線或通訊設定。
SOCKET_004	Connection refused. The server cannot handle more than {{ max_connections }} connections.	- 請確認伺服器與用戶端的設定相容 (位址、連接埠、編碼標準、結束字元)。 - 請依照錯誤訊息調整連線或通訊設定。
SOCKET_005	The client was closed while it was waiting for a connection.	- 請確認伺服器與用戶端的設定相容 (位址、連接埠、編碼標準、結束字元)。 - 請依照錯誤訊息調整連線或通訊設定。
SOCKET_006	Could not establish a connection with {{ address }}.	- 請確認伺服器與用戶端的設定相容 (位址、連接埠、編碼標準、結束字元)。 - 請依照錯誤訊息調整連線或通訊設定。
SOCKET_007	A message could not be decoded with the '{{ encoding_standard }}' decoding standard.	- 請確認伺服器與用戶端的設定相容 (位址、連接埠、編碼標準、結束字元)。 - 請依照錯誤訊息調整連線或通訊設定。

錯誤代碼	訊息	解決方法
SOCKET_008	The address '{{ address }}' is incompatible with the network setup.	- 請確認伺服器與用戶端的設定相容 (位址、連接埠、編碼標準、結束字元)。 - 請依照錯誤訊息調整連線或通訊設定。
STATUS_001	Waiting for the running process to terminate took too long. If the status does not automatically change to 'ready', please restart the robot.	請按照錯誤訊息的指示操作。
STATUS_002	The status '{{ status }}' is invalid. Possible options are: {{ available_status }}	- 內部模組可能不相容。 - 請重新啟動控制器，然後再試一次。 - 若錯誤持續發生，請將軟體更新至較新版本。
STATUS_003	The status kind '{{ status_kind }}' cannot be reserved. Reservable states are: {{ reservable_status }}	- 內部模組可能不相容。 - 請重新啟動控制器，然後再試一次。 - 若錯誤持續發生，請將軟體更新至較新版本。
STATUS_004	The status kind '{{ status_kind }}' requires the control status of the low level controller to be '{{ expected_controller_status }}' but it is '{{ actual_controller_status }}'.	- 內部模組可能不相容。 - 請重新啟動控制器，然後再試一次。 - 若錯誤持續發生，請將軟體更新至較新版本。
STATUS_005	Another running thread owns the status. The reserved status is '{{ reserved_status }}'.	重新啟動控制器。
STATUS_006	The status '{{ status }}' is invalid. Possible options are: {{ available_status }}	- 內部模組可能不相容。 - 請重新啟動控制器，然後再試一次。 - 若錯誤持續發生，請將軟體更新至較新版本。
STATUS_007	Undefined reaction to the interrupt behavior '{{ interrupt_behavior }}'.	重新啟動控制器。
TCP_001	Missing argument in function call: '{{ action }} <{{ argument }}>'	請根據錯誤訊息調整輸入內容 (例如文字、函式引數、核取方塊)，然後再試一次。
TCP_002	Missing argument in function call: '{{ action }} <{{ argument }}>'	請根據錯誤訊息調整輸入內容 (例如文字、函式引數、核取方塊)，然後再試一次。
TCP_003	Missing argument in function call: '{{ action }} <{{ argument }}>'	請根據錯誤訊息調整輸入內容 (例如文字、函式引數、核取方塊)，然後再試一次。

錯誤代碼	訊息	解決方法
TCP_004	Missing argument in function call: '{{ action }} <{{ argument_1 }}> <{{ argument_2 }}>'	請根據錯誤訊息調整輸入內容 (例如文字、函式引數、核取方塊)，然後再試一次。
TCP_005	Missing argument in function call: '{{ action }} <{{ argument }}>'	請根據錯誤訊息調整輸入內容 (例如文字、函式引數、核取方塊)，然後再試一次。
TCP_006	Missing argument in function call: '{{ action }} <{{ argument }}>'	請根據錯誤訊息調整輸入內容 (例如文字、函式引數、核取方塊)，然後再試一次。
TCP_007	The argument '{{ argument }}' must be JSON decodable.	請根據錯誤訊息調整輸入內容 (例如文字、函式引數、核取方塊)，然後再試一次。
THREAD_001	The following error interrupted normal functionality. {{ error_type }}: {{ error }}	重新啟動控制器。
THREAD_002	The following error interrupted normal functionality. {{ error_type }}: {{ error }}	- 重新連線至介面 (例如重新載入頁面，包括清除瀏覽器快取)。 - 若錯誤持續發生，請重新啟動控制器。
AX_1001	Slave with ID '{{ 0 }}', name '{{ 1 }}': Recovery timed out.	- 無法與一個或多個裝置建立連線，請參閱錯誤訊息。 - 可能故障的零件：連接至無法建立連線之裝置的連線。 - 可能故障的零件："Motor Unit"
AX_1002	Hardware parameter setup: Slave with ID '{{ 0 }}' has unknown name: '{{ 1 }}'	- 無法與一個或多個裝置建立連線，請參閱錯誤訊息。 - 可能故障的零件：連接至無法建立連線之裝置的連線。 - 可能故障的零件："Safety PLC" - 可能故障的零件："Main I/O Board" 或 "Tool I/O Board" - 可能故障的零件："Motor Unit"

錯誤代碼	訊息	解決方法
AX_1003	EtherCAT slave setup is incorrect. Expected exactly one slave with name '{{ 0 }}', but found: {{ 1 }}	■ 無法與一個或多個裝置建立連線，請參閱錯誤訊息。 ■ 可能故障的零件：連接至無法建立連線之裝置的連線。 ■ 可能故障的零件："Safety PLC" ■ 可能故障的零件："Main I/O Board" 或 "Tool I/O Board" ■ 可能故障的零件："Motor Unit"
AX_101	Could not recover AX robot.	重新啟動控制器。
AX_102	Could not recover robot from a SS1 violation.	發生安全違規。請排除所述的安全違規。
AX_103	Could not recover robot from a SS2 violation.	發生安全違規。請排除所述的安全違規。
AX_104	Could not recover robot due to active protective stop.	發生安全違規。請排除所述的安全違規。
AX_2001	Could not verify validity of the safety PLC PDO reading	重新啟動控制器。
AX_2011	Unsupported safety PLC protocol version '{{ 0 }}' (expected one of: {{ 1 }}). Please make sure the correct configuration is uploaded to the safety PLC.	重新啟動控制器。
AX_251	Temperature check failed on axis {{ 0 }}. Temperature was {{ 1 }} degC, which is higher than the threshold {{ 2 }} degC. Please let the robot cool down.	■ 馬達負載過高。請降低承載重量、速度、加速度或工作週期。 ■ 關閉機器人電源。
AX_2901	Motor Error Codes: {{ 0 }}	請按照錯誤訊息的指示操作。
AX_2902	A violation on the safety signal of the HGC button was detected. Please power cycle the robot to recover.	重新啟動控制器。
AX_2903	Position discrepancy limit was violated on axis '{{ 0 }}'. Please power cycle the robot to recover.	重新啟動控制器。
AX_2904	Current discrepancy limit was violated on axis '{{ 0 }}'. Please power cycle the robot to recover.	重新啟動控制器。
AX_2905	I2T protection of axis '{{ 0 }}' is active. Please let the robot cool down.	■ 馬達負載過高。請降低承載重量、速度、加速度或工作週期。 ■ 關閉機器人電源。

