

EPSON

Epson RC+ 8.0 狀態碼與錯誤碼

翻譯版

© Seiko Epson Corporation 2024

Rev.1
TCM247S6464F

目錄

- 1. 前言 3**
 - 1.1 前言 4
 - 1.2 商標 4
 - 1.3 關於標記 4
 - 1.4 注意事項 4
 - 1.5 製造商 4
 - 1.6 諮詢服務 4
- 2. 狀態碼與錯誤碼 5**
 - 2.1 代碼編號 1 ~ 7
 - 2.2 代碼編號 1000 ~ 16
 - 2.3 代碼編號 2000 ~ 32
 - 2.4 代碼編號 3000 ~ 69
 - 2.5 代碼編號 4000 ~ 95
 - 2.6 代碼編號 5000 ~ 111
 - 2.7 代碼編號 6000 ~ 129
 - 2.8 代碼編號 7000 ~ 134
 - 2.9 代碼編號 9000 ~ 156
 - 2.10 代碼編號 10000 ~ 167
- 3. 緊急停止狀態下發生錯誤的恢復方法 170**
- 4. 註解 補充說明 172**
 - 4.1 錯誤碼27, 28: “Safety板發出主停止信號。” “Safety板發出子停止信號。” 173
 - 4.2 基於安全速度監視(SLS)停止時的確認項目 184
 - 4.3 基於安全極限位置(SLP)停止時的確認項目 184
 - 4.4 基於軟軸極限停止時的確認項目 185

1. 前言

1.1 前言

感謝您購買本公司機器人系統。

本手冊用於記載正確使用EPSON RC+ 7.0軟體所需之事項。

使用系統前，請詳閱本手冊及相關手冊，以達正確使用。

閱讀之後，請保管於可隨時取閱之處，以便遇到任何不清楚之處時得以翻閱。

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

Microsoft、Windows、Windows 標誌、Visual Basic、Visual C++為美國Microsoft Corporation在美國及其它國家的註冊商標或商標。

Pentium為美國英特爾公司的商標。

其它公司名稱、品牌名稱、產品名稱皆為各公司的註冊商標或商標。

1.3 關於標記

Microsoft® Windows® 10 operating system

Microsoft® Windows® 11 operating system

在本手冊中，Windows 10和Windows 11分別指上述各作業系統。在某些情況下，Windows泛指Windows 10和Windows 11。

1.4 注意事項

禁止擅自複印或轉載本使用說明書的部分或全部內容。

本書記載的內容將來可能會發生變更，恕不事先通告。

如您發現本書的內容有誤或需要改進之處，請不吝斧正。

1.5 製造商

SEIKO EPSON CORPORATION

1.6 諮詢服務

如需詳細資訊，請參閱下列手冊的供應商。

「安全手冊」

閱讀本手冊之前

本節說明在閱讀本手冊前您應先瞭解的資訊。

關於Epson RC+ 8.0安裝資料夾

Epson RC+ 8.0允許您將安裝資料夾路徑更改為任何位置。本手冊假定Epson RC+ 8.0安裝在C:\¥EpsonRC80上進行說明。

2. 狀態碼與錯誤碼

代碼編號的分類如下所示。有關詳細資訊，請參閱相應的代碼。1 ~ : 表示狀態，不是錯誤代碼。410 ~ : 表示警告。程式會繼續執行，但請確認解決方案。1000 ~ : 表示錯誤。請確認解決方案。8000 ~ : 使用者定義的錯誤。9000 ~ : 表示重大錯誤。可能是硬體故障，請確認解決方案。10000 ~ : Epson RC+ 8.0相關錯誤，請確認解決方案。

2.1 代碼編號 1 ~

編號	訊息	解決方案	註1	註2
1	啟動控制器控制程式。	-		
2	由於電源電壓低而終止。	-		
3	已經關閉控制器控制程式。	從Epson RC+或TP1重新啟動控制器時，儲存此日誌。		
4	全域保留變數保存區域已經清空。	-		
5	啟動主程式。	-		
6	啟動主程式。以後跳過相同的日誌。	跳過「啟動主程式」日誌，防止系統記錄空間用盡。		
7	已經保存序列號。	-		
8	已經執行系統備份。	-		
9	已經執行系統恢復。	-		
10	已經執行機器人參數初始化。	-		
11	編碼器原點到軟體原點的偏移脈衝值(HOFS)被更改。	-	變更後的數值	變更前的數值
17	啟動訊息保存模式。非尋常事件。	-		
18	已經轉換機器人參數檔案。	-		
19	DU韌體已被安裝。	-		
20	教導模式中開啟設定已被保存。	-		
21	教導模式中開啟設定已被更改。	-		
23	已經執行EStop。	-	機器人編號執行運動命令	控制器狀態
24	打開了安全門。	-	機器人編號執行運動命令	控制器狀態
25	變更了機器人設定。	-	1：新增	機器人編號
			2：變更	
			3：刪除	
26	變更了警報設定。	-	警報編號	

編號	訊息	解決方案	註1	註2
27	Safety板發出主停止信號。	發生非預期的停止時，請參閱系統歷史記錄，從註解處確認停止信號。	停止信號的種類 詳細資訊請參閱「註解 補充說明」的章節。	停止信號的詳細資訊 - 開關 - 軸 - 部位 - 安全輸入通道 - 減速異常詳細資訊 詳細資訊請參閱「註解 補充說明」的章節。
28	Safety板發出子停止信號。	發生非預期的停止時，請參閱系統歷史記錄，從註解處確認停止信號。	停止信號的種類 詳細資訊請參閱「註解 補充說明」的章節。	停止信號的詳細資訊 - 開關 - 軸 - 部位 - 安全輸入通道 - 減速異常詳細資訊 詳細資訊請參閱「註解 補充說明」的章節。
50	解除了控制器用電池的警報。	-		
51	解除了機器人用電池的警報。	-	機器人編號	
52	解除了機器人用潤滑脂的警報。	-	機器人編號	
100	裝置與控制器連接。	-		
101	已經變更控制臺裝置。	-	20：TP3 21：RC+ 22：遠端I/O 26：遠端乙太網路 29：遠端RS232	
102	已經變更顯示裝置。	-		
103	已經變更工作模式。	-		
104	已經變更合作模式。	-	0：獨立 1：合作	

編號	訊息	解決方案	註1	註2
110	已經安裝控制器韌體。	-	1：設定 2：初始化 3：升級 4：恢復	
111	已經恢復IP位址。	已安裝控制器韌體時，可儲存此日誌。		
112	控制器已重啟。	-		
113	通訊從繁忙狀態復原。	-		
120	RC+與控制器連接。	-	1：乙太網路 2：USB	
121	TP與控制器連接。	-		
123	RC+與控制器斷開連接。	-		
124	TP與控制器斷開連接。	-		
126	工作模式變更為自動模式。	-		
127	工作模式變更為程式模式。	-		
128	工作模式變更為教導模式。	-		
129	遠程乙太網與控制器連接。	-		
130	遠程乙太網與控制器斷開連接。	-		
131	遠程RS232與控制器連接。	-		
132	遠程RS232與控制器斷開連接。	-	登出狀態 0：正常 1：異常(逾時)	
133	工作模式變更為測試模式。	-		
134	愛普生RC+ Express Edition连接到控制器。			
135	愛普生RC+ ExpressEdition與控制器斷開連接。			
400	控制器用電池發出警報。 更換電池。	更換電池。 更換後，請依序前往Epson RC+ 8.0-[Tools]-[Controller]-[Maintenance]，解除警報。		

編號	訊息	解決方案	註1	註2
401	機器人用電池發出警報。 更換電池。	請更換電池並解除警報。 更換後，請依序前往Epson RC+ 8.0-[Tools]-[Controller]-[Maintenance]，解除警報。	機器人編號	
402	潤滑脂發出警報。 請為滾珠螺桿栓槽潤滑。	請更換潤滑脂並解除警報。 潤滑後，請依序前往Epson RC+ 8.0-[Tools]-[Controller]-[Maintenance]，解除警報。	機器人編號	
410	控制器用電池發出警報。 更換電池。	請更換電池並解除警報。 更換電池後，請依序前往Epson RC+ 8.0-[Tools]-[Controller]-[Maintenance]，解除警報。	耗電率的1000倍	邊界值的1000倍
411	機器人用電池發出警報。 更換電池。	請更換電池並解除警報。 更換電池後，請依序前往Epson RC+ 8.0-[Tools]-[Controller]-[Maintenance]，解除警報。	耗電率的1000倍	邊界值的1000倍
412	皮帶發出警報。 更換計時皮帶。	請更換皮帶並解除警報。 更換計時皮帶後，請依序前往Epson RC+ 8.0-[Tools]-[Controller]-[Maintenance]，解除警報。	耗電率的1000倍	邊界值的1000倍
413	滾珠螺桿的潤滑提醒發出警告， 請實施潤滑並解除警報 請為滾珠螺桿栓槽潤滑。	請為滾珠螺桿栓槽潤滑。 潤滑後，請依序前往Epson RC+ 8.0-[Tools]-[Controller]-[Maintenance]，解除警報。	耗電率的1000倍	邊界值的1000倍
414	馬達發出警報 請更換馬達。	請更換馬達。 更換馬達後，請依序前往Epson RC+ 8.0-[Tools]-[Controller]-[Maintenance]，解除警報。	耗電率的1000倍	邊界值的1000倍
415	減速齒輪發出警報 請更換減速齒輪。	請更換減速齒輪。 更換減速齒輪後，請依序前往Epson RC+ 8.0-[Tools]-[Controller]-[Maintenance]，解除警報。	耗電率的1000倍	邊界值的1000倍
416	滾珠螺桿栓槽發出警報 請更換滾珠螺桿栓槽。	請更換滾珠螺桿栓槽。 更換滾珠螺桿栓槽後，請依序前往Epson RC+ 8.0-[Tools]-[Controller]-[Maintenance]，解除警報。	耗電率的1000倍	邊界值的1000倍
420	控制器用電池發出警報。 更換電池。	請更換電池並解除警報。 更換電池後，請依序前往Epson RC+ 8.0-[Tools]-[Controller]-[Maintenance]，解除警報。	耗電率的1000倍	邊界值的1000倍

編號	訊息	解決方案	註1	註2
421	機器人用電池發出警報。 更換電池。	請更換電池並解除警報。 更換電池後，請依序前往Epson RC+ 8.0-[Tools]-[Controller]-[Maintenance]，解除警報。	耗電率的1000倍	邊界值的1000倍
422	皮帶發出警報。 更換計時皮帶。	請更換皮帶並解除警報。 更換計時皮帶後，請依序前往Epson RC+ 8.0-[Tools]-[Controller]-[Maintenance]，解除警報。	耗電率的1000倍	邊界值的1000倍
423	滾珠螺桿的潤滑提醒發出警告， 請實施潤滑並解除警報 請為滾珠螺桿栓槽潤滑。	請為滾珠螺桿栓槽潤滑。 潤滑後，請依序前往Epson RC+ 8.0-[Tools]-[Controller]-[Maintenance]，解除警報。	耗電率的1000倍	邊界值的1000倍
424	馬達發出警報 請更換馬達。	請更換馬達。 更換馬達後，請依序前往Epson RC+ 8.0-[Tools]-[Controller]-[Maintenance]，解除警報。	耗電率的1000倍	邊界值的1000倍
425	減速齒輪發出警報 請更換減速齒輪。	請更換減速齒輪。 更換減速齒輪後，請依序前往Epson RC+ 8.0-[Tools]-[Controller]-[Maintenance]，解除警報。	耗電率的1000倍	邊界值的1000倍
426	滾珠螺桿栓槽發出警報 請更換滾珠螺桿栓槽。	請更換滾珠螺桿栓槽。 更換滾珠螺桿栓槽後，請依序前往Epson RC+ 8.0-[Tools]-[Controller]-[Maintenance]，解除警報。	耗電率的1000倍	邊界值的1000倍
501	追蹤記錄已經啟動。	若追蹤記錄已經啟動，可實現系統效能。		
502	已經初始化記憶體。	發生此錯誤時，全域保留變數的值將會初始化。 請更換CPU板電池。 請更換CPU板。 更換CPU板後首次啟動時，若警告仍未解除，請重新啟動控制器。		
503	硬碟錯誤。應該儘快更換硬碟。	此為硬碟故障警告。請儘快更換硬碟。		
504	在背景工作中發生一個錯誤。	請確定系統未發生任何問題，然後繼續操作。		
505	控制器已重啟。			

編號	訊息	解決方案	註1	註2
506	警報資訊未設定。請從[工具]-[控制器工具]-[警報]設定警報資訊。	請從RC+8.0的[控制器工具]-[警報]設定警報。		
507	由於初始設置檔案已損壞，因此使用上次啟動時的初始設置檔案重新啟動控制器。	請檢查設置。可能未儲存上次啟動以來變更的設定。請檢查設定。		
510	SRAM的資料已最優化。	-		
511	CPU板中備份電池電壓低於允許電壓。 更換CPU板中之電池。	請立即更換CPU板電池。請盡量讓控制器電源保持開啟，直到更換電池為止。	目前值的100倍	邊界值的100倍
512	CPU板的5V輸入電壓低於指定電壓。	若無法單獨透過5V電源供應器產生正常電壓，請更換電源供應器。	目前值的100倍	邊界值的100倍
513	馬達煞車、編碼器和風扇的24V輸入電壓比規定電壓低。	若無法單獨透過24V電源供應器產生正常電壓，請更換電源供應器。	目前值的100倍	邊界值的100倍
514	控制器的內部溫度比允許溫度高。	儘快停止控制器，並確認控制器的環境溫度未過高。 請確認過濾器未堵塞。	目前值的100倍	邊界值的100倍
515	控制器風扇旋轉速度比允許速度低。(FAN1)	請確認過濾器未堵塞。若在重新啟動控制器後，警告仍未解除，請更換風扇。	目前值	邊界值
516	控制器風扇的速度低於指定速度(FAN2)。	請確認過濾器未堵塞。若在重新啟動控制器後，警告仍未解除，請更換風扇。	目前值	邊界值
517	控制器的內部溫度比允許溫度高。	儘快停止控制器，並確認控制器的環境溫度未過高。 請確認過濾器未堵塞。	目前值的100倍	邊界值的100倍
518	CPU板中的54V輸入電壓比允許電壓低。	若無法單獨透過54V電源供應器產生正常電壓，請更換電源供應器。	目前值的100倍	邊界值的100倍
519	CPU板中的3.3V輸入電壓比允許電壓低。	若無法單獨透過3.3V電源供應器產生正常電壓，請更換電源供應器。	目前值的100倍	邊界值的100倍
520	CPU板中的DC輸入電壓比允許電壓低或高。	若無法單獨透過DC電源供應器產生正常電壓，請更換電源供應器。	目前值的100倍	邊界值的100倍
521	DU1板中的3.3V輸入電壓低於允許電壓。	若無法單獨透過3.3V驅動裝置1電源供應器產生正常電壓，請更換電源供應器。	目前值的100倍	邊界值的100倍

編號	訊息	解決方案	註1	註2
522	DU1板中的5V輸入電壓低於允許電壓。	若無法單獨透過5V驅動裝置1電源供應器產生正常電壓，請更換電源供應器。	目前值的100倍	邊界值的100倍
523	DU1板中，馬達煞車、編碼器和風扇的24V輸入電壓比規定電壓低。	若無法單獨透過24V驅動裝置1電源供應器產生正常電壓，請更換電源供應器。	目前值的100倍	邊界值的100倍
524	DU1板中的內部溫度比允許溫度高。	儘快停止驅動裝置1，並確認驅動裝置1的環境溫度未過高。 請確認過濾器未堵塞。	目前值的100倍	邊界值的100倍
525	控制器中DU1板上的風扇旋轉速度比允許速度低。(FAN1)	請確認驅動裝置1的過濾器未堵塞。 若在重新啟動控制器後，警告仍未解除，請更換風扇。	目前值	邊界值
526	控制器中DU1板上的風扇旋轉速度比允許速度低。(FAN2)	請確認驅動裝置1的過濾器未堵塞。 若在重新啟動控制器後，警告仍未解除，請更換風扇。	目前值	邊界值
531	DU2板中3.3V的輸入電壓低於指定值。	若無法單獨透過3.3V驅動裝置2電源供應器產生正常電壓，請更換電源供應器。	目前值的100倍	邊界值的100倍
532	DU2板中5V的輸入電壓低於指定值。	若無法單獨透過5V驅動裝置2電源供應器產生正常電壓，請更換電源供應器。	目前值的100倍	邊界值的100倍
533	DU2板中給馬達煞車器，解碼器及風扇中的輸入電壓24V低於指定值。	若無法單獨透過24V驅動裝置2電源供應器產生正常電壓，請更換電源供應器。	目前值的100倍	邊界值的100倍
534	DU2板中的內部溫度比允許溫度高。	儘快停止驅動裝置2，並確認驅動裝置2的環境溫度未過高。 請確認過濾器未堵塞。	目前值的100倍	邊界值的100倍
535	控制器中DU2板上的風扇旋轉速度比允許速度低。(FAN1)	請確認驅動裝置2的過濾器未堵塞。 若在重新啟動控制器後，警告仍未解除，請更換風扇。	目前值	邊界值
536	控制器中DU2板上的風扇旋轉速度比允許速度低。(FAN2)	請確認驅動裝置2的過濾器未堵塞。 若在重新啟動控制器後，警告仍未解除，請更換風扇。	目前值	邊界值
541	DU3板中的3.3V輸入電壓低於允許電壓。	若無法單獨透過3.3V驅動裝置3電源供應器產生正常電壓，請更換電源供應器。	目前值的100倍	邊界值的100倍

編號	訊息	解決方案	註1	註2
542	DU3板中的5V輸入電壓低於允許電壓。	若無法單獨透過5V驅動裝置3電源供應器產生正常電壓，請更換電源供應器。	目前值的100倍	邊界值的100倍
543	DU3板中，馬達煞車、編碼器和風扇的24V輸入電壓比規定電壓低。	若無法單獨透過24V驅動裝置3電源供應器產生正常電壓，請更換電源供應器。	目前值的100倍	邊界值的100倍
544	DU3中溫度高於指定值。	儘快停止驅動裝置3，並確認驅動裝置2的環境溫度未過高。請確認過濾器未堵塞。	目前值的100倍	邊界值的100倍
545	控制器中DU3板上的風扇旋轉速度比允許速度低。(FAN1)	請確認驅動裝置3的過濾器未堵塞。若在重新啟動控制器後，警告仍未解除，請更換風扇。	目前值	邊界值
546	控制器中DU3板上的風扇旋轉速度比允許速度低。(FAN2)	請確認驅動裝置3的過濾器未堵塞。若在重新啟動控制器後，警告仍未解除，請更換風扇。	目前值	邊界值
550	和CV視覺的通訊被切斷。請確認網路配線。	請確認控制器與CV視覺之間的連接情形。	攝影機編號	
551	CV視覺的CPU風扇轉速變低。請清掃風扇過濾器或更換風扇。	請確認CV視覺的風扇過濾器未堵塞。若在重新啟動控制器和CV視覺後，警告仍未解除，請更換CPU風扇。	攝影機編號	目前值
552	CV視覺的CPU風扇轉速變低。請清掃風扇過濾器或更換風扇。	請更換CV視覺的CPU風扇。	攝影機編號	目前值
553	CV視覺的殼體風扇轉速變低。請更換風扇。	請確認CV視覺的風扇過濾器未堵塞。若在重新啟動控制器和CV視覺後，警告仍未解除，請更換系統風扇。	攝影機編號	目前值
554	CV視覺的殼體風扇轉速變低。請更換風扇。	請更換CV視覺的系統風扇。	攝影機編號	目前值
555	CV視覺的CPU溫度變高。請確認設置環境(通風、環境溫度等)	請確認CV視覺的風扇過濾器未堵塞。若在重新啟動控制器和CV視覺後，警告仍未解除，請檢查CV視覺的安裝環境(周圍空間、環境溫度)。	攝影機編號	目前值的100倍
556	CV視覺的CPU溫度變高。請確認設置環境(通風、環境溫度等)	請確認CV視覺的風扇過濾器未堵塞。若在重新啟動控制器和CV視覺後，警告仍未解除，請檢查CV視覺的安裝環境(周圍空間、環境溫度)。	攝影機編號	目前值的100倍

編號	訊息	解決方案	註1	註2
557	CV視覺的備份電池電能耗盡。請更換電池。	請更換CV視覺的備用電池。	攝影機編號	目前值的100倍
558	CV視覺的備份電池電能耗盡。請更換電池。	請更換CV視覺的備用電池。	攝影機編號	目前值的100倍
559	CV視覺異常關閉。請重新啟動CV視覺。	若在重新啟動控制器和CV視覺後，警告仍未解除，請將CV視覺初始化。	攝影機編號	
560	CV視覺的存儲剩餘容量變小。請重新啟動CV視覺的。	若在重新啟動控制器和CV視覺後，警告仍未解除，請將CV視覺初始化。	攝影機編號	目前值
561	CV視覺的硬碟剩餘容量變小。請減少序列或物件(Geometric、Correlation、DefectFinder等)。	請確認視覺序列是否具備可減少的非必要模型。 請考慮使用USB記憶體。	攝影機編號	目前值
562	CV視覺的硬體發生異常。請確認內部配線等硬體狀態。	若在重新啟動控制器和CV視覺後，警告仍未解除，請將CV視覺初始化。	攝影機編號	
563	CV視覺的硬體發生異常。請確認內部配線等硬體狀態。	若在重新啟動控制器和CV視覺後，警告仍未解除，請更換LED/SW板。	攝影機編號	
569	恢復和CV視覺之間的通訊。	-	攝影機編號	
570	CV視覺的密碼認證失敗。	請在RC+攝影機頁面輸入正確的CV視覺連接密碼。 若不知道密碼，則需要執行下列任一操作： a. 請從CV監視器輸入新的連接密碼。請輸入與RC+攝影機頁面中設定的密碼相同的密碼。 b. 在CV視覺裝置上重置成出廠預設值，清除密碼。重新建立目前的RC+專案並檢查運作情形。		
580	OPC UA 伺服器。伺服器錯誤。	重啟控制器。	OPC UA的 Status Code (10進位)	
581	OPC UA 伺服器。伺服器記錄啟動。	請關閉 OPC UA 伺服器的記錄功能。 重啟控制器。		
582	OPC UA 伺服器。超出伺服器日誌的檔案大小。	請關閉 OPC UA 伺服器的記錄功能。 重啟控制器。		

編號	訊息	解決方案	註1	註2
590	偵測到控制器的校準設定和 Safety板設定的差異。	請進行下列任一程序，並重新啟動控制器。 - 請從控制器設定處執行校準。 - 請從安全功能管理員修正 Safety板的設定。	最先發現差異的軸編號	最先發現差異的軸的 Safety板脈衝值
597	透過步進(PTP)動作通過了奇異點附近。	已完成奇異點迴避的步進(PTP)運動。 按一下相同的步進按鈕，就會在正常步進運動下操作機器人。		
598	手臂停止因為偵測到碰撞，請變更不同路徑及方向來避免碰撞	將機器人移動至避免碰撞的方向		
599	在奇異點附近嘗試步進。	機器人無法在 CP運動下步進(預設值)。 按一下相同的步進按鈕，就會在 PTP運動下操作機器人。		
700	馬達軸卡與當前機器人模型不符。檢查機器人模型。	請檢查機器人型號。更換馬達軸卡。		
736	已經重置編碼器。重新啟動控制器。	請重新啟動控制器。		
737	編碼器電池電壓低。 請更換電池。	請關閉控制器並更換電池。有關更換程序，請參閱機器人維護手冊。 請更換 CPU板。請檢查電纜連接。		
752	伺服器警報 D。	-		

2.2 代碼編號 1000 ~

編號	訊息	解決方案	註1	註2
1001	操作失敗。 命令參數無效。	-		
1002	無法獲取請求的數據。未設置數據，或範圍無效。	請確認目標 I/O、變數及任務是否存在。		
1003	密碼無效	請輸入正確的密碼。		
1004	無法用不支援的版本執行。	請使用正確版本的檔案。		
1005	無法用無效的序列號執行。	請使用相同控制器的備份資料，還原控制器配置。		
1006	機器人型號不同，無法執行。	請使用相同控制器的備份資料，還原控制器配置。		

編號	訊息	解決方案	註1	註2
1007	控制器不同，無法執行。	請使用支援的安裝程式。		
1008	初始化異常 無法初始化TP。	請重新連接TP。 如果仍無法解決，請與供應商聯絡。		
1010	遠端設定異常。 不能將R-IO輸入編號分配給遠端功能。	請指定R-IO輸入編號以外的輸入編號。		
1011	遠端設定異常。 不能將不存在的位編號分配給遠端功能。 請確認現場匯流排從站的大小。	請在Epson RC+ 8.0-[設置]-[系統配置]-[控制器]-[輸入/輸出]-[現場匯流排主站]中，確認現場匯流排從站的大小。		
1012	遠端設定異常。 不能將不存在的位編號分配給遠端功能。 請確認現場匯流排主站的大小。	請在Epson RC+ 8.0-[設置]-[系統配置]-[控制器]-[輸入/輸出]-[現場匯流排]中，確認現場匯流排主站的大小。		
1013	現場匯流排從站設定異常。 因正在透過遠端使用，不能變更大小。	-		
1014	現場匯流排主站設定異常。 因正在透過遠端使用，不能變更大小。	-		
1015	遠端設定異常。不能將Hand-IO輸入/輸出編號分配給遠端功能。	-		
1016	遠端設定異常。 因PLC廠商類型已設定，不能變更分配。	請將PLC廠商設為「None」。		
1020	無法在恢復模式下執行。	請按照正常情況啟動控制器。		
1021	由於控制器初始化失敗而無法執行。	請還原控制器配置。		
1022	專案未開啟，無法執行。	1.請開啟專案。 2.請重新創建專案。		
1023	專案開啟時無法執行。	請重新建立專案。		
1024	無法遠程啟動。	請啟用遠端功能。		
1025	禁止在教導模式中執行。	請變更為自動模式。		

編號	訊息	解決方案	註1	註2
1026	只能從TP執行教導模式。	請變更為自動模式。		
1027	無法在自動模式中執行。	請變更為程式模式。		
1028	無法在主控制臺以外的自動模式中執行。	請變更為程式模式。		
1029	無法從OP執行。	請啟用OP輸入。		
1030	不允許操作模式被更改。	請在程式模式下，透過控制臺變更為自動模式。		
1031	執行任務時無法執行。	請先停止任務再執行。		
1032	執行最大數量的任務時無法執行。	請先停止任務再執行。		
1033	在異步運動命令時無法執行。	請在動作結束後執行。		
1034	操作過程中異步命令停止。	在控制器收到停止命令時，異步命令已停止。		
1035	遠程輸入啟動時，只能從遠程執行。	在遠端I/O的自動模式輸出為開啟時，除遠端I/O外，無法透過控制臺執行命令。		
1037	遠程乙太網路啟動時，只能從遠程乙太網路執行。	在遠端乙太網路的自動旗標為開啟時，除遠端乙太網路外，無法透過控制臺執行命令。		
1039	禁止執行。	在執行程式期間，執行禁止的命令。 請停止程式，然後執行該命令。		
1040	遠端RS232C有效的狀態下，只能從遠端RS232C執行。	從遠端RS232運行，或將控制設備置為Remote RS232以外的設備 (RC+使用指南的 [System Configuration] (Setup 功能表) [Setup]-[System Configuration]-[Controller]-[Configuration]頁面)		
1041	在緊急停止狀態時無法執行。	請取消緊急停止狀態。		
1042	安全設備打開時無法執行。	請關閉安全裝置。		
1043	在錯誤條件下無法執行。	請取消錯誤條件。		
1044	遠程暫停輸入為開啟狀態時無法執行。	請將遠端暫停輸入變更為關閉。		
1045	INPUT 輸入僅在輸入等待時。	控制器並非處於輸入等待條件下，卻收到輸入。		

編號	訊息	解決方案	註1	註2
1046	檔案傳送中無法執行。	請在檔案傳輸後執行。		
1047	取法取消其它裝置執行的命令。	請從發出命令的裝置取消運動命令。		
1048	探測到電壓低後無法執行。	請重新啟動控制器。		
1049	其它裝置處於程式模式。	請確認其他裝置的連接情形。		
1050	密碼太長。	請輸入16個字元以下的密碼。		
1051	存儲控制器狀態失敗。	1. 請使用相同的USB記憶體重試。 2. 請使用其他USB記憶體重試。 3. 請在重新啟動控制器後重試。		
1052	存儲控制器狀態繁忙。	請在完成控制器狀態備份後執行命令。		
1053	無法在測試模式下執行。	請在其他模式下執行。		
1054	只能從TP執行測試模式。	-		
1055	不能執行背景任務。	請確認未執行任何背景任務。 請重新建立專案。		
1056	禁止從TP執行。	請啟用TP輸入。		
1057	在TP3啟用狀態下，只能從TP3執行。	啟用TP3時，無法從其他控制臺執行命令。		
1058	只能在T2模式下運行。	請切換為[Teach/T2]按鍵。		
1059	無法更改為T2模式。	無法在符合UL標準的RC700-A，RC700-D控制器上使用T2模式。		
1100	檔案異常。 獲取指定檔案失敗。	1. 請重新啟動控制器。 2. 請重新安裝韌體。 3. 請更換CF。		
1102	檔案失敗。 註冊讀取和寫入失敗。	1. 請重新啟動控制器。 2. 請更換CF。		
1103	未找到檔案。	請確認檔案是否存在。		
1104	未找到專案檔案。	請重新建立專案。		
1105	未找到物件檔案。	請重新建立專案。		
1106	未找到點檔案。	請重新建立專案。		
1107	當前控制器韌體版本，不支援程式使用的命令。	請依序前往Epson RC+ 8.0-[Project]-[Properties]-[Compiler]，確認編譯器版本。		

編號	訊息	解決方案	註1	註2
1108	一個或多個原始檔案已經更新。請建立專案。	請重新建立專案。		
1109	儲存空間不足。	請增加USB記憶體的可用空間。		
1110	未找到檔案。	-		
1111	傳送帶檔案未找到。	-		
1112	找不到力檔案。 請重新建置專案。	請重新建立專案。		
1114	無法在控制器中新建專案。	資料夾可能已滿，或專案名稱可能重複。 請透過應用程式選取項目進行確認。		
1120	檔案失敗。 設定檔案已損壞。	請還原控制器配置。		
1121	檔案失敗。 專案檔案已損壞。	請重新建立專案。		
1122	檔案失敗。 點檔案已損壞。	請重新建立專案。		
1123	檔案失敗。 I/O標籤檔案已損壞。	請重新建立專案。		
1124	檔案失敗。 使用者錯誤檔案已損壞。	請重新建立專案。		
1125	檔案失敗。 錯誤訊息檔案已損壞。	請與供應商聯絡。		
1126	檔案失敗。 軟體選項資訊已損壞。	1. 請重新啟動控制器。 2. 請重新安裝韌體。 3. 請重新設定選項。		
1127	檔案失敗。 視覺檔案已損壞。	請重新建立專案。		
1128	檔案失敗。 備份資訊檔案已損壞。	無法還原指定的備份資訊。 請再次取得備份資訊，然後還原檔案。		
1130	錯誤訊息異常。 錯誤記錄中無項目。	不存在任何錯誤記錄。 請重新啟動控制器。		
1131	無法進入USB記憶體。	請正確插入USB記憶體。若在正確插入USB記憶體後仍持續發生此錯誤，表示控制器可能無法識別記憶體。 請插入其他記憶體，檢查運作情形。		
1132	檔案失敗。 無法複製檔案。	-		

編號	訊息	解決方案	註1	註2
1133	檔案失敗。 無法刪除檔案。	-		
1134	檔案失敗。 GUI Builder檔案已損壞。	請重新建立專案。		
1138	檔案失敗。 ForceGuide檔案已損壞。	請重新建立專案。		
1139	檔案異常。視覺送料器檔案已損壞。	視覺送料器檔 (.pf) 損壞。請在項目資料夾中尋找名為 [專案名稱].pf 的檔並刪除。然後重新注冊部件。		
1140	檔案失敗。 無法開啟物件檔案。	請重新建立專案。		
1141	檔案失敗。 無法開啟專案檔案。	請重新建立專案。		
1142	檔案失敗。 無法讀取專案檔案。	請重新建立專案。		
1143	檔案失敗。 無法開啟狀態保存檔案。	1. 請使用相同的USB記憶體重試。 2. 請使用其他USB記憶體重試。 3. 請在重新啟動控制器後重試。		
1144	檔案失敗。 無法寫入狀態保存檔案。	1. 請使用相同的USB記憶體重試。 2. 請使用其他USB記憶體重試。 3. 請在重新啟動控制器後重試。		
1145	檔案失敗。 無法開啟輸送帶檔案。	請重新建立專案。		
1146	檔案失敗。 無法讀取輸送帶檔案。	請重新建立專案。		
1150	檔案失敗。 錯誤記錄無效。	1. 請重新啟動控制器。 2. 請更換CF。		
1151	檔案失敗。 無法映射錯誤記錄。	1. 請重新啟動控制器。 2. 請更換CF。		
1152	檔案失敗。 無法開啟錯誤記錄檔案。	1. 請重新啟動控制器。 2. 請更換CF。		
1153	檔案失敗。 無法寫入錯誤記錄檔案。	1. 請重新啟動控制器。 2. 請更換CF。		
1155	檔案異常。 無法開啟配置檔案。	請還原控制器配置。		
1156	檔案失敗。 無法保存設定檔案。	請還原控制器配置。		
1157	檔案失敗。 無法讀取設定檔案。	請還原控制器配置。		