錯誤代碼	訊息	解決方法
AX_2906	Measured temperature of axis '{{ 0 }}' is too high. Please let the robot cool down.	- 馬達負載過高。請降低承載重量、速度、加速度或工作週期。 - 關閉機器人電源。
AX_3001	Could not verify validity of the motor controller PDO reading	- 重新啟動控制器。 - 可能故障的零件："Motor Unit"
AX_3002	Could not verify validity of the output encoder PDO reading. Please move robot slightly and try to power up again.	請按照錯誤訊息的指示操作。
AX_3801	Could not verify validity of the IMU PDO reading.	重新啟動控制器。
AX_3802	Could not power up robot: The provided gravity vector {{ 0 }} [base frame] / {{ 1 }} [IMU frame] differs from the gravity measured by the IMU: {{ 2 }} [IMU frame]. The difference of {{ 3 }} is higher than the tolerance of {{ 4 }}.	- 請根據錯誤訊息調整輸入內容 (例如文字、函式引數、核取方塊)，然後再試一次。 - 請由已通過適當身分驗證的使用者執行此工作。
AX_3901	Axis {{ 0 }}: Magnitude of position offset must be <= 5 degrees (actual: {{ 1 }}). Please adjust robot and config accordingly.	- 請根據錯誤訊息調整輸入內容 (例如文字、函式引數、核取方塊)，然後再試一次。 - 請由已通過適當身分驗證的使用者執行此工作。
AX_59001	Operation not supported in simulation mode: {{ 0 }}	請在非模擬機器人上執行此操作。
AX_59002	Simulated error: '{{ 0 }}'	請在非模擬機器人上執行此操作。
AX_59003	EtherCAT state mismatch in AX simulator.	請在非模擬機器人上執行此操作。
CFG_101	Failed to set up axis '{{ 0 }}'.	重新啟動控制器。
CFG_102	Failed to set up joint '{{ 0 }}'.	重新啟動控制器。
CFG_103	Failed to set up link '{{ 0 }}'.	重新啟動控制器。
CFG_104	Failed to set up custom capsule.	重新啟動控制器。
CFG_105	Definition for '{{ 0 }}' must be x, y, z.	重新啟動控制器。
CFG_106	Value of '{{ 1 }}' ({{ 0 }}) is invalid.	重新啟動控制器。
CFG_11	Missing value '{{ 0 }}' in section '{{ 1 }}'; robot voltage: {{ 2 }}, hardware version: {{ 3 }}.	重新啟動控制器。
CFG_12	Could not find gripper link with name '{{ 0 }}'. Please check your agrip.config or pgrip2.config file.	重新啟動控制器。

錯誤代碼	訊息	解決方法
CFG_1301	Definition for '{{ 0 }}' must be x1, y1, z1, x2, y2, z2, radius.	重新啟動控制器。
CFG_1311	Attempt to define check_intersect with self.	重新啟動控制器。
CFG_1312	Attempt to define check_intersect with unknown link '{{ 0 }}'.	重新啟動控制器。
CFG_1313	Links referenced in check_intersect must be previously defined, but link '{{ 0 }}' comes later in config.	重新啟動控制器。
CFG_1511	Calibrated translation {{ 0 }} is too far from nominal value {{ 1 }}; allowed tolerance (norm): {{ 2 }}.	重新啟動控制器。
CFG_1512	Calibrated rotation {{ 0 }} is too far from nominal value {{ 1 }}; allowed tolerance (angular distance): {{ 2 }}.	重新啟動控制器。
CFG_201	Position safety margin is too high (value: {{ 0 }}).	重新啟動控制器。
CFG_51	Wrong robot arm type '{{ 0 }}'.	重新啟動控制器。
CFG_52	Unknown joint kind '{{ 0 }}'.	重新啟動控制器。
CFG_53	Unknown axis name '{{ 0 }}'.	重新啟動控制器。
CFG_54	Unknown link name '{{ 0 }}'.	重新啟動控制器。
CFG_55	Invalid joint kind for this operation: '{{ 0 }}'.	重新啟動控制器。
CKM_1001	The unit rotation axis must contain three elements.	請根據錯誤訊息調整輸入內容 (例如文字、函式引數、核取方塊)，然後再試一次。
CKM_1002	Only the restraint kind 'Free' is valid without additional arguments.	請根據錯誤訊息調整輸入內容 (例如文字、函式引數、核取方塊)，然後再試一次。
CKM_101	Target out of range.	- 無法執行動作指令。 - 請根據錯誤訊息調整函式引數，然後再試一次。
CKM_102	Target out of range: Could not determine {{ 0 }} angle, target pose: {{ 1 }}	- 無法執行動作指令。 - 請根據錯誤訊息調整函式引數，然後再試一次。
CKM_103	Target out of range: Joint 1/2/3 angles are: {{ 0 }} {{ 1 }} {{ 2 }}; pose at J7: {{ 3 }}	- 無法執行動作指令。 - 請根據錯誤訊息調整函式引數，然後再試一次。
CKM_104	Target out of range: All {{ 0 }} solution(s) are violating joint limits.	- 無法執行動作指令。 - 請根據錯誤訊息調整函式引數，然後再試一次。
CKM_11	Could not build kinematic chain: No links defined.	重新啟動控制器。
CKM_12	Could not build kinematic chain: Some joints have no link.	重新啟動控制器。
CKM_13	Not enough link configs: {{ 0 }} joint config(s), {{ 1 }} link config(s)	重新啟動控制器。

錯誤代碼	訊息	解決方法
CKM_1501	Unknown Restraint kind '{{ 0 }}' for numerical inverse kinematics.	重新啟動控制器。
CKM_1502	A non-zero rotation axis is required for the free rotation axis restraint.	- 無法執行動作指令。 - 請根據錯誤訊息調整函式引數，然後再試一次。
CKM_1503	Maximum random previous angles must be smaller than: {{ 0 }}	- 無法執行動作指令。 - 請根據錯誤訊息調整函式引數，然後再試一次。
CKM_1504	No numerical solution found. Increase either tolerance or maximum iterations.	- 無法執行動作指令。 - 請根據錯誤訊息調整函式引數，然後再試一次。
CKM_1505	No numerical solution found. Either the target pose is not reachable or the algorithm did not converge.	- 無法執行動作指令。 - 請根據錯誤訊息調整函式引數，然後再試一次。
CKM_2511	Could not add rotor inertia for: '{{ 0 }}', parent: '{{ 1 }}'	請根據錯誤訊息調整輸入內容 (例如文字，函式引數，核取方塊)，然後再試一次。
CKM_2512	Unsupported joint type: {{ 0 }} on axis {{ 1 }}	重新啟動控制器。
CKM_3001	Analytical kinematics: Calibrated robot geometry is required.	重新啟動控制器。
CKM_3501	Chosen kinematic configuration {{ 0 }} is invalid (valid range is {{{ 1 }}, {{ 2 }}}).	重新啟動控制器。
CKM_501	No closest angles found.	- 無法執行動作指令。 - 請根據錯誤訊息調整函式引數，然後再試一次。
CKM_502	No valid iterated angles found. Increase step size.	請根據錯誤訊息調整輸入內容 (例如文字，函式引數，核取方塊)，然後再試一次。
CMD_101	Parse error.	請根據錯誤訊息調整輸入內容 (例如文字，函式引數，核取方塊)，然後再試一次。
CMD_102	Failed to parse axis.	請根據錯誤訊息調整輸入內容 (例如文字，函式引數，核取方塊)，然後再試一次。
CMD_103	Failed to parse json command '{{ 0 }}'.	請根據錯誤訊息調整輸入內容 (例如文字，函式引數，核取方塊)，然後再試一次。
CMD_104	Failed to parse LED mode '{{ 0 }}'.	請根據錯誤訊息調整輸入內容 (例如文字，函式引數，核取方塊)，然後再試一次。

錯誤代碼	訊息	解決方法
CMD_105	Parameter '{{ 0 }}': Must be an array.	請根據錯誤訊息調整輸入內容 (例如文字、函式引數、核取方塊)，然後再試一次。
CMD_11	Could not enter mode: '{{ 0 }}'	重新啟動控制器。
CMD_11001	Invalid 'points' element at index {{ 0 }}.	請根據錯誤訊息調整輸入內容 (例如文字、函式引數、核取方塊)，然後再試一次。
CMD_111	Number of '{{ 0 }}' must be equal to number of '{{ 1 }}' (actual: {{ 2 }}, {{ 3 }})	請根據錯誤訊息調整輸入內容 (例如文字、函式引數、核取方塊)，然後再試一次。
CMD_11101	Could not switch from Manual Mode to Automatic Mode.	發生安全違規。請排除所述的安全違規。
CMD_112	Parameter '{{ 0 }}': Must not be empty.	請根據錯誤訊息調整輸入內容 (例如文字、函式引數、核取方塊)，然後再試一次。
CMD_121	Unknown command: '{{ 0 }}'	請根據錯誤訊息調整輸入內容 (例如文字、函式引數、核取方塊)，然後再試一次。
CMD_122	Unknown command type for move_axes: '{{ 0 }}'	請根據錯誤訊息調整輸入內容 (例如文字、函式引數、核取方塊)，然後再試一次。
CMD_151	Usage: {{ 0 }}	請按照錯誤訊息的指示操作。
CMD_201	Expected a 'status' result, but got: '{{ 0 }}'	重新啟動控制器。
CMD_202	Expected an OK status, but got an error. Operating mode: '{{ 0 }}', message: {{ 1 }}	重新啟動控制器。
CMD_203	Initialization failed. Message: {{ 0 }}	重新啟動控制器。
CMD_5011	Value must be 'all' or between 1 and {{ 0 }} (actual: {{ 1 }}).	請根據錯誤訊息調整輸入內容 (例如文字、函式引數、核取方塊)，然後再試一次。
CMD_59001	Simulation mode not supported with robot arm type '{{ 0 }}'.	請在非模擬機器人上執行此操作。
CTL_1001	CurrentReferenceGenerator::add_plane() failed at index {{ 0 }}.	重新啟動控制器。
CTL_10011	Robot is not calibrated.	選擇要在開啟電源時執行的校正程序。此程序必須校正所有致動器。
CTL_111	Please switch to manual mode. Actual position violates limit.	- 請按照錯誤訊息的指示操作。 - 切換至「手動模式」，以排除安全違規。

錯誤代碼	訊息	解決方法
CTL_112	Target position violates limit.	- 無法執行動作指令。 - 請根據錯誤訊息調整函式引數，然後再試一次。
CTL_201	{{ 1 }} is violating workspace boundary {{ 0 }}.	- 請按照錯誤訊息的指示操作。 - 切換至「手動模式」，以排除安全違規。
CTL_203	Robot is close to a self collision between {{ 0 }} and {{ 1 }}.	EMPTY
CTL_204	Axis {{ 0 }}: Position {{ 1 }} about to hit limit {{ 2 }} with velocity {{ 3 }}, deceleration {{ 4 }}.	- 無法執行動作指令。 - 請根據錯誤訊息調整函式引數，然後再試一次。
CTL_205	Safety controller: Position limits [{{ 0 }}, {{ 1 }}] are too narrow on axis {{ 2 }}.	重新啟動控制器。
CTL_206	Safety controller: Position {{ 0 }} on axis {{ 1 }} is too close to limits (expected: inside [{{ 2 }}, {{ 3 }}]).	- 請按照錯誤訊息的指示操作。 - 發生安全違規。請排除所述的安全違規。
CTL_2111	Axis {{ 0 }}: Position control error; actual: {{ 1 }}, commanded: {{ 2 }}	馬達負載過高。請降低承載重量、速度、加速度或工作週期。
CTL_2112	Could not proceed motion. Axis {{ 0 }}: Position difference {{ 1 }} degrees exceeds limit.	- 發生安全違規。請排除所述的安全違規。 - 重新啟動控制器。
CTL_2113	Could not proceed motion. Axis {{ 0 }}: Velocity {{ 1 }} degrees per second exceeds limit.	- 發生安全違規。請排除所述的安全違規。 - 重新啟動控制器。
CTL_311	Safety controller: Joint angle limit change would cause sudden jump on axis {{ 0 }}.	請根據錯誤訊息調整輸入內容 (例如文字、函式引數、核取方塊)，然後再試一次。
CTL_312	Workspace limits or boundaries changed while intersecting with robot. A change would cause a sudden jump.	- 切換至「手動模式」，以排除安全違規。 - 重新啟動控制器。
CTL_313	Workspace limit or boundary change would cause {{ 0 }} intersection(s) and a sudden jump, not changing.	- 切換至「手動模式」，以排除安全違規。 - 重新啟動控制器。
CTL_314	Cannot activate intersection controller while self or workspace boundary intersections are present.	- 切換至「手動模式」，以排除安全違規。 - 重新啟動控制器。