編號	訊息	解決方案	註1	註2
1158	檔案失敗。 無法寫入設定檔案。	請還原控制器配置。		
1160	MCD異常。 無法開啟MCD檔案。	請還原控制器配置。		
1161	MCD異常。 無法讀取MCD檔案。	請還原控制器配置。		
1162	MCD異常。 無法寫入MCD檔案。	請與供應商聯絡。		
1165	MPD異常。 無法開啟MPD檔案。	-		
1166	MPD異常。 無法讀取MPD檔案。	-		
1167	MPD異常。 無法寫入MPD檔案。	請與供應商聯絡。		
1168	MPD異常。 無法保存MPD檔案。	-		
1170	MPL異常。 無法開啟MPL檔案。	1. 請重新啟動控制器。 2. 請重新安裝韌體。		
1171	MPL異常。 無法讀取MPL檔案。	請與供應商聯絡。		
1172	MPL異常。 無法寫入MPL檔案。	請與供應商聯絡。		
1173	MPL異常。 無法保存MPL檔案。	請與供應商聯絡。		
1175	MAL異常。 無法開啟MAL檔案。	請與供應商聯絡。		
1176	MAL異常。 無法讀取MAL檔案。	請與供應商聯絡。		
1177	MAL異常。 無法寫入MAL檔案。	請與供應商聯絡。		
1178	MAL異常。 無法保存MAL檔案。	請與供應商聯絡。		
1180	MTR異常。 無法創建MTR檔案。	請與供應商聯絡。		
1181	PRM異常。 無法替換PRM檔案。	1. 請重新啟動控制器。 2. 請重新設定機器人。		

編號	訊息	解決方案	註1	註2
1182	PRM異常。 PRM檔案是由較新版本創建的。請更新控制器的韌體。	請更新控制器韌體。		
1183	MCD異常。 MCD檔案是由較新版本創建的。請更新控制器的韌體。	請更新控制器韌體。		
1184	備份數據的檔案太多無法還原	請減少專案檔的數量，然後重試備份。		
1185	檔案異常。 無法開啟備份資訊檔案。	-		
1186	檔案異常。 無法讀取備份資訊檔案。	-		
1187	檔案異常。 無法寫入備份資訊檔案。	-		
1188	檔案異常。 無法保存備份資訊檔案。	-		
1189	備份數據由舊版本創建。	無法在使用舊備份資料的指定程序中還原控制器配置。 請檢查備份資料。		
1190	備份數據由新版本創建。	-		
1191	備份數據中沒有專案。	-		
1192	因機器人數量不同而無法執行。	請確認備份資料與目前機器人編號相同。		
1193	因機器人資訊不同而無法執行。	請確認備份資料與目前機器人編號相同。		
1194	因驅動裝置台數不同而無法執行。	-		
1195	檔案異常。無法映射零件管理歷史檔案。	請重新啟動控制器。	-	-
1196	檔案異常。無法開啟零件管理歷史檔案。	請重新啟動控制器。	-	-
1197	檔案異常。無法寫入零件管理歷史檔案。	請重新啟動控制器。	-	-

編號	訊息	解決方案	註1	註2
1198	還原異常，專案無效。還原Vision硬體設定，也請同時還原專案。	還原Vision硬體設定時，也請同時還原專案。		
1200	編制失敗。確認編制訊息。	在從TP編譯期間發生此錯誤。請修正發生錯誤的地方。		
1201	連接失敗。檢查連接訊息。	在從TP編譯期間發生此錯誤。請修正發生錯誤的地方。		
1250	使用者輸出設定異常。名稱為空白。	-		
1251	使用者輸出設定異常。條件為空白。	-		
1252	使用者輸出設定異常。指定的機器人編號不存在。	-		
1260	警報設定異常。未註冊機器人。	-		
1261	警報設定異常。無法獲取預定發生日期。	-		
1262	警報設定異常。無法進行警報設定。	-		
1263	警報設定異常。警報編號超出允許範圍。	-		
1264	警報設定異常。警報無效。	-		
1270	Feeder設定不同請變更部件的Feeder設定	送料器的類型不正確。還原控制器備份時，如果送料器的配置發生更改則會出現錯誤。 移除後，請依序前往「Epson RC+ 8.0 – Menu – Setup – System Settings」，註冊送料器設定。		
1271	送料器通信埠開啟/關閉失敗。請檢查送料器連接。	無法與送料器通訊。 請檢查送料器和控制器之間的乙太網路連接是否正常(電纜斷開、集線器故障或未供電)。 檢查送料器的電源。 檢查送料器的網路(IP 位址、子網遮罩、埠)配置正確。		
1272	送料器輸出埠初始化失敗 請檢查送料器的連接	無法與送料器通訊。 請檢查送料器和控制器之間的乙太網路連接是否正常(電纜斷開、集線器故障或未供電)。 檢查送料器的電源。 檢查送料器的網路(IP 位址、子網遮罩、埠)配置正確。		

編號	訊息	解決方案	註1	註2
1273	送料器參數更改失敗 請檢查送料器的連接	無法與送料器通訊。 請檢查送料器和控制器之間的乙太網路連接是否正常 (電纜斷開、集線器故障或未供電)。 檢查送料器的電源。 檢查送料器的網路(IP 位址、子網遮罩、埠)配置正確。		
1290	力監視器編號超出允許範圍。 請重啟控制器。	請重新啟動控制器。 請將控制器韌體初始化。 請更換控制器。		
1291	力監視器已在其他裝置中使用。 請在其他裝置上關閉力監視器，然後再運行力監視器。	請確認其他電腦是否正在使用力監視器。		
1292	無法設置/加載FG序列和物件的訊息。			
1400	ForceGuide檔案錯誤。			
1401	無效的ForceGuide檔案路徑。			
1402	無法開啟ForceGuide檔案。			
1403	未開啟ForceGuide檔案。			
1404	無效的ForceGuide序列號。			
1405	無效的ForceGuide物件編號。			
1406	無效的ForceGuide序列屬性。			
1407	無效的ForceGuide物件屬性。			
1408	無效的ForceGuide物件類型。			
1409	無效的參數。			
1410	無效的ForceGuide檔案版本。			
1411	ForceGuide存在不正確的屬性。 確認屬性。	請確認力覺引導屬性。		

編號	訊息	解決方案	註1	註2
1412	無法將Decision物件設定為ForceGuide序列的始端。 請檢查ForceGuide序列。	無法將Decision物件設定為序列的始端。 請確認力覺引導序列。		
1413	指定的ForceGuide物件作為ConditionObject被禁用。 確認設置。	請確認力覺引導物件的設定。		
1414	無法開啟部件送料器檔案	無法讀取視覺送料器檔案 (.pf)。 請確認檔案未在其他軟體中打開。 視覺送料器檔 (.pf) 損壞。 請在資料夾中找到 [專案名稱].pf 的檔並刪除。然後重新註冊部件。		
1420	無法轉換程式。 請重新建置。			
1421	初始化失敗。 無法配置記憶體。			
1422	終止化失敗。 控制器終止化失敗。			
1423	無效的轉換檔案路徑。			
1424	無效的Prg檔案路徑。			
1425	無效的命令檔案路徑。			
1426	無效的轉換檔案。			
1427	無效的命令檔案。	從Ver.7.4.0.2或更舊版本更新到Ver7.4.0.2或更新版本的作業可能失敗。請重新安裝韌體。		
1428	無法執行程式轉換。 請重新建置。	請重新建立專案。		
1429	無法寫入Prg檔案。			
1500	通訊出錯。	-		
1501	未按時完成命令。	請在一段時間後再次執行命令。請確認Epson RC+8.0與控制器之間的連接情形。		

編號	訊息	解決方案	註1	註2
1502	RC+和控制器的通訊斷開。 請重新連接。	請確認Epson RC+8.0與控制器之間的連接情形。		1：通訊逾時 2：USB連接線中斷連接 3：USB接收失敗 4：USB通訊關閉
1503	執行任務時斷開。	請確認控制臺與控制器之間的連接情形。		
1504	遠端乙太網路和控制器的通訊切斷。 重新建立通訊。	請確認遠端乙太網路裝置與控制器之間的連接情形。		
1505	遠端RS232和控制器的通訊切斷。 重新建立通訊。	請確認遠端RS232裝置與控制器之間的連接情形。		
1506	TP和控制器的通訊切斷。 重新建立通訊。	請確認TP與控制器之間的連接情形。		
1510	超出IP位址範圍。	請確認控制器的IP位址設定。		
1511	保留的IP位址。	IP位址已保留。請設定其他IP位址。		
1512	保留的IP閘道。	閘道位址已保留。請設定其他閘道位址。		
1513	全域位址設定條件不合格。	請設定密碼。		
1514	連接參數或密碼無效。 請檢查參數和密碼。	請確認參數和密碼。		
1521	視覺通訊。 初始化失敗。	請重新啟動控制器。		
1522	視覺通訊。 終止失敗。	-		
1523	視覺通訊。 取得sockethandle失敗。	請重新啟動控制器。		
1524	視覺通訊。 連線失敗。	請確認攝影機與控制器之間的連接情形。		
1526	視覺通訊。 送資料至伺服器時失敗。	請確認攝影機與控制器之間的連接情形。		
1527	視覺通訊。 從伺服器讀資料時失敗。	請確認攝影機與控制器之間的連接情形。		

編號	訊息	解決方案	註1	註2
1528	視覺通訊。 選配件設定失敗。	-		
1529	視覺通訊。 尚未初始化。	請重新啟動控制器。		
1530	視覺通訊。 連接錯誤。與伺服器連線 未完成。	請確認攝影機與控制器之間的連接情形。		
1531	視覺通訊。 所有socket都被使用。	-		
1532	視覺通訊。 傳送資料逾時。	請確認攝影機與控制器之間的連接情形。		
1533	視覺通訊。 讀取資料逾時。	請確認攝影機與控制器之間的連接情形。		
1534	視覺通訊。 通訊失敗。	請確認攝影機與控制器之間的連接情形。		
1550	通信失敗。 乙太網路初始化出錯。	請重新啟動控制器。請確認乙太網路電纜的連接情形。		
1551	通信失敗。 USB初始化出錯。	請重新啟動控制器。 請確認USB連接線的連接情形。		
1552	通信失敗。 控制器內部通訊出錯。	請重新啟動控制器。		
1553	通信失敗。 偵測到無效的資料。	-		
1555	乙太網路傳輸出錯。	請確認Epson RC+8.0與控制器之間的連接情形。		
1556	乙太網路收訊錯誤。	請確認Epson RC+8.0與控制器之間的連接情形。 若在電腦與控制器之間使用路由器，請確認DHCP功能已停用。		
1557	USB傳輸出錯。	請確認Epson RC+8.0與控制器之間的連接情形。		
1558	USB收訊錯誤。	請確認Epson RC+8.0與控制器之間的連接情形。		
1559	通信失敗。 配置記憶體失敗。	-		
1580	解析器通訊異常。 通訊錯誤。	1. 請重新啟動控制器。 2. 請升級韌體。		
1581	解析器通訊異常。 通訊時發生逾時錯誤。	1. 請重新啟動控制器。 2. 請重新安裝韌體。		
1582	解析器通訊異常。 傳輸錯誤。	請重新啟動控制器。 請重新建立專案。		

編號	訊息	解決方案	註1	註2
1583	解析器通訊異常。 初始化錯誤。	請重新啟動控制器。		
1584	解析器通訊異常。 連接錯誤。	請重新啟動控制器。		
1585	解析器通訊異常。 參數無效。	請重新啟動控制器。 請重新建立專案。		
1586	解析器通訊異常。 忙碌中。	-		
1587	解析器通訊異常。 偵測到無效的資料。	請升級韌體。		
1590	TP通訊異常。 乙太網路初始化錯誤。	請檢查TP與控制器的連接		
1591	TP通訊異常。 偵測到無效的資料。	請檢查TP與控制器的連接		
1592	TP通訊異常。 乙太網路傳輸出錯。	請檢查TP與控制器的連接		
1593	TP通訊異常。 乙太網路收訊錯誤。	請檢查TP與控制器的連接		
1700	初始化失敗。 無法初始化TP。	-		
1701	初始化失敗。 無法初始化TP。	-		
1702	初始化失敗。 無法初始化TP。	-		
1703	檔案異常。 無法讀取屏幕數據檔案。	-		
1704	無法讀取設定檔案。	-		
1706	TP埠初始化失敗。	-		
1708	無法讀取TP的鍵表。	-		
1709	無法更改語言。	-		
1710	無法顯示屏幕。	-		
1800	控制器已經於RC+連接。	請確認Epson RC+8.0與控制器之間的連接情形。		
1802	執行命令時未連接控制器。 請連接控制器。	請連接至控制器。		

編號	訊息	解決方案	註1	註2
1803	無法在電腦中讀取或寫入檔案。	-		
1804	初始化失敗。 無法在電腦中配置記憶體。	-		
1805	連接失敗。 檢查控制器啟動以及與通訊電纜的連接。	-		
1806	通過乙太網路連接時逾時。	-		
1807	通過USB連接時逾時。	-		
1808	未安裝USB驅動器。	無法安裝Epson RC+ 8.0。請再次安裝Epson RC+ 8.0。		
1809	初始化失敗。 電腦常駐程式初始化失敗。	請重新啟動系統。		
1810	電腦常駐程式錯誤。	1. 請重新啟動Epson RC+ +8.0。 2. 請重新啟動電腦。		
1812	連接異常。 不支援正連接電腦的控制器。 請使用EPSON RC+5.0。	連接的控制器是RC180或與EPSON RC+ 5.0相容的RC90。 請確認電腦與控制器之間的連接情形。		
1851	不支援。 無法支援不支援的指令	請檢查SPEL的程式。 請重新創建程式。		
1852	系統錯誤。	1. 請重新啟動Epson RC+ +8.0。 2. 請重新啟動電腦。 3. 請重新安裝Epson RC+ +8.0。		
1861	初始化失敗。 SimulatorMNG初始化失敗。	1. 請重新啟動Epson RC+ +8.0。 2. 請重新啟動電腦。 3. 請重新安裝Epson RC+ +8.0。		
1862	初始化失敗。 WBProxy初始化失敗。	1. 請重新啟動Epson RC+ +8.0。 2. 請重新啟動電腦。 3. 請重新安裝Epson RC+ +8.0。		
1863	無效的參數。	-		
1864	初始化失敗。 虛擬控制器不存在。	Epson RC+ 8.0安裝失敗。 請重新安裝該軟體。		
1865	初始化失敗。 無法開啟虛擬控制器。	1. 請稍後重試。 2. 請重新啟動電腦。		

編號	訊息	解決方案	註1	註2
1866	終止失敗。 無法終止虛擬控制器。	請重新啟動Windows。		
1867	只能在Dry run模式下執行。	Dry run模式無效。 請啟用乾運行。		
1868	初始化失敗。 找不到此目錄。	Epson RC+ 8.0安裝失敗。 請重新安裝該軟體。		
1872	連接失敗。 實物控制器信息檔案不存在。	-		
1873	連接失敗。 虛擬控制器信息檔案不存在。	-		
1874	不能新增虛擬控制器。	Epson RC+ 8.0安裝失敗。 請重新安裝該軟體。		
1875	模擬器物件失敗。 無法登入。	-		
1876	模擬器物件失敗。 無法登入。	-		
1877	模擬器物件失敗。 無法移除。	-		
1878	模擬器物件失敗。 無法變更。	-		
1879	其他虛擬控制器正在開啟。	可能在EPSON RC+ 5.0中使用其他虛擬控制器。 或者，可能已經在其他Epson RC+8.0中使用虛擬控制器。		
1880	當控制器重置時，無法執行動作。	-		
1901	不支援。 無法支援不支援的指令	請更新韌體。		
1902	不支援。 規定了不支援的參數。	-		
1903	系統錯誤。	-		
1904	備份數據太大，無法還原	請減少專案檔的數量，然後重新備份。		
1910	系統錯誤。 在寫入重啟資料時失敗。	-		
1920	USB連接失敗。	-		

2.3 代碼編號 2000 ~

編號	訊息	解決方案	註1	註2
2000	不支援。 無法支援不支援的指令	請重新建立專案。 - 如果Health命令或Health函數中遇到此錯誤，則機器人零件消耗管理可能已禁用。請檢查設置。 (參閱: Epson RC+ 8.0 使用指南 [System Configuration] [Setup]-[System Configuration]-[Controller]- [Configuration]頁面)		
2001	不支援。 嘗試了不支援的運動命令。	請重新建立專案。		
2003	不支援。 規定了不支援的函數引數。	請重新建立專案。		
2004	不支援。 規定了不支援的函數返回值。	請重新建立專案。		
2005	不支援。 規定了不支援的事件條件。	請重新建立專案。		
2006	不支援。 規定了不支援的I/O命令。	請重新建立專案。		
2007	不支援。 規定了不支援的事件條件。	無法在CP運動下步進(預設值)。		
2008	不支援。 未知的錯誤代碼。	按一下相同的步進按鈕，就會在PTP運動下操作機器人。		
2009	不支援。 無效的任務號碼。	無法在CP運動下步進(預設值)。		
2010	物件檔案錯誤。 建置專案。超出內部代碼範圍。	請重新建立專案。		
2011	物件檔案錯誤。 建置專案。函數引數錯誤。 函數引數錯誤	請重新建立專案。 Part Feeding: 命令格式或數值設定錯誤。 請參閱「Part Feeding 8.0 Introduction & Hardware (Common) & Software Software Part Feeding SPEL+ Command Reference」中關於本命令的說明，並修正程式碼。		

編號	訊息	解決方案	註1	註2
2012	物件檔案錯誤。 建置專案。命令引數錯誤。 命令引數錯誤	請重新建立專案。 Part Feeding: 命令格式或數值設定錯誤。 請參閱「Part Feeding 8.0 Introduction & Hardware (Common) & Software Software Part Feeding SPEL+ Command Reference」中關於本命令的說明，並修正程式碼。		
2013	物件檔案錯誤。 建置專案。無法處理代碼。	請重新建立專案。		
2014	物件檔案錯誤。 建置專案。無法處理變數類型代碼。	請重新建立專案。		
2015	物件檔案錯誤。 建置專案。無法處理字串類型代碼。	請重新建立專案。		
2016	物件檔案錯誤。 建置專案。無法處理變數類型代碼。	請重新建立專案。		
2017	物件檔案錯誤。 建置專案。代碼不當，無法處理。	請重新建立專案。		
2018	物件檔案錯誤。 建置專案。無法計算變數大小。	請重新建立專案。		
2019	物件檔案錯誤。 建置專案。不能處理全域變數等待。	請重新建立專案。		
2020	超出堆疊表編號。函數調用或本地變數超出範圍。	檢查是否無限期調用嵌套結構。減少嵌套調用的深度。		
2021	超出堆疊區範圍。堆疊錯誤。函數調用或本地變數超出範圍。	若使用許多本地變數，尤其是字串類型，請將其替換成全域變數。		
2022	堆疊失敗。 堆疊中未找到所需數據。	請重新建立專案。		
2023	堆疊失敗。 堆疊中發現意外標籤。	請重新建立專案。		
2024	超出堆疊區範圍。 本地變數超出範圍。	請變更本地變數的大小。		

編號	訊息	解決方案	註1	註2
2025	物件檔錯誤， 無效的函數調用	請重新建置專案。		
2031	系統錯誤。 機器人數量超過最大數量。	請還原控制器配置。		
2032	系統錯誤。 任務號碼符合性出錯。	請重新建立專案。		
2033	系統錯誤。 錯誤太多。	請解決經常發生的錯誤。		
2040	執行緒失敗。 無法建立執行緒。	請重新啟動控制器。		
2041	執行緒失敗。 執行緒建立逾時。	請重新啟動控制器。		
2042	執行緒失敗。 執行緒終止逾時。	請重新啟動控制器。		
2043	執行緒失敗。 執行緒終止逾時。	請重新啟動控制器。		
2044	執行緒失敗。 常駐程式處理逾時。	請重新啟動控制器。		
2045	執行緒失敗。 任務繼續等待逾時。	請重新啟動控制器。		
2046	執行緒失敗。 任務終止等待逾時。	請重新啟動控制器。		
2047	執行緒失敗。 任務啟動等待逾時。	請重新啟動控制器。		
2050	物件檔案操作失敗。 物件檔案大小超過允許大小。	請重新建立專案。		
2051	物件檔案操作失敗。 執行過程中無法刪除物件檔案。	請重新啟動控制器。		
2052	物件檔案操作失敗。 無法分配物件檔案的存儲。	請重新啟動控制器。		
2053	物件檔案更新。更新物件檔案。	請在一段時間後執行相同處理。請重新建立專案。		
2054	物件檔案操作失敗。 使專案同步化。函數ID失敗。	請將專案的檔案同步化。請重新建立專案。		

編號	訊息	解決方案	註1	註2
2055	物件檔案操作失敗。 使專案同步化。本地變數ID失敗。	請將專案的檔案同步化。請重新建立專案。		
2056	物件檔案操作失敗。 使專案同步化。全局變數ID失敗。	請將專案的檔案同步化。請重新建立專案。		
2057	物件檔案操作失敗。 使專案同步化。全域保留變數ID失敗。	請將專案的檔案同步化。請重新建立專案。		
2058	物件檔案操作失敗。 無法計算變數大小。	請將專案的檔案同步化。請重新建立專案。		
2059	超過全局變數區。 無法指定全局變數區。	請減少要使用的全域變數數量。		
2070	SRAM失敗。 無法映射SRAM。	請更換CPU板。		
2071	SRAM失敗。 使用全域保留變數時無法刪除。	請在一段時間後執行相同處理。請重新建立專案。		
2072	超過備份變數區。無法分配全域保留變數區。	請減少要使用的全域保留變數數量。	最大大小	您嘗試使用的大小
2073	SRAM失敗。 無法清除全域保留變數區。	請重新建立專案。		
2074	SRAM失敗。 無法清理全域保留變數保存區。	請重新啟動控制器。		
2100	初始化失敗。 無法開啟初始化檔案。	請還原控制器配置。		
2101	初始化失敗。 重複初始化。	請重新啟動控制器。		
2102	初始化失敗。 無法初始化MNG。	請重新啟動控制器。		
2103	初始化失敗。 無法創建事件。	請重新啟動控制器。		
2104	初始化失敗。 無法設置優先。	請重新啟動控制器。		
2105	初始化失敗。 無法設置堆疊大小。	請重新啟動控制器。		

編號	訊息	解決方案	註1	註2
2106	初始化失敗。 無法設置中斷處理。	請重新啟動控制器。		
2107	初始化失敗。 無法啟動中斷處理。	請重新啟動控制器。		
2108	初始化失敗。 無法停止中斷處理。	請重新啟動控制器。		
2109	初始化失敗。 無法終止MNG。	請重新啟動控制器。		
2110	初始化失敗。 無法配置記憶體。	請重新啟動控制器。		
2111	初始化失敗。 無法初始化運動。	請還原控制器配置。		
2112	初始化失敗。 無法終止運動。	請重新啟動控制器。		
2113	初始化失敗。 無法映射SRAM。	請更換CPU板。		
2114	初始化失敗。 無法注冊SRAM。	請更換CPU板。		
2115	初始化失敗。 現場匯流排板超過最大數量。	請確認現場匯流排板的數量。		
2116	初始化失敗。 無法初始化現場匯流排。	請重新啟動控制器。 請檢查現場匯流排板。 請更換現場匯流排板。		
2117	初始化失敗。 無法終止現場匯流排。	請重新啟動控制器。		
2118	初始化失敗。 無法開啟運動。	請還原控制器配置。		
2119	初始化失敗。 無法初始化輸送帶跟蹤功能。	請確定輸送帶和編碼器的設定正確。		
2120	初始化失敗。 無法分配系統區。	請重新啟動控制器。		
2121	初始化失敗。 無法分配目標檔案區。	請重新啟動控制器。		
2122	初始化失敗。 無法分配機器人區。	請重新啟動控制器。		

編號	訊息	解決方案	註1	註2
2123	初始化失敗。 無法建立事件。	請重新啟動控制器。		
2124	初始化異常。 安裝了不支援的現場匯流排模組。	請安裝向SEC購買的現場匯流排模組。		
2126	初始化設定檔案損壞， 已初始化設定。請復原系統。	由於初始設定檔案嚴重損毀，因此使用原廠預設值的初始設定檔案。		
2130	MCD失敗。 無法開啟MCD檔案。	請還原控制器配置。		
2131	MCD失敗。 無法映射MCD檔案。	請還原控制器配置。		
2132	PRM失敗。 無法找到PRM檔案。	請還原控制器配置。		
2133	PRM失敗。 無法映射PRM檔案。	請還原控制器配置。		
2134	PRM失敗。 PRM檔案內容錯誤。	請還原控制器配置。		
2135	PRM失敗。 無法轉換PRM檔案。	請重新啟動控制器。		
2136	PRM失敗。 無法轉換PRM檔案。	請重新啟動控制器。		
2137	PRM失敗。 無法轉換PRM檔案。	請重新啟動控制器。		
2140	DU初始化失敗。 無法使用驅動裝置。	虛擬控制器不具備與驅動裝置通訊的功能。若已變更配置檔案，請將其還原成原始設定。		
2141	DU初始化失敗。 驅動裝置通訊初始化失敗。	請確認與驅動裝置的連接情形。		
2142	DU初始化失敗。 驅動裝置通訊初始化失敗。	請確認與驅動裝置的連接情形。		
2143	DU初始化失敗。 驅動裝置通訊初始化逾時。	請確認與驅動裝置的連接情形。		
2144	DU初始化失敗。 無資料下載至驅動裝置。	請重新啟動控制裝置和驅動裝置。		

編號	訊息	解決方案	註1	註2
2145	DU初始化失敗。 無法開始與驅動裝置進行通訊。	請重新啟動控制裝置和驅動裝置。		
2146	DU初始化失敗。 開始與驅動裝置進行通訊時逾時。	請重新啟動控制裝置和驅動裝置。		
2147	DU初始化失敗。 無法更新驅動裝置之軟體。	請檢視軟體更新設定。 請確認與驅動裝置的連接情形。		
2148	DU初始化失敗。 無法更新驅動裝置之軟體。	請檢查檔案名稱。 請檢查更新檔案。		
2149	DU初始化失敗。 無法更新驅動裝置之軟體。	請檢查驅動裝置電源和連接情形。 請重新啟動控制器。		
2150	操作失敗。 未找到任務編號。	請重新啟動控制器。		
2151	操作失敗。 執行任務。	請重新啟動控制器。		
2152	操作失敗。 目標代碼大小出錯。	請重新啟動控制器。		
2153	操作失敗。 步進參數出錯。	請重新啟動控制器。		
2154	操作失敗。 執行步進。	請重新啟動控制器。		
2155	操作失敗。 無法執行步進功能。	請重新啟動控制器。		
2156	操作失敗。 未配置步進數據。	請重新啟動控制器。		
2157	操作失敗。 無法變更步進參數。	請重新啟動控制器。		
2158	操作失敗。 無法為斷點分區。	請重新啟動控制器。		
2159	操作失敗。 斷點數量超過允許的設置數量。	請減少斷點。		
2160	操作失敗。 無法取得函式名稱。	請重新啟動控制器。		

編號	訊息	解決方案	註1	註2
2161	操作失敗。 本地變數緩衝區不足。	請重新啟動控制器。		
2162	操作失敗。 本地變數的緩衝區不足。	請檢視本地變數的大小。		
2163	操作失敗。 只有任務停止時才能變更值。	請透過斷點中斷任務。		
2164	操作失敗。 無法分配全域變數位址。	請檢視全域變數的大小。		
2165	操作失敗。 全域變數緩衝區不足。	請檢視全域變數的大小。		
2166	操作失敗。 無法獲得全域保留變數位址。	請檢視全域保留變數的大小。		
2167	操作失敗。 備份變數緩衝區不足。	請檢視全域保留變數的大小。		
2168	操作失敗。 無法映射SRAM。	請重新啟動控制器。		
2169	操作失敗。 加載目標檔案時無法清除全域保留變數。	請重新啟動控制器。		
2170	操作失敗。 字符串緩衝區不足。	請確認字串變數的大小。		
2171	操作失敗。 發現低電壓後無法開始任務。	請檢查控制器電源。 請重新啟動控制器。		
2172	操作失敗。 重複遠程I/O配置。	請重新啟動控制器。		
2173	遠程設置錯誤。無法為遠程功能指定不存在的輸入編號。	請確認I/O輸入編號。		
2174	遠程設置錯誤。無法為遠程功能指定不存在的輸出編號。	請確認I/O輸出編號。		
2175	操作失敗。 未配置遠程功能。	請重新啟動控制器。		

編號	訊息	解決方案	註1	註2
2176	操作失敗。 事件等待出錯。	請重新啟動控制器。		
2177	操作失敗。 系統備份失敗。	請重新啟動控制器。 請安裝控制器韌體。		
2178	操作失敗。 系統恢復失敗。	請重新啟動控制器。 請安裝控制器韌體。		
2179	遠程設置錯誤。無法為 多個遠程功能分配相同的 輸入編號。	請確認遠端設定。		
2180	遠程設置錯誤。無法為 多個遠程功能分配相同的 輸出編號。	請確認遠端設定。		
2181	操作失敗。 未預約RC+API用的任 務。	請設定RC+API任務的數量。		
2190	QUE無法計算。	請檢視程式。		
2191	無法執行 AbortMotion。 機器人未從任務中運 行。	若未以程式操作機器人，將無法使用AbortMotion。		
2192	無法執行 AbortMotion。 機器人任務已完成。	任務已完成。 請檢視程式。		
2193	無法執行Recover。 沒有執行 AbortMotion。	請事先執行AbortMotion，以便執行Recover WithoutMove。		
2194	輸送帶設定錯誤。	請確定輸送帶和編碼器的設定正確。		
2195	輸送帶設定錯誤。	請確定輸送帶和編碼器的設定正確。		
2196	輸送帶號碼超過範圍。	請確定輸送帶和編碼器的設定正確。		
2197	傳送器跟蹤動作使用了 被禁止的命令參數。	請刪除LJM。		
2200	機器人正在使用。 無法執行其他無人正在 執行的運動指令。	無法同時從超過一個任務執行機器人的運動命令。 請檢視程式。		
2201	機器人不存在。	請確認機器人設定是否正常執行。請還原控制器配 置。		

編號	訊息	解決方案	註1	註2
2202	運動控制模組狀態失敗。 返回未知錯誤。	請重新建立專案。		
2203	無法清除本地編號0。	無法清除本地編號0。請檢視程式。		
2204	無法清除正在使用的機器人手臂。	無法清除正在使用的機器人手臂。請確認機器人手臂非使用中。	您嘗試清除的 機器人手臂 編號	
2205	無法清除機器人手臂編號0。	無法清除機器人手臂編號0。請檢視程式。		
2206	無法清除正在使用的工具。	無法清除正在使用的工具。請確認工具非使用中。	您嘗試清除的 工具 編號	
2207	無法清除工具編號0。	無法清除工具編號0。請檢視程式。		
2208	無法清除ECP(外部控制點)0。	無法清除ECP編號0。請檢視程式。		
2209	無法清除正在使用的ECP(外部控制點)。	無法清除正在使用的ECP。請確認ECP非使用中。	您嘗試清除的 ECP編號	
2210	本地編號無法被指定為"0"。	本地處理命令無法指定本地編號0。請檢視程式。		
2211	VRT不能為清除為'0'	無法清除VRT編號0。請檢視程式。		
2212	運行中，無法清除指定的VRT編號。	無法清除正在使用的VRT。請確認VRT是否使用中。	VRT編號	
2214	VRT號碼在範圍外	可用的VRT編號為1至15。請檢視程式。		
2215	未設定參數在指定的VRT號碼	未對指定的VRT編號定義參數。請檢查VRT編號。		
2216	Box號碼超出範圍。	可用的Box編號為1至15。請檢視程式。		
2217	未定義Box號碼。	未定義指定的Box。請檢視Box編號。		
2218	Plane號碼超出範圍。	可用的Box編號為1至15。請檢視程式。		
2219	未定義Plane號碼。	未定義指定的Plane。請檢視Plane編號。		
2220	PRM失敗。 未找到PRM檔案數據。	請重新啟動控制器。請還原控制器配置。		
2221	PRM失敗。 無法顯示PRM檔案。	請重新啟動控制器。請還原控制器配置。		