錯誤代碼	訊息	解決方法
CTL_501	Desired velocity must not be zero (actual: {{ 0 }})	■ 無法執行動作指令。 ■ 請根據錯誤訊息調整函式引數，然後再試一次。
CTL_601	Trapezoid algorithm: Could not calculate path due to negative time value: {{ 0 }}	重新啟動控制器。
CTL_602	Trapezoid algorithm: Acceleration or deceleration is too small to reach target velocity.	■ 無法執行動作指令。 ■ 請根據錯誤訊息調整函式引數，然後再試一次。
CTL_603	The minimum calculated position of {{ 0 }} is smaller than the lower position limit of {{ 1 }}. This can be avoided by choosing poses further away from the joint limits.	■ 無法執行動作指令。 ■ 請根據錯誤訊息調整函式引數，然後再試一次。
CTL_604	The maximum calculated position of {{ 0 }} is larger than the upper position limit of {{ 1 }}. This can be avoided by choosing poses further away from the joint limits.	■ 無法執行動作指令。 ■ 請根據錯誤訊息調整函式引數，然後再試一次。
CTL_605	Trapezoid algorithm: Could not calculate path due to negative discriminant: {{ 0 }}	■ 無法執行動作指令。 ■ 請根據錯誤訊息調整函式引數，然後再試一次。
CTL_606	Trapezoid algorithm: The required distance cannot be covered with the given parameters.	■ 無法執行動作指令。 ■ 請根據錯誤訊息調整函式引數，然後再試一次。
CTL_701	Position reference generator ran out of points.	重新啟動控制器。
CTL_801	Cannot set filter interval in position limiter while robot is still moving.	請按照錯誤訊息的指示操作。
CTL_802	Filter interval needs to be in range (0.000, {{ 0 }})s, but is {{ 1 }}s.	請根據錯誤訊息調整輸入內容 (例如文字、函式引數、核取方塊)，然後再試一次。
ECAT_1001	SOEM library error code: {{ 0 }}	請按照錯誤訊息的指示操作。
ECAT_101	Could not reset safety PLC after {{ 0 }} attempts.	重新啟動控制器。
ECAT_1011	Could not create EtherCAT interface.	重新啟動控制器。
ECAT_1012	EtherCAT bus is already in use.	重新啟動控制器。
ECAT_1013	Could not initialize SOEM interface with device name '{{ 0 }}'. Make sure to execute with root rights.	重新啟動控制器。

錯誤代碼	訊息	解決方法
ECAT_1014	Could not initialize EtherCAT connection.	■ 重新啟動控制器。 ■ 無法與一個或多個裝置建立連線，請參閱錯誤訊息。 ■ 可能故障的零件：連接至無法建立連線之裝置的連線。 ■ 可能故障的零件："Safety PLC" ■ 可能故障的零件："Main I/O Board" 或 "Tool I/O Board" ■ 可能故障的零件："Motor Unit"
ECAT_1015	Could not configure distributed clock.	重新啟動控制器。
ECAT_1016	I/O map size {{ 0 }} is too large (expected: <= {{ 1 }}).	重新啟動控制器。
ECAT_11	Failed to initialize EtherCAT slave with ID '{{ 0 }}', name '{{ 1 }}'	■ 重新啟動控制器。 ■ 無法與一個或多個裝置建立連線，請參閱錯誤訊息。 ■ 可能故障的零件：連接至無法建立連線之裝置的連線。 ■ 可能故障的零件："Safety PLC" ■ 可能故障的零件："Main I/O Board" 或 "Tool I/O Board" ■ 可能故障的零件："Motor Unit"
ECAT_1101	Function '{{ 0 }}' failed.	重新啟動控制器。
ECAT_1111	SOEM interface could not read file '{{ 0 }}'.	重新啟動控制器。
ECAT_1112	SOEM interface could not write file '{{ 0 }}'.	重新啟動控制器。

錯誤代碼	訊息	解決方法
ECAT_12	Expected exactly 1 EtherCAT slave '{{ 0 }}', but found {{ 1 }}. A total of {{ 2 }} slaves were found in the network.	■ 無法與一個或多個裝置建立連線，請參閱錯誤訊息。 ■ 可能故障的零件：連接至無法建立連線之裝置的連線。 ■ 可能故障的零件："Safety PLC" ■ 可能故障的零件："Main I/O Board" 或 "Tool I/O Board" ■ 可能故障的零件："Motor Unit"
ECAT_1211	Failed to read {{ 0 }} SDO byte(s) from slave {{ 1 }}; index/subindex: {{ 2 }}/{{ 3 }}.	重新啟動控制器。
ECAT_1212	Failed to write SDO value '{{ 0 }}' to slave {{ 1 }}; index/subindex: {{ 2 }}/{{ 3 }}.	重新啟動控制器。
ECAT_13	Could not find any slaves on the network.	■ 無法與一個或多個裝置建立連線，請參閱錯誤訊息。 ■ 可能故障的零件：連接至無法建立連線之裝置的連線。 ■ 可能故障的零件："Safety PLC" ■ 可能故障的零件："Main I/O Board" 或 "Tool I/O Board" ■ 可能故障的零件："Motor Unit"
ECAT_14	Could not configure slaves. Make sure that the motors are connected to the EPC.	■ 無法與一個或多個裝置建立連線，請參閱錯誤訊息。 ■ 可能故障的零件：連接至無法建立連線之裝置的連線。 ■ 可能故障的零件："Motor Unit"
ECAT_15	Error during robot update: Slave with ID '{{ 0 }}' is not enabled. Statusword was: {{ 1 }}	重新啟動控制器。
ECAT_1501	EtherCAT connection could not set state to {{ 0 }} during attempt #{{ 1 }}.	重新啟動控制器。

錯誤代碼	訊息	解決方法
ECAT_1502	EtherCAT connection could not set state to {{ 0 }} after {{ 1 }} attempt(s).	重新啟動控制器。
ECAT_16	Waiting for slave state change to '{{ 0 }}' timed out. Slaves in unexpected state: {{ 1 }}	重新啟動控制器。
ECAT_1601	Mismatch of '{{ 0 }}' on joint {{ 1 }}: Drive value: {{ 2 }}; expected or configured value: {{ 3 }}	重新啟動控制器。
ECAT_1602	Invalid motor config parameter '{{ 0 }}' on joint {{ 1 }}: Drive value: {{ 2 }}.	■ 重新啟動控制器。 ■ 可能故障的零件："Motor Unit"
ECAT_1603	Invalid motor config. Functional safety over ethercat (FSOE) is not enabled on joint {{ 0 }}.	■ 重新啟動控制器。 ■ 可能故障的零件："Motor Unit"
ECAT_17	Not all slaves are in expected state '{{ 0 }}'. Slaves in unexpected state: {{ 1 }}	重新啟動控制器。
ECAT_1701	EtherCAT device {{ 0 }} with slave ID {{ 1 }}: Unsupported firmware version: {{ 2 }} (expected: one of {{ 3 }})	請再次執行更新，或者選擇另外的方法以更新。
ECAT_1702	Motor controller with slave ID {{ 0 }}: Firmware version {{ 1 }} is inconsistent with first motor controller which has {{ 2 }}.	請再次執行更新，或者選擇另外的方法以更新。
ECAT_1703	Forced firmware update was triggered.	重新啟動控制器。
ECAT_1704	Forced firmware update was not triggered or failed.	請再次執行更新，或者選擇另外的方法以更新。
ECAT_18	Could not recover slave with ID {{ 0 }}: Unknown status word: {{ 1 }}	重新啟動控制器。
ECAT_19	Failed to parse slave configuration data: {{ 0 }}	重新啟動控制器。
ECAT_201	MCM detected an error with its internal multiturn count. Multiturn count of joint {{ 0 }} is {{ 1 }}, output encoder position is {{ 2 }} degrees.	■ 請由已通過適當身分驗證的使用者執行此工作。 ■ 以「服務使用者」身分登入，並前往「多圈復原」。針對受影響的關節，輸入實際的物理角度，然後套用該值。
ECAT_2011	EtherCAT connection could not transmit process data.	重新啟動控制器。
ECAT_202	MCM detected an alignment error with the encoders of joint {{ 0 }}. Output encoder position is {{ 1 }}, while drive encoder position is {{ 2 }}.	■ 請由已通過適當身分驗證的使用者執行此工作。 ■ 可能故障的零件："Motor Unit"
ECAT_203	AX servicer detected invalid encoder source on slave '{{ 0 }}' (expected: motor side encoder).	重新啟動控制器。

錯誤代碼	訊息	解決方法
ECAT_204	AX servicer detected invalid encoder sensor on slave '{{ 0 }}' (expected: motor side encoder).	重新啟動控制器。
ECAT_205	Could not verify validity of the SDO output encoder reading. Please move the robot slightly and try to power up again.	請按照錯誤訊息的指示操作。
LIC_101	Failed to verify license.	重新啟動控制器。
LIC_102	License file version '{{ 0 }}' is not supported (expected: '{{ 1 }}').	重新啟動控制器。
LIC_103	Bad license.	重新啟動控制器。
MATH_1011	Flat vector to matrix conversion: Expected {{ 0 }} * {{ 1 }} elements (actual: {{ 2 }}).	請根據錯誤訊息調整輸入內容 (例如文字、函式引數、核取方塊)，然後再試一次。
MATH_1012	Expected symmetric matrix for {{ 0 }}.	請根據錯誤訊息調整輸入內容 (例如文字、函式引數、核取方塊)，然後再試一次。
MATH_1101	Rotation matrix is not orthogonal. Frobenius deviation of $R^T R$ from identity: {{ 0 }}, matrix: {{ 1 }}	請根據錯誤訊息調整輸入內容 (例如文字、函式引數、核取方塊)，然後再試一次。
MATH_1102	Rotation matrix must have determinant 1 (actual: {{ 0 }}).	請根據錯誤訊息調整輸入內容 (例如文字、函式引數、核取方塊)，然後再試一次。
MATH_111	{{ 0 }}: Must not contain NaN values.	請根據錯誤訊息調整輸入內容 (例如文字、函式引數、核取方塊)，然後再試一次。
MATH_112	Attempt to compute {{ 0 }} of empty vector.	請根據錯誤訊息調整輸入內容 (例如文字、函式引數、核取方塊)，然後再試一次。
MATH_201	Could not parse '{{ 0 }}' into an integer.	請根據錯誤訊息調整輸入內容 (例如文字、函式引數、核取方塊)，然後再試一次。
MCM_1001	Unhandled error in server loop; reinitializing.	重新啟動控制器。
MCM_101	Please specify --robot or set environment variable ARM_TYPE.	重新啟動控制器。
MCM_102	Invalid action '{{ 0 }}'. Please check the '--action' command line flag.	重新啟動控制器。
MCM_103	Invalid format '{{ 0 }}'. Please check the '--format' command line flag.	重新啟動控制器。
MCM_104	Invalid CPU affinity '{{ 0 }}'. Please use an integer ≥ -1 for '--cpu'.	重新啟動控制器。
MCM_201	Output loop terminating.	重新啟動控制器。

錯誤代碼	訊息	解決方法
MISC_201	Safety PLC Error Bits: {{ 0 }}.	■ 請按照錯誤訊息的指示操作。 ■ 發生安全違規。請排除所述的安全違規。
MISC_202	STO as a result of an SS1.	發生安全違規。請排除所述的安全違規。
MISC_203	STO due to violation of an SOS.	發生安全違規。請排除所述的安全違規。
MISC_204	Please release the normal stop button. SS1 due to normal stop.	■ 請按照錯誤訊息的指示操作。 ■ 發生安全違規。請排除所述的安全違規。
MISC_205	Please release the emergency stop button. SS1 due to emergency stop button.	■ 請按照錯誤訊息的指示操作。 ■ 發生安全違規。請排除所述的安全違規。
MISC_206	Please release the teach pendant emergency stop button. SS1 due to teach pendant emergency stop button.	■ 請按照錯誤訊息的指示操作。 ■ 發生安全違規。請排除所述的安全違規。
MISC_207	Please release the protective stop button.	■ 請按照錯誤訊息的指示操作。 ■ 發生安全違規。請排除所述的安全違規。
MISC_208	Please press the enable button to move the robot. SS2 as a result of manual mode.	■ 請按照錯誤訊息的指示操作。 ■ 發生安全違規。請排除所述的安全違規。
MISC_209	SS1 due to violation of {{ 0 }} linear speed.	■ 請按照錯誤訊息的指示操作。 ■ 發生安全違規。請排除所述的安全違規。
MISC_210	SS1 due to violation of {{ 0 }} angular speed.	■ 請按照錯誤訊息的指示操作。 ■ 發生安全違規。請排除所述的安全違規。