編號	訊息	解決方案	註1	註2
2222	未定義本地編號。	請確認本地設定。請檢視程式。	指定的本地編號	
2223	本地編號超出範圍。	可用的本地編號為1至15。請檢視程式。	指定的本地編號	
2224	不支援。 未定義MCOFS。	-		
2225	未定義CalPls(校準使用的位置姿態脈衝值)。	請確認CalPls設定。		
2226	手臂編號超出範圍。	可用的機器人手臂編號為0至15。根據命令，機器人手臂編號0無法使用。請檢視程式。	指定的機器人手臂編號	
2227	未定義手臂編號。	請確認機器人手臂設定。請檢視程式。	指定的機器人手臂編號	
2228	未定義原位(home)的脈衝。	請確認HomeSet設定。		
2229	工具編號超出範圍。	可用的工具編號為0至15。根據命令，機器人手臂編號0無法使用。請檢視程式。	指定的工具編號	
2230	未定義工具編號。	請確認工具設定。請檢視程式。	指定的工具編號	
2231	ECP(外部控制點)編號超出範圍。	可用的工具編號為0至15。根據命令，機器人手臂編號0無法使用。請檢視程式。	指定的ECP編號	
2232	未定義ECP(外部控制點)編號。	請確認ECP設定。請檢視程式。	指定的ECP編號	
2233	未指定重置編碼器的軸。	請務必指定編碼器重置的軸。		
2234	開啟馬達時無法重置編碼器。	請先關閉馬達電源，再進行重置。		
2235	未定義XYLim。	請確認XYLim設定。請檢視程式。		
2236	PRM失敗。 無法將PRM檔案內容設置到運動控制狀態模塊。	請重新啟動控制器。請還原控制器配置。		
2237	Pallet號碼超過範圍。	可用的Pallet編號為0至15。請檢視程式。		
2238	Pallet未定義。	請確認Pallet設定。		

編號	訊息	解決方案	註1	註2
2240	數組下標超出範圍。超過數組範圍，無法獲取或更新。	請確認數組下標。請檢視程式。	超出定義的維度	指定的下標
2241	數組大小與聲明不符。	請確認數組的維度。請檢視程式。		
2242	Zero '0'。0作為除數。	請檢視程式。		
2243	變數溢出。指定變數超過最大允許值。	請確認變數類型和計算結果。請檢視程式。		
2244	變數溢出。指定變數小於最小允許值。	請確認變數類型和計算結果。請檢視程式。		
2245	無法用浮點數執行該命令。	Real或Double類型無法執行此命令。請檢視程式。		
2246	無法用Tan函數計算指定值。	請確認指定值。請檢視程式。	指定值	
2247	指定數組下標小於'0'。	請確認指定值。請檢視程式。	指定值	
2248	數組失敗。 只能由一個數組變數執行Redim。	您嘗試執行非數組變數的Redim。請重新建立專案。		
2249	數組失敗。 無法為一維數組以外的數組指定Preserve。	將一維數組以外的數組指定為Preserve，以執行Redim。請重新建立專案。		
2250	數組失敗。 無法計算變數區的大小。	請重新建立專案。		
2251	無法為Redim語句分配足夠的存儲空間。	請減少為Redim指定的下標數量。請適度執行Redim。		
2252	無法為ByRef分配足夠的存儲空間。	請減少ByRef偵測到的數組下標數量。		
2253	無法用值比較字符。	請確認未比較字串類型和數字資料類型。請檢視程式。		
2254	指定數據超出數組範圍。超出數組範圍，無法獲取或更新。	請確認數組下標和資料的數量。請檢視程式。	數組下標數量	要參照或更新的資料數量
2255	變數溢出或下溢。指定變數超出值範圍。	已指定超出Double類型範圍的值。請檢視程式。		

編號	訊息	解決方案	註1	註2
2256	指定數組下標超過最大允許範圍。	請減少要指定的下標數量。如需可用下標，請參閱線上說明。		
2257	For指令的計數變數超出範圍	無法指定Int64變數或Uint64變數。請檢視程式。		
2260	任務號超過範圍。	如需可用的任務編號，請參閱線上說明。請檢視程式。	指定的任務編號	
2261	指定任務編號不存在。	請檢視程式。	指定的任務編號	
2262	機器人號超出範圍。	可用的機器人編號為1。請檢視程式。	指定的機器人編號	
2263	輸出號超過範圍。埠號碼或裝置號碼超出範圍。	如需可用的輸出編號，請參閱線上說明。請檢視程式。	指定的輸出編號	
2264	命令自變數超出範圍。檢查有效性。命令自變數超出範圍	如需可用的自變數範圍，請參閱線上說明。請檢視程式。 Part Feeding: 命令格式或數值設定錯誤。 請參閱「Part Feeding 8.0 Introduction & Hardware (Common) & Software Software Part Feeding SPEL+ Command Reference」中關於本命令的說明，並修正程式碼。	新增值	哪個自變數
2265	關節號超出範圍。	可用的關節編號為1至9。請檢視程式。	指定的關節編號	
2266	等待時間超出範圍。	可用的等待時間為0至2147483。請檢視程式。	指定的等待時間	
2267	計時器號超出範圍。	可用的計時器編號為0至15。請檢視程式。	指定的計時器編號	
2268	Trap號超出範圍。	可用的Trap編號為1至4。請檢視程式。	指定的Trap編號	
2269	語言ID超出範圍。	如需可用的語言ID，請參閱線上說明。請檢視程式。	指定的語言ID	
2270	平行處理的指定D參數值超出範圍。	可用的D參數值為0至100。請檢視程式。	指定的D參數值	
2271	Arch號超出範圍。	可用的Arch編號為0至7。請檢視程式。	指定的Arch編號	
2272	裝置號超出範圍。	代表控制裝置或顯示裝置的指定編號不在可用範圍內。如需可用的裝置編號，請參閱線上說明。請檢視程式。	指定的裝置編號	

編號	訊息	解決方案	註1	註2
2273	輸出數據超出範圍。	可用的輸出資料值為0至255。請檢視程式。	輸出資料	哪個編號位元組資料超出範圍
2274	Asin函數的參數超出範圍。 範圍為-1到1。	請檢視程式。		
2275	Asin函數的參數超出範圍。 範圍為-1到1。	請檢視程式。		
2276	Sqr函數的參數超出範圍。 不能指定負值。	請檢視程式。		
2277	Randomize函數的參數超出範圍。 不能指定負值。	請檢視程式。		
2278	Sin、Cos、Tan函數的參數超出範圍。 指定的值計算出的結果超出範圍。	請檢視程式。		
2280	在Wait命令的等待條件成立之前，超過了TMOOut中指定的時間。	請調查逾時原因。請確認設定的逾時期限是否合理。	逾時期限	
2281	WaitSig命令或SyncLock命令，超過了TMOOut中指定的時間。	請調查逾時原因。請確認設定的逾時期限是否合理。	訊號編號	逾時期限
2282	WaitNet命令，超過了TMOOut中指定的時間。	請調查逾時原因。請確認設定的逾時期限是否合理。	埠編號	逾時期限
2283	逾時顯示裝置設定逾時。	請重新啟動控制器。		
2285	在使用時無法清除手臂校準值。	無法清楚正在使用的的手臂校準值。請確認手臂校準是否正在使用中。	要清除的手臂校準值號	
2286	無法清除手臂校準編號"0"	無法清楚手臂校準編號0。請檢視程式。		
2287	手臂校準編號超出範圍。	指定的手臂校準編號超出範圍。請檢視程式。	指定的手臂校準編號	
2288	未定義臂校準編號。	請檢查手臂校準設定。請檢視程式。	指定的手臂校準編號	

編號	訊息	解決方案	註1	註2
2290	無法執行運動命令。	使用運動命令中的使用者函數後，無法執行運動命令。請檢視程式。		
2291	無法執行OnErr命令。	使用運動命令中的使用者函數時，無法執行運動命令中的OnErr。請檢視程式。		
2292	開啟安全防護措施時無法執行I/O命令。需要強制執行。	開啟安全裝置時，無法執行I/O命令。請檢視程式。		
2293	在緊急停止狀態下無法執行I/O命令。需要強制執行。	在緊急停止狀況期間，無法執行I/O命令。請檢視程式。		
2294	探測到錯誤時無法執行I/O命令。	需要強制執行。發生錯誤時，無法執行I/O命令。請檢視程式。		
2295	無法從NoEmgAbort任務或後台任務執行本命令。	若要進一步瞭解可執行的命令，請參閱線上說明。請檢視程式。		
2296	一個或多個原始檔案已經更新。請建立專案。	請重新建立專案。		
2297	在示教模式中，執行I/O命令需有Forced參數。	無法在TEACH模式下執行I/O命令。請檢視程式。		
2298	在Trap SGClose處理過程中無法連續執行。	處理Trap SGClose任務時，無法同時執行Cont和Recover語句。		
2299	須設定否則無法執行此指令。	從RC+啟用[enable the advance task control commands]，以執行命令。		
2300	正在使用機器人。其它任務使用機器人時無法執行運動命令。	無法同時從超過一個任務執行機器人的運動命令。請檢視程式。	正在使用機器人的任務編號	
2301	在重新抓握制動開關之前無法執行運動命令。	重新抓握啟動開關，然後執行運動命令。		
2302	在TrapCall處理中無法執行Call語句。	無法從Trap Call調用的函數調用其他函數。請檢視程式。		
2303	在平行處理中無法執行Call語句。	請檢視程式。		
2304	在平行處理中無法執行Xqt語句。	請檢視程式。		

編號	訊息	解決方案	註1	註2
2305	無法從命令視窗執行Call語句。	請從程式執行Call。		
2306	無法從TrapXqt啟動的任務執行Xqt語句。	請檢視程式。		
2307	執行任務時無法執行本命令。	請確認所有任務是否已完成。		
2308	發生重大錯誤。無法打開馬達。	在錯誤記錄中找到先前發生的錯誤並解決其成因，然後重新啟動控制器。		
2309	開啟安全裝置時無法執行運動命令。	請確認安全裝置狀態。		
2310	等待繼續時無法執行運動命令。	請先執行Continue或Stop，再執行運動命令。		
2311	繼續執行程式時，無法執行運動命令。	等到Continue完成，再執行運動命令。		
2312	在緊急停止狀態下無法執行任務。	請確認緊急停止狀態。		
2313	開啟安全門後無法立即接續執行。	打開並關閉安全裝置，然後打開馬達至少需要1.5秒。經過1.5秒后，關閉安全門，即可立即繼續運行。		
2314	開啟安全裝置時無法繼續執行。	請確認安全裝置狀態。		
2315	重複繼續執行。	請等到Continue完成為止。		
2316	發現錯誤後無法繼續執行。	請確認錯誤狀態。		
2317	發現錯誤後無法執行任務。	透過Reset重置錯誤，然後執行任務。		
2318	發現錯誤後無法執行運動命令。	透過Reset重置錯誤後，執行運動命令。		
2319	緊急停止狀態下無法執行I/O命令。	請確認緊急停止狀態。		
2320	函數異常。 自變數類型不符。	請重新建立專案。		
2321	函數異常。 函數的返回值不符。	請重新建立專案。		
2322	函數異常。 ByRef類型不符。	請重新建立專案。		

編號	訊息	解決方案	註1	註2
2323	函數異常。 無法處理ByRef參數。	請重新建立專案。		
2324	函數異常。 ByRef參數大小不符。	請重新建立專案。		
2325	函數異常。 在Xqt語句中無法使用 ByRef。	請重新建立專案。		
2326	無法在命令視窗執行 Dll 叫用。	請從程式執行DII Call。		
2327	Dll Call執行失敗。	請檢查DLL。請檢視程式。		
2328	在未連接RC+之前無法 執行工作。	您必須先與RC+連接，再執行任務。		
2329	Trap Call處理時，無法 執行Eval語句。	請檢查程式。		
2330	Trap失敗。 無法在TrapCall或Xqt 語句中使用自變數。	請檢視程式。		
2331	使用者定義觸發(Trap) 失敗。 無法處理Trap Goto語 句。	請重新建立專案。		
2332	Trap失敗。 無法處理Trap Goto語 句。	請重新建立專案。		
2333	使用者定義觸發(Trap) 失敗。 Trap函數正在執行。	請重新建立專案。		
2334	無法從 Trap Finish和 Trap Abort執行Eval語 句。	請檢查程式。		
2335	在Teach模式無法連續 執行及重置錯誤。	請檢查程式。		
2336	無法同時使用平行處理 和Here語句。	Go Here :Z(0) ! D10; MemOn(1) ! 無法執行。 P999 = Here Go P999 Here :Z(0) ! D10; MemOn(1) ! 請將程式變更為：		
2337	無法執行GUI Builder 事件處理以外的功能。	請檢視程式。		

編號	訊息	解決方案	註1	註2
2338	無法在測試模式中執行 Xqt/Input/Print #(TP) 語句。。	無法在TEST模式下執行。 請檢視程式。		
2339	無法在獨立模式下執行關閉語句/函數。	請將設定變更為「合作模式」再執行。		
2340	分配給InBCD函數的值是無效的BCD(二進位碼十進位制)值。	請檢視程式。	十位數	個位數
2341	OpBCD語句中指定的值是無效的BCD(二進位碼十進位制)值。	請檢視程式。	指定值	
2342	無法更改作為遠程輸出位元的狀態。	請確認遠端I/O設定。	I/O編號	1：位元 2：位元組 3：字元
2343	On/Off命令的異步輸出時間超出範圍。	請檢視程式。	指定的時間	
2344	I/O輸入/輸出位元編號超出範圍，或未安裝插板。	請檢視程式。 請確認是否正確偵測擴充I/O板和現場匯流排I/O板。	位元編號	
2345	I/O輸入/輸出位元組編號超出範圍，或未安裝插板。	請檢視程式。 請確認是否正確偵測擴充I/O板和現場匯流排I/O板。	位元組編號	
2346	I/O輸入/輸出字元編號超出現有範圍，或未安裝插板。	請檢視程式。 請確認是否正確偵測擴充I/O板和現場匯流排I/O板。	字元編號	
2347	記憶體I/O位元編號超出範圍。	請檢視程式。	位元編號	
2348	記憶體I/O位元組編號超出範圍。	請檢視程式。	位元組編號	
2349	記憶體I/O字元編號超出範圍。	請檢視程式。	字元編號	
2350	只有當虛擬I/O模式激活時才能執行命令。	命令僅限在虛擬I/O模式下執行。		

編號	訊息	解決方案	註1	註2
2353	無法從命令視窗執行指定的命令。	請從程式執行指定的命令。 Part Feeding: 無法從命令視窗執行此命令。		
2354	啟動開關關閉時無法執行I/O輸出命令。	抓住啟動開關，並同時執行I/O輸出命令。		
2360	檔案異常。 無法開啟配置檔案。	請還原控制器配置。		
2361	檔案異常。 無法關閉配置檔案。	請還原控制器配置。		
2362	檔案異常。 無法開啟配置檔案的密匙。	請還原控制器配置。		
2363	檔案異常。 無法從配置檔案中獲取字串。	請還原控制器配置。		
2364	檔案異常。 無法寫入配置檔案。	請還原控制器配置。		
2365	檔案異常。 無法更新配置檔案。	請還原控制器配置。		
2370	字串組合超過最大字串長度。	最大字串長度為255。請檢視程式。	組合字串長度	
2371	字串長度超出範圍。	最大字串長度為255。請檢視程式。	指定長度	
2372	Val函數後的&號後指定的字符無效。	請檢視程式。		
2373	指定的字串無法通過Val函數轉換成數字。	請檢視程式。		
2374	字串失敗。 字串的字符代碼無效。	請檢視程式。		
2375	標籤名稱的長度超出範圍	標籤名稱不能超過32字元。請更改標籤名稱。	1:VRT 2:Hand	
2376	備注的長度超出範圍	備注不能超過255字元、請更改備注內容。	1:VRT 2:Hand	
2380	For...Next中的Step值不能使用0。	請確認Step值。		

編號	訊息	解決方案	註1	註2
2381	For...Next和Gosub之間的關係無效。用Goto語句進入或退出For...Next。	請檢視程式。		
2382	執行OnErr時無法執行return。	請檢視程式。		
2383	沒有GoSub的情況下使用Return。請檢查程式。	請檢視程式。		
2384	沒有Select的情況下使用Case或Send。請檢查程式。	請檢視程式。		
2385	執行GoSub時無法執行Eresume。	請檢視程式。		
2386	沒有OnErr的情況下使用Eresume。請檢查程式。	請檢視程式。		
2391	緊急停止中無法執行命令	請解除緊急停止狀態，然後執行命令。		
2400	曲線失效。 無法開啟曲線檔案。	請重新啟動控制器。 請再次建立曲線檔案。		
2401	曲線失效。 無法配置曲線檔案的標題數據。	請重新啟動控制器。 請再次建立曲線檔案。		
2402	曲線失效。 無法寫入曲線檔案。	請重新啟動控制器。 請再次建立曲線檔案。		
2403	曲線失效。 無法開啟曲線檔案。	請重新啟動控制器。 請再次建立曲線檔案。		
2404	曲線失效。 無法更新曲線檔案。	請重新啟動控制器。 請再次建立曲線檔案。		
2405	曲線失效。 無法讀取曲線檔案。	請重新啟動控制器。 請再次建立曲線檔案。		
2406	曲線失效。 曲線檔案被破壞。	請重新啟動控制器。 請再次建立曲線檔案。		
2407	曲線失效。 指定的檔案非曲線檔案。	請重新啟動控制器。 請再次建立曲線檔案。		

編號	訊息	解決方案	註1	註2
2408	曲線失效。 曲線檔案版本無效。	請重新啟動控制器。 請再次建立曲線檔案。		
2409	曲線失效。 曲線檔案中的機器人號無效。	請重新啟動控制器。 請再次建立曲線檔案。		
2410	曲線失效。 無法為CVMove語句分配足夠的記憶體。	請重新啟動控制器。		
2411	Curve語句中指定的點數據超出最大數量。	在Curve語句中指定的點最大數量為1000。請檢視程式。		
2412	Curve語句中指定的輸出命令數量超過最大數量。	在Curve語句中指定的輸出命令最大數量為16。請檢視程式。		
2413	曲線異常。 指定的內部代碼超過曲線語句的允許大小。	請重新啟動控制器。		
2414	指定的繼續點數據P(:)超出最大數量。	連續指定的點最大數量為1000。請檢視程式。	起點	終點
2415	曲線異常。 無法創建曲線檔案。	請重新啟動控制器。 請再次建立曲線檔案。		
2416	曲線異常。曲線檔案不存在。	請確認指定的曲線檔案名稱是否正確。		
2417	曲線異常。 在點數據之前指定輸出命令。	請確認未在點資料之前指定任何輸出命令。		
2430	錯誤訊息異常。 錯誤訊息檔案不存在。	請重新啟動控制器。		
2431	錯誤訊息異常。 無法開啟錯誤訊息檔案。	請重新啟動控制器。		
2432	錯誤訊息異常。 無法獲取錯誤訊息檔案的標題數據。	請重新啟動控制器。		
2433	檔案異常。 錯誤訊息檔案已損壞。	請重新啟動控制器。		
2434	錯誤訊息異常。 指定了錯誤訊息檔案以外的檔案。	請重新啟動控制器。		

編號	訊息	解決方案	註1	註2
2435	錯誤訊息異常。 錯誤訊息檔案版本無效。	請重新啟動控制器。		
2440	檔案錯誤。 檔案號碼已被使用。	請確認檔案編號。		
2441	檔案錯誤。 開啟檔案失敗。	請確定檔案存在，並已正確指定檔案。		
2442	檔案錯誤。 檔案無法開啟。	請事先開啟檔案。		
2443	檔案錯誤。 此檔案號碼正在被其他的工作使用中。	請檢視程式。		
2444	檔案錯誤。 關閉檔案失敗。	請檢查檔案。		
2445	檔案錯誤。 檔案搜索失敗。	請檢視程式。 請確認指針設定。		
2446	檔案錯誤。 所有的檔案號碼以被使用。	請關閉非必要的檔案。		
2447	檔案錯誤。 無讀取許可。	請使用具備檔案讀取權限的Ropen或Uopen。		
2448	檔案錯誤。 無寫入許可。	請使用具備檔案寫入權限的Wopen或Uopen。		
2449	檔案錯誤。 無二進制許可。	請使用具備檔案讀寫權限的Bopen。		
2450	檔案錯誤。 無法存取檔案。	請檢查檔案。		
2451	檔案錯誤。 檔案寫入失敗。	請檢查檔案。		
2452	檔案錯誤。 檔案讀取失敗。	請檢查檔案。		
2453	檔案錯誤。 目前磁碟無法執行此指令。	目前的磁碟(ChDisk)中不具備指定的命令。		
2454	檔案錯誤。 無效的磁碟。	請檢視程式。		
2455	檔案錯誤。 無效的驅動。	請檢視程式。		

編號	訊息	解決方案	註1	註2
2456	檔案錯誤。 無效的資料夾。	請檢視程式。		
2460	資料庫錯誤。 資料庫號碼已被使用。	請檢視程式。 請指定其他資料庫編號。 請關閉資料庫。		
2461	資料庫錯誤。 資料庫沒有開啟。	請檢視程式。 請開啟資料庫。		
2462	資料庫錯誤。 資料庫號碼已被另一個 工作使用中。	請檢視程式。		
2470	Windows通訊錯誤。 無效的狀態。	請重新啟動控制器。 請重新建立專案。		
2471	Windows通訊錯誤。 無效的答覆。	請重新啟動控制器。 請重新建立專案。		
2472	Windows通訊錯誤。 已初始化。	請重新啟動控制器。		
2473	Windows通訊錯誤。 忙碌中或未初始化。	請重新啟動控制器。 請重新建立專案。		
2474	Windows通訊錯誤。 無請求。	請重新啟動控制器。 請重新建立專案。		
2475	Windows通訊錯誤。 資料緩充溢出。	請減少資料量。 請檢視程式。		
2476	Windows通訊錯誤。 等待事件錯誤。	請重新啟動控制器。		
2477	Windows通訊錯誤。 無效的資料夾。	請確定指定的資料夾正確。		
2478	Windows通訊錯誤。 無效的錯誤碼。	請重新建立專案。		
2500	為Wait命令指定的事件 條件超出最大數量。	事件條件的最大數量為8。請檢視程式。		
2501	Ctrl 函數中指定的位元 數，未使用 CT Reset 語句初始化。	請檢視程式。	指定的位元編 號	
2502	任務超過最大執行數 量。	對於可同時執行的可用任務數量，一般任務為32個， 背景任務則為16個。請檢視程式。		
2503	指定的任務號正在執行 時，無法執行Xqt。	請檢視程式。	指定的任務編 號	

編號	訊息	解決方案	註1	註2
2504	任務失效。 指定的機器人正在執行 平行處理。	請重新建立專案。		
2505	沒有足夠的數據用於 Input命令變數分配。	請確認通訊資料的內容。請檢視程式。		
2506	Input命令的指定變數 超過最大數量。	對於OP，僅限指定一個變數。對於其他裝置，則最 多可指定32個變數。		
2507	所有計數器都在使用， 無法用CTReset設置一 個新的計數器。	可同時設定的可用計數器數量為16個。請檢視程式。		
2508	OnErr失敗。 無法處理OnErr語句。	請重新建立專案。		
2509	OnErr失敗。 無法處理OnErr語句。	請重新建立專案。		
2510	指定的I/O標籤未定義。	指定的I/O標籤未註冊。請檢查I/O標籤檔案。		
2511	在沒有SyncLock的情況 下使用了SyncUnlock語 句。請檢查程式。	請檢視程式。	訊號編號	
2512	已經執行SyncLock語 句。	無法連續兩次執行SyncLock語句。請檢視程式。	訊號編號	
2513	指定的點標籤未定義。	指定的點標籤未註冊。請檢查點檔案。		
2514	無法取得機器人馬達開 啟時間。	請重新啟動控制器。		
2515	取法配置日期或時間。	請確認是否正確設定日期和時間。		
2516	無法獲取調試數據或無 法初始化。	請重新啟動控制器。		
2517	無法轉換成日期或時 間。	請確認控制器上設定的時間。 請重新啟動控制器。		
2518	起點數據比終點數據的 編號大。	為終點資料指定的數字應大於為起點資料指定的數 字。	起點	終點
2519	為FmtStr\$指定的格式 無法識別。	請檢查格式。		
2520	檔案名太長。	請確認指定的點檔案名稱是否正確。檔案名稱的最 大字串長度為32。		
2521	檔案路徑太長。	請確認指定的點檔案名稱是否正確。		

編號	訊息	解決方案	註1	註2
2522	檔案名無效。	請確定檔案名稱未包含不當字元。		
2523	已經執行繼續程式。	請檢視程式。		
2524	指定的Trap編號正在執行時，無法執行Xqt。	請檢視程式。		
2525	密碼無效。	請確認是否正確設定密碼。		
2526	無等待條件。	請重新建立專案。		
2527	執行全域變數等待的變數太多。	請檢視程式。		
2528	指定的全域變數無法執行等待。	請檢視程式。		
2529	執行全域變數等待的變數，無法使用ByRef。	請檢視程式。		
2530	太多點檔案。	請檢查點檔案。		
2531	此點檔案已被其他機器人使用。	請檢視程式。		
2532	點數據中有無效的數據。	請檢查點資料。		
2533	Input或Output錯誤。	請檢視程式。		
2534	重新啟動語句(Restart)沒有要啟動的主函數(Main Function)。	在未執行main函數的情況下，將調用Restart。		
2535	無法在「示教」模式下更改「啟用」設定。	設定授權。		
2536	無法在「示教」模式下更改「啟用」設定。	請重新啟動控制器。		
2537	點的數量或命令的格式不正確。	請檢視程式。		
2538	Force_GetForces異常。無法處理Force_GetForces。	請檢視程式。		
2539	密碼不正確。	請檢查密碼。		
2540	未與RC+軟體連線。	請連接至RC+。		

編號	訊息	解決方案	註1	註2
2541	參數重複。	已指定相同的機器人編號。 請檢查參數。		
2542	工作佇列編號不正確。	可用的工作佇列編號為1至16。請檢視程式。		
2543	指定了無效序列。	無法找到指定的序列名稱。請檢視序列名稱。		
2544	指定了無效物件。	無法找到指定的物件名稱。請檢視物件名稱。		
2545	指定了無效校準。	無法找到指定的校準名稱。請檢視校準名稱。		
2546	開啟安全門後無法立即開啟馬達。	安全裝置開啟後，等待1.5秒，再執行馬達開啟。		
2547	無法使用此選配。	完成任務後執行以下操作之一： <ul style="list-style-type: none"> • 請啟用選項。 • 請確認USB選項授權金鑰是否已正確連接。 • 請從安全功能管理員停用SLS/SLP功能的設定。 • 使用送料器時，代表命令格式或數值設定錯誤。 請參閱「Part Feeding 8.0 Introduction & Hardware (Common) & Software Software Part Feeding SPEL+ Command Reference」中關於本命令的說明，並修正程式碼。	1:VRT	
2548	過多力檔案。 請刪除力檔案或使用現有力檔案。	請重新啟動控制器。 請將控制器韌體初始化。 請更換控制器。		
2549	無法指定未與機器人關聯的力檔案。 請指定正確的力檔案。	請重新啟動控制器。 請將控制器韌體初始化。 請更換控制器。		
2550	指定的命令不支援Joint型機器人和直角座標型機器人。	不支援指定的機器人。 請確認機器人配置。		
2551	無法取得零件消耗管理資訊。	請重新啟動控制器。		
2552	不允許變更UL模式中的設定。	設定授權。		
2553	無法變更UL模式中的設定。	請重新啟動控制器。		
2554	Label的名稱已經存在，請換其他的名稱	請變更Label名稱。	1:VRT	
2555	指定了未定義的標籤 請定義指定的標籤	請指定已被定義的標籤。	1:VRT 2:Hand	

編號	訊息	解決方案	註1	註2
2556	檢測到過多的迴圈。 請減少"Loop"任務的數量或重新設定Wait命令。	此錯誤訊息僅顯示於T/VT系列機器人。 請盡量避免執行無限迴圈或其他類似的處理作業。 如需更多詳細資訊，請參閱T/VT系列手冊中的功能限制。		
2557	Trap發生錯誤。 註1：詳細錯誤資訊 請依照詳細錯誤資訊的錯誤碼採取應變措施	Trap發生錯誤。 請在系統記錄中確認對應的錯誤碼，並採取應變措施。	詳細錯誤資訊	
2558	參數太長。	請確認引數的參數。		
2559	馬達處於關閉狀態時無法執行。	請將狀態變更為馬達開啟並執行。		
2560	當前機器人編號和forceguide序列屬性的RobotNumber不匹配。 請檢查機器人編號。	請確認目前機器人編號和力覺引導序列的機器人編號。	機器人編號	
2561	當前手臂型號和forceguide序列屬性中的RobotType不匹配。 請重置RobotNumber設定。	請確認目前機器人編號和力覺引導序列屬性的機器人編號。 請重新設定RobotNumber屬性。		
2562	當前工具編號和forceguide序列屬性的RobotTool不匹配。 請檢查工具編號。	請確認目前工具編號和力覺引導序列屬性的機器人工具。	工具編號	
2563	正在加載的點檔案與forceguide序列屬性的PointFile不匹配。 請檢查點檔案。	請確認載入的點檔案和力覺引導序列的點檔案。		
2564	執行扭矩控制過程中無法執行的指令。	請關閉扭矩控制並執行。		
2565	執行跟蹤時禁止命令。	請從程式中刪除禁止的命令。		
2566	無法對同一個機器人執行FGRUN命令。	無法對同一個機器人執行FGRUN命令。請結束FGRUN命令，或對其他機器人執行此命令。		
2567	無法在執行中的forceguide序列，執行FGGet命令。	執行中的forceguide序列無法執行FGGet命令。請在力覺引導序列結束後執行命令。		
2568	執行了無法執行並行處理的指令。 請檢查程式。	請檢視程式。		

編號	訊息	解決方案	註1	註2
2569	無法獲得forceguide序列屬性。	請重新啟動控制器。		
2570	序列號超出範圍。 請檢查指定的序列號。	序列編號為1至64。請確認指定的序列編號。	序列編號	
2571	物件編號超出範圍。 請檢查指定的物件編號。	物件編號為1至16。請確認指定的物件編號。	物件編號	
2572	無法清除forceguide的結果。	請重新啟動控制器。		
2573	無法設置ForceGuide的結果。	請重新啟動控制器。		
2574	無法取得forceguide的結果。	請重新啟動控制器。		
2575	存儲forceguide序列結果變數失敗。	請重新啟動控制器。		
2576	指定不存在的force序列名稱。	請確認指定的力覺序列名稱。		
2577	指定不存在的force物件名稱。	請確認指定的力覺物件名稱。		
2578	無法在未執行的force向導序列中，執行FGGet命令。	請確認指定的力覺引導序列。		
2579	命令執行失敗。	請更新Epson RC+與控制器韌體至最新版本。		
2580	指定了不存在的送料器名稱。	已指定錯誤的送料器名稱。 請依序前往Epson RC+ 8.0 – Menu – [Setup] – [System Configuration]，確認送料器名稱。		
2581	無法初始化送料器。 請確認連接狀況	無法連接至送料器。 請確認送料器網路設定(IP位址、IP遮罩、埠)是否正確。 請確認送料器與控制器之間的乙太網路連線正常運作(電纜已拔除、集線器是否故障或集線器是否缺乏供電等)。 請確認送料器的電源。		

編號	訊息	解決方案	註1	註2
2582	零件供料單元未連接。 檢查連接。	無法連接至送料器。 請確認送料器網路設定(IP位址、IP遮罩、埠)是否正確。 請確認送料器與控制器之間的乙太網路連線正常運作(電纜已拔除、集線器是否故障或集線器是否缺乏供電等)。 請確認送料器的電源。		
2583	送料器的背光未激活。	送料器的設定錯誤。 請依序前往Epson RC+ 8.0 – Menu – [Setup] – [System Configuration], 確認已啟用背光。		
2584	送料器的輸出端子未激活。	送料器的設定錯誤。 請依序前往Epson RC+ 8.0 – Menu – [Setup] – [System Configuration], 確認已啟用背光。		
2585	送料器類型不匹配。	送料器的類型不正確。還原控制器備份時, 如果送料器的配置發生更改則會出現錯誤。 移除後, 請依序前往「Epson RC+ 8.0 - Menu - [Setup] - [System Settings]」, 註冊送料器設定。		
2586	送料器設定失敗	無法與送料器通訊。 請檢查送料器和控制器之間的乙太網路連接是否正常(電纜斷開、集線器故障或未供電)。 檢查送料器的電源。 檢查送料器的網路(IP位址、子網遮罩、埠)配置正確。		
2587	無法使用虛擬控制器執行。	PartFeeding選項需要真正的控制器才能執行。		
2588	無法獲取送料器資訊。	無法從命令視窗或虛擬控制器執行此命令。 請參閱「Part Feeding 8.0 Introduction & Hardware (Common) & Software Software Part Feeding SPEL+ Command Reference」中關於本命令的說明。		
2589	行動命令呼叫供料機無法執行。	如果在Part Feeding中模型為IF-80, 則PF_Output命令不可用。請檢視程式。 如果是對於IF-240/380/530, 請確保排料口安裝正確。		
2590	無法更改振動裝置	無法與送料器通訊。 請檢查送料器和控制器之間的乙太網路連接是否正常(電纜斷開、集線器故障或未供電)。 檢查送料器的電源。 檢查送料器的網路(IP位址、子網遮罩、埠)配置正確。		

編號	訊息	解決方案	註1	註2
2591	在沒有PF_AccessFeeder的情況下使用了PF_ReleaseFeeder語句。請檢查程式。	請檢視程式。		
2592	已執行PF_AccessFeeder語句。	無法連續兩次執行PF_AccessFeeder語句。請檢視程式。		
2593	無法接收供料機清除輸出訊號。	請確保排料口安裝正確。		
2594	設定零件消耗管理資訊失敗	不支援指定的機器人。		
2595	視覺序列Index無效。	請檢查Index。請檢查Index中指定的值。		
2596	視覺物件Index無效。	請檢查Index。請檢查Index中指定的值。		
2597	數據格式無效	為要設置的參數指定了不同的數據格式。(例如, 必須在Integer中指定, 但指定了Double類型的值)。請檢查值。		
2598	主電路正在充電, 完成後請執行錯誤重置。 使用 TP 時, 請勿關閉使能開關, 直到充電完成。	由於馬達長時間沒有開機, 因此需要為主電路的電容器充電。 充電大約在120秒內完成。請檢查消息2599後, 執行錯誤重置。 當使用TP時 當使用TP打開電機時, 若鬆開使能開關時則無法充電。 請檢查消息2599, 執行錯誤重置後, 開啟馬達。 充電會再次開始。		
2599	充電所需的時間已過。 請執行錯誤重置。			
2600	質量屬性物件編號超出允許範圍。 請確認編號範圍。	可指定的MassProperties編號為1至15。請檢視程式。		
2601	未定義質量屬性物件。 請確認設定。	請確認MassProperties的設定。請檢視程式。		
2602	無法清除正在使用的質量屬性物件。 清除先前的物件前請先執行其他質量屬性物件。	無法清除正在使用的MP。請確認MP是否使用中。		
2603	無法清除質量屬性物件編號'0'。	無法清除MP編號0。請檢視程式。		

編號	訊息	解決方案	註1	註2
2610	夾治具編號不正確。	可指定的夾具編號是1 至 15。請檢視程式。		
2611	夾治具沒有定義。	請設置夾具。 請在Epson RC+ 8.0 菜單 - [工具] - [機器人管理器] - [夾具配置]標籤中設置。		
2612	夾治具設置不正確。	請檢查夾具設置。 請在Epson RC+ 8.0 菜單 - [工具] - [機器人管理器] - [夾具配置]標籤中設置。	夾具編號	
2613	這個機器人模型不能使用此夾治具。	此機器人不支援夾具功能。		
2614	此夾治具已用於其他任務。	無法使用多個任務對夾具發出命令。請檢視程式。		
2615	不存在的 I/O 位編號指定為夾治具使用。	請重新注冊指定的夾具。 請檢查指定的位號是否正確。如果安裝了擴展板，請確保正確的識別它。	夾具編號	
2616	指定的 I/O 位編號已分配給其他功能或遠端 I/O。	請檢查夾具中指定的I/O位號。	夾具編號	
2617	此夾治具不能用於事件條件表達。	事件條件表達式僅支援輸入點數為1的夾具。 請指定輸入點數為1的夾具。		
2618	無法獲取指定的夾治具資訊。	請重新啟動控制器。		
2700	此控制器無法使用安全功能。	請使用支援安全功能的控制器。		
2702	安全功能管理員和 Safety板之間發生通信錯誤。	請進行下列任一程序。 - 請確認RC+與控制器的連接，並重設控制器。 - 請確認控制器內的Safety板是否連接。 - 請更換Safety板。	異常種類 2：偵測到控制器 16：反應異常 32：主副有差異 64：逾時	
2708	安全功能不適用於此機器人型號。	請選擇支援安全功能的機器人。		
2840	無法確認DU連接台數。	請確認是否正確連接驅動裝置。		
2841	無法獲取DU連接台數。	請確認是否正確連接驅動裝置。		
2842	無法確認DU連接資訊。	請確認是否正確連接驅動裝置。		
2843	無法獲取DU連接資訊。	請確認是否正確連接驅動裝置。		

編號	訊息	解決方案	註1	註2
2844	DU的DIP開關設定中存在編號空缺或重複。	請確認驅動裝置的DIP開關		
2845	未連接已註冊機器人的DU。	請確認是否正確連接驅動裝置。	請刪除機器人註冊資料，或連接DU與已註冊的機器人。	
2846	DU連接變更，控制器重新啟動。	控制器已經因與驅動裝置的連接情形改變而重新啟動。		
2847	力覺感應器I/F裝置DIP開關設定不正確。	需要變更DIP開關設定。請洽詢本公司。		
2848	未連接已註冊的力感測器I/F裝置。請確認連接。	請確認是否可將其正確與力覺感應器I/F裝置連接。		
2849	無法初始化力覺感應器I/F裝置。請確認連接。	請確認是否可將其正確與力覺感應器I/F裝置連接。		
2850	無法初始化力覺感應器I/F裝置。請確認連接。	請確認是否可將其正確與力覺感應器I/F裝置連接。		
2851	連接了與註冊感應器不一致的力覺感應器。請確認連接或檢查設定。	連接的感應器序號與註冊感應器不一致。請在確認連接情形、還原成連接的感應器或使感應器失效後，將其換成新的感應器。企圖更換感應器時，請前往感應器設定，再次調整連接設定。		
2852	未連接登入的力覺感應器。請確認連接。	請確認是否可將其正確與註冊感應器連接。若不連接感應器，請使感應器失效。		
2853	無法更新力覺感應器I/F裝置軟體。請檢查更新步驟。	請檢視軟體更新設定。請確認與力覺感應器I/F裝置的連接情形。		
2854	無法更新力覺感應器I/F裝置軟體。請檢查更新步驟。	請確認檔案名稱。請確認更新檔案。		
2855	無法更新力覺感應器I/F裝置軟體。請檢查更新步驟。	請確認力覺感應器I/F裝置的電源和連接情形。請重新啟動控制器。		
2856	連接了舊版本的力覺感應器I/F裝置。請更新力覺感應器I/F裝置軟體。	需要更新連接的力覺感應器I/F裝置版本。請更新力覺感應器I/F裝置。有關更新程序，請洽詢本公司。		

編號	訊息	解決方案	註1	註2
2857	未連接註冊至力覺感應器I/F裝置的機器人。請檢查機器人登入或更改力覺感應器配置。	未註冊與感應器相關的機器人。請檢視機器人註冊資料，或使機器人連接無效。		
2858	無法分配力覺監視器的記憶體。	請重新啟動控制器。若在重新啟動後，仍發生類似錯誤，請洽詢本公司。		
2859	無法分配力覺日誌的記憶體。	請重新啟動控制器。若在重新啟動後，仍發生類似錯誤，請洽詢本公司。		
2860	力覺日誌中指定的力覺監控物件正在使用。請指定其他力覺監控物件。	無法指定相同FM編號。請指定其他FM編號。		
2861	執行了最大數量的力覺日誌。請檢查日誌時間。	已使用最大日誌數量。請確認日誌數量。		
2862	無法分配力覺功能的記憶體。	請重新啟動控制器。 若在重新啟動後，仍發生類似錯誤，請洽詢本公司。		
2863	forceguide序列，RecordStart，FCMStart和LogStart不能同時執行。請檢查程式。	以LogEnd屬性結束LogStart屬性後執行。		
2864	forceguide序列，RecordStart，FCMStart和力覺監視器不能同時執行。請退出。	結束力監視器後執行。		
2865	forceguide序列，RecordStart，FCMStart和LogStart不能同時執行。請檢查程式。	以力覺引導序列、力控制監視器或RecordEnd屬性結束RecordStart屬性後，執行LogStart屬性。		
2866	forceguide序列，RecordStart，FCMStart和力覺監視器不能同時執行。請退出。	以力覺引導序列、力控制監視器或RecordEnd屬性結束RecordStart屬性後，執行力監視器。		
2867	指定的通道正在使用。請指定其他通道。	無法指定相同通道。請指定其他通道以執行。		

編號	訊息	解決方案	註1	註2
2868	指定了正在使用的力覺監視器物件。 請指定另一個力覺監視器物件。	無法指定相同FM編號。請指定其他FM編號以執行。		
2869	測量持續時間小於測量間隔。 請確認參數。	請指定大於測量間隔的測量時間以執行。		
2870	指定的測量持續時間和指定的測量間隔之乘積超出允許範圍。 請確認參數。	請確認測量時間和間隔。		
2871	forceguide序列, RecordStart, FCMStart, 力覺監視器不能同時使用三個以上。	若要執行新項目, 務必先結束兩個執行中項目的其中一個再執行。		
2872	力覺監視器不能啟動兩次。	若要啟動新的力監視器, 請先結束執行中的力覺監視器, 再啟動新的監視器。		
2873	已連接不受支援的驅動器單元。 檢查連接。	請斷開和驅動器單元的連接。重新啟動控制器。		
2880	力覺感應器的I/F板初始化失敗, 請確認連接。 請確認連接。	請確認控制器和力覺感應器I/F板的連接情形。 請重新啟動控制器。 若在重新啟動後, 仍發生類似錯誤, 請洽詢本公司。		
2881	力覺感應器的I/F板初始化失敗, 請確認連接。 請確認連接。	請確認控制器和力覺感應器I/F板的連接情形。 請重新啟動控制器。 若在重新啟動後, 仍發生類似錯誤, 請洽詢本公司。		
2882	偵測到1個力覺感應器I/F板和2個RS-232板。 使用力覺感應器I/F板時, 最多只能使用用1個RS-232板。	請移除力覺感應器I/F板或第2個RS-232C板。		
2883	偵測到力覺感應器I/F板和設定為第二張板的RS-232板。 使用力覺感應器I/F板時, 請設定RS-232板為第一張。	請將設定恢復成RS-232C板的第一張板。		

編號	訊息	解決方案	註1	註2
2884	力覺感應器的I/F板初始化失敗，請確認連接。	請確認控制器和力覺感應器I/F板的連接情形。 請重新啟動控制器。 若在重新啟動後，仍發生類似錯誤，請洽詢本公司。		
2885	力覺感應器3跟4的使用被勾選。 用力覺感應器I/F板時，請把Sensor3跟4無效化。	請停用力覺感應器的感應器3和4。		
2886	力覺感應器I/F板與力覺感應器的通訊失敗，請確認連接。	請確認力覺感應器I/F板和力覺感應器的連接情形。 請重新啟動控制器。 若在重新啟動後，仍發生類似錯誤，請洽詢本公司。		
2887	同時偵測到力覺感應器I/F板與力覺感應器I/F裝置，請拆掉其中一個裝置。	無法同時使用力覺感應器I/F板和力覺感應器I/F裝置。 請移除力覺感應器I/F板或力覺感應器I/F裝置。		
2888	設定了不支援的力覺感應器。請確認設定。	請確認配置。 韌體版本可能過舊。請確認是否支援韌體版本，並視需要加以更新。		
2889	在力導序列中為機器人手指定未定義或未支援的夾治具。檢查夾治具設置。	請確認指定的夾具已被定義。 使用緊固螺絲序列時，請確認已選擇電動起子(Electric screwdriver)。		
2900	無法作為TCP/IP的伺服器端開啟。	請確認是否正確設定乙太網路埠。請確認是否正確連接乙太網路電纜。		
2901	無法作為TCP/IP的客戶端開啟。	請確認是否正確設定乙太網路埠。請確認是否正確連接乙太網路電纜。 Parts Feeding: 無法連接至送料器。 請確認送料器網路設定(IP位址、IP遮罩、埠)是否正確。 請確認送料器與控制器之間的乙太網路連線正常運作(電纜已拔除、集線器是否故障或集線器是否缺乏供電等)。 請確認送料器的電源。		
2902	取法從TCP/IP埠讀取。通訊物件的埠被關閉。	請確認通訊接收端埠未關閉。		
2904	指定的IP位址無效。	請檢視IP位址。		
2905	TCP/IP異常未指定Server/Client。	請檢視程式。		
2906	未配置TCP/IP埠。	請確認是否正確設定乙太網路埠。	埠編號	

編號	訊息	解決方案	註1	註2
2907	TCP/IP埠已經被其它任務開啟。	單一埠無法被一個以上的任務使用。	埠編號	
2908	TCP/IP埠打開時無法更改埠參數。	埠開啟期間，無法變更連接埠參數。	埠編號	
2909	TCP/IP埠未開啟。	若要使用乙太網路埠，請執行OpenNet語句。	埠編號	
2910	從TCP/IP埠讀數逾時。	請檢查通訊。	逾時值	
2911	無法從TCP/IP埠讀取。	請檢查通訊。		
2912	另一個任務已經開啟TCP/IP埠。	單一埠無法被一個以上的任務使用。	埠編號	
2913	無法寫入TCP/IP埠。	請確認是否正確設定乙太網路埠。請確認是否正確連接乙太網路電纜。	埠編號	
2914	TCP/IP埠連接未完成。	請確認通訊接收端埠是否開啟。	埠編號	
2915	從TCP/IP埠收到的數據超出單列範圍。	線路的最大長度為255個位元組。	接收線路的位元組數量	
2916	無法處理虛擬TCP/IP埠的虛擬檔案。	請確認虛擬檔案的內容。	埠編號	
2920	RS-232C失敗。 RS-232C埠程式錯誤。	請確認是否正確偵測RS-232C板。		
2921	無法從RS-232C埠讀數。	請確認參數和通訊。		
2922	無法從RS-232C埠讀數。緩衝超限。	降低資料傳輸速度或降低資料大小。		
2926	未安裝RS-232C埠硬體。	請確認是否正確偵測RS-232C板。	埠編號	
2927	RS-232C埠已經被另一個任務開啟。	單一埠無法被一個以上的任務使用。	埠編號	
2928	RS-232C埠打開時無法更改埠參數。	埠開啟期間，無法變更連接埠參數。	埠編號	
2929	RS-232C埠未開啟。	若要使用RS-232C埠，請執行OpenCom語句。	埠編號	
2930	RS-232C埠讀數逾時。	請檢查通訊。	逾時值	
2931	無法從RS-232C埠讀數。	請檢查通訊。		

編號	訊息	解決方案	註1	註2
2932	RS-232C埠已經被另一個任務開啟。	單一埠無法被一個以上的任務使用。	埠編號	
2933	無法寫入RS-232C埠。	請檢查通訊。	埠編號	
2934	RS-232C埠連接未完成。	請檢查RS-232C埠。		
2935	從RS-232C埠收到的數據超出單列範圍。	線路的最大長度為255個位元組。	接收線路的位元組數量	
2936	無法處理虛擬RS-232C埠的虛擬檔案。	請確認虛擬檔案的內容。	埠編號	
2937	遠端 RS-232C 正在執行。	正在使用指定的埠。 請指定其他埠。		
2938	ModBus 正在執行。	正在使用指定的埠。 請指定其他埠。		
2950	電腦常駐程式失敗。 無法創建電腦常駐程式線程。	請重新啟動控制器。		
2951	電腦常駐程式失敗。 創建電腦常駐程式線程逾時。	請重新啟動控制器。		
2952	探測到TEACH/AUTO模式選擇器開關輸入訊號異常。	請將TP鍵開關正確設定為TEACH或AUTO。請確認是否正確連接TP。		
2953	探測到啟用開關輸入訊號異常。	請確認是否正確連接TP。		
2954	探測到繼電器熔斷。	很可能因短路故障發生過電流。請調查問題成因並採取必要措施，然後更換DPB。		
2955	再生電阻器溫度比指定溫度高。	請確認過濾器未堵塞，且風扇未停止。 若過濾器和風扇皆無問題，請更換再生模組。		
2970	MNG失敗。 區域分配錯誤。	請重新啟動控制器。		
2971	MNG失敗。 實時檢查錯誤。	請重新啟動控制器。		
2972	MNG失敗。 標準優先錯誤。	請重新啟動控制器。		
2973	MNG失敗。 BOOST優先錯誤。	請重新啟動控制器。		

編號	訊息	解決方案	註1	註2
2974	MNG失敗。 DOWN優先錯誤。	請重新啟動控制器。		
2975	MNG失敗。 事件等待錯誤。	請重新啟動控制器。		
2976	MNG失敗。 圖像關閉錯誤。	請重新啟動控制器。		
2977	MNG失敗。 區域釋放錯誤。	請重新啟動控制器。		
2978	MNG失敗。 AddIOMem錯誤。	請重新啟動控制器。		
2979	MNG失敗。 AddInPort錯誤。	請重新啟動控制器。		
2980	MNG失敗。 AddOutPort錯誤。	請重新啟動控制器。		
2981	MNG失敗。 AddInMemPort錯誤。	請重新啟動控制器。		
2982	MNG失敗。 AddOutMemPort錯誤。	請重新啟動控制器。		
2983	MNG失敗。 IntervalOutBit錯誤。	請重新啟動控制器。		
2984	MNG失敗。 CtrReset錯誤。	請重新啟動控制器。		
2997	碰撞衝突偵測。	若使用模擬器，請確認物件是否放置在機器人運動方向上。		
2998	企圖執行AbortMotion 中斷非運動命令。	請參閱AbortMotion的說明。		
2999	企圖執行AbortMotion 中斷運動命令。	請參閱AbortMotion的說明。		

2.4 代碼編號 3000 ~

編號	訊息	解決方案	註1	註2
3000	OBJ檔案太大。TP1可能無法建置專案。	需要從TP1建立專案時，請考慮降低程式大小。		
3001	Wait命令的等待中變數的數量接近最大的允許值。	使用Wait命令的變數數量超過56(上限為64)。請確認是否有非必要的變數。		

編號	訊息	解決方案	註1	註2
3002	找不到DLL檔案。	請確認DLL檔案是否存在於下列任一資料夾中： - 專案資料夾 - Windows系統資料夾 - 環境變數PATH的配置資料夾		
3003	找不到DLL檔案中指定的函數。	請確認指定函數的名稱。另請檢查DLL檔案，確認指定函數是否存在於DLL。		
3050	Main功能未定義。	請宣告Main函數。		
3051	函數不存在。	請宣告未解析的函數。		
3052	變數不存在。	請宣告未解析的變數。		
3100	語法錯誤。	請修正語法錯誤。 Part Feeding: 命令文法錯誤。 請參閱「Part Feeding 8.0 Introduction & Hardware (Common) & Software Part Feeding SPEL+ Command Reference」中關於本命令的說明，並修正程式碼。		
3101	參數計數錯誤。	參數的數量過多或不足。請修正參數。 Part Feeding: 命令文法錯誤。 請參閱「Part Feeding 8.0 Introduction & Hardware (Common) & Software Part Feeding SPEL+ Command Reference」中關於本命令的說明，並修正程式碼。		
3102	檔案名長度超過最大允許長度。	請縮短檔案名稱。		
3103	重複函數定義。	請變更函數名稱。		
3104	重複變數定義(**)。	請變更變數名稱。		
3105	無法在函數塊內定義全局變數和全域保留變數。	請宣告函數區塊外的全域和全域保留變數。		
3106	未定義指定的函數。	請指定有效的函數名稱。		
3107	為Loop指定了“While”和“Until”。	已針對Do語句和Loop語句指定While/Until語句。 請刪除While或Until語句。		
3108	指定的行編號或標籤(**)不存在。	請設定行標籤。		
3109	溢出錯誤。	直接數字規格溢出。請降低數值。		
3110	指定的變數未定義。	有未定義的變數。請宣告變數。		
3111	指定的變數不是數組變數。	請指定數組變數。		

編號	訊息	解決方案	註1	註2
3112	無法更改數組變數的大小。	在執行期間，無法變更Redim語句的數組維度。請修正程式。		
3114	指定的「Next」變數與指定的「For」變數不匹配。	請修正變數名稱。		
3115	無法在第一個自變數中使用點運算式。	請針對點旗標設定指定單點。請勿指定點運算式。		
3116	陣列數尺寸與聲明不匹配。	請確認數組維度的數量。		
3117	未找到檔案。	無法找到設定專案的檔案。請檢查專案資料夾，確認檔案是否存在。		
3118	未找到對應EndIf。	對應至If和ElseIf語句的EndIf語句數量不足。請新增EndIf語句。		
3119	未找到對應Loop。	對應至Do語句的Loop語句數量不足。請新增Loop語句。		
3120	未找到對應Next。	對應至For語句的Next語句數量不足。請新增Next語句。		
3121	未找到對應Send。	對應至Select語句的Send語句數量不足。請新增Send語句。		
3123	On/Off陳述句超出最大數量。	已針對Curve語句中的On/Off語句數量設定上限(最多16個)。請確認上限並修正程式。		
3124	點數量超過最大數量。	以逗號將點並列的編寫方式(P1,P2,,,)之下，可指定的點數有上限。要以Curve命令指定多點時，請使用P(:)編寫。		
3125	未找到對應的If。	對應至If語句的EndIf語句數量過多。請刪除非必要的EndIf。		
3126	未找到對應的Do。	對應至Do語句的Loop語句數量過多。請刪除非必要的Loop。		
3127	未找到對應的Select。	對應至Select語句的Send語句數量過多。請刪除非必要的Send。		
3128	未找到對應的For。	對應至For語句的Next語句數量過多。請刪除非必要的Next。		
3129	'_'不能作為識別符的第一個字符。	請將識別符的第一個字元變更為字母字元。		
3130	無法指定ROT參數。	無法在BGo、Go、Tgo、Jump及Jump3語句中指定ROT參數。請修正程式。		

編號	訊息	解決方案	註1	註2
3131	無法指定ECP參數。	無法在Bgo、Go、Tgo、Jump、Jump3及Arc語句中指定ECP參數。請修正程式。		
3132	無法指定Arch參數。	無法在Bgo、Go、Tgo、Arc、Arc3、Bmove、Move及Tmove語句中指定Arch參數。請修正程式。		
3133	無法指定LimZ參數。	無法在Bgo、Go、Tgo、Jump3、Arc、Arc3、Bmove、Move及Tmove語句中指定LimZ參數。請修正程式。		
3134	無法指定Sense參數。	無法在Bgo、Go、Tgo、Arc、Arc3、Bmove、Move及Tmove語句中指定Sense參數。請修正程式。		
3135	指定的參數無效。	已在Xqt和Call語句中指定無效的參數。請修正程式。		
3137	無法指定數組變數下標。	無法指定數組變數下標。請修正程式。		
3138	函數聲明中未指定ByRef。	在Call語句調用的函數宣告參數清單中指定ByRef。		
3139	無法執行需要ByRef參數的函數的Xqt陳述句。	無法針對需要ByRef參數的函數執行Xqt語句。請刪除ByRef參數。		
3140	無法執行ByRef變數的Redim陳述句。	無法針對指定ByRef參數的變數執行Redim語句。請刪除ByRef參數。		
3141	OBJ檔案被破壞。	-		
3142	編制後OBJ檔案大小超過限制。	編譯結果超出限制值(每個檔案最大1MB)。請分割程式。		
3143	識別符長度超過限制。	對於識別符的可用長度，標籤和變數名稱最多32個字元，函數名稱最多64個字元。請減少字元數，以免超過可用長度。如需可用長度的詳細資訊，請參閱Epson RC+ User's Guide "Function and Variable Names (Naming restriction)"。		
3144	函數名已經使用'***'。	請修正識別符'***'或函數名稱。		
3145	全域保留變數名已經使用'***'。	請修正識別符'***'或全域保留變數名稱。		
3146	全局變數名稱已經使用'***'。	請修正識別符'***'或全域變數名稱。		
3147	模塊名稱已經使用'***'。	請修正識別符'***'或模組變數名稱。		
3148	本地變數名稱已經使用'***'。	請修正識別符'***'或本地變數名稱。		
3149	I/O標籤已經使用'***'。	請修正識別符'***'或I/O標籤名稱。		
3150	用戶錯誤標籤已經使用'***'。	請修正識別符'***'或使用者錯誤標籤名稱。		

編號	訊息	解決方案	註1	註2
3151	無法使用函數參數。	無法針對Trap語句執行的函數指定引數。請修正程式。		
3152	陣列變數的指定元素超過限制。	數組元素的限制值取決於變數類型。請參閱Epson RC+8.0 User's Guide "Array"，並修正數組元素數量，以免超出限制值。		
3153	參數類型不符。	Call、Force_GetForces及Xqt語句中的參數類型不符。請修正參數類型。		
3154	'**'不是輸入位元標籤。	請指定有效的輸入位元標籤。		
3155	'**'不是輸入位元組標籤。	請指定有效的輸入位元組標籤。		
3156	'**'不是輸入字元標籤。	請指定有效的輸入字元標籤。		
3157	'**'不是輸出位元標籤。	請指定有效的輸出位元標籤。		
3158	'**'不是輸出位元組標籤。	請指定有效的輸出位元組標籤。		
3159	'**'不是輸出字元標籤。	請指定有效的輸出字元標籤。		
3160	'**'不是記憶體位元標籤。	請指定有效的記憶體I/O位元標籤。		
3161	'**'不是記憶體位元組標籤。	請指定有效的記憶體I/O位元組標籤。		
3162	'**'不是記憶體字元標籤。	請指定有效的記憶體I/O字元標籤。		
3163	函數自變數太多。	函數參數的最大數量為100。請減少參數數量。		
3164	無法比較布林值。	無法比較布林值的大小。請修正程式。		
3165	表達中無法使用布林值。	無法將布林值用於運算式。請修正程式。		
3166	無法比較布林值和運算式。	無法比較布林值和運算式的大小。請修正程式。		
3167	無法將布林值儲存到數值變數。	無法將布林值用於數字變數。請修正程式。		
3168	無法將數值儲存到布林變數。	無法將數值用於布林值變數。請修正程式。		
3169	指定的I/O標籤未定義。	請定義新的I/O標籤或指定已定義的I/O標籤。		
3170	指定的條件表達無效。	已針對Do或Loop語句中的條件運算式指定字串運算式。請修正條件運算式，使運算式的右側為布林值。		
3171	無法比較數值和字串。	無法比較數值和字串。請修正程式。		
3172	變數名稱無法使用關鍵字。	部分SPEL+關鍵字無法作為變數名稱。請修正變數名稱，避免與關鍵字重複。		
3173	行標籤已經使用'**。'	請修正識別符' ** '或行標籤名稱。		

編號	訊息	解決方案	註1	註2
3174	重複行編號或標籤(**)。	無法在相同函數中指定名稱相同的行標籤。請刪除行標籤' ** '，或定義新的行標籤並修正程式。		
3175	指定的點標籤未定義。	請定義新的點標籤或指定已定義的點標籤。		
3176	指定的變數未定義。	請定義新的變數或指定已定義的變數。		
3177	點標籤已經使用'***'。	請修正識別符'*** '或點標籤名稱。		
3178	無法使用結果編號。	在Vset和Vget語句中使用不會傳回多個結果的視覺物件時，無法指定結果編號。請修正程式。		
3179	字符串文字超出限制。	字串長度限制值為最多255個字元。請縮短字串長度，以免超出限制值。		
3180	無法用Vset命令更改校準屬性值。	無法在Vset語句中變更校準屬性。請修正程式。		
3181	數組變數應與ByRef一起使用。	無法針對數組變數指定ByVal。請指定ByRef參數。		
3182	未指定數組下標。	請指定下標。		
3183	無法省略此參數。	請新增參數。		
3184	SYNC參數無法被使用在追蹤指令上。	無法在追蹤命令中指定SYNC參數。請刪除SYNC參數。		
3185	無法使用Queue資料。	無法在Bgo、Bmove、Tgo及Tmove語句中指定Queue資料。請刪除Queue資料。		
3186	點資料和Queue資料的組合無法相配。	無法針對Arc、Arc3、Jump3及Jump3CP語句的座標規格指定Queue資料和點資料組合。請使用Queue資料或點資料。		
3187	點標示資料無效。	請修正程式，使點旗標值介於0至127的範圍內。		
3188	Call指令無法被使用在平行處理上。	無法將Call命令用於平行處理。請修正程式。		
3189	Wait指令無法使用本地變數。	Wait語句無法等待本地變數的變更。請修正程式。		
3190	Wait指令無法使用數組變數。	Wait語句無法等待數組變數的變更。請修正程式。		
3191	Wait指令無法使用實數變數。	Wait語句無法等待實數變數的變更。請修正程式。		
3192	Wait指令無法使用字串變數。	Wait語句無法等待字串變數的變更。請修正程式。		
3193	找不到視覺物件名稱。	無法在Vteach語句中省略視覺物件名稱。請指定物件名稱。		
3194	無法使用布林函數指定時限。	無法將布林值用於Wait語句的逾時值。請修正程式。		

編號	訊息	解決方案	註1	註2
3196	找不到Fend陳述式。	對應至Function語句的Fend語句數量不足。請新增Fend語句。		
3197	數字變數名稱不可用'\$'。	數字變數名稱不可用'\$'。請修正變數名稱。		
3198	字串變數的最後應該要有'\$'。	字串變數的最後應該要有'\$'。請在變數名稱的最後新增'\$'。		
3199	無效的物件被指定。	在Vset、Vget等Vision Guide命令中指定無效的視覺物件。請指定有效的視覺物件。		
3200	值缺失。	請新增數值。		
3201	缺失','。	請新增','。		
3202	缺失'('。	請新增'('。		
3203	缺失')'。	請新增')'。		
3204	缺失標示符。	請指定識別符。		
3205	未指定點。	請指定點。		
3206	事件條件運算式缺失。	請新增事件條件運算式。		
3207	公式缺失。	請新增公式。		
3208	字符串公式缺失。	請新增字符串公式。		
3209	點公式缺失。	請新增點公式。		
3210	未指定行標籤。	請確認指定的行標籤是否存在於程式中。請新增有效的行標籤。		
3211	未指定變數。	請指定變數。		
3212	無法找到相應的Fend。	對應至Function語句的Fend語句數量不足。請新增Fend語句。		
3213	缺失':'。	請新增':'。		
3214	未指定True/False。	未在Vision Guide/GUI Builder的屬性或需要布林值設定的邏輯運算式替代中指定True/False。請指定True或False。		
3215	未指定On/Off。	需要針對Motor、Brake、AutoLJM、SetSw及Box語句的遠端輸出邏輯設定指定On或Off。請指定On或Off。 使用無效的PF_OutputOnOff命令格式。 請參閱「Part Feeding 8.0 Introduction & Hardware (Common) & Software Software Part Feeding SPEL+ Command Reference」中關於本命令的說明，並修正程式碼。		

編號	訊息	解決方案	註1	註2
3216	未指定High/Low。	需要針對Power語句的功率模式設定指定High或Low。請指定High或Low。		
3217	未指定輸入位元標籤。	未在SetSW、CTReset語句、Sw與Ctr函數中指定輸入位元標籤。請指定有效的輸入位元標籤。		
3218	未指定輸入位元組標籤。	未在SetIn語句、In與InBCD函數中指定輸入位元組標籤。請指定有效的輸入位元組標籤。		
3219	未指定輸入字元標籤。	未在SetInW語句、InReal與InW函數中指定輸入字元標籤。請指定有效的輸入字元標籤。		
3220	未指定輸出位元標籤。	未在On、Off語句、Oport函數中指定輸出位元標籤。請指定有效的輸出位元標籤。		
3221	未指定輸出位元組標籤。	未在Out、OpBCD語句、Out函數中指定輸出位元組標籤。請指定有效的輸出位元組標籤。		
3222	未指定輸出字元標籤。	未在OutW、OutReal語句、OutW與OutReal函數中指定輸出字元標籤。請指定有效的輸出字元標籤。		
3223	未指定存儲位元標籤。	未在MemOn、MemOff語句、MemSw函數中指定記憶體位元標籤。請指定有效的記憶體位元標籤。		
3224	未指定存儲位元組標籤。	未在MemOut語句、MemIn函數中指定記憶體位元組標籤。請指定有效的記憶體位元組標籤。		
3225	未指定存儲字元標籤。	未在MemOutW語句、MemInW函數中指定記憶體字元標籤。請指定有效的記憶體字元標籤。		
3226	未指定使用者錯誤標籤。	未在Error語句中指定使用者錯誤標籤。請指定有效的使用者錯誤標籤。		
3227	未指定函數名稱。	未在需要Call、Xqt等特定函數名稱的語句中指定函數名稱。請指定有效的函數名稱。		
3228	未指定變數類型。	未針對Function語句的參數定義和Global語句的Preserve參數規格指定變數類型。請指定正確的變數類型。		
3229	Trap命令參數 可指定Goto/Call/Xqt。	請將GoTo、Call或Xqt指定為Trap語句的參數。		
3230	Exit命令參數 可指定For/Do/Function。	請將For、Do或Function任一指定為Exit語句的參數。		
3231	未指定Above/Below。	未在Elbow語句中指定手肘奇異點的設定值。請指定Above或Below。		
3232	未指定Righty/lefty。	未在Hand語句中指定手奇異點的設定值。請指定Righty或Lefty。		