錯誤代碼	訊息	解決方法
MISC_211	Please switch to manual mode. SS2 due to violation of {{ 0 }} workspace boundaries.	■ 請按照錯誤訊息的指示操作。 ■ 切換至「手動模式」，以排除安全違規。
MISC_212	Please switch to manual mode. SS2 due to violation of {{ 0 }} joint position limits.	■ 請按照錯誤訊息的指示操作。 ■ 切換至「手動模式」，以排除安全違規。
MISC_213	SS2 after collision due to violation of {{ 0 }} force limits.	■ 請按照錯誤訊息的指示操作。 ■ 發生安全違規。請排除所述的安全違規。
MISC_214	Reset required after operating mode switch. Make sure the enabled button is released. SS2 as a result of mode switch reset.	■ 請按照錯誤訊息的指示操作。 ■ 發生安全違規。請排除所述的安全違規。
MISC_215	Please release the protective stop button. SS1 due to protective stop button.	■ 請按照錯誤訊息的指示操作。 ■ 發生安全違規。請排除所述的安全違規。
MISC_216	Please release the protective stop button. SS2 due to protective stop button.	■ 請按照錯誤訊息的指示操作。 ■ 發生安全違規。請排除所述的安全違規。
MOV_101	Error on axis {{ 0 }}.	重新啟動控制器。
OS_101	Operating System error code (errno): {{ 0 }}, message: {{ 1 }}	請按照錯誤訊息的指示操作。
OS_11001	Program '{{ 0 }}' already running with process ID {{ 1 }}, lock file name: {{ 2 }}	重新啟動控制器。
OS_11011	Failed to handle signal '{{ 0 }}'. Something already handles this signal.	重新啟動控制器。
OS_11012	Failed to handle signal '{{ 0 }}'.	重新啟動控制器。
OS_1301	Couldn't set CPU affinity for {{ 0 }}. Make sure process has root privileges.	重新啟動控制器。
OS_1302	Couldn't set scheduling priority for {{ 0 }}. Make sure process has root privileges.	重新啟動控制器。
OS_1401	Couldn't lock process memory. Make sure process has root privileges.	重新啟動控制器。
OS_1402	Couldn't increase process priority. Make sure process has root privileges.	重新啟動控制器。

錯誤代碼	訊息	解決方法
OS_201	Could not create socket object.	重新啟動控制器。
OS_2011	Failed to open file '{{ 0 }}' for reading.	重新啟動控制器。
OS_2012	Failed to remove file '{{ 0 }}'.	重新啟動控制器。
OS_202	Could not set socket for immediate reuse.	重新啟動控制器。
OS_203	Could not bind socket to address: {{ 0 }}	重新啟動控制器。
OS_2301	Call to fcntl(): Could not get flags.	重新啟動控制器。
OS_2302	Call to fcntl(): Could not set flags.	重新啟動控制器。
OS_251	Call to setsockopt(): Could not set socket option '{{ 0 }}'.	重新啟動控制器。
OS_252	Could not get socket options.	重新啟動控制器。
OS_301	Could not set receive timeout for socket.	重新啟動控制器。
OS_411	Could not connect to server.	重新啟動控制器。
OS_412	Could not establish connection to server.	重新啟動控制器。
OS_413	Could not connect to server due to timeout.	重新啟動控制器。
OS_451	Could not set socket to listen.	重新啟動控制器。
OS_452	Could not accept incoming connection.	重新啟動控制器。
OS_501	Call to select() failed.	重新啟動控制器。
OS_502	Connecting by select() not in progress.	重新啟動控制器。
OS_503	Error in select() during connection attempt.	重新啟動控制器。
OS_504	Timeout in select() during connection attempt.	重新啟動控制器。
OS_601	Could not send message.	重新啟動控制器。
OS_602	Could not send all characters.	重新啟動控制器。
OS_651	Could not receive message.	重新啟動控制器。
OS_701	Invalid port number: {{ 0 }} (must be between 0 and 65535)	重新啟動控制器。
OS_702	Invalid IPv4 address: '{{ 0 }}'	重新啟動控制器。
OS_711	Call to getnameinfo() failed.	重新啟動控制器。
OS_801	Data size of {{ 0 }} is too large (expected: < {{ 1 }}).	重新啟動控制器。
OS_802	Data size is {{ 0 }} (expected: >= 0).	重新啟動控制器。
PPM_101	No segment was specified.	■ 無法執行動作指令。 ■ 請根據錯誤訊息調整函式引數，然後再試一次。
PPM_102	CKM error.	請按照錯誤訊息的指示操作。

錯誤代碼	訊息	解決方法
PPM_103	Configuration change.	■ 無法執行動作指令。 ■ 請根據錯誤訊息調整函式引數，然後再試一次。
PPM_104	Detected mid path configuration change (joint {{ 0 }} velocity: {{ 1 }}, tool velocity: {{ 2 }}).	■ 無法執行動作指令。 ■ 請根據錯誤訊息調整函式引數，然後再試一次。
PPM_105	The blend radius of the first segment needs to be 0 but is {{ 0 }}.	■ 無法執行動作指令。 ■ 請根據錯誤訊息調整函式引數，然後再試一次。
PPM_106	Pose {{ 0 }} cannot be outside of blending sphere with center {{ 1 }} and radius {{ 2 }}.	■ 無法執行動作指令。 ■ 請根據錯誤訊息調整函式引數，然後再試一次。
PPM_107	Invalid segment blending: Segment of type '{{ 0 }}' (ID {{ 1 }}) has blend radii of {{ 2 }} and {{ 3 }} but the total length is only {{ 4 }}. This would result in a length of {{ 5 }} which is smaller than the minimum required length of {{ 6 }}.	■ 無法執行動作指令。 ■ 請根據錯誤訊息調整函式引數，然後再試一次。
PPM_108	The configuration {{ 0 }} of the target pose of the PoseSegment is not valid.	■ 無法執行動作指令。 ■ 請根據錯誤訊息調整函式引數，然後再試一次。
PPM_11	Could not generate path.	■ 無法執行動作指令。 ■ 請根據錯誤訊息調整函式引數，然後再試一次。
PPM_12	Middle pose position must be different from start and end pose.	■ 無法執行動作指令。 ■ 請根據錯誤訊息調整函式引數，然後再試一次。
PPM_13	Start pose must be different from the pose.	■ 無法執行動作指令。 ■ 請根據錯誤訊息調整函式引數，然後再試一次。
PPM_14	Failed to create segment of type '{{ 0 }}'	■ 無法執行動作指令。 ■ 請根據錯誤訊息調整函式引數，然後再試一次。
PPM_151	Segment of type '{{ 0 }}' requires a change in position.	■ 無法執行動作指令。 ■ 請根據錯誤訊息調整函式引數，然後再試一次。
PPM_152	Segment of type '{{ 0 }}' requires a change in orientation.	■ 無法執行動作指令。 ■ 請根據錯誤訊息調整函式引數，然後再試一次。