編號	訊息	解決方案	註1	註2
3233	指定了NoFlip/Flip。	未在Wrist語句中指定手腕奇異點的設定值。請指定NoFlip或Flip。		
3234	未指定埠號碼。	未在Read、ReadBin、Write及WriteBin語句中指定指出檔案或通訊埠的埠編號。 請參閱SPEL+ Language Reference「Read語句」，並指定適當的檔案編號或埠編號。		
3235	未指定字符串類型變數。	未在需要將字符串類型變數指定為參數的命令中指定字符串類型變數。請指定有效的字符串類型變數。		
3236	未指定RS232C埠號碼。	未在OpenCom、CloseCom及SetCom語句中指定RS-232C埠編號。請參閱SPEL+ Language Reference「OpenCom語句」，並指定適當的埠編號。		
3237	未指定網絡通訊埠號碼。	未在OpenNet、CloseNet、SetNet及WaitNet語句中指定網路通訊埠編號。請指定介於201至216之間的整數。		
3238	未指定通訊速度。	未在SetCom語句中指定通訊速度(傳輸速率)。請參閱SPEL+ Language Reference「SetCom語句」，並指定適當的傳輸速率。		
3239	未指定數據位元數。	未在SetCom語句中指定資料位元長度。請參閱SPEL+ Language Reference「SetCom語句」，並指定適當的資料位元長度。		
3240	未指定停止位元數。	未在SetCom語句中指定停止位元長度。請參閱SPEL+ Language Reference「SetCom語句」，並指定適當的停止位元長度。		
3241	未指定奇偶性。	未在SetCom語句中指定奇偶性。請參閱SPEL+ Language Reference「SetCom語句」，並指定適當的奇偶性。		
3242	未指定終止字元。	未在SetCom和SetNet語句中指定結尾字元(傳送行／接收行的結尾)。請參閱SPEL+ Language Reference「SetCom語句」，並指定適當的結尾字元。		
3243	未指定硬體流設定。	未在SetCom語句中指定硬體流量。請參閱SPEL+ Language Reference「SetCom語句」，並指定適當的流量控制。		
3244	未指定軟體流設定。	未在SetCom語句中指定軟體流量。請參閱SPEL+ Language Reference「SetCom語句」，並指定適當的流量控制。		

編號	訊息	解決方案	註1	註2
3245	未指定'NONE'。	未針對SetNet語句的軟體流量控制設定指定「NONE」。請指定「NONE」。		
3246	未指定參數'O'或'C'。	未在Curve語句中指定曲線末端的Open或Close參數。請參閱SPEL+ Language Reference「Curve語句」，並指定適當的Open/Close參數。		
3247	未指定NumAxes參數。	未在Curve語句中指定在曲線運動期間控制的座標軸數量。請參閱SPEL+ Language Reference「Curve語句」，並指定適當的座標軸數量。		
3248	未指定J4Flag值(0-1)。	請指定0或1，或J4Flag值的運算式。		
3249	未指定J6Flag值(0-127)。	請指定介於0至127之間的整數，或J6Flag值的運算式。		
3250	未指定數組變數。	未在需要數組變數規格的語句中指定數組變數。請指定有效的數組變數。		
3251	未指定字符串數組變數。	在ParseStr語句和ParseStr函數中，儲存Token的數組必須是字串數組變數。請指定字串數組變數。		
3252	未指定裝置ID。	未在DispDev語句或Cls命令中指定裝置ID。請參閱SPEL+ Language Reference「DispDev語句」，並指定適當的裝置ID。		
3253	未指定I/O類型。	未在IOLabel\$函數中指定I/O類型。請參閱SPEL+ Language Reference「IOLabel\$函數」，並指定適當的裝置I/O類型。		
3254	未指定I/O位元寬度。	未在IODef、IOLabel函數中指定I/O位元大小(I/O埠寬度)。請參閱SPEL+ Language Reference「IODef函數」，並指定適當的裝置I/O位元大小。		
3255	未指定ByRef。	儘管已在函數宣告中指定ByRef，卻未針對調用指定ByRef。請指定ByRef參數。		
3256	未指定變數類型。	未在Global語句中指定變數類型。請指定正確的變數類型。		
3257	條件表達不返回布林值。	If、ElseIf、Do及Loop語句中的條件運算式必須傳回布林值。請修正條件運算式，以傳回布林值。		
3258	未指定RS232C埠號碼。	未在ChkCom函數中指定RS-232C埠編號。請參閱SPEL+ Language Reference「ChkCom函數」，並指定適當的埠編號。		
3259	未指定網絡通訊埠號碼。	未在ChkNet函數中指定網路埠編號。請參閱SPEL+ Language Reference「ChkNet函數」，並指定適當的埠編號。		

編號	訊息	解決方案	註1	註2
3260	未指定語言ID。	未在ErrMsg\$函數中指定語言ID。請參閱SPEL+ Language Reference 「ErrMsg\$函數」，並指定適當的語言ID。		
3261	缺失'.'。	請新增'.'。		
3262	未指定視覺序列名稱。	未在Vset、Vget、VRun等Vision Guide命令中指定視覺序列名稱。請新增序列名稱。		
3263	未指定視覺序列名稱或校準名稱。	未在Vset語句中指定視覺序列名稱或校準名稱。請新增序列名稱或校準名稱。		
3264	未指定視覺屬性名稱或結果名稱。	未在Vset和Vget語句中指定視覺屬性名稱或結果名稱。請新增屬性名稱或結果名稱。		
3265	未指定視覺屬性名稱、結果名稱或物件名稱。	未在Vset和Vget語句中指定視覺屬性名稱、結果名稱或物件名稱(其中任一)。請新增屬性名稱、結果名稱或物件名稱(其中任一)。		
3266	未指定視覺校準屬性名稱。	未在Vset和Vget語句中指定視覺校準屬性名稱。請新增屬性名稱。		
3267	未指定任務類型。	未在Xqt語句中指定任務類型。請參閱SPEL+ Language Reference 「Xqt語句」，並指定適當的任務類型。		
3268	未指定表單名稱。	未在Gset、Gget、Gshow、GshowDialog及Gclose語句中指定表單名稱。請指定表單名稱。		
3269	未指定屬性名稱或控制名稱。	未在Gset和Gget語句中指定屬性名稱或控制名稱。請指定屬性名稱或控制名稱。		
3270	未指定屬性名稱。	未在Gset和Gget語句中指定屬性名稱。請指定屬性名稱。		
3271	未指定BackColorMode。	未在Gset語句中指定BackColorMode屬性設定值。請參閱GUI Builder 8.0手冊「BackColorMode屬性」，並指定適當的設定值。		
3272	未指定BorderStyle。	未在Gset語句中指定BorderStyle屬性設定值。請參閱GUI Builder 8.0手冊「BorderStyle屬性」，並指定適當的設定值。		
3273	未指定DropDownStyle。	未在Gset語句中指定DropDownStyle屬性設定值。請參閱GUI Builder 8.0手冊「DropDownStyle屬性」，並指定適當的設定值。		
3274	未指定EventTaskType。	未在Gset語句中指定EventTaskType屬性設定值。請參閱GUI Builder 8.0手冊「EventTaskType屬性」，並指定適當的設定值。		

編號	訊息	解決方案	註1	註2
3275	未指定ImageAlign。	未在Gset語句中指定ImageAlign屬性設定值。請參閱GUI Builder 8.0手冊「ImageAlign屬性」，並指定適當的設定值。		
3276	未指定IOType。	未在Gset語句中指定IOType屬性設定值。請參閱GUI Builder 8.0手冊「IOType屬性」，並指定適當的設定值。		
3277	未指定FormBorderStyle。	未在Gset語句中指定FormBorderStyle屬性設定值。請參閱GUI Builder 8.0手冊「FormBorderStyle屬性」，並指定適當的設定值。		
3278	未指定ScrollBars。	未在Gset語句中指定ScrollBars屬性設定值。請參閱GUI Builder 8.0手冊「ScrollBars屬性」，並指定適當的設定值。		
3279	未指定SizeMode。	未在Gset語句中指定SizeMode屬性設定值。請參閱GUI Builder 8.0手冊「SizeMode屬性」，並指定適當的設定值。		
3280	未指定StartPosition。	未在Gset語句中指定StartPosition屬性設定值。請參閱GUI Builder 8.0手冊「StartPosition屬性」，並指定適當的設定值。		
3281	未指定TextAlign。	未在Gset語句中指定TextAlign屬性設定值。以字串變數指定控制，而無法識別控制類型時，就會發生此錯誤。請參閱GUI Builder 8.0手冊「TextAlign屬性」，並指定適當的設定值。		
3282	未指定TextAlign。	未在Gset語句中指定TextAlign屬性設定值。當控制為文字方塊時，就會發生此錯誤。請參閱GUI Builder 8.0手冊「TextAlign屬性」，並指定適當的設定值。		
3283	未指定TextAlign。	未在Gset語句中指定TextAlign屬性設定值。當控制為文字方塊以外的項目時，就會發生此錯誤。請參閱GUI Builder 8.0手冊「TextAlign屬性」，並指定適當的設定值。		
3284	未指定WindowState。	未在Gset語句中指定WindowState屬性設定值。請參閱GUI Builder 8.0手冊「WindowState屬性」，並指定適當的設定值。		
3285	未指定J1FLAG。	請指定0或1，或J1Flag值的運算式。		
3286	未指定J2FLAG。	請指定0或1，或J2Flag值的運算式。		
3287	未指定機器人ID。	請指定機器人編號。		

編號	訊息	解決方案	註1	註2
3288	未指定機器人ID/All。	未在InsideBox和InsidePlane函數中指定機器人編號或All。請指定執行入侵偵測的機器人編號，或指定All。		
3289	未指定areaID。	未在InsideBox和InsidePlane函數中指定區域編號。請指定以介於1至15之間的整數傳回狀態的接近檢查區域編號。		
3290	未指定檔案號碼。	未在與檔案管理相關的命令中指定檔案編號。請以介於30至63之間的整數或運算式指定檔案編號。		
3292	未指定資料庫類型。	未在OpenDB語句中指定資料庫類型。請參閱SPEL+ Language Reference「OpenDB語句」，並指定適當的資料庫類型。		
3293	未執行磁碟片類型。	未在ChDisk語句中指定受到檔案操作影響的磁碟片類型。請參閱SPEL+ Language Reference「ChDisk語句」，並指定適當的磁碟片類型。		
3295	未指定輸送帶區域ID。	未在Cnv_QueueLen函數中指定用於Queue資料計數的區域ID。請參閱SPEL+ Language Reference「Cnv_QueueLen函數」，並指定適當的區域ID。		
3296	未指定資料庫檔案號碼。	未在OpenDB、CloseDB、DeleteDB、UpdateDB及SelectDB函數中指定受操作影響的資料庫編號。請參閱SPEL+ Language Reference「OpenDB語句」，並指定適當的資料庫編號。		
3297	未指定視覺校準名稱。	未在Vcal語句中指定校準名稱。請指定受校準影響的校準名稱。		
3298	未指定視覺物件類型號碼。	未在VcreateObject語句中指定視覺物件類型。請參閱Vision Guide 8.0 Properties & Results Reference「VcreateObject語句」，並指定適當的物件類型。		
3299	未指定停機模式值。	未在Shutdown語句和Shutdown函數中指定Shutdown模式值。請參閱SPEL+ Language Reference「Shutdown語句」，並指定適當的模式值。		
3301	鏈接的OBJ檔案版本不符。	未以相同版本編譯所有專案檔案。請重新建立專案。		
3302	鏈接的OBJ檔案與編制的I/O標籤不匹配。	已變更專案配置。請重新建立專案。		
3303	鏈接的OBJ檔案與編制的使用者錯誤標籤不匹配。	已變更專案配置。請重新建立專案。		

編號	訊息	解決方案	註1	註2
3304	鏈接的OBJ檔案與編制的編制選項不匹配。	已變更專案配置。請重新建立專案。		
3305	鏈接的OBJ檔案與編制的鏈接選項不匹配。	已變更專案配置。請重新建立專案。		
3306	鏈接的OBJ檔案與編制的SPEL選項不匹配。	已變更專案配置。請重新建立專案。		
3307	重複函數。	將相同的函數名稱用於一個以上的檔案。請修正程式(函數名稱)。		
3308	重複全域保留變數。	將相同的全域保留變數名稱用於一個以上的檔案。請修正程式(變數名稱)。		
3309	重複全域變數。	將相同的全域變數名稱用於一個以上的檔案。請修正程式(變數名稱)。		
3310	複製模塊變數。	將相同的模組變數名稱用於一個以上的檔案。請修正程式(變數名稱)。		
3311	未找到檔案。	-		
3312	OBJ檔案被破壞。	-		
3313	指定的檔案名包括無法使用的字串。	-		
3314	無法打開檔案。	將檔案用於其他應用程式。請結束其他應用程式。		
3315	函數名已經使用'***'。	請修正識別符'***'或函數名稱。請重新建立專案。		
3316	全域保留變數名已經使用'***'。	請修正識別符'***'或全域保留變數名稱。請重新建立專案。		
3317	全局變數名稱已經使用'***'。	請修正識別符'***'或全域變數名稱。請重新建立專案。		
3318	模塊名稱已經使用'***'。	請修正識別符'***'或模組變數名稱。請重新建立專案。		
3319	數組變數的大小與命令不匹配。	請修正數組的維度並重新建立專案。		
3320	函數返回值類型與命令不匹配。	請修正函數的返回值類型並重新建立專案。		
3321	函數名已經使用'***'。	請修正識別符'***'或函數名稱。請重新建立專案。		
3322	全域保留變數名已經使用'***'。	請修正識別符'***'或全域保留變數名稱。請重新建立專案。		
3323	全局變數名稱已經使用'***'。	請修正識別符'***'或全域變數名稱。請重新建立專案。		

編號	訊息	解決方案	註1	註2
3324	模塊名稱已經使用'***'。	請修正識別符'***'或模組變數名稱。請重新建立專案。		
3325	本地變數名稱已經使用'***'。	請修正識別符'***'或本地變數名稱。請重新建立專案。		
3326	參數數量與命令不匹配。	請確認函數中的參數數量，修正程式，然後重新建立專案。		
3327	參數**函數命令未指定ByRef。	-		
3328	參數**未指定ByRef。	-		
3329	參數**類型不匹配。	-		
3330	鏈接的OBJ檔案與編制的版本項目不匹配。	請重新建立專案。		
3331	鏈接後OBJ檔案大小超過現有大小。	OBJ檔案大小超出限制值(8MB)。請降低程式大小。		
3332	重新定義變數'***'。	變數'***'過載。請刪除非必要的變數定義並重新建立專案。		
3333	鏈接的OBJ檔案不能和編譯過的GUIBuilderProject匹配。	請重新建立專案。		
3334	變數的數量超出了允許使用Wait指令的最大值。	使用Wait命令的變數數量超出允許的最大值(64)。請刪除變數並重新建立專案。		
3335	在並列處理中無法使用Call指令。	在並列處理中無法使用Call指令。請修正程式並重新建立專案。		
3336	變數類型不匹配。	請修正變數的資料類型並重新建立專案。		
3351	指定了無效的物件索引。			
3352	未指定力覺引導序列名稱。			
3353	未指定力覺引導屬性名稱或結果名稱。			
3354	未指定力覺引導屬性名稱，結果名稱或物件名稱。			
3355	力覺引導物件檔案具有不支援的檔案格式。			
3356	連接的OBJ檔案與編譯的力覺引導項目不匹配。			

編號	訊息	解決方案	註1	註2
3400	未指定DialogID。	未在RunDialog語句中指定Dialog ID。請參閱SPEL+ Language Reference 「RunDialog語句」，並指定Dialog ID。		
3401	未指定主要函數名。	未在StartMain語句中指定要執行的主要函數名稱。請指定主要函數名稱(main至main63)。		
3402	未指定視覺物件名。	未在VloadModel、VsaveModel、VshowModel、Vteach及Vtrain語句中指定視覺物件名稱。請指定物件名稱。		
3403	未指定Recover模式。	未在Recover語句或Recover函數中指定Recover模式。請參閱SPEL+ Language Reference 「Recover語句」，並指定適當的模式。		
3404	未指定Trap模式。	未在Trap語句中指定Trap編號或Trap事件。請參閱SPEL+ Language Reference 「Trap語句」，並指定適當的Trap編號或事件。		
3405	未指定DialogResult值。	未在Gset語句中指定DialogResult屬性設定值。請參閱GUI Builder 8.0 「DialogResult屬性」，並指定適當的設定值。		
3406	未指定MsgBox_Type值。	未在MsgBox語句中指定顯示類型。請參閱SPEL+ Language Reference 「MsgBox語句」，並指定適當的設定值。		
3407	未指定Byte類型數組變數。	未在FbusIO_SendMsg語句中，針對傳送或接收資料指定Byte類型數組變數。需要以Byte類型數組指定傳送／接收資料。		
3408	只可使用單一數組變數。	在只可使用單一數組變數的命令中，維度數量不適當。請修正維度數量。		
3409	未指定點列表。	未在VxCalib語句中將像素座標或機器人座標指定為連續的點資料。請以下列格式指定連續的點資料： P (start : end)		
3410	未指定碼類型。	未在Vset語句中指定CodeType屬性設定值。請參閱Vision Guide 8.0 Properties & Results Reference 「CodeType屬性」，並指定適當的設定值。		
3411	未指定邊緣類型。	未在Vset語句中指定EdgeType屬性設定值。請參閱Vision Guide 8.0 Properties & Results Reference 「EdgeType屬性」，並指定適當的設定值。		

編號	訊息	解決方案	註1	註2
3412	未指定ECC類型。	未在Vset語句中指定ErrorCorrection屬性設定值。此錯誤適用於舊的RC+6.x。可透過編譯器版本設定進行舊版的設定。請參閱Vision Guide Properties & Results Reference 「ErrorCorrection屬性」，並指定適當的設定值。		
3413	未指定ImageColor類型。	未在Vset語句中指定ImageColor屬性設定值。請參閱Vision Guide 8.0 Properties & Results Reference 「ImageColor屬性」，並指定適當的設定值。		
3414	未指定點類型。	未在Vset語句中指定PointType屬性設定值。請參閱Vision Guide 8.0 Properties & Results Reference 「PointType屬性」，並指定適當的設定值。		
3415	未指定Reference類型。	未在Vset語句中指定ReferenceType屬性設定值。請參閱Vision Guide 8.0 Properties & Results Reference 「ReferenceType屬性」，並指定適當的設定值。		
3416	未指定邊緣類型。	未在SetLatch語句中指定觸發器輸入的邏輯(Edge類型)。請指定0(負邏輯)或1(正邏輯)。		
3417	未指定埠號碼。	未在SetLatch語句中指定與觸發器輸入連接的R-I/O輸入埠編號。請參閱SPEL+ Language Reference 「SetLatch語句」，並指定適當的埠編號。		
3418	未指定Axis。	未在Force_GetForce函數或Force_SetTrigger語句中指定Axis參數。請參閱SPEL+ Language Reference 「Force_GetForce函數」，並指定適當的設定值。		
3419	未指定CompareType。	未在Force_SetTrigger語句中指定設定判斷條件的CompareType參數。請參閱SPEL+ Language Reference 「Force_SetTrigger語句」，並指定適當的參數。		
3420	只可以使用Integer或Short類型數組變數。	-		
3421	未指定表名稱或是WindowID。	未在Gshow和Gclose語句中指定受操作影響的表單名稱或系統Window ID。請指定有效的表單名稱或視窗Window ID。如需Window ID的詳細資訊，請參閱GUI Builder8.0手冊「Gshow語句」。		
3422	未指定WindowID。	未在Gshow和Gclose語句中指定受操作影響的系統Window ID。請參閱GUI Builder8.0手冊「Gshow語句」，並指定適當的Window ID。		

編號	訊息	解決方案	註1	註2
3423	未指定動作模式ID。	未在PerformMode語句的PerformMode參數中，以及Go、Bgo、Tgo、Jump語句中，指定動作模式。請參閱SPEL+ Language Reference「PerformMode」，並指定適當的動作模式。		
3424	未指定協定種類。	未在SetNet語句中指定通訊協定設定。請指定UDP或TCP。		
3425	未指定I/O類型或I/O標籤。	未在IODef函數中指定I/O類型或I/O標籤。請指定I/O標籤或I/O類型，以確認定義是否存在。如需I/O類型的詳細資訊，請參閱SPEL+ Language Reference「IODef函數」。		
3426	未指定奇異點回避模式。	未在AvoidSingularity語句中指定奇異點迴避模式。請參閱SPEL+ Language Reference「AvoidSingularity語句」，並指定適當的模式。		
3427	未指定加減速度的設定值。	未在AccelR函數中指定加速度設定值。請參閱SPEL+ Language Reference「AccelR函數」，並指定適當的設定值。		
3428	未指定加減速度的設定值。	未在Accel函數、AccelMax函數、AccelS函數及RealAccel函數中指定加速度設定值。請參閱SPEL+ Language Reference「Accel函數」，並指定適當的設定值。		
3429	未指定工作佇列資料的排序次序。	未在WorkQue_Sort語句中指定工作佇列資料的排序次序。請參閱SPEL+ Language Reference「WorkQue_Sort語句」，並指定適當的排序次序。		
3430	未指定座標軸號。	-		
3431	未指定座標軸號。	-		
3432	未指定點或點運算式不存在。 請檢查程式。	請重新啟動控制器。 請將控制器韌體初始化。 請更換控制器。		
3433	未指定布林類型陣列變數。 請指定布林類型陣列變數。	在Fget語句中，儲存Enabled或LPF_Enabled屬性值的數組必須為布林類型數組變數。請指定布林數組變數。		
3434	未指定Real或Double類型陣列變數。 請指定Real或Double類型陣列變數。	未在Fget或MPGet語句中指定Real或Double類型數組變數。請指定Real或Double類型數組變數。		
3435	未指定整數類型陣列變數。 請指定整數類型陣列變數。	在Fget語句中，儲存Polarities屬性值的數組必須為整數類型數組變數。請指定整數類型數組變數。		

編號	訊息	解決方案	註1	註2
3436	未指定FCKeep陳述式的持續時間。	未在FCKeep語句中指定力覺控制的持續時間(逾時值)。請指定適當的設定值。		
	請指定持續時間。			
3437	未指定控制器部件種類。	請指定控制器部件種類。		
3438	未指定機器人部件種類。	請指定機器人部件種類。		
3439	未指定機器人部件種類。	請指定機器人部件種類。		
3440	命令的參數不是數值, 請指定為數值。	請針對AIO_TrackingSet命令的第7參數指定數值。		
3441	命令的參數不是數值, 請指定為數值。	請針對AIO_TrackingSet命令的第6參數指定數值。		
3450	未指定力屬性名稱或狀態名稱。請添加屬性名稱或狀態名稱。	未在Fset、Fget、MPSet及MPGet語句中指定力屬性名稱或狀態名稱。請新增屬性名稱或狀態名稱。		
3451	未指定力屬性名稱、狀態名稱或物件名稱。請添加屬性名稱、狀態名稱或物件名稱。	未在Fset、Fget、MPSet及MPGet語句中指定力屬性名稱、狀態名稱或物件名稱(擇一)。請新增屬性名稱、狀態名稱或物件名稱(擇一)。		
3452	未指定力物件名稱。請添加力物件名稱。	請重新啟動控制器。 請將控制器韌體初始化。 請更換控制器。		
3453	未指定質量屬性物件。請指定質量屬性物件。	請指定有效的質量屬性物件。		
3454	未指定力座標系物件。請指定力座標系物件。	請指定有效的力座標系物件。		
3455	未指定力控制物件。請指定力控制物件。	請指定有效的力控制物件。		
3456	未指定力監視器物件。請指定力監視器物件。	請指定有效的力監視器物件。		
3457	未指定力觸發器物件。請指定力觸發器物件。	請指定有效的力觸發器物件。		
3458	未指定力控制物件或力座標系物件。請指定力控制物件或力座標系物件。	未在FCSMove語句中指定力控制資料或力座標系資料。請指定有效的力控制物件或力座標系物件。		
3459	未指定力物件資料。	請指定力物件。		
3460	未指定力物件標籤。	請指定力物件標籤。		
3461	未指定力物件資料或標籤。	請指定力物件或標籤。		

編號	訊息	解決方案	註1	註2
3462	未指定力座標系物件或標籤。 請指定力座標系物件或標籤。	請指定有效的力座標系物件或標籤。		
3463	未指定力控制物件或標籤。	請指定有效的力控制物件或標籤。		
	請指定力控制物件或標籤。			
3464	未指定力監視器物件或標籤。 請指定力監視器物件或標籤。	請指定有效的力監視器物件或標籤。		
3465	未指定力觸發器物件或標籤。 請指定力觸發器物件或標籤。	請指定有效的力觸發器物件或標籤。		
3466	未指定質量屬性物件或標籤。 請指定質量屬性物件或標籤。	請指定有效的質量屬性物件或標籤。		
3467	未指定力座標系物件或標籤。 請指定力座標系物件或標籤。	請指定有效的力座標系物件或標籤。		
3468	未指定力控制物件標籤。 請指定力控制物件標籤。	請指定有效的力控制物件標籤。		
3469	未指定力監視器物件標籤。 請指定力監視器物件標籤。	請指定有效的力監視器物件標籤。		
3470	未指定力觸發器物件標籤。 請指定力觸發器物件標籤。	請指定有效的力觸發器物件標籤。		
3471	未指定力覺感應器物件標籤。 請指定力覺感應器物件標籤。	請指定有效的力覺感應器物件標籤。		
3472	未指定質量屬性物件標籤。 請指定質量屬性物件標籤。	請指定有效的質量屬性物件標籤。		
3473	未指定質量屬性物件標籤。 請指定質量屬性物件標籤。	請指定有效的質量屬性物件標籤。		
3474	未指定Fmag_Axes或 Tmag_Axes屬性設定值。 請指定正確的設定值。	未在Fset語句中指定Fmag_Axes或Tmag_Axes屬性設定值。請參閱「Fmag_Axes屬性」等，並指定適當的設定值。		
3475	未指定TriggerMode屬性設定值。 請指定正確的設定值。	未在Fset語句中指定TriggerMode屬性設定值。請參閱「TriggerMode屬性」，並指定適當的設定值。		
3476	未指定Operator屬性設定值。 請指定正確的設定值。	未在Fset語句中指定Operator屬性設定值。請參閱「Operator屬性」，並指定適當的設定值。		
3477	未指定Orientation屬性設定值。 請指定正確的設定值。	未在Fset語句中指定Orientation屬性設定值。請參閱「Orientation屬性」，並指定適當的設定值。		

編號	訊息	解決方案	註1	註2
3478	未指定Polarity屬性設定值。 請指定正確的設定值。	未在Fset語句中指定Fmag_Polarity、Fx_Polarity、Fy_Polarity、Fz_Polarity、Tmag_Polarity、Tx_Polarity、Ty_Polarity及Tz_Polarity屬性設定值。 請指定適當的設定值。		
3479	未指定TillStopMode 屬性的設定值。 請指定正確的設定值。	FSet 命令中未指定TillStopMode屬性設定值。請參閱TillStopMode屬性並指定適當的設定值。		
3500	#define命令中有重複巨集。	已定義名稱相同的其他巨集。請變更巨集名稱。		
3501	未指定巨集名稱。	未在#define、#ifdef、#ifndef及#undef語句中指定巨集名稱。請新增巨集名稱。		
3502	#Include中未找到包含檔案名。	未在#include語句中指定包含檔案名稱。請新增有效的包含檔案名稱。		
3503	指定的包含檔案沒有在項目中登錄。	已指定未在專案配置中登錄的包含檔案。請將包含檔案新增至專案配置。		
3504	巨集函數參數與聲明命令不符。	請確認參數數量並修正巨集函數。		
3505	巨集有循環引用。	巨集有循環引用。請修正循環引用。		
3506	在 include 檔案中只有#define、#ifdef、#ifndef、#else、#endif、#undef和變數命令有效。	請確認並修正包含檔案的內容。		
3507	超過#ifdef或#ifndef層次級。	層次級最大為7。請修正程式，使其未超出限制值。		
3508	無法找到相應的#ifdef或#ifndef。	對應至#ifdef和#ifndef語句的#endif語句數量過多。請刪除#endif語句，或新增#ifdef和#ifndef語句。		
3509	#未找到#ifdef或#ifndef相應的#endif。	#對應至#ifdef和#ifndef語句的#endif語句數量不足。 #請新增#endif語句。		
3510	無法獲取巨集緩衝。	-		
3550	未指定巨集函數參數。	在沒有引數的情況下調用宣告為巨集函數的巨集。 請修正程式。		
3600	跟蹤移動指令無法使用Sense參數。	在Jump、Jump3及Jump3CP語句中指定Queue資料時，無法指定Sense參數。請刪除Sense語句。		
3601	參數型態無法與外功能***相配。請確認此檔案中有用到此函數的所有地方。 請確認此檔案中有用到此函數的所有地方。	無法在Bgo、Tgo、Arc、Arc3、Bmove、Move及Tmove語句中指定LJM參數。請刪除LJM參數。		

編號	訊息	解決方案	註1	註2
3602	無法指定LJM參數。	InReal函數無法搭配Wait語句使用。請修正程式。		
3603	InReal函數無法於Wait描述。	無法在Jump3、Jump3CP、Arc、Arc3、Bmove、Move及Tmove語句中指定PerformMode參數。請刪除PerformMode參數。		
3605	無法指定PerformMode參數。	無法在Bgo、Tgo、Arc、Arc3、Bmove、Move及Tmove語句中指定LJM參數。請刪除LJM參數。		
3606	無法使用索引。	除了List屬性外，無法在Gset和Gget語句中指定索引編號。請修正程式。		
3607	指定了無效的物件索引。	在Vset和Vget語句的Objects屬性中指定無效的索引。索引必須大於1，並小於指定序列中的物件數量。請指定適當的索引。		
3608	指定了無效控制索引。	在Gset和Gget語句的Controls屬性中指定無效的索引。索引必須大於1，並小於指定表單中的控制數量。請指定適當的索引。		
3609	限定參數重複。 請檢查程式。	CVMove、FCKeep或其他機器人運動相關語句中有重複的Force Guide資料或CF參數。請修正程式。		
3610	不能使用關鍵字作為標籤名稱。	將命令、函數等關鍵字用於I/O標籤名稱或點標籤名稱。請將標籤名稱變更為非關鍵字的名稱。		
3611	指定的序列編號不存在	請檢查序列編號。		
3613	專案中的檔案太多，請減少檔案數量。	請減少專案中的檔案數量。		
3614	Declare命令不允許為返回值指定字符串。	Declare命令中的返回值不能是字串變數。如果要獲取字串，請將字串變數指定為參數，而不是返回值。		
3733	視覺序列名稱或校準名稱無效。	未在Vget語句中指定視覺序列名稱或校準名稱。請新增序列名稱或校準名稱。		
3755	未指定工具定義類型。	參數必須為工具定義類型。		
3759	未指定監視方法。	參數應指定監視方法。		
3763	未指定相對關係選擇。	在參數中指定相對關係選擇。		
3764	未指定補償類型。	在參數中指定補償類型。		
3765	未指定“Cnv”。	在參數中指定“Cnv”。		
3766	未指定索引。	在參數中指定索引。		
3767	未指定SLS編號。	在參數中指定SLS編號。		
3768	未指定索引。	在參數中指定索引。		

編號	訊息	解決方案	註1	註2
3800	取消編制過程。	-		
3801	取消鏈結過程。	-		
3802	取消編制過程。編制錯誤達到最大數量。	請修正程式的錯誤並重新建立專案。		
3803	取消連接過程。連接錯誤達到最大數量。	請修正程式的錯誤並重新建立專案。		
3804	無法從命令視窗執行指定的命令。	無法從命令視窗執行變數與函數的宣告、程式控制語句、前置處理器命令及部分命令。如需詳細資訊，請參閱SPEL+ Language Reference “Appendix A : SPEL+ Command Use Condition List”。		
3805	只能從命令視窗執行指定的命令。	只能從命令視窗執行Brake、SysConfig、Where、Cnv_QueueList及WorlQue_List語句。請從程式中刪除這些語句。		
3806	無法從命令視窗執行指定的函數。	即使搭配Print語句使用，仍無法從命令視窗執行LogIn函數。請在程式中使用該函數。		
3808	指定的格式無法被用在目前的版本。	根據編譯器版本不同，可能無法指定運動命令的LJM和PerformMode參數。 LJM參數：6.0.x.x或更新版本 PerformMode參數：7.0.4.x或更新版本 請從專案屬性確認編譯器版本。		
3809	模組化的指令無法被用在命令視窗中。	無法從命令視窗存取模組變數。請確認輸入命令。		
3812	指定了用戶遠端輸出無法使用的函數。	使用者定義的遠端輸出條件運算式的函數受限。請參閱Epson RC+8.0 User's Guide “User-defined Remote Output I/O”，並指定有效的函數。		
3813	無法透過用戶遠端輸出使用標籤、用戶函數、變數。	使用者定義的標籤、函數及變數無法搭配使用者定義的遠端輸出條件運算式使用。請修正條件運算式。		
3814	執行用代碼大小超過限制值。	多個語句的組合超過可一次執行的中間代碼可用大小(1024個位元組)。請分割語句。		
3815	無法在命令視窗指定屬性或狀態的參數。 請刪除參數並再次執行。	從命令視窗執行Fget或MPGet語句時，無法將參數指定至屬性或狀態。請刪除參數並再次執行。		
3850	未找到檔案。	-		
3851	點檔案未找到。	無法讀取設定專案的點檔案。請檢查專案資料夾，確認檔案是否存在。		