錯誤代碼	訊息	解決方法
PPM_1701	Segment type '{{ 0 }}' does not support direction calculation.	■ 無法執行動作指令。 ■ 請根據錯誤訊息調整函式引數，然後再試一次。
PYAPI_1011	List must have 4 or 9 elements.	請根據錯誤訊息調整輸入內容 (例如文字，函式引數，核取方塊)，然後再試一次。
PYAPI_111	Conversion of Python list to vector failed.	■ 無法執行動作指令。 ■ 請根據錯誤訊息調整函式引數，然後再試一次。
PYAPI_112	Conversion of Python list to quaternion failed.	■ 無法執行動作指令。 ■ 請根據錯誤訊息調整函式引數，然後再試一次。
PYAPI_1211	Failed to parse definition of robot joint '{{ 0 }}'.	重新啟動控制器。
PYAPI_1212	Failed to parse definition of robot link '{{ 0 }}'.	重新啟動控制器。
PYAPI_1213	Failed to parse geometric capsule.	重新啟動控制器。
SIG_1011	Signal at index {{ 0 }}: Does not exist.	請根據錯誤訊息調整輸入內容 (例如文字，函式引數，核取方塊)，然後再試一次。
SIG_1012	Signal at index {{ 0 }}: Not configurable.	請根據錯誤訊息調整輸入內容 (例如文字，函式引數，核取方塊)，然後再試一次。
SIG_1013	Signal at index {{ 0 }}: Only digital inputs may be in pull up mode.	請根據錯誤訊息調整輸入內容 (例如文字，函式引數，核取方塊)，然後再試一次。
SIG_1014	Signal at index {{ 0 }}: Digital inputs may not be in current mode.	請根據錯誤訊息調整輸入內容 (例如文字，函式引數，核取方塊)，然後再試一次。
SIG_1015	Signal at index {{ 0 }}: Digital I/Os may not switch between input and output.	請根據錯誤訊息調整輸入內容 (例如文字，函式引數，核取方塊)，然後再試一次。
SIG_1101	Signal at index {{ 0 }}: Is not an output, value not set.	請根據錯誤訊息調整輸入內容 (例如文字，函式引數，核取方塊)，然後再試一次。
SIG_1102	Signal at index {{ 0 }}: Desired value {{ 1 }} is negative, not set.	請根據錯誤訊息調整輸入內容 (例如文字，函式引數，核取方塊)，然後再試一次。
SYS_1	Internal error: {{ 0 }}	重新啟動控制器。
SYS_2	System exception of type {{ 0 }}, message: {{ 1 }}	重新啟動控制器。
SYS_3	Error handling: Duplicate module tag: {{ 0 }}	重新啟動控制器。
TLC_101	Command {{ 0 }} not supported in mode {{ 1 }}.	重新啟動控制器。

錯誤代碼	訊息	解決方法
TLC_102	Command {{ 0 }} with {{ 1 }} not supported in mode {{ 2 }}.	重新啟動控制器。
TLC_103	Ignored control gripper request.	請按照錯誤訊息的指示操作。
TLC_104	Ignored release or hold request while robot is handling a collision.	請按照錯誤訊息的指示操作。
TLC_11	Aborting due to setup or unexpected error.	請按照錯誤訊息的指示操作。
TLC_12	Error during disconnect stop routine.	重新啟動控制器。
TLC_201	{{ 0 }} error during controller safety check.	發生安全違規。請排除所述的安全違規。
TLC_51	Command handler could not secure robot.	重新啟動控制器。
TLC_52	Error during robot update.	請按照錯誤訊息的指示操作。
TLC_53	Error during robot checks.	請按照錯誤訊息的指示操作。
TLC_56	Entering high damping mode after collision of axis {{ 0 }}.	請按照錯誤訊息的指示操作。
TLC_701	Robot update step discovered timestamp inaccuracy. Time: {{ 0 }}, messages skipped: {{ 1 }}	重新啟動控制器。
TLC_702	Robot state is not up to date: Time delta: {{ 0 }} ms (expected: < {{ 1 }} ms).	重新啟動控制器。
TLC_703	Update until target reached function timed out after {{ 0 }} seconds.	重新啟動控制器。
TLC_801	Robot has no mounted or configured gripper.	重新啟動控制器。
UTIL_1	Function not implemented, location: {{ 0 }}:{{ 1 }}	重新啟動控制器。
UTIL_101	Condition check failed: {{ 0 }}	請按照錯誤訊息的指示操作。
UTIL_1011	Element '{{ 0 }}' doesn't exist	重新啟動控制器。
UTIL_1012	Numeric conversion to {{ 0 }} {{ 1 }} type with {{ 2 }} digits failed, source value: {{ 3 }}	重新啟動控制器。
UTIL_1013	Attempt to construct null NonNullPtr<> to type {{ 0 }}	重新啟動控制器。
UTIL_1014	Error with untranslated message: {{ 0 }}	重新啟動控制器。
UTIL_102	List must have {{ 0 }} elements (actual: {{ 1 }})	請根據錯誤訊息調整輸入內容 (例如文字、函式引數、核取方塊)，然後再試一次。
UTIL_103	{{ 0 }}: List must have {{ 1 }} elements (actual: {{ 2 }})	請根據錯誤訊息調整輸入內容 (例如文字、函式引數、核取方塊)，然後再試一次。
UTIL_11	Assertion failure: {{ 0 }}, location: {{ 1 }}:{{ 2 }}	重新啟動控制器。
UTIL_1101	{{ 0 }}: Duplicate {{ 1 }}: {{ 2 }}	請根據錯誤訊息調整輸入內容 (例如文字、函式引數、核取方塊)，然後再試一次。

錯誤代碼	訊息	解決方法
UTIL_12	Assertion failure: {{ 0 }} ({{ 2 }}) == {{ 1 }} ({{ 3 }}), location: {{ 4 }}:{{ 5 }}	重新啟動控制器。
UTIL_121	Value of '{{ 0 }}': Must be > 0 (actual: {{ 1 }}).	請根據錯誤訊息調整輸入內容 (例如文字, 函式引數, 核取方塊), 然後再試一次。
UTIL_122	Value of '{{ 0 }}': Must be >= 0 (actual: {{ 1 }}).	請根據錯誤訊息調整輸入內容 (例如文字, 函式引數, 核取方塊), 然後再試一次。
UTIL_123	All values of '{{ 0 }}': Must be > 0.	請根據錯誤訊息調整輸入內容 (例如文字, 函式引數, 核取方塊), 然後再試一次。
UTIL_124	All values of '{{ 0 }}': Must be >= 0.	請根據錯誤訊息調整輸入內容 (例如文字, 函式引數, 核取方塊), 然後再試一次。
UTIL_125	Value of '{{ 0 }}': Must be <= {{ 2 }} (actual: {{ 1 }})	請根據錯誤訊息調整輸入內容 (例如文字, 函式引數, 核取方塊), 然後再試一次。
UTIL_126	Value of '{{ 0 }}': Absolute value must be <= {{ 2 }} (actual: {{ 1 }})	請根據錯誤訊息調整輸入內容 (例如文字, 函式引數, 核取方塊), 然後再試一次。
UTIL_127	Value of '{{ 0 }}': Must be >= {{ 2 }} (actual: {{ 1 }})	請根據錯誤訊息調整輸入內容 (例如文字, 函式引數, 核取方塊), 然後再試一次。
UTIL_128	Value of '{{ 0 }}': Absolute value must be == {{ 2 }} (actual: {{ 1 }})	請根據錯誤訊息調整輸入內容 (例如文字, 函式引數, 核取方塊), 然後再試一次。
UTIL_129	Value of '{{ 0 }}': '{{ 1 }}' is not allowed.	請根據錯誤訊息調整輸入內容 (例如文字, 函式引數, 核取方塊), 然後再試一次。
UTIL_13	Assertion failure: {{ 0 }} ({{ 2 }}) <= {{ 1 }} ({{ 3 }}), location: {{ 4 }}:{{ 5 }}	重新啟動控制器。
UTIL_130	Value of '{{ 0 }}' must be <= value of '{{ 1 }}' (actual: {{ 2 }}, {{ 3 }}).	請根據錯誤訊息調整輸入內容 (例如文字, 函式引數, 核取方塊), 然後再試一次。
UTIL_131	Value of '{{ 0 }}' must be >= value of '{{ 1 }}' (actual: {{ 2 }}, {{ 3 }}).	請根據錯誤訊息調整輸入內容 (例如文字, 函式引數, 核取方塊), 然後再試一次。
UTIL_132	Value of '{{ 0 }}': Must be equal to {{ 2 }} (actual: {{ 1 }})	請根據錯誤訊息調整輸入內容 (例如文字, 函式引數, 核取方塊), 然後再試一次。
UTIL_133	Value of '{{ 0 }}': Must be < {{ 2 }} (actual: {{ 1 }})	請根據錯誤訊息調整輸入內容 (例如文字, 函式引數, 核取方塊), 然後再試一次。

錯誤代碼	訊息	解決方法
UTIL_134	Value of '{{ 0 }}': Must be > {{ 2 }} (actual: {{ 1 }})	請根據錯誤訊息調整輸入內容 (例如文字、函式引數、核取方塊)，然後再試一次。
UTIL_14	Assertion failure: {{ 0 }} ({{ 2 }}) < {{ 1 }} ({{ 3 }}), location: {{ 4 }}:{{ 5 }}	重新啟動控制器。
UTIL_141	{{ 0 }}: {{ 1 }} must be within range {{ 2 }} but is {{ 3 }}.	請根據錯誤訊息調整輸入內容 (例如文字、函式引數、核取方塊)，然後再試一次。
UTIL_1501	Invalid hexadecimal character (int): {{ 0 }}	請根據錯誤訊息調整輸入內容 (例如文字、函式引數、核取方塊)，然後再試一次。
UTIL_1502	Invalid binary character in string '{{ 0 }}' (all must be 0 or 1).	請根據錯誤訊息調整輸入內容 (例如文字、函式引數、核取方塊)，然後再試一次。
UTIL_161	Argument {{ 0 }} is not valid for command {{ 1 }}. Valid arguments are: {{ 2 }}	請根據錯誤訊息調整輸入內容 (例如文字、函式引數、核取方塊)，然後再試一次。
UTIL_162	Required argument {{ 0 }} for command {{ 1 }} was not provided.	請根據錯誤訊息調整輸入內容 (例如文字、函式引數、核取方塊)，然後再試一次。
UTIL_163	Expected an array object.	請根據錯誤訊息調整輸入內容 (例如文字、函式引數、核取方塊)，然後再試一次。
UTIL_164	Failed to parse interval [lower_bound, upper_bound].	請根據錯誤訊息調整輸入內容 (例如文字、函式引數、核取方塊)，然後再試一次。
UTIL_2	Internal error, location: {{ 0 }}:{{ 1 }}	重新啟動控制器。
UTIL_201	Cannot create a time interval with negative value {{ 0 }}	請根據錯誤訊息調整輸入內容 (例如文字、函式引數、核取方塊)，然後再試一次。
UTIL_3	Null pointer, location: {{ 0 }}:{{ 1 }}	重新啟動控制器。
UTIL_301	{{ 0 }}: value {{ 1 }} violates lower bound {{ 2 }} (tolerance {{ 3 }})	請根據錯誤訊息調整輸入內容 (例如文字、函式引數、核取方塊)，然後再試一次。
UTIL_302	{{ 0 }}: value {{ 1 }} violates upper bound {{ 2 }} (tolerance {{ 3 }})	請根據錯誤訊息調整輸入內容 (例如文字、函式引數、核取方塊)，然後再試一次。
UTIL_4	Undefined value for '{{ 0 }}'.	重新啟動控制器。
UTIL_51	Could not open log file, path: {{ 0 }}	重新啟動控制器。
UTIL_511	Command line parser: Argument '{{ 0 }}' was not specified by add_option() or add_parameter()	重新啟動控制器。
UTIL_512	Command line parser: Argument '{{ 0 }}' was passed twice.	重新啟動控制器。

錯誤代碼	訊息	解決方法
UTIL_513	Command line parser: No argument was passed for '{{ 0 }}'.	重新啟動控制器。
UTIL_514	Command line parser: Missing option '{{ 0 }}'.	重新啟動控制器。
UTIL_515	Command line parser: Input '{{ 0 }}' does not exist.	重新啟動控制器。
UTIL_516	Command line parser: An input called '{{ 0 }}' already exists as '{{ 1 }}'.	重新啟動控制器。
UTIL_52	Duplicate install attempt of log {{ 0 }}, can only be installed once.	重新啟動控制器。
UTIL_53	Log {{ 0 }} must be installed before being used.	重新啟動控制器。
UTIL_59901	Test error, argument: {{ 0 }}	重新啟動控制器。