編號	訊息	解決方案	註1	註2
3852	I/O標籤檔案未找到。	無法讀取設定專案的I/O標籤檔案。請檢查專案資料夾，確認檔案是否存在。		
3853	使用者的IO標籤未找到。	無法讀取設定專案的使用者錯誤標籤檔案。請檢查專案資料夾，確認檔案是否存在。		
3854	力檔案不存在。 請確認專案資料夾中檔案是否存在。	無法讀取設定專案的力檔案。請檢查專案資料夾，確認檔案是否存在。		
3860	I/O標籤檔案格式未支援。	請重新產生I/O標籤檔案。		
3861	使用者錯誤檔案格式未支援。	請重新產生使用者錯誤檔案。		
3862	點位檔案格式未支援。	請重新產生點檔案。		
3863	視覺物件檔案格式未支援。	請重新產生視覺序列。		
3864	GUIBuilder設定檔案格式未支援。	請重新產生GUI Builder表單。		
3865	OBJ檔案格式未支援。	請重新建立專案。		
3866	力檔案為不支援的格式。 請重新建立力檔案。	請重新產生力檔案。		
3870	無法指定質量屬性物件。 請檢查程式。	無法在Fset、Fget、Fdel、Flist語句，以及Fdef、Flabel\$函數中，指定質量屬性物件。請修正程式。		
3871	無法指定力座標系物件。 請檢查程式。	無法在Go、Bgo、Tgo、Jump、Jump3、Mode、Bmove、Tmove、Arc、Arc3語句，以及MPSet、MPGet、MPDel、MPList語句，以及MPDef、MPLabel\$函數中，指定力座標系物件。請修正程式。		
3872	無法指定力控制物件。 請檢查程式。	無法在Go、Bgo、Tgo、Jump、Jump3語句，以及MPSet、MPGet、MPDel、MPList語句，以及MPDef、MPLabel\$函數中，指定力控制物件。請修正程式。		
3873	無法指定力監視器物件。 請檢查程式。	無法在MPSet、MPGet、MPDel、MPList語句，以及MPDef、MPLable\$函數中，指定力監視器物件。請修正程式。		
3874	無法指定力觸發器物件。 請檢查程式。	無法在MPSet、MPGet、MPDel、MPList語句，以及MPDef、MPLable\$函數中，指定力觸發器物件。請修正程式。		

編號	訊息	解決方案	註1	註2
3875	無法指定力覺感應器物件。 請檢查程式。	無法在Fdel、Flist語句，以及Fdef、Flabel\$函數，以及MPSet、MPGet、MPDel、MPList語句，以及MPDef、MPLabel\$函數中，指定力覺感應器物件。請修正程式。		
3876	無法指定機器人物件。 請檢查程式。	無法在Fdel、Flist語句，以及Fdef、Flabel\$函數，以及MPSet、MPGet、MPDel、MPList語句，以及MPDef、MPLabel\$函數中，指定機器人物件。請修正程式。		
3877	無法同時指定力控制物件和力座標系物件。 請檢查程式。	無法在FCMove語句中同時指定力控制物件和力座標系物件。請修正程式。		
3878	無法指定CF參數。 請刪除CF參數。	無法在Go、Bgo、Tgo、Jump、Jump3語句中指定CF參數。請刪除CF參數。		
3879	無法指定質量屬性物件標籤。 請檢查程式。	無法在MPDel和MPList語句中指定質量屬性物件標籤。請修正程式。		
3880	無法指定力座標系物件標籤。 請檢查程式。	無法在Fdel和Flist語句中指定力座標系物件標籤。請修正程式。		
3881	無法指定力控制物件標籤。 請檢查程式。	無法在Fdel和Flist語句中指定力控制物件標籤。請修正程式。		
3882	無法指定力監視器物件標籤。 請檢查程式。	無法在Fdel和Flist語句中指定力監視器物件標籤。請修正程式。		
3883	無法指定力觸發器物件標籤。 請檢查程式。	無法在Fdel和Flist語句中指定力觸發器物件標籤。請修正程式。		
3884	無法指定力覺感應器物件標籤。 請檢查程式。	請重新啟動控制器。 請將控制器韌體初始化。 請更換控制器。		
3885	無法指定質量屬性物件編號。 請檢查程式。	無法在MPNumber函數中指定質量屬性物件編號。請修正程式。		
3886	無法指定力座標系物件編號。 請檢查程式。	無法在Fnumber函數中指定力座標系物件編號。請修正程式。		
3887	無法指定力控制物件編號。 請檢查程式。	無法在Fnumber函數中指定力控制物件編號。請修正程式。		
3888	無法指定力監視器物件編號。 請檢查程式。	無法在Fnumber函數中指定力監視器物件編號。請修正程式。		
3889	無法指定力觸發器物件編號。 請檢查程式。	無法在Fnumber函數中指定力觸發器物件編號。請修正程式。		

編號	訊息	解決方案	註1	註2
3890	無法指定力覺感應器物件編號。 請檢查程式。	-		
3891	指定的兩個物件類型不相符。 請指定相同類型的物件。	在Fdel、Flist、MPDel、MPList語句中，第一參數 和第二參數的資料類型不符。請修正程式。		
3894	無法指定力覺動作限制物件的 標籤。 請檢查程式。	不能對FDel與FList命令指定力覺動作顯示物件的標 籤。請檢查程式。		
3900	無法獲得內部通訊緩衝器。	-		
3901	緩衝範圍不夠。			
3910	指定的命令未定義。	-		
3911	無法在檔案名緩衝器中輸入檔 案名。	-		
3912	取法獲取內部緩衝器。	-		
3913	無法設置優先級。	請重新啟動控制器。		
3914	中間代碼無效。	請重新建立專案。		
3915	中間代碼無效。	請重新建立專案。		
3916	中間代碼無效。	請重新建立專案。		
3917	中間代碼無效。	請重新建立專案。		
3918	中間代碼無效。	請重新建立專案。		
3919	中間代碼無效。	請重新建立專案。		
3920	中間代碼無效。	請重新建立專案。		
3921	中間代碼無效。	請重新建立專案。		
3930	未指定VdefToolTypeID。	請針對VdefTool命令的第2參數指定數值。		
3931	未指定VdefArmTypeID。	請針對VdefArm命令的第2參數指定數值。		
3932	未指定VdefArmArmSetMode。	請針對VdefArm命令的第3參數指定數值。		
3933	未指定VdefLocalTypeID。	請針對VdefLocal命令的第2參數指定數值。		
3934	未指定 VdefLocalCalibPlateTypeID。	請針對VdefLocal命令的第3參數指定數值。		
3940	未指定LatchPosTypeID。	請針對LatchPos命令的第1參數指定數值。		

編號	訊息	解決方案	註1	註2
3945	未指定送料器名稱	命令文法錯誤。 請參閱Part Feeding 8.0 Introduction & Hardware (Common) & Software Software手冊中Part 3: Feeding SPEL+ Command Reference中關於本命令的說明，然後更改程式。		
3946	未指定物件編號	命令文法錯誤。 請參閱Part Feeding 8.0 Introduction & Hardware (Common) & Software Software手冊中Part 3: Feeding SPEL+ Command Reference中關於本命令的說明，然後更改程式。		
3947	未指定屬性ID	命令文法錯誤。 請參閱Part Feeding 8.0 Introduction & Hardware (Common) & Software Software手冊中Part 3: Feeding SPEL+ Command Reference中關於本命令的說明，然後更改程式。		
3948	未指定屬性ID	命令文法錯誤。 請參閱Part Feeding 8.0 Introduction & Hardware (Common) & Software Software手冊中Part 3: Feeding SPEL+ Command Reference中關於本命令的說明，然後更改程式。		
3949	未指定PartOrient	命令文法錯誤。 請參閱Part Feeding 8.0 Introduction & Hardware (Common) & Software Software手冊中Part 3: Feeding SPEL+ Command Reference中關於本命令的說明，然後更改程式。		
3960	未指定機器人名、物件名或 Reset Collision。			
3961	未指定夾具或屬性名稱。			
3962	指定到不正確的屬性名。			
3963	未指定機器人名或物件名。			
3964	指定到無效的模擬物件。			
3965	指定到無效的模擬物件索引。			
3990	未指定AnalogI/O TCPSpeedType。	請針對AIO_Set命令的第3參數指定數值。		

2.5 代碼編號 4000 ~

編號	訊息	解決方案	註1	註2
4001	運動超過脈衝範圍限值。	請確認移動點、目前點及範圍設定。		

編號	訊息	解決方案	註1	註2
4002	指定的參數超過允許範圍。	請檢視設定參數。		造成錯誤的參數
4003	運動裝置驅動器失敗。 運動控制模塊內發生通訊錯誤。	請重新啟動控制器。 請將控制器韌體初始化。 請更換控制器。		
4004	運動裝置驅動器失敗。 運動控制模塊內發生事件等待錯誤。	請重新啟動控制器。 請將控制器韌體初始化。 請更換控制器。		
4005	當前點位置超過指定LimZ值。	請降低Z軸。請提高指定的LimZ值。		
4006	目標點位置超過指定LimZ值。	請降低目標點的Z座標位置。請提高指定的LimZ值。		
4007	坐標轉換錯誤。端點/經過點在動作區域以外。Jog動作時超出動作區域。	請確認未指定超出運動範圍的座標。		
4008	當前點位置或指定的LimZ值超過運動範圍。	請變更指定的LimZ值。		
4009	運動裝置驅動器失敗。 運動控制模塊內發生逾時錯誤。	請重新啟動控制器。 請將控制器韌體初始化。 請更換控制器。		
4010	未定義指定的本地坐標。	請定義本地座標系。		本地編號
4011	臂達到XYLim命令指定的XY移動範圍限值。	請確認XYLim語句限制的區域。		
4012	Box上限位置值小於下限位置值。 請變更上限位置和下限位置。	請將上限值設為大於下限值。		
4013	運動控制模塊內部計算錯誤。	Arch運動計時計算失敗。 請執行下列任一操作： - 確認並修改Arch參數 - 停用Arch		
4014	MCAL未完成。	請執行MCal。請確定已針對連接至PG基板的關節設定MCOdr。		
4016	無法對本關節運行SFree命令。	由於機器人機械限制，因此禁止將部分關節設定為Servo Free(無通電)狀態。請確認機器人規格。		
4018	運動控制模塊內發生通訊錯誤。 核對和錯誤。	請重新啟動控制器。 請將控制器韌體初始化。 請更換控制器。		
4021	用於定義Local的點位置太靠近。	請將各點之間的距離設定為大於1 μ m。		

編號	訊息	解決方案	註1	註2
4022	用於定義Local的點坐標數據無效。	請使欲指定點的座標資料相符。		
4023	馬達處於關閉狀態時無法執行。	請先開啟馬達電源再執行。		
4024	無法用當前的Fine規格完成手臂定位。	請確認機器人未產生震動，或所有部件和螺絲均已牢牢固定。請提高Fine設定值。		
4025	緊急停止條件下無法執行運動命令。	請清除緊急停止條件並執行運動命令。		
4026	運動控制模塊內發生通訊錯誤。伺服器I/F失敗。	請重新啟動控制器。 請將控制器韌體初始化。 請更換控制器。		
4028	運動控制模塊內發生通訊錯誤。裝置驅動器狀態失敗。	請重新啟動控制器。 請將控制器韌體初始化。 請更換控制器。		
4030	平均力矩計算緩衝器溢流。縮短從Atclr到Atrq的時間。	請將從Atclr到Atrq的時間間隔縮短為約兩分鐘以下。		
4031	馬達處於關閉狀態時取法執行運動命令。	請先開啟馬達電源，再執行運動命令。		
4032	處於SFree狀態時無法執行運動命令。	請將所有關節設定為SLock狀態，然後執行運動命令。		
4033	關節上安裝有PG基板的機器人，不支援的命令。	不允許在搭載PG基板的關節上執行指定的命令。		
4034	本機器人型號不支援指定的命令。	請從程式中移除不支援的命令。		
4035	CP命令只試圖改變工具方向。	請設定各點之間的移動距離。請使用ROT參數、SpeedR語句及AccelR語句。		
4036	CP命令的工具方向轉速太快。	請降低SpeedS和AccelS語句的設定值。請使用ROT參數、SpeedR語句及AccelR語句。		
4037	當前點和目標點位置在執行CP控制命令時存在差異。	請使點屬性相符。		
4038	兩個點位置太近，無法執行Arc命令。	請將各點之間的距離設定為大於1 μ m。		
4039	Arc命令指定的三個點位置位於同一直線上。	請使用Move語句。		
4041	嘗試在機器人後側的禁止區域執行運動命令。	請確認機器人運動範圍。		

編號	訊息	解決方案	註1	註2
4042	運動裝置驅動器失敗。 無法探測循環式中斷。	請重新啟動控制器。 請將控制器韌體初始化。 請更換控制器。		
4043	該機器人型號或關節類型不支援 指定的命令。	請從程式中移除不支援的命令。		
4044	曲線失敗。 不支援指定的曲線類型。	請以Curve語句再次建立曲線檔案。		
4045	曲線失敗。不支援指定的模式。	請正確指定Curve模式。請以Curve語句再次 建立曲線檔案。		
4046	曲線失敗。指定的坐標數超過允 許範圍。	可用的座標軸數量為2、3、4及6。請以 Curve語句再次建立曲線檔案。		
4047	曲線失敗。 未指定點數據。	請以Curve語句再次建立曲線檔案。		
4048	曲線失敗。 指定點之前指定了平行處理。	請以Curve語句再次建立曲線檔案。		
4049	曲線失敗。 平行處理數量超過允許範圍。	請以Curve語句再次建立曲線檔案。		
4050	曲線失敗。點數量超過允許範圍。	可用的點數量數字因曲線類型而異。請再次 確認點數量。		
4051	曲線失敗。 所有指定點的本地屬性和點屬性 都不符。	請使所有指定點的本地和點旗標相符。		
4052	曲線失敗。 沒有足夠的空間生成曲線檔案。	請重新啟動控制器。		
4053	曲線失敗。 無法格式化曲線檔案。	請檢視點資料。請確認相鄰兩點未在指定點 線路上重疊。		
4054	曲線失敗。 曲線檔案錯誤。	曲線檔案損毀。請以Curve語句再次建立曲 線檔案。		
4055	曲線失敗。 沒有曲線檔案的移動距離。	請檢視點資料。		
4056	曲線失敗。Curve命令的點位置太 近。	請將與指定點相鄰的兩點間距離設定為大於 0.001 mm。		
4058	執行了跟蹤時禁止的命令。	請從程式中移除禁止的命令。		
4059	馬達處於開啟狀態時執行編碼器 重置命令。	請關閉馬達電源。		

編號	訊息	解決方案	註1	註2
4060	馬達處於開啟狀態時執行無效命令。	請關閉馬達電源。		
4061	正在使用指定的參數。	您嘗試清除目前指定的Arm和Tool。 請先選擇其他Arm和Tool再執行。		
4062	方向變化超過360度。	您嘗試以CP運動命令將關節#J6旋轉超過360度。		
4063	相鄰點的方向變化超過90度。	在Curve語句的指定點線路上，請將相鄰兩點之間的U、V及W座標值的方向變化設定為未滿90度。		
4064	無法自動執行方向糾正。	在指定點線路上，無法透過自動方向修正建立曲線。 請變更指定點線路，減少關節#J6的方向變化。		
4065	在CP命令下，以相同的方向旋轉J6一次。	您嘗試以CP運動命令將關節#J6旋轉超過360度。您嘗試以與運動開始方向相同的方式，使關節#J6旋轉一圈。 請變更目標點，使關節#J6旋轉少於一圈。		
4066	取決於關節組合的禁止區域嘗試運動命令。	您嘗試將關節移動至機器人的干擾限制區域。		
4068	指定ROT參數，但CP運動命令無方向旋轉。	請從CP運動命令中刪除ROT。		
4069	未在CP命令中選擇ECP的情況下指定ECP。	請指定有效的ECP。		
4070	指定的ECP號與曲線檔案創建所使用的ECP號不符。	請指定有效的ECP。		
4071	在電子制動鎖止的條件下嘗試運動命令。	請釋放電磁制動器。		
4072	初始化失敗。 硬件監控器未初始化。	請重新啟動控制器。 請將控制器韌體初始化。 請更換控制器。		
4073	相鄰點的方向變化超過90度。	任何U、V或W的變化超過90度。請變更點或方向。		
4074	馬達類型與當前機器人設置不符。	請確認是否連接指定的機器人型號。		
4075	ECP選擇未激活。	請啟用選項。		
4076	用於定義Plane的點位置太近。	請將各點之間的距離設定為大於1 μ m。		

編號	訊息	解決方案	註1	註2
4077	用於定義Plane的點坐標數據無效。	請使欲指定點的座標資料相符。		
4078	CP命令只試圖移動附加軸。	請使用PTP運動命令，以便只移動附加軸。		
4079	CP命令的附加軸動作太快。	請降低SpeedS和AccelS的設定值。		
4080	啟動開關處於關閉狀態時無法執行。	請先開啟啟動開關再執行。		
4081	MCAL運作時偵測到錯誤。	請檢查PG基板。 請確認與馬達驅動器的連接情形。 請更換PG基板。 請更換控制器。		
4082	MCAL運作時偵測到PG基板錯誤。	請檢查PG基板。 請確認與馬達驅動器的連接情形。 請更換PG基板。		
4083	MCAL運作逾時。	請設定PG參數，使MCAL能在120秒內完成。		
4084	MCAL運作時偵測到極限感測器錯誤。	請檢查極限感測器。		
4085	更改指定坐標失敗。	請重新啟動控制器。 請將控制器韌體初始化。 請更換控制器。		
4086	只能在乾運行模式中執行。	請變更為乾運行模式並執行。		
4087	無法創建回放檔案。	請確認電腦的可用空間量。 請重新啟動電腦。 請重新安裝RC+。 請更換電腦。		
4088	平均速度計算緩衝器超載。 縮短從AvgSpeedClear到AvgSpeed的時間。	縮短從AvgSpeedClear到AvgSpeed的時間。		
4089	HealthRBStart到HealthRBStop的時間間隔太長或太短。	請將從HealthRBStart到HealthRBStop的時間間隔設定為1到3600秒。	-	-
4090	未執行HealthRBStart而執行了HealthRBStop。	請先執行HealthRBStart，再執行HealthRBStop。 若在執行HealthRBStop之後，未執行HealthRBStart，反而再次執行HealthRBStop，也會發生此錯誤。	-	-
4091	指定的類比I/O通道不存在。	請確認通道編號。請安裝類比I/O選項板。		
4092	指定的類比輸出通道用於速度資料輸出。	請在停止指定通道的速度輸出後執行。		

編號	訊息	解決方案	註1	註2
4093	在迴避奇異點中暫停動作將無法繼續，請終止運動指令。	請終止運動命令。		
4094	目前的位置超出運動範圍。	J1或J2軸任一超出運動範圍。請依下列程序操作，並在運動範圍內移動機器人。 <ul style="list-style-type: none"> 請使用Pulse指令和JTran在運動範圍內移動機器人。 請在運動範圍內手動移動機器人。 (此錯誤僅發生於RS系列和N系列)		
4096	機器人正在使用。 無法執行其他無人正在執行的運動指令。	無法同時從超過一個任務執行機器人的運動命令。請檢視程式。此錯誤無法透過OnErr自動復原。		
4097	臂長校準參數設置失敗。	請確認水平距離在預設臂長的 $\pm 0.75\text{mm}$ 內，並且關節的偏移角度在 $\pm 2^\circ$ 以內。	參數編號	設定值的1000倍
4099	操作過程中探測到伺服器錯誤。	請確認系統記錄中是否發生編號5000錯誤。若發生此錯誤，請採取編號5000錯誤的因應措施。		
4100	運動控制模塊發生的通訊錯誤。 無法計算當前位置或脈沖。	請重新啟動控制器。 請將控制器韌體初始化。 請更換控制器。		
4101	運動控制模塊發生的通訊錯誤。 無法計算當前位置或脈沖。	請重新啟動控制器。 請將控制器韌體初始化。 請更換控制器。		
4102	初始化異常 伺服系統初始化錯誤	請重新啟動控制器。 請將控制器韌體初始化。 請更換DMB。 請更換控制器。		
4103	初始化失敗。 運動控制模塊初始化錯誤。	其他機器人： 請重新啟動控制器。 請將控制器韌體初始化。 請更換控制器。 T/VT系列機器人： 對於T/VT系列機器人，請重新啟動控制器並採取抗噪措施。 若系統記錄顯示關節編號，請更換馬達裝置。若未顯示，則請更換CPU板。		
4104	PG基板關節定位逾時。	無法從連接至PG基板的伺服馬達接收定位完成訊號(DEND)。		
4105	緊急連接器連接失敗。	請確認緊急連接器的連接。		
4106	驅動裝置失敗。	請確認DU的連接。		

編號	訊息	解決方案	註1	註2
4108	初始化異常。 馬達單元連接錯誤。	請確認馬達裝置的接線。		
4150	緊急停止的輸入訊號重複，訊號失敗。	重複的緊急停止輸入的輸入狀態持續出現差異，長達兩秒以上。 請確認緊急停止輸入訊號未發生中斷連接、接地故障、短路等情形。然後重新啟動控制器。		
4151	安全裝置的輸入訊號重複，訊號失敗。	重複的緊急停止輸入的輸入狀態持續出現差異，長達兩秒以上。 請確認緊急停止輸入訊號未發生中斷連接、接地故障、短路等情形。然後重新啟動控制器。		
4152	主線路集電器焊接錯誤。	電源系統電流過量，因此偵測到集電器焊接錯誤。 請更換控制器。 請更換機器人。		
4153	啟動開關輸入訊號重複，訊號失敗。	重複的啟用訊號的輸入狀態持續出現差異，長達兩秒以上。 請確認TP接頭的連接情形。 請更換TP。 請更換控制器。		
4154	再生電阻器溫度比指定溫度高。	機器人的Duty(負荷)過高。請延長等待時間或降低Accel值。若降低Duty(負荷)後，仍持續發生錯誤，請更換DPB。		
4180	機器人初始化失敗。 指定機器人未找到。	請設定機器人。		
4181	機器人初始化失敗。 另一項任務正在使用指定的機器人。	指定的機器人已設定完畢，因此無法設定指定的機器人。		
4182	機器人初始化失敗。 機器人名稱太長。	請縮短機器人名稱。		
4183	機器人初始化失敗。 機器人資料版本錯誤。	請重新設定機器人。		
4187	機器人初始化失敗。 與模組(VSRCMNPk)通訊錯誤。	請重新啟動控制器。 請將控制器韌體初始化。 請更換控制器。		
4188	機器人初始化失敗。 關節角度干擾矩陣無效。	請重新啟動控制器。 請將控制器韌體初始化。 請更換控制器。		

編號	訊息	解決方案	註1	註2
4189	機器人初始化失敗。 與模組(VSRCMC)通訊錯誤。	請重新啟動控制器。 請將控制器韌體初始化。 請更換控制器。		
4191	機器人初始化失敗。 物理邏輯脈沖轉換矩陣無效。	請重新啟動控制器。 請將控制器韌體初始化。 請更換控制器。		
4192	機器人初始化失敗。 與伺服器模組通訊錯誤。	請重新啟動控制器。 請將控制器韌體初始化。 請更換控制器。		
4210	RAS電路探測伺服系統故障。重新啟動控制器。測量噪音。更換控制器。	請重新啟動控制器，採取抗噪措施，或更換DMB。		
4211	伺服器CPU內部RAM失敗。重新啟動控制器。測量噪音，更換DMB。	請重新啟動控制器。請確認抗噪措施。請更換DMB。		
4212	主CPU和伺服器CPU的RAM通訊失敗。重新啟動控制器。測量噪音。更換DMB。	請重新啟動控制器，採取抗噪措施，或更換DMB。		
4213	伺服器CPU內部RAM失敗。重新啟動控制器。測量噪音，更換DMB。	請重新啟動控制器。請確認抗噪措施。請更換DMB。 對於T/VT系列，則更換CPU板，而非DMB。		
4214	主CPU和伺服器CPU初始化通訊失敗。重新啟動控制器。測量噪音。更換DMB。	請重新啟動控制器。請確認抗噪措施。請更換DMB。 對於T/VT系列，則更換CPU板，而非DMB。		
4215	主CPU和伺服器CPU初始化通訊失敗。重新啟動控制器。測量噪音。更換DMB。	請重新啟動控制器。請確認抗噪措施。請更換DMB。		
4216	主CPU和伺服器CPU初始化通訊失敗。重新啟動控制器。測量噪音。更換DMB。	請重新啟動控制器。請確認抗噪措施。請更換DMB。 對於T/VT系列，則更換CPU板，而非DMB。		
4217	主CPU和伺服器CPU初始化通訊失敗。重新啟動控制器。測量噪音。更換DMB。	請重新啟動控制器。請確認抗噪措施。請更換DMB。 對於T/VT系列，則更換CPU板，而非DMB。		
4218	伺服器長時間命令超限。	請重新啟動控制器，採取抗噪措施，或更換DMB。		

編號	訊息	解決方案	註1	註2
4219	伺服器長時間命令Checksum錯誤。	請重新啟動控制器，採取抗噪措施，或更換DMB。		
4220	系統監視器探測到故障。重新啟動控制器。檢查噪音。更換DMB。	請重新啟動控制器。請確認抗噪措施。請更換DMB。 對於T/VT系列，則更換CPU板，而非DMB。		
4221	驅動裝置檢查失敗。	請重新啟動控制器，採取抗噪措施，或更換DMB。		
4222	伺服器CPU內部RAM失敗。重新啟動控制器。測量噪音，更換DMB。	請重新啟動控制器。請確認抗噪措施。請更換DMB。		
4223	緊急停止或安全裝置的重複線路故障。檢查接線。	請確認緊急停止或安全裝置的接線。		
4224	探測到主電路電源電壓低。檢查電源電壓。重新啟動控制器。	請確認電源電壓，或重新啟動控制器。		
4225	焊接主線路電源控制繼電器接觸點。替換DPB。	請更換DMB。		
4226	偵測到副CPU和主CPU識別不符。	請重新啟動控制器，採取抗噪措施，或更換CPU板。		
4227	再生電阻器的溫度高於指定溫度。	請指定Weight/Inertia設定。請確認負載。 請檢查機器人。(平滑度、背隙、非平滑運動、皮帶張力鬆弛、制動器) 請確認與周邊設備的干擾。(碰撞、接觸) 請確認型號設定。 請確認電源線的連接情形。		
4228	副CPU過壓。	請更換DPB板。		
4229	主電路正在充電，完成後請執行錯誤重置。 使用TP時，請勿關閉使能開關，直到充電完成。	由於馬達長時間沒有開機，因此需要為主電路的電容器充電。 充電大約在120秒內完成。請檢查消息2599後，執行錯誤重置。 當使用TP時 當使用TP打開電機時，若鬆開使能開關時則無法充電。 請檢查消息2599，執行錯誤重置後，開啟馬達。 充電會再次開始。		
4230	伺服器實時狀態失敗。 檢查和錯誤。	在控制器中偵測到資料總和檢查碼錯誤。 請確認周邊設備接線是否短路和不當連接。(緊急、D-I/O及擴充I/O接頭) 請更換控制器。		

編號	訊息	解決方案	註1	註2
4232	伺服器實時狀態失敗。 與伺服器空轉運行計數器錯誤。	在控制器中偵測到空轉運行計數器錯誤。 請確認周邊設備接線是否短路和不當連接。 (緊急、D-I/O及擴充I/O接頭) 請更換控制器。		
4233	伺服器實時狀態失敗。 與伺服器CPU通訊錯誤。	在控制器中偵測到通訊錯誤。 請確認周邊設備接線是否短路和不當連接。 (緊急、D-I/O及擴充I/O接頭) 請更換控制器。		
4240	探測到不規則運動控制干擾。 重複干擾。	在控制器中偵測到中斷錯誤。 請確認周邊設備接線是否短路和不當連接。 (緊急、D-I/O及擴充I/O接頭) 請更換控制器。		
4241	探測到低功率模式超速。	在低功率模式下偵測到機器人超速。 請檢查機器人機構。(平滑度、背隙、非平滑運動、皮帶張力鬆弛、制動器) 請確認機器人與周邊設備未互相干擾。(碰撞、接觸) 請更換馬達驅動器。 請更換馬達。(馬達和編碼器故障) 請確認周邊設備接線是否短路和不當連接。 (緊急、D-I/O及擴充I/O接頭)		
4242	發生不適當的加速度指令。	您嘗試以超出指定值的加速度指令操作機器人。 請降低CP運動的AccelS值。 使用輸送帶時，請降低Cnv_Accel的值。		
4243	高功率模式下生成不適當的速度指令。	在高功率模式下偵測到機器人超速。 請檢查機器人機構。(平滑度、背隙、非平滑運動、皮帶張力鬆弛、制動器) 請確認機器人與周邊設備未互相干擾。(碰撞、接觸) 請更換馬達驅動器。 請更換馬達。(馬達和編碼器故障) 請確認周邊設備接線是否短路和不當連接。 (緊急、D-I/O及擴充I/O接頭)		
4244	使用VRT功能時發生異常的加速度指令	您嘗試以超出指定值的加速度指令操作機器人。 請降低Accel、AccelS的值。		
4245	使用VRT功能時發生異常的速度指令	您嘗試以超出指定值的速度指令操作機器人。		
4246	當VRT啟用時，發生路徑錯誤。	更改VRTPParam1、VRTPParam2的值或停用VRT功能。		
4247	使當VRT啟用時，內部運算發生錯誤。	更改VRTPParam1、VRTPParam2的值或停用VRT功能。		

編號	訊息	解決方案	註1	註2
4248	機器人撞到機器人自身，請變更目標位置。	請設定中繼點。或變更目標點。		
4249	檢測到引用不當。	請降低Accel的值。		
4250	運行過程中，超過了脈衝運動範圍的限值。	請確認CP運動軌道在運動範圍內。		
4251	運行過程中，超過了XYLim規定的直角坐標運動範圍限值。	請確認XYLim設定。		
4252	運行過程中坐標轉換錯誤。	請確認CP運動軌道在運動範圍內。		
4255	因SpeedS太大，機器人無法通過肘奇異點姿勢。	請降低SpeedS值。		
4256	機器人通過肘奇異點姿勢時，執行了Stop或Pause。	請勿執行Stop或Pause。		
4257	機器人無法通過肘奇異點區域。	機器人無法通過肘部奇異點區域。 若要通過肘部奇異點區域，請使用「AvoidSingularity」的SING_AVOID。		
4261	手臂達到輸送帶追蹤移動範圍的極限。	請將輸送帶置於運動範圍內。同時，從追蹤運動切換為不追蹤時，允許減速的追蹤範圍。 若在追蹤運動改變期間發生錯誤，可透過提高Accel速度以避免，完成追蹤運動。		
4262	手臂達到輸送帶追蹤直角坐標移動範圍的極限。			
4263	手臂達到輸送帶追蹤脈衝移動範圍的極限。			
4267	在未指示的情況下試圖超過J4Flag的極限。	您嘗試在無J4Flag指示的情況下，在運動期間超過J4Flag的極限。 請變更目標點的J4Flag。		
4268	在未指示的情況下試圖超過J6Flag的極限。	您嘗試在無J6Flag指示的情況下，在運動期間超過J6Flag的極限。 請變更目標點的J6Flag。		
4269	在未指示的情況下試圖超過手腕奇異點位置。	您嘗試在無Wrist指示的情況下，在運動期間超過手腕奇異點位置。 請變更目標點的Wrist屬性。 請變更目標點，以免超過手腕奇異點位置。		
4270	在未指示的情況下試圖超過手奇異點位置。	您嘗試在無Hand指示的情況下，在運動期間超過手奇異點位置。 請變更目標點的Hand屬性。 請變更目標點，以免超過手奇異點位置。		

編號	訊息	解決方案	註1	註2
4271	在未指示的情況下試圖超過肘奇異點位置。	您嘗試在無Elbow指示的情況下，在運動期間超過手肘奇異點位置。 請變更目標點的Elbow屬性。 請變更目標點，以免超過手肘奇異點位置。		
4272	指定的點標志無效。	對於CP運動命令，目標點的手臂形狀與針對目標點指定的點旗標不同。 請變更目標點的點旗標。		
4273	輸送帶追蹤Jump3已開始動作，無法改變J6Flag。	請調整工具方向，使J6Flag不會改變。		
4274	執行的動作和目標點J6Flag不一致。	對於CP運動命令，機器人抵達目標點時，J6Flag與針對目標點指定的不同。 請變更目標點的J6Flag。		
4275	執行的動作和目標點J4Flag不一致。	對於CP運動命令，機器人抵達目標點時，J4Flag與針對目標點指定的不同。 請變更目標點的J4Flag。		
4276	執行的動作和目標點ArmFlag不一致。	對於CP運動命令，機器人抵達目標點時，ArmFlag與針對目標點指定的ArmFlag不同。 請變更目標點的ArmFlag。		
4277	執行的動作和目標點ElbowFlag不一致。	對於CP運動命令，機器人抵達目標點時，ElbowFlag與針對目標點指定的不同。 請變更目標點的ElbowFlag。		
4278	執行的動作和目標點WristFlag不一致。	對於CP運動命令，機器人抵達目標點時，WristFlag與針對目標點指定的不同。 請變更目標點的WristFlag。		
4279	執行的動作和目標點J1Flag不一致。	對於CP運動命令，機器人抵達目標點時，J1Flag與針對目標點指定的不同。 請變更目標點的J1Flag。		
4291	在動作網路中資料傳送錯誤。	請確認驅動裝置電纜的連接情形。		
4292	在動作網路中資料接收錯誤。	請確認驅動裝置電纜的連接情形。		
4297	力覺感應器I/F板發送訊號失敗，請檢查力覺感應器I/F板與力覺感應器的接線。	請確認力覺感應器I/F板和力覺感應器的連接情形。 請重新啟動控制器。 若在重新啟動控制器後，仍發生類似錯誤，請洽詢本公司。		
4298	力覺感應器I/F板接收訊號失敗，請檢查力覺感應器I/F板與力覺感應器的接線。	請確認力覺感應器I/F板和力覺感應器的連接情形。 請重新啟動控制器。 若在重新啟動控制器後，仍發生類似錯誤，請洽詢本公司。		

編號	訊息	解決方案	註1	註2
4301	PG板偵測到一個極限的訊號。	請先重置再執行下一個動作。		
4302	PG板偵測到一個警告的訊號。	請解除脈衝馬達驅動器的警報。		
4401	指定的輸送帶號碼錯誤。	請檢視輸送帶編號。		
4402	指定之queue已滿。	註冊數量達到上限(1000件)，請刪除Queue。		
4403	在跟蹤動作中無法完成連續性的操作。	無法在終止／暫停之後繼續追蹤運動。		
4404	指定的queue不存在。	請檢視Queue編號。或者，請確認是否註冊Queue。		
4405	輸送帶初始化錯誤。	請重新建立專案。 請先刪除輸送帶，再重新建立設定。		
4406	指定的queue超過設定範圍。	無法追蹤超出範圍的Queue。若指定的Queue超過上極限值，請變更程式，使追蹤不會在Queue進入上限以下範圍之前開始。若指定的Queue未達到下極限值，請變更程式，以刪除Queue資料。		
4407	編碼器設定錯誤。	請設定編碼器。		
4409	輸送帶的參數指令無效。	請檢視參數。		
4410	輸送帶座標轉換發生錯誤。	請重新建立專案。 請先刪除輸送帶，再重新建立設定。		
4411	與輸送帶模組發生通訊錯誤。	請重新啟動控制器。 請將控制器韌體初始化。 請更換控制器。		
4413	輸送帶跟蹤開始時錯誤。	請重新啟動控制器。 請將控制器韌體初始化。 請更換控制器。		
4414	在連續路徑功能啟動後，輸送帶跟蹤不行開啟。	請使用CP OFF開始輸送帶追蹤。		
4415	對角線在上極限值或對角線下極限值的設定錯誤。	對角線下極限值超過對角線上極限值，或對角線上／下極限值與輸送帶方向呈水平。請檢視對角線上／下極限值的設定。		

編號	訊息	解決方案	註1	註2
4500	被指定的功能不能同時執行, 註1,2: 功能的種類 請檢視程式。	請檢視程式。	功能類型 1: 外部控制點動作 (ECP) 2: 扭矩控制 3: 輸送帶追蹤 4: 力控制功能 5: FCSMove 6: 距離追蹤功能 7: 附加臂有效 8: 路徑運動 9: Jump3 10: CP運動命令 11: ROT 100: VRT選配 101: 低振動功能 102: 偏心設置大	功能類型 *同註1
4501	裝置使用中 註1: 裝置的種類 請確認其他的命令非執行中	請確認裝置是否用於其他任務或命令。	裝置類型 1: 類比 I/O輸入通道	
4502	控制功能執行中此命令無法執行。 註1: 控制功能的種類 請終止控制功能	請確認是否在其他任務或命令中執行控制功能。 請結束控制功能, 以執行命令。	控制功能類型 1: 距離追蹤功能	
4503	參數未定義 註1: 參數的種類 請確認參數。	請確認是否已設定參數。 請設定參數。	參數類型 1: 距離追蹤功能的參數	
4504	選配件無效, 請確認選配件設定。	請啟用選項。		
4505	無法開啟馬達, 因為Safety板正在發出停止信號。	- 請確認代碼編號27、28的內容與「註解 補充說明」的章節, 解除Safety板的停止信號。 - 請結束安全功能管理員, 並重設控制器。 - 請重新啟動控制器。		

編號	訊息	解決方案	註1	註2
4511	未定義區域 請使用已定義的區域編號	請定義區域。		
4512	參考點資料不正確 註1: 檢查錯誤的類型	請根據註1的資訊, 檢查參考點和示教點。	錯誤類型 1: 參考點數量不匹配 2: 包括姿態標籤不同的點 3: 參考點包含重複的點 4: 參考點數量太少 5: 平面校正時, 參考點不應時一條直線 6: 立體校正時, 參考點應指定同一片面的點 7: 平面校正應指定同一平面上的點 8: 包括無法校正的姿態 9: 對應的參考點姿態差異太大 10: 對應的參考點位置差異太大	
4513	輸入的點不正確 註1: 檢查錯誤的類型	請檢查輸入的點。	錯誤類型 1: 姿態標誌不同 2: 參考的姿態和輸入點姿態不同	
4514	方向變化太小。請選擇方向變化大的點。	請檢視以工具嚮導所指定的點姿勢。姿勢變化過小時, 無法設定工具。		

編號	訊息	解決方案	註1	註2
4601	動作的初始化錯誤， 請重新啟動控制器。	請重新啟動控制器。 請將控制器韌體初始化。 請更換控制器。		
4602	動作的內部運算錯誤， 請重新啟動控制器。	請重新啟動控制器。 請將控制器韌體初始化。 請更換控制器。		
4603	感應器的值在範圍外， 請確認感應器。	請確認感應器的測量值。 請確認感應器的狀態。 請確認感應器的範圍設定。 註1為1(距離追蹤功能使用的感應器)時，請 檢查並調整AIO_TrackingStart或 AIO_TrackingSet指定的參數。	感應器類 型 1：距離 追蹤功能 使用的感 應器	
4604	接近奇異點， 請迴避奇異點。	請確認是否已指定奇異點附近的座標。 請確認機器人是否在操作期間朝奇異點移 動。 請檢視機器人的安裝位置。		

2.6 代碼編號 5000 ~

編號	訊息	解決方案	註1	註2
5000	伺服器控制門數組故障。 檢查DMB。	請確認周邊設備接線是否短路和不 當連接。(緊急和I/O接頭) 請更換 DMB。 請更換附加軸裝置。 對於T/VT系列，請重新啟動控制 器，採取抗噪措施，並更換CPU板 和馬達裝置。		
5001	平行編碼器訊號斷開。檢查 訊號電纜連接或機器人內部 接線。	請確認M/C電纜訊號。 請確認機器人訊號接線。(引腳遺 失、中斷連接、短路) 請更換馬達。 請更換 DMB。 請確認控制器的接頭連接情形。(鬆 脫、連接至DMB上的序列編碼器端 子) 請確認型號設定。 請確認周邊設備接線。(緊急和I/O) 對於T/VT系列，請重新啟動控制 器，採取抗噪措施，並更換馬達裝 置。		

編號	訊息	解決方案	註1	註2
5002	未安裝馬達驅動器。安裝馬達驅動器。檢查DMB或馬達驅動器。	請確認是否安裝馬達驅動器。 請確認型號設定和硬體設定。 請更換馬達驅動器。 請更換 DMB。 對於T/VT系列，請確認馬達裝置的接線。		
5003	增量編碼器初始化通訊故障。檢查訊號電纜連接和機器人設置。	請確認型號設定。 請更換馬達。(編碼器故障) 請更換 DMB。 對於T/VT系列，請重新啟動控制器，採取抗噪措施，並更換CPU板和馬達裝置。		
5004	絕對編碼器初始化失敗。檢查訊號電纜連接以及機器人設置。	請確認型號設定。 請更換馬達。(編碼器故障) 請更換 DMB。 對於T/VT系列，請重新啟動控制器，採取抗噪措施，並更換馬達裝置。		
5005	編碼器劃分設置失敗。檢查機器人設置。	請確認型號設定。		
5006	絕對編碼器初始化過程中數據失敗。檢查訊號電纜連接、控制器或馬達。	請更換馬達。(編碼器故障) 請更換 DMB。 請確認抗噪措施。 對於T/VT系列，請重新啟動控制器，採取抗噪措施，並更換馬達裝置。		
5007	絕對編碼器多旋轉超過最大範圍。終止編碼器。	請重置編碼器。 請更換馬達。		
5008	位置超出範圍。重置編碼器。	請重置編碼器。 請更換 DMB。 請更換馬達。		
5009	序列編碼器無反應。檢查訊號電纜連接、馬達、DMB或編碼器IF板。	請確認型號設定。(不當設定平行編碼器型號) 請確認訊號線的連接情形。 請更換DMB和編碼器I/F板。		
5010	序列編碼器失敗。檢查訊號電纜連接、馬達、DMB或編碼器IF板。	請確認機器人配置。 請確認訊號線的連接情形。 請更換DMB和編碼器I/F板。 對於T/VT系列，請重新啟動控制器，採取抗噪措施，並更換馬達裝置。		

編號	訊息	解決方案	註1	註2
5011	序列編碼器通訊失敗。請重新啟動控制器。請檢查馬達、DMB或編碼器IF板。	請確認機器人配置。 請確認訊號線的連接情形。 請更換DMB和編碼器I/F板。 對於T/VT系列，請重新啟動控制器，採取抗噪措施，並更換馬達裝置。		
5012	伺服器CPU監視器異常。請重新啟動控制器。檢查馬達或DMB。	請更換 DMB。 請確認抗噪措施。 對於T/VT系列，請確認訊號線的連接情形。請重新啟動控制器，採取抗噪措施，並更換馬達裝置。		
5013	電流控制電路WDT失敗。請重新啟動控制器。檢查控制器。	請確認電源線的連接情形。 請確認15V電源供應器和電纜的連接情形。 請更換 DMB。 請確認抗噪措施。 對於T/VT系列，請重新啟動控制器，採取抗噪措施，並更換馬達裝置。		
5014	DMB不適用於此機器人。	請確認機器人設定。 請更換成支援的DMB。		
5015	重置編碼器。重新啟動控制器。	請重新啟動控制器。		
5016	絕對編碼器電源故障。更換電池。檢查機器人內部接線。	請重置編碼器。 請確認訊號線的連接情形。		
5017	絕對編碼器備份數據失敗。重置編碼器。	請重置編碼器。 請確認訊號線的連接情形。		
5018	絕對編碼器電池警報。	更換電池。 請確認訊號線的連接情形。		
5019	絕對編碼器位置失敗。重置編碼器。更換馬達。	請重置編碼器。 請更換馬達。(編碼器故障) 對於T/VT系列，請重新啟動控制器並更換馬達裝置。		
5020	控制器電源開啟時，速度太快。停止機器人，並重新啟動控制器。	請重新啟動控制器。 請重置編碼器。 對於T/VT系列，請重新啟動控制器，採取抗噪措施，並更換馬達裝置。 請確認與其他裝置的相互干擾。		
5021	絕對編碼器過熱。	請降低運動負荷。 請靜待編碼器溫度下降。		

編號	訊息	解決方案	註1	註2
5022	R/D轉換器檢測出異常。 請重設編碼器。請確認分解器板或機器人內部接線。	請重置編碼器。 請確認機器人的訊號接線。(引腳遺失、中斷連接、短路) 請更換分解器基板。		
5023	G感測器通訊異常。 請確認訊號線連接或機器人內部接線。	請確認訊號線的連接情形。 請確認機器人的訊號接線。(引腳遺失、中斷連接、短路) 請確認抗噪措施。 請更換控制板。 請更換 DMB。		
5024	G感測器資料錯誤。 請確認控制電路板。	請更換控制板。		
5025	多旋轉資料和R/D轉換資料產生偏差。 請重設編碼器。	請重置分解器。 請確認抗噪措施。 請更換分解器基板。		
5026	分解器激磁訊號斷開。 請重設編碼器。請確認分解器板或機器人內部接線。	請確認機器人的訊號接線。(引腳遺失、中斷連接、短路) 請更換分解器基板。		
5027	S-DSP偵測到DSP通訊異常。 請確認DMB。	請重新啟動控制器。 請確認抗噪措施。 請更換 DMB。		
5028	偵測到電流回饋資料異常。 請確認DMB。	請重新啟動控制器。 請確認抗噪措施。 請更換 DMB。 對於T/VT系列，請確認電源線是否出現短路和接地故障情形。 請重新啟動控制器或更換馬達裝置。		
5029	D-DSP檢測到DSP通訊失敗。 請確認DMB。	請重新啟動控制器。 請確認抗噪措施。 請更換 DMB。		
5030	絕對編碼器電源OFF時超速。 請重設編碼器。	請重置編碼器。 請更換馬達。		
5031	絕對編碼器超速。 請重設編碼器。 計算量過多。	請重置編碼器。 請更換馬達。 對於T/VT系列，請重新啟動控制器並更換馬達裝置。		
5032	伺服器警報A。	請重新啟動控制器。		
5033	G感測器初始化失敗。	請重新啟動控制器。 請確認訊號線是否連接。 請確認抗噪措施。		

編號	訊息	解決方案	註1	註2
5034	編碼器重設失敗。	<p>請重新啟動控制器。 請再次重設編碼器。 請確認訊號線是否連接。 請更換馬達。(編碼器故障) 請確認抗噪措施。</p>		
5040	<p>高功率狀態下位置錯誤溢出。 檢查電源電纜連接、機器人、驅動器以及馬達。</p>	<p>請指定Weight/Inertia設定。請確認負載。 請檢查機器人。(平滑度、背隙、非平滑運動、皮帶張力鬆弛、制動器) 請確認與周邊設備的干擾。(碰撞、接觸) 請確認型號設定。 請確認電源線的連接情形。 請確認機器人電源接線。(引腳遺失、中斷連接、短路) 請確認電源電壓。(低電源電壓) 請更換馬達驅動器。 請更換 DMB。 請更換馬達。 T、VT系列除上述部件外, 請更換CPU板。 請更換馬達裝置。</p>		
5041	<p>高功率狀態下馬達轉矩輸出失敗。 檢查電源電纜連接、機器人、制動器、驅動器或馬達。</p>	<p>請檢查機器人。(平滑度、背隙、非平滑運動、皮帶張力鬆弛、制動器) 請確認與周邊設備的干擾。(碰撞、接觸) 請確認型號設定。 請確認電源線的連接情形。 請確認機器人電源接線。(引腳遺失、中斷連接、短路) 請確認電源電壓。(低電源電壓) 請更換馬達驅動器。 請更換 DMB。 請更換馬達。 T、VT系列除上述部件外, 請更換CPU板。 請更換馬達裝置。</p>		

編號	訊息	解決方案	註1	註2
5042	高功率狀態下位置錯誤溢出。 檢查電源電纜連接、機器人、制動器、驅動器或馬達。	請指定Weight/Inertia設定。請確認負載。 請檢查機器人。(平滑度、背隙、非平滑運動、皮帶張力鬆弛、制動器) 請確認與周邊設備的干擾。(碰撞、接觸) 請確認型號設定。 請確認電源線的連接情形。 請確認機器人電源接線。(引腳遺失、中斷連接、短路) 請確認電源電壓。(低電源電壓) 請更換馬達驅動器。 請更換 DMB。 請更換馬達。 T、VT系列除上述部件外, 請更換CPU板。 請更換馬達裝置。		
5043	低功率狀態下位置錯誤溢出。 檢查電源電纜連接、機器人、制動器、驅動器或馬達。	請檢查機器人。(平滑度、背隙、非平滑運動、皮帶張力鬆弛、制動器) 請確認與周邊設備的干擾。(碰撞、接觸) 請確認型號設定。 請確認電源線的連接情形。 請確認機器人電源接線。(引腳遺失、中斷連接、短路) 請確認電源電壓。(低電源電壓) 請更換馬達驅動器。 請更換 DMB。 請更換馬達。 T、VT系列除上述部件外, 請更換CPU板。 請更換馬達裝置。		
5044	高功率狀態下速度錯誤溢出。 檢查電源電纜連接、機器人、制動器、驅動器或馬達。	請指定Weight/Inertia設定。請確認負載。 請檢查機器人。(平滑度、背隙、非平滑運動、皮帶張力鬆弛、制動器) 請確認與周邊設備的干擾。(碰撞、接觸) 請確認型號設定。 請確認電源線的連接情形。 請確認機器人電源接線。(引腳遺失、中斷連接、短路) 請確認電源電壓。(低電源電壓) 請更換馬達驅動器。 請更換 DMB。 請更換馬達。 T、VT系列除上述部件外, 請更換CPU板。 請更換馬達裝置。		

編號	訊息	解決方案	註1	註2
5045	<p>低功率狀態下速度錯誤溢出。</p> <p>檢查電源電纜連接、機器人、制動器、驅動器或馬達。</p>	<p>請檢查機器人。(平滑度、背隙、非平滑運動、皮帶張力鬆弛、制動器)</p> <p>請確認與周邊設備的干擾。(碰撞、接觸)</p> <p>請確認型號設定。</p> <p>請確認電源線的連接情形。</p> <p>請確認機器人電源接線。(引腳遺失、中斷連接、短路)</p> <p>請確認電源電壓。(低電源電壓)</p> <p>請更換馬達驅動器。</p> <p>請更換 DMB。</p> <p>請更換馬達。</p> <p>T、VT系列除上述部件外，另請更換CPU板。</p> <p>請更換馬達裝置。</p>		
5046	<p>高功率狀態下超速。</p> <p>檢查訊號線連接、機器人、制動器、驅動器或馬達。</p>	<p>請降低CP運動的SpeedS。請變更CP運動的方向。</p> <p>請指定Weight/Inertia設定。請確認負載。</p> <p>請檢查機器人。(平滑度、背隙、非平滑運動、皮帶張力鬆弛、制動器)</p> <p>請確認與周邊設備的干擾。(碰撞、接觸)</p> <p>請確認型號設定。</p> <p>請確認電源線的連接情形。</p> <p>請確認機器人電源接線。(引腳遺失、中斷連接、短路)</p> <p>請確認電源電壓。(低電源電壓)</p> <p>請更換馬達驅動器。</p> <p>請更換 DMB。</p> <p>請更換馬達。</p> <p>T、VT系列除上述部件外，請更換CPU板。</p> <p>請更換馬達裝置。</p>		

編號	訊息	解決方案	註1	註2
5047	低功率狀態下超速。 檢查訊號線連接、機器人、制動器、驅動器或馬達。	請確認在高功率狀態下的運動。 請檢查機器人。(平滑度、背隙、非平滑運動、皮帶張力鬆弛、制動器) 請確認與周邊設備的干擾。(碰撞、接觸) 請確認型號設定。 請確認電源線的連接情形。 請確認機器人電源接線。(引腳遺失、中斷連接、短路) 請確認電源電壓。(低電源電壓) 請更換馬達驅動器。 請更換 DMB。 請更換馬達。 T、VT系列除上述部件外， 請更換CPU板。 請更換馬達裝置。		
5048	主電源電路過壓。 檢查主電源電壓或再生模組。	請指定Weight/Inertia設定。請確認負載。 請檢查機器人。(平滑度、背隙、非平滑運動、皮帶張力鬆弛、制動器) 請確認與周邊設備的干擾。(碰撞、接觸) 請確認型號設定。 請確認電源線的連接情形。 請確認機器人電源接線。(引腳遺失、中斷連接、短路) 請確認電源電壓。(低電源電壓) 請更換馬達驅動器。 請更換 DMB。 請更換馬達。		
5049	馬達驅動器過流。 檢查電源電纜連接或機器人內部接線。	請確認電源線是否出現短路和接地故障情形。 請更換馬達驅動器。 請更換 DMB。 對於T/VT系列，請確認電源線是否出現短路和接地故障情形。 請重新啟動控制器或更換馬達裝置。		
5050	轉矩控制過程中發生超速。 检查工作運動速度範圍。	請確認扭矩控制期間的運動速度。		
5051	15VPWM驅動電源故障。重新啟動控制器。更換15V電源。	請確認15V電源供應器和電纜的連接情形。 請更換馬達驅動器。 請更換 DMB。		

編號	訊息	解決方案	註1	註2
5054	馬達過載。降低運動負荷或 Accel。	請降低運動負荷。 請確認Weight/Inertia設定。 請檢查機器人。(背隙、負載過大、皮帶張力鬆弛、制動器)		
5055	馬達過載。降低運動負荷或 Accel。	請降低運動負荷。 請確認Weight/Inertia設定。 請檢查機器人。(背隙、負載過大、皮帶張力鬆弛、制動器)		
5056	G感測器資料急劇變化。請確認控制板。	請確認抗噪措施。 請更換控制板。		
5057	高功率模式下偵測出機器人動作異常或碰撞。 (偵測機器人運動異常)	碰撞偵測功能(偵測機器人運動異常)生效。 偵測到下列異常： - 發生機器人手臂碰撞或接觸。 - 因Weight或Inertia設定過低導致扭矩飽和。 - 因多個關節的複合運動和到處投擲長型物件導致扭矩飽和。 - 因供應電壓下降導致扭矩飽和。 - 因硬體錯誤或軟體故障導致錯誤運動。 應變措施： 請確認機器人手臂未碰撞或接觸，並變更配置方式，以免發生干擾。 請確認是否發生扭矩飽和。 扭矩飽和期間：請確認Weight和Inertia的設定是否正確，並視需要加以修正。 複合運動期間：請調整加速和減速，避免扭矩飽和。 請確認電源電壓，並視需要加以修正。 若同時發生其他錯誤，請先採取應變措施處理該錯誤。 參閱: Epson RC+ 8.0 User's Guide "Collision Detection Function (Error detection function of robot motion)"		

編號	訊息	解決方案	註1	註2
5058	低功率模式下偵測出機器人動作異常或碰撞。 (偵測機器人運動異常)	碰撞偵測功能(偵測機器人運動異常)生效。 偵測到下列異常： - 發生機器人手臂碰撞或接觸。 - 因拿取重量超過規格限制值的夾具或長型物件，導致扭矩飽和。 - 因硬體錯誤或軟體故障導致錯誤運動。 應變措施： 請確認機器人手臂未碰撞或接觸，並變更配置方式，以免發生干擾。 請確認夾具重量，並視需要加以修正。 6軸機器人的關節#4和5：確認是否發生扭矩飽和。 發生扭矩飽和時：請變更為保持高功率模式。 若同時發生其他錯誤，請先採取應變措施處理該錯誤。 參閱: Epson RC+ 8.0 User's Guide "Collision Detection Function (Error detection function of robot motion)"		
5059	G感測器通信錯誤經常發生。	請確認訊號線是否連接。 請確認抗噪措施。		
5060	偵測到MDB電壓過低。	請與供應商聯絡。		
5072	伺服器警報B。	請用Reset解除警報，或者重新啟動控制器。		
5080	馬達過載。降低運動負荷或Accel。	請降低運動負荷。 請確認Weight/Inertia設定。 請檢查機器人。(背隙、負載過大、皮帶張力鬆弛、制動器)		
5098	編碼器高溫。 降低負荷。 檢查機器人的減速器裝置。	請靜待編碼器溫度下降。 請降低運動負荷。 請確認Weight/Inertia設定。 請檢查機器人。(背隙、負載過大、皮帶張力鬆弛、制動器)		
5099	馬達驅動器高溫。 清潔控制器風扇過濾器。 檢查環境溫度。降低負荷。	請清潔冷卻風扇過濾器。 請降低運動負荷。 請確認Weight/Inertia設定。 請降低環境溫度。		
5112	伺服器警報C。	請重新啟動控制器。		

編號	訊息	解決方案	註1	註2
5501	無法初始化 力控制 請重新啟動控制器。	請重新啟動控制器。 請將控制器韌體初始化。 請更換控制器。		
5510	力控制計算錯誤。 請重啟控制器。	請重新啟動控制器。 請將控制器韌體初始化。 請更換控制器。		
5511	力控制的座標轉換錯誤。 請確認機器人是否移到動作範圍外。	請確認是否指定超出運動範圍的座標。 請確認在執行力控制時，機器人是否移到運動範圍外。		
5520	阻抗參數錯誤。 請確認Mass、Damper和Spring屬性組合。	請確認Spring、Damper及Mass的組合。 請確認對於Damper屬性，Mass屬性是否太小。		
5521	未與機器人關聯的力覺感應器指定了自定義模式以外的座標系模式。 請確認力覺感應器配置或座標系模式。	請確認與機器人的關聯。 對於未與機器人關聯的感應器，請確認是否針對力座標系物件的Orientation屬性，指定自定義座標以外的方向。		
5522	選擇了未定義資料。 請確認所選資料是否已定義。	可能是指定的Tool、Local或MP編號未定義。 請確認是否已定義指定的參數。		
5523	CF持續執行力控制時指定了無法持續的參數。 請確認力控制物件或和力座標系物件。	在透過CF參數繼續執行力控制之前和之後，請確認運動命令使用的力控制物件和力座標系物件。		
5530	力覺感應器重設後經過了指定的時間。 請執行力覺感應器物件的Reset屬性。	請執行力覺感應器物件的Reset屬性。		
5531	執行力控制時接近奇異點。 使用力控制時請回避奇異點。	請確認是否已指定奇異點附近的座標。 請確認在執行力控制時，機器人是否移到奇異點附近區域。或者，請檢視機器人的安裝位置。		
5532	力覺感應器平均計算的緩衝器飽和。請縮短從AvgForceClear到AvgForce的時間間隔。	請將AvgForceClear與AvgForce之間的時間間隔縮短為一分鐘以內。		
5533	已超過CF執行力控制的持續時間。 要持續進行力控制，請使用FCKeep。	請確認運動命令的間隔是否為一分鐘以內。		

編號	訊息	解決方案	註1	註2
5535	SCARA型機器人在Base、Tool、Local和FCS物件的Orientation屬性或當前指令位置的V和W為0以外時無法執行力控制。 請確認參數。	請將Base、Tool、Local及FCS物件的Orientation屬性或目前指令位置的V與W設定為「0」。		
5536	此機器人型號不支援力控制。 請確認機器人型號和控制器韌體版本。	請確認指定的機器人是否正確。 請確認控制器韌體是否支援機器人型號。		
5540	向力覺感應器傳輸錯誤。 請確認力覺感應器I/F裝置(板)，力覺感應器間的接線。	請執行力覺感應器物件的Reboot屬性。 請確認力覺感應器和力覺感應器I/F裝置(板)的連接情形。 請重新啟動力覺感應器和力覺感應器I/F裝置(板)。 若在採取上述應變措施後，仍發生類似錯誤，請洽詢本公司。		
5541	從力覺感應器收訊錯誤。 請確認力覺感應器I/F裝置(板)，力覺感應器間的接線。	請執行力覺感應器物件的Reboot屬性。 請確認力覺感應器和力覺感應器I/F裝置(板)的連接情形。 請重新啟動力覺感應器和力覺感應器I/F裝置(板)。 若在採取上述應變措施後，仍發生類似錯誤，請洽詢本公司。		
5542	正在使用力覺感應器。 請確認是否其他命令正在使用力覺感應器。	請確認是否在其他任務中執行了力覺感應器物件的Reset屬性或Reboot屬性。		
5543	力覺感應器通訊錯誤。 請執行力覺感應器物件的Reboot屬性。	請執行力覺感應器物件的Reboot屬性。 請確認力覺感應器和力覺感應器I/F裝置(板)的連接情形。 請重新啟動力覺感應器和力覺感應器I/F裝置(板)。 若在採取上述應變措施後，仍發生類似錯誤，請洽詢本公司。		
5544	力覺感應器元素錯誤。 請確認力覺感應器是否施加了超過額定值的力。 請執行力覺感應器物件的Reset屬性。	若長時間未重置力覺感應器，可能會發生此錯誤。 請執行力覺感應器物件的Reset屬性。 請確認是否對力覺感應器施加超過額定值的力。 請重新啟動力覺感應器和力覺感應器I/F裝置(板)。 若在採取上述應變措施後，仍發生類似錯誤，請洽詢本公司。		

編號	訊息	解決方案	註1	註2
5545	力覺感應器電路錯誤1。 請執行力覺感應器物件的Reset屬性。	請執行力覺感應器物件的Reset屬性。 請重新啟動力覺感應器和力覺感應器I/F裝置(板)。 若在採取上述應變措施後，仍發生類似錯誤，請洽詢本公司。		
5546	力覺感應器電路錯誤2。 請執行力覺感應器物件的Reset屬性。	請執行力覺感應器物件的Reset屬性。 請重新啟動力覺感應器和力覺感應器I/F裝置(板)。 若在採取上述應變措施後，仍發生類似錯誤，請確認機器人手臂尖端是否震動。		
5547	力覺感應器高溫錯誤。 請確認環境溫度是否在額定值內，並且溫度變化不大。 請執行力覺感應器物件的Reset屬性。	請執行力覺感應器物件的Reset屬性。 請確認力覺感應器的環境溫度是否在額定範圍內。 請確認力覺感應器有無劇烈的溫度變化。 請重新啟動力覺感應器和力覺感應器I/F裝置(板)。 若在採取上述應變措施後，仍發生類似錯誤，請洽詢本公司。		
5548	力覺感應器偵測到力超過額定值。 請確認是否施加了超過額定值的力。 請執行力覺感應器物件的Reset屬性。	請執行力覺感應器物件的Reset屬性。 請確認是否對力覺感應器施加超過額定值的力。 請重新啟動力覺感應器和力覺感應器I/F裝置(板)。 若在採取上述應變措施後，仍發生類似錯誤，請洽詢本公司。		
5549	未連接力覺感應器單元(或I/F板)， 請確認力覺感應器I/F裝置(板)，力覺感應器間的接線。	請確認力覺感應器和力覺感應器I/F裝置(板)的連接情形。 請重新啟動力覺感應器和力覺感應器I/F裝置(板)。 若在採取上述應變措施後，仍發生類似錯誤，請洽詢本公司。		
5550	力覺感應器的力感測關閉。 請確認力覺感應器配置。	請確認力覺感應器的配置。 請重新啟動力覺感應器和力覺感應器I/F裝置(板)。		
5551	連接了不支援的力覺感應器。 請確認控制器的韌體版本和力覺感應器連接。	請確認控制器韌體是否支援力覺感應器。 請確認力覺感應器和力覺感應器I/F裝置(板)的連接情形。 請重新啟動力覺感應器和力覺感應器I/F裝置(板)。		

編號	訊息	解決方案	註1	註2
5552	力覺感應器設定失敗， 請確認力覺感應器配置。	請確認力覺感應器的配置。		
5553	連接的力覺感應器執行了不 支援的功能， 請檢查程式。	請確認力覺感應器的配置。 請檢視程式。		
5560	力覺感應器漂移校正 錯誤。	請確認力覺感應器和力覺感應器I/F 裝置(板)的連接情形。 請重新啟動力覺感應器和力覺感應 器I/F裝置(板)。		
5570	力監視器緩衝器溢出。 請重啟力監視器。	請關閉再開啟力監視器。		
5571	力日誌緩衝器溢出。 將資料測量間隔設為更長。	請設定較長的資料測量間隔。 接收資料的電腦可能處於重負載狀 態下。		
5572	力控制監視器緩衝器溢出。 請重啟力控制監視器。	請關閉再開啟力控制監視器。		
5573	力覺引導序列的日誌數據溢 出。	請重新啟動控制器。 接收資料的電腦可能處於重負載狀 態下。		
5574	RecordStart緩衝區溢出。 將資料偵測間隔設置得更長。	請設定較長的資料測量間隔。 接收資料的電腦可能處於重負載狀 態下。		
5800	無法初始化 力控制 請重新啟動控制器。	請重新啟動控制器。 請將控制器韌體初始化。 請更換控制器。		
5801	力控制無法配置記憶體。 請重啟控制器。	請重新啟動控制器。 請將控制器韌體初始化。 請更換控制器。		
5802	力控制計算錯誤。 請重啟控制器。	請重新啟動控制器。 請將控制器韌體初始化。 請更換控制器。		
5803	力覺感應器無法與機器人連 接。 請確認力覺感應器連接設定。	請確認力覺感應器的連接設定。		
5810	力控制參數錯誤。 請確認參數範圍。	請確認指定參數的範圍。		

編號	訊息	解決方案	註1	註2
5811	力控制物件參數超出範圍。 註1：屬性。註2：軸。 請確認參數。	請確認力控制物件的屬性。	1:Number 2:CoordinateSystem 3:Enabled 4:Mass 5:Damper 6:Spring 7:TargetForce PriorityMode 8:TargetForce 9:LimitSpeed 10:LimitAccel	1:Fx 2:Fy 3:Fz 4:Tx 5:Ty 6:Tz 或者 1:J 2:S 3:R
5812	力控制物件的LimitSpeed或LimitAccel低於機器人的速度或加速度設定。 請確認參數。	請確認Speed、SpeedS、SpeedR、Accel、AccelS、AccelR、LimitSpeed及LimitAccel的值。		
5813	力控制物件的Enabled屬性全部為False。 請將1或更多軸設為True。	請啟用至少一個軸的「Enabled」屬性。		
5814	SCARA型機器人在Base、Tool、Local和FCS物件的Orientation屬性或當前指令位置的V和W為0以外時，或者Tx_Enabled和Ty_Enabled不為False時，無法執行力控制。 請確認參數。	請停用Tx和Ty的已啟用狀態。 請將Base、Tool、Local及FCS物件的Orientation屬性或目前指令位置的V與W設定為「0」。		
5815	力觸發器物件參數超出範圍。 註1：屬性。 註2：軸。 請確認參數。	請確認力觸發器物件的屬性。	1:Number 2:Force Sensor 3:CoordinateSystem 4:TriggerMode 5:Operator 6:Enabled 7:FMag_Axes 8:TMag_Axes 9:Polarity 10:UpperLevel 11:LowerLevel 12: UpperLevel smaller than LowerLevel 13:LPF_Enabled 14:LPF_TimeConstant	1:Fx 2:Fy 3:Fz 4:Tx 5:Ty 6:Tz 7:Fmag 8:Tmag

編號	訊息	解決方案	註1	註2
5816	力座標系物件參數超出範圍。 註1：屬性。 註2：軸。 請確認參數。	請確認力座標系物件的屬性。	1:Number 2:Position 3:Orientation_Mode 4:Orientation_UVW 5:Orientation_RobotLocal	1:X 2:Y 3:Z 或者 1:U 2:V 3:W
5817	力監視器物件參數超出範圍。 註1：屬性。 註2：軸。 請確認參數。	請確認力監視器物件的屬性。	1:Number 2:Force Sensor 3:CoordinateSystem 4:FMag_Axes 5:TMag_Axes 6:LPF_Enabled 7:LPF_TimeConstant	
5818	力動作限制物件參數超出範圍。	請確認力覺動作限制物件的屬性值。	1:Number 3:CoordinateSystem 6:Dist_Axes 7:Rot_Axes 8:UpperLevel 9:LowerLevel 10: UpperLevel smaller than LowerLevel 11:Operator 12:ForceSensor 13:HoldTimeThresh 14:DatumPoint 15:RobotLocal 16:RobotTool 17:TriggerMode 18:Enabled	
5819	FCKeep的指定持續時間超出允許範圍。 請確認持續時間。	請確認指定的持續時間是否為600秒以下。		
5830	無法從暫停重新開始力控制。 請中止動作命令。	請終止運動。		
5831	力控制中無法執行此命令。 請透過FCEnd退出力控制。	請終止力控制。請執行FCEnd命令。		
5832	力控制中無法執行沒有力控制物件的動作命令。 請透過FCEnd退出力控制。	透過CF繼續執行力控制後，請確認緊接在後的運動命令是否未包含力控制。		
5833	無法使用重力補償， 質量屬性只能使用MP0。	此為無法使用重力補償的力覺感應器和機器人組合。 請設定MP0。		

編號	訊息	解決方案	註1	註2
5834	連接的力覺感應器執行了不支援的功能，請檢查程式。	請確認力覺感應器的配置。 請檢視程式。		
5840	正在使用力覺感應器。請確認是否其他命令正在使用力覺感應器。	請確認是否在其他任務中執行了力覺感應器物件的Reset屬性或Reboot屬性。		
5841	力覺感應器重置失敗，請再度執行重置。 註1：詳細錯誤資訊	已省略參數或已指定FG_RESET_FINE時，請將參數指定為FG_RESET_WAIT_VIBRATION。 已指定FG_RESET_WAIT_VIBRATION時，請透過Wait語句調整重置計時，或清除外部震動來源。	1：已逾時，因為未滿足Fine條件。 2：已逾時，因為震動未停止。	
5901	力控制無法配置記憶體。請重啟控制器。	請重新啟動控制器。 請將控制器韌體初始化。 請更換控制器。		
5902	力控制無法釋放記憶體。請重啟控制器。	請重新啟動控制器。 請將控制器韌體初始化。 請更換控制器。		
5903	未找到指定的機器人。請檢查機器人的編號。	請重新啟動控制器。 請將控制器韌體初始化。 請更換控制器。		
5904	力控制無法配置記憶體。請重啟控制器。	請重新啟動控制器。 請將控制器韌體初始化。 請更換控制器。		
5906	未找到指定的力資料編號。請指定有效的力資料編號。	請重新啟動控制器。 請將控制器韌體初始化。 請更換控制器。		
5907	指定的力資料編號未定義。請指定示教力資料編號。	請指定已定義的力資料編號。		
5908	指定的力座標系資料編號未定義。請指定示教力座標系資料編號。	請指定已定義的力座標系資料編號。		
5909	指定的力資料無法更新。請檢查程式。	無法透過FSet、FDeI、MPSet或MPDeI語句更新或刪除指定的力資料。		
5910	指定的力資料值超出允許範圍。請指定正確的值。	請指定在範圍內的值。		
5911	上限值小於下限值。請變更上限值和下限值。	請變更上限值和下限值。		

編號	訊息	解決方案	註1	註2
5912	指定的命令參數數量不正確。 請指定有效數量的參數。	請指定有效的參數數量。	參數數量	
5913	指定的函數參數數量不正確。 請指定有效數量的參數。	請指定有效的參數數量。	參數數量	
5914	指定的命令參數類型不正確。 請指定有效參數。	請指定有效的參數。		
5915	指定的函數參數類型不正確。 請指定有效參數。	請重新啟動控制器。 請將控制器韌體初始化。 請更換控制器。		
5918	未找到指定的力資料標籤。 請指定有效的力資料標籤。	請指定有效的已定義力資料標籤。		
5921	指定的標籤名稱已使用。 請變更標籤名稱。	請變更標籤名稱。		
5924	指定機器人的力控制無法配置記憶體。 請重啟控制器。	請重新啟動控制器。 請將控制器韌體初始化。 請更換控制器。		
5927	無法從力檔案讀取力資料。 請重新建立力檔案。	力資料無效且無法讀取。請重新建立力檔案。	0: FC 1: FCS 2: FT 3: FM 4: MASS	力資料的資料編號
5928	力控制無法配置記憶體。 請重啟控制器。	請重新啟動控制器。 請將控制器韌體初始化。 請更換控制器。		
5929	指定的力檔案名稱不正確。 請指定有效的力檔案名稱。	請重新啟動控制器。 請將控制器韌體初始化。 請更換控制器。		
5930	指定的力資料標籤超出最大長度。 請指定有效的力資料標籤。	請指定有效的力資料標籤。如需詳細資訊，請參閱「Label屬性」。		
5931	指定的力資料描述超出最大長度。 請指定有效描述。	請指定有效的描述。如需詳細資訊，請參閱「Description屬性」。		
5932	力檔案損壞。 請重新建立力檔案。	力檔案已損毀或已透過Force Guide 8.0以外的工具編輯，因此無法載入。 請重新建立力檔案。		
5933	未找到指定的力檔案。 請指定有效的力檔案名稱。	請指定有效的力檔案名稱。		

編號	訊息	解決方案	註1	註2
5934	無法保存力檔案。 請檢查記憶體容量。	請提供足夠空間，以寫入力檔案。	機器人編號	
5940	力標籤的第一個字符不是字母。 請檢查標籤名稱。	請指定有效的力資料標籤。如需詳細資訊，請參閱「Label屬性」。		
5941	力標籤只可以是字母數組和底線。 請檢查標籤名稱。	請指定有效的力資料標籤。如需詳細資訊，請參閱「Label屬性」。		
5943	無效力檔案版本。 請更新控制器韌體。	力檔案為較新的版本，因此無法載入。		
5944	無法從力檔案讀取力資料。 請重新建立力檔案。	力檔案為不支援的格式，因此無法載入。		

2.7 代碼編號 6000 ~

編號	訊息	解決方案	註1	註2
6001	校正號碼超過範圍。	請修正校正號碼。		
6002	校正未定義。	請執行校正。		
6003	攝影機的方向超過範圍。	請修正CameraOrientation值。		
6004	TwoRefPointsflag超過範圍。	請修正TwoRefPoint值。		
6005	存在無效的資料故無法計算此點位。	請重新教導點位。		
6006	校正失敗。因存在無效資料故無法計算。	請再次執行點位示教和校正。		
6007	座標轉換失敗。因存在無效資料故無法計算。	請重新示教點位。		
6009	校正檔案名稱無效。	請修正校正檔案名稱。		
6010	找不到校正檔案。	請修正校正檔案名稱。		
6012	校正檔案讀取失敗。	請修正校正檔案名稱。		
6013	校正檔案寫入失敗。	請確認專案資料夾的存取權限。		
6014	請指定9個連續的像素座標資料。	請確定在視覺序列中取得至少9個結果。		
6015	請指定18個連續的像素座標資料。	請確定在視覺序列中取得至少18個結果。		
6016	請指定9個連續的機器人座標資料。	請重新示教點位。		
6017	請指定18個連續的機器人座標資料。	請重新示教點位。		

編號	訊息	解決方案	註1	註2
6018	請指定9個連續的機器人座標資料和1個基準點。	請再次執行點位示教和校正。		
6019	請指定9個連續的機器人座標資料和2個基準點。	請再次執行點位示教和校正。		
6502	視覺處理。連接錯誤(-3)。	請確認與攝影機的連接情形(電線、設定)。		
6503	視覺處理。記憶體錯誤(-11)。	請重新啟動RC+。		
6506	視覺處理。建模時出錯(-14)。	請變更目標並再次示教。		
6507	視覺處理。恢復錯誤(-15)。	請指定適當格式的檔案。		
6508	視覺處理。重複次數無效(-16)。	請設定在有效範圍內的值。		
6509	視覺處理。模式無效(-17)。	請設定有效的值。		
6510	視覺處理。閾值無效(-18)。	請設定在有效範圍內的值。		
6511	視覺處理。極性無效(-19)。	請設定在有效範圍內的值。		
6512	視覺處理。無法開啟檔案(-20)。	請指定正確的檔案。		
6513	視覺處理。無法初始化(-21)。	請重新安裝RC+。		
6514	視覺處理。狀態錯誤(-22)。	請確認與攝影機的連接情形。		
6517	視覺處理。圖像格式無效(-25)	請指定格式可讀取的圖像檔案。		
6520	視覺處理。屬性值無效(-100)。	請設定在有效範圍內的值。		
6521	視覺處理。曝光結束處理失敗(-201)。	請停用Windows防火牆。		
6523	無法和攝影機連接。請確認其他裝置是否正在使用。	請確認攝像機是否正在被使用。		
6533	視覺處理。Blob屬性ThresholdLow值無效(-11004)。	請設定在有效範圍內的值。		
6534	視覺處理。Blob屬性ThresholdHigh值無效(-11005)。	請設定在有效範圍內的值。		
6535	視覺處理。Blob屬性Polarity值無效(-11006)。	請設定在有效範圍內的值。		
6536	視覺處理。Blob屬性NumberToFind值無效(-11007)。	請設定在有效範圍內的值。		
6537	視覺處理。Blob屬性MinArea值無效(-11008)。	請設定在有效範圍內的值。		

編號	訊息	解決方案	註1	註2
6538	視覺處理。Blob屬性MaxArea值無效(-11009)。	請設定在有效範圍內的值。		
6539	視覺處理。Blob屬性RejectOnEdge值無效(-11010)。	請設定在有效範圍內的值。		
6540	視覺處理。Blob屬性SizeToFind值無效(-11011)。	請設定在有效範圍內的值。		
6553	視覺處理。Geom屬性Accept值無效(-11504)。	請設定在有效範圍內的值。		
6554	視覺處理。Geom屬性NumberToFind值無效(-11505)。	請設定在有效範圍內的值。		
6555	視覺處理。Geom屬性AngleEnable值無效(-11506)。	請設定在有效範圍內的值。		
6556	視覺處理。Geom屬性AngleRange值無效(-11507)。	請設定在有效範圍內的值。		
6557	視覺處理。Geom屬性AngleStart值無效(-11508)。	請設定在有效範圍內的值。		
6558	視覺處理。Geom屬性ScaleEnable值無效(-11509)。	請設定在有效範圍內的值。		
6559	視覺處理。Geom屬性ScaleFactorMax值無效(-11510)。	請設定在有效範圍內的值。		
6560	視覺處理。Geom屬性ScaleFactorMin值無效(-11511)。	請設定在有效範圍內的值。		
6561	視覺處理。Geom屬性ScaleTarget值無效(-11512)。	請設定在有效範圍內的值。		
6562	視覺處理。Geom屬性SeparationMinX值無效(-11513)。	請設定在有效範圍內的值。		
6563	視覺處理。Geom屬性SeparationMinY值無效(-11514)。	請設定在有效範圍內的值。		
6564	視覺處理。Geom屬性SeparationAngle值無效(-11515)。	請設定在有效範圍內的值。		
6565	視覺處理。Geom屬性SeparationScale值無效(-11516)。	請設定在有效範圍內的值。		

編號	訊息	解決方案	註1	註2
6566	視覺處理。Geom屬性Confusion值無效(-11517)。	請設定在有效範圍內的值。		
6567	視覺處理。Geom屬性ModelOrgAutoCenter值無效(-11518)	請設定在有效範圍內的值。		
6570	視覺處理。Geom屬性DetailLevel值無效(-11521)。	請設定在有效範圍內的值。		
6571	視覺處理。Geom屬性Smoothness值無效(-11522)。	請設定在有效範圍內的值。		
6572	視覺處理。Geom屬性RejectOnEdge值無效(-11523)。	請設定在有效範圍內的值。		
6573	視覺處理。Geom屬性SharedEdges值無效(-11524)。	請設定在有效範圍內的值。		
6574	視覺處理。Geom屬性Timeout值無效(-11525)。	請設定在有效範圍內的值。		
6575	視覺處理。Geom屬性RejectByArea值無效(-11526)。	請設定在有效範圍內的值。		
6576	視覺處理。Geom屬性SearchReversed值無效(-11527)	請設定在有效範圍內的值。		
6577	視覺處理。Geom屬性ScaleTargetPriority值無效(-11528)	請設定在有效範圍內的值。		
6578	視覺處理。Geom屬性SearchReducedImage值無效(-11529)。	請設定在有效範圍內的值。		
6586	視覺處理。Geom model屬性DetailLevel值無效(-11602)	請設定在有效範圍內的值。		
6587	視覺處理。Geom model屬性Smoothness值無效(-11603)	請設定在有效範圍內的值。		
6603	視覺處理。Corr屬性Accept值無效(-12004)。	請設定在有效範圍內的值。		
6604	視覺處理。Corr屬性NumberToFind值無效(-12005)。	請設定在有效範圍內的值。		

編號	訊息	解決方案	註1	註2
6605	視覺處理。Corr屬性AngleEnable值無效(-12006)。	請設定在有效範圍內的值。		
6606	視覺處理。Corr屬性AngleRange值無效(-12007)。	請設定在有效範圍內的值。		
6607	視覺處理。Corr屬性AngleStart值無效(-12008)。	請設定在有效範圍內的值。		
6608	視覺處理。Corr屬性AngleAccuracy值無效(-12009)。	請設定在有效範圍內的值。		
6609	視覺處理。Corr屬性Confusion值無效(-12010)。	請設定在有效範圍內的值。		
6610	視覺處理。Corr屬性ModelOrgAutoCenter值無效(-12011)	請設定在有效範圍內的值。		
6613	視覺處理。Corr屬性RejectOnEdge值無效(-12014)。	請設定在有效範圍內的值。		
6614	視覺處理。Corr屬性Timeout值無效(-12015)。	請設定在有效範圍內的值。		
6615	視覺處理。Corr屬性RejectByArea值無效(-12016)。	請設定在有效範圍內的值。		
6630	視覺處理。Edge屬性結構尺寸無效(-12501)。	請設定在有效範圍內的值。		
6631	視覺處理。Edge結果標題結構尺寸無效(-12502)。	請設定在有效範圍內的值。		
6632	視覺處理。Edge結果項目結構尺寸無效(-12503)。	請設定在有效範圍內的值。		
6633	視覺處理。Edge屬性EdgeType值無效(-12504)。	請設定在有效範圍內的值。		
6634	視覺處理。Edge屬性NumberToFind值無效(-12505)。	請設定在有效範圍內的值。		
6635	視覺處理。Edge屬性Polarity值無效(-12506)。	請設定在有效範圍內的值。		
6636	視覺處理。Edge屬性SearchWidth值無效(-12507)。	請設定在有效範圍內的值。		
6637	視覺處理。Edge屬性Accept值無效(-12508)。	請設定在有效範圍內的值。		

編號	訊息	解決方案	註1	註2
6638	視覺處理。Edge屬性ScoreWeightContrast值無效(-12509)	請設定在有效範圍內的值。		
6639	視覺處理。Edge屬性ContrastTarget值無效(-12510)。	請設定在有效範圍內的值。		
6640	視覺處理。Edge屬性ContrastVariation值無效(-12511)	請設定在有效範圍內的值。		
6641	視覺處理。Edge屬性StrengthTarget值無效(-12512)。	請設定在有效範圍內的值。		
6642	視覺處理。Edge屬性StrengthVariation值無效(12513)。	請設定在有效範圍內的值。		
6653	視覺處理。CodeReader總和檢查碼錯誤(-1010)。	請變更為總和檢查碼正確的代碼。或者，請變更設定，不使用總和檢查碼。		
6654	視覺處理。CodeReader無效的鏡區(-1011)。	請確保在代碼周圍建立鏡區(空白邊緣)。請設定範圍較小的鏡區。		
6655	視覺處理。CodeReader資訊太長(-1012)。	請變更代碼。		
6686	視覺處理。OCR識別字典已滿(-2132)	請刪除已註冊的字元。		

2.8 代碼編號 7000 ~

編號	訊息	解決方案	註1	註2
7003	無法找到指定的機器人。	請重新啟動控制器。 請將控制韌體初始化。		
7004	複製點數據區域分配。	請重新啟動控制器。 請將控制韌體初始化。		
7006	取法找到指定的點編號。指定有效的點編號。	請確認指定的點編號。		
7007	未定義指定的點編號。指定已經完成示教的點編號。	請確認是否在指定點註冊點資料。 請執行示教。		
7010	無法為托盤定義分配記憶體區。	請重新啟動控制器。 請將控制韌體初始化。 請更換控制器。		
7011	無法釋放托盤定義的記憶體。	請重新啟動控制器。 請將控制韌體初始化。		

編號	訊息	解決方案	註1	註2
7012	無法找到指定的托盤編號。指定有效的托盤編號。	請確認托盤編號。		
7013	未定義指定的托盤。指定一個定義托盤或定義一個托盤。	請確認是否透過Pallet語句定義指定的托盤。 請宣告托盤。		
7014	指定的分區數量超過托盤分區數量。指定一個有效的分區數量。	請確認指定的分區數量。		
7015	指定的坐標軸編號不存在。	請確認指定的座標軸編號。		
7016	指定的臂方向編號不存在。	請確認指定的手臂方向編號。		
7017	無法分配所需的記憶體。	請重新啟動控制器。 請將控制韌體初始化。 請更換控制器。		
7018	無法找到指定的點標籤。指定一個有效的點標籤。	請確認指定的點標籤。		
7019	初始化檔案參數設定無效。	請重新啟動控制器。 請將控制韌體初始化。		
7021	重複的點標籤。指定的標籤名稱已經註冊。更改標籤名稱。	請變更點標籤。		
7022	未定義指定的本地坐標系。指定一個有效的本地坐標系編號。	請確認指定的本地編號。 請定義本地座標系。		
7024	指定機器人的點數據記憶體區無法分配。	請重新建立專案。		
7026	無法開啟點數據檔案。指定一個有效的點檔案名。	請確認點檔案名稱。 請確認是否針對專案指定點檔案。		
7027	無法從點數據檔案中讀取點數據。	請再次建立點檔案。		
7028	點區域分配超過現有點編號。	點數量過多。 請檢視點數量。		
7029	指定的點檔案名稱不正確。指定一個有效的點檔案名。	請確認副檔名。		
7030	指定的點標籤超過最大長度。指定一個有效的點標籤。	請變更點標籤。		
7031	指定點的描述超過最大長度。指定一個有效的描述。	請變更註解。		
7032	點檔案被破壞。Checksum錯誤。	請再次建立點檔案。		

編號	訊息	解決方案	註1	註2
7033	無法找到指定點檔案。指定一個有效的點檔案名。	請確認指定點檔案的名稱。		
7034	無法保存點檔案。	無法儲存點檔案(建立暫存檔案)。 請重新啟動控制器。 請將控制韌體初始化。 請更換控制器。		
7035	無法保存點檔案。	無法儲存點檔案(檔案開啟)。 請重新啟動控制器。 請將控制韌體初始化。 請更換控制器。		
7036	無法保存點檔案。	無法儲存點檔案(更新檔案標頭)。 請重新啟動控制器。 請將控制韌體初始化。 請更換控制器。		
7037	無法保存點檔案。	無法儲存點檔案(建立檔案名稱)。 請重新啟動控制器。 請將控制韌體初始化。 請更換控制器。		
7038	無法保存點檔案。	無法儲存點檔案(複製檔案)。 請重新啟動控制器。 請將控制韌體初始化。 請更換控制器。		
7039	無法保存點檔案。	無法儲存點檔案(變更檔案名稱)。 請重新啟動控制器。 請將控制韌體初始化。 請更換控制器。		
7040	點標籤錯誤。指定一個有效的點標籤。	點標籤名稱的初始字元不當。請修正標籤名稱。		
7041	點標籤錯誤。指定一個有效的點標籤。	使用不適合的字元。 請修正標籤名稱。		
7042	Pallet無法被定義。	混合Pallet資料的未定義旗標。 請檢查點資料。 請修正點資料。		
7043	無效的點檔案版本。	點檔案版本不同。 請重新建立點檔案。		
7044	不支援點檔案的格式。	不支援的點檔案。 請重新建立點檔案。		
7045	工作佇列編號不正確。	請確認指定的工作佇列編號。		
7046	指定的工作佇列已滿。	工作佇列已滿。請從工作佇列中刪除點資料，然後註冊。		

編號	訊息	解決方案	註1	註2
7047	指定的工作佇列資料不存在。	請確認指定的索引。		
7048	指定的工作佇列未能正確初始化。	無法將工作佇列初始化(配置記憶體)。 請重新啟動控制器。 請將控制韌體初始化。 請更換控制器。		
7049	工作佇列相關命令的參數異常。	請確認工作佇列相關命令的參數。		
7050	因佇列資料已被註冊，無法進行設定。	已將點資料註冊至工作佇列，因此無法設定工作佇列。 請先清空工作佇列，再進行設定。		
7051	PF佇列編號錯誤	PF佇列編號為1~16。 請修改程式。		
7052	PF佇列無法註冊	PF佇列中可註冊的數據數量不能超過1000。 請修改程式。		
7053	PF佇列數據不存在	參閱的PF佇列沒有數據。 請修改程式。		
7054	指定的PF佇列無法正常初始化	PF佇列初始化(記憶體確保)失敗。 請重新啟動控制器。 請將控制韌體初始化。 請更換控制器。		
7055	PF佇列相關命令的參數異常	命令文法錯誤。 請參閱Part Feeding 8.0 Introduction & Hardware (Common) & Software Software手冊中Part 3: Feeding SPEL+ Command Reference中關於本命令的說明，然後更改程式。		
7056	PF佇列數據已註冊，無法設定	註冊PF佇列后無法執行PF_QueueSort命令。 請修改程式。		

編號	訊息	解決方案	註1	註2
7101	現場匯流排I/O發生通訊錯誤。	現場匯流排從站板損壞，或控制器軟體損毀。請還原控制器韌體。	1	
			2	
			3	
			4	
			10	
		在通訊期間偵測到通訊資料錯誤。通訊電纜發生問題。請檢查通訊電纜及其相關裝置。	11	
			12	
		現場匯流排損壞，或控制器軟體損毀。請還原控制器韌體。	13	
			14	
			15	
		通信過程中檢測到通信數據異常 (CRC Error)。請檢查通信電纜及其周圍區域。(使用CCLink時)	20	
		通信過程中檢測到通信數據異常 (Time Out Error)。請檢查通信電纜及其周圍區域。(使用CCLink時)	21	
		檢測到傳入數據異常。請檢查PLC及通信電纜及其周邊。(使用CCLink時)	23	
24				
25				
7103	現場匯流排I/O發生逾時錯誤。	現場匯流排從站板損壞，或控制器軟體損毀。請還原控制器韌體。	1	
			2	
			3	
		在通訊期間偵測到通訊資料錯誤。通訊電纜發生問題。請檢查通訊電纜及其相關裝置。	4	
7104	使用的RC+版本不支援CC-LinkVer2.00。請使用RC+7.5.0或更高版本。	連接的RC+不支援CC-Link Ver2.00。請升級至RC+ 7.5.0或更新版本，或使用相容的RC+。		
7150	現場匯流排主站。匯流排被切斷。	請確認現場匯流排通訊電纜的連接情形。		

編號	訊息	解決方案	註1	註2
7151	現場匯流排主站。 匯流排電源為OFF。	請確認現場匯流排通訊電纜是否通電。		
7152	現場匯流排主站。 匯流排狀態異常。	請重新啟動控制器。 請檢查現場匯流排主板。 請更換現場匯流排主板。		
7200	無效的參數。	請檢查參數。		
7201	系統錯誤發生。	-		
7202	記憶體不足。	-		
7203	無法存取。	-		
7210	裝置未就緒。	請設定裝置。		
7211	指定的路徑是無效。	請確定指定的路徑存在。		
7212	子目錄或指定的路徑已經存在。	若指定的目錄或檔案已存在，便無法執行。		
7213	指定的檔案不存在。	請確定指定的檔案是否存在。		
7214	資料大小超過變數的最大值。	請指定小於2G位元組的檔案。		
7215	指定檔案已經開啟。	指定的檔案編號已存在。請使用其他檔案編號。		
7216	檔案開啟模式不同。	請確定在讀取或寫入模式下開啟。		
7217	無法讀取檔案。	請確定有可讀取的資料。		
7230	指定的連結已開啟。	指定的檔案編號已存在。請使用其他檔案編號。		
7231	開啟連結時發生連結等級錯誤。	請確認資料庫的存取權。		
7232	此連結已關閉。	請使用OpenDB並開啟資料庫。		
7233	不支援此資料類型。	請將資料轉換成字串或數值。		
7234	資料容量太大。	同一行中的資料過大。請指定查詢，確保僅擷取必要欄位。		
7235	不支援此指定的檔案類型。	請確認Excel檔案的類型。		
7236	沒有資料。	請確定所擷取的資料存在。		
7250	無有效的資料可被讀取。	沒有已擷取的資料。請檢查傳送程式。		
7251	指定無效的埠。	請確認指定埠的裝置設定。		

編號	訊息	解決方案	註1	註2
7252	指定埠已被開啟。	請確認要開啟的埠編號。		
7253	此埠已關閉。	請確認要關閉的埠編號。		
7254	指定埠未開啟。	請確認要開啟的埠編號。		
7255	此埠讀取時間逾時。	請確認埠的逾時期限，並更新為適當設定。		
7256	此埠寫入時間逾時	請確認埠的逾時期限，並更新為適當設定。		
7260	checksum出錯。	請重新建立專案。		
7261	函數無效。	請確認要調用的函數定義。		
7262	參數無效。	請確認要調用的函數定義。		
7263	擴展DLL創建中。	-		
7264	無法創建擴展DLL。	-		
7265	DLL不存在。	-		
7300	視覺通訊。不支援服務器模式。	-		
7302	視覺通訊。無法從攝影機讀取。	請確認與攝影機的連接情形。		
7303	視覺通訊。讀取數據溢出。	已接收超過接收緩衝區的資料。		
7304	視覺通訊。無法開啟乙太網路埠。	請確認與攝影機的連接情形。		
7305	視覺通訊。攝影機IP位址無效。	請重新建立專案。 請確認攝影機配置。		
7306	視覺通訊。未指定Server/Client。	-		
7307	視覺通訊。無法發送給攝影機。	請確認與攝影機的連接情形。		
7308	視覺通訊。攝影機版本太舊。	連接攝影機的版本過舊。請更新攝影機。		
7321	視覺通訊。未設置攝影機。	請重新建立專案。 請確認攝影機配置。		
7322	視覺通訊。讀取逾時。	請確認與攝影機的連接情形。		
7323	視覺通訊。讀取無效數據。	請確認與攝影機的連接情形。		
7324	視覺通訊。無法發送給攝影機。	請確認與攝影機的連接情形。		
7325	視覺通訊。未完成連接。	請確認與攝影機的連接情形。		
7326	視覺通訊。讀取數據太長。	-		

編號	訊息	解決方案	註1	註2
7327	視覺通訊。未定義圖像序列。	請確認序列名稱。		
7328	視覺通訊。未設置攝影機。	請重新建立專案。 請確認攝影機配置。		
7329	視覺通訊。未找到視覺檔案。	請重新建立專案。 請確認攝影機配置。		
7330	視覺通訊。無法配置記憶體。	請減少序列、物件及校準的數量。		
7341	視覺通訊。超過最大攝影機數量。	請檢視攝影機註冊資料。		
7342	視覺通訊。攝影機號碼無效。	請檢視攝影機註冊資料。		
7343	視覺通訊。VSet參數太長。	請檢視序列、物件及校準的名稱與字串變數。		
7344	視覺通訊。Vget參數太多。	指定變數的數量超過32個。請減少參數數量。		
7345	視覺通訊。Vget命令變數分配數據不足。	請重新啟動攝影機。 請確認攝影機版本。		
7346	視覺通訊。無法從命令視窗執行視覺命令。	請從程式執行命令。		
7400	矩陣行列式太小。	若指定虛擬攝影機，請指定真實攝影機。		
7402	最大動作距離為無效值。	請指定有效的值。		
7403	最大姿勢變化角度為無效值。	請指定有效的值。		
7404	LJMMode為無效值。	請指定有效的值。		
7405	命令由用戶中止。	—		
7406	校準期間第1關節角度變化超出最大允許值。	請調整關節1的開始角度。		
7407	校準期間第2關節角度變化超出最大允許值。	請調整關節2的開始角度。		
7408	校準期間第4關節角度變化超出最大允許值。	請調整關節4的開始角度。		
7409	校準期間第6關節角度變化超出最大允許值。	請調整關節6的開始角度。		
7410	從PC傳送攝影機圖像檔案期間逾時。	請確認電腦和攝影機的連接情形。		
7411	在移動攝影機的校準中，沒有指定向上攝影機的序列。	請指定現有的序列。		

編號	訊息	解決方案	註1	註2
7412	被指定的向上攝影機序列，未被設定校準。	請設定向上攝影機序列的校準。		
7413	被指定的向上攝影機序列，未被校準。	請完成向上攝影機序列的校準。		
7414	目標序列在RuntimeAcquire為Strobed時無法使用。	請將目標序列的RuntimeAcquire設定為Stationary。		
7415	無效的校準語言參考類型。	可選擇的ReferenceType視CameraOrientation而異。請再次選擇。		
7416	無效的校準資料，請重新示教校準點。	需要再次示教校準點。		
7417	無效的校準設置。	請嘗試再次執行校準點示教。或者，請確認目標序列。		
7418	無效的校準目標序列。	可能無法選擇目標序列，或目標序列與校準的攝影機數量不同。		
7419	目標序列的攝影機與校準的攝影機不同個。	請設定相同攝影機的序列。		
7420	目標序列沒有物件。	請將偵測物件新增至目標序列。		
7421	目標序列的最後步驟無效。	請確認步驟。		
7422	在搜尋校準目標時發生異常。	請確認目標序列。		
7423	校準目標序列的結果數無效。	請建立序列，以偵測必要目標數的結果。		
7424	無法讀取校準的點。	請再次執行校準點示教。		
7425	無效的攝影機方向。	請確認校準的CameraOrientation。		
7426	失真校正的校準未完成。	若已設定失真校正，請加以執行。		
7427	指定到無效的視覺物件。	在Vset、Vget等Vision Guide命令中指定無效的視覺物件。請指定有效的視覺物件。		
7428	校準Scara機器人，Base坐標的V和W必須為0。	請將Base的V和W設定為0。		
7429	機器人速度的值無效。	請指定有效的值。		
7430	機器人加減速度的值無效。	請指定有效的值。		
7431	ShowWarning的值無效。	請指定有效的值。		

編號	訊息	解決方案	註1	註2
7432	指定的攝影機正在序列中被使用。無法建立程式。	請確認視覺物件類型。請更新攝影機韌體。		
7433	模型資料錯誤。	若發生錯誤，請重新示教模型或使用不同模型	載入的模型可能不相容於目前版本的CV或RC+。	
7434	攝影機錯誤。連接密碼錯誤。	請在RC+攝影機頁面輸入正確的CV視覺連接密碼。 若不知道密碼，則需要執行下列任一操作：		
7435	攝影機錯誤。登入失敗無法執行指令。	a. 請從CV監視器輸入新的連接密碼。 請輸入與RC+攝影機頁面中設定的密碼相同的密碼。 b. 在CV視覺裝置上重置成出廠預設值，清除密碼。重新建立目前的RC+專案並檢查運作情形。		
7440	點編號無效	請指定其他點編號。		
7441	工具編號無效	請指定其他工具編號。		
7444	圖像檔的解析度無效	請指定相同解析度的圖像檔。		
7445	ConditionObject 屬性無效。	請檢查Decision物件 ConditionObject屬性的設置。		
7446	物件未運行。	請檢查序列。執行序列時未執行物件。		
7500	攝影機錯誤。存儲器錯誤。	請將攝影機初始化。 請降低專案大小。		
7501	攝影機錯誤。專案不存在。	請重新建立專案。		
7502	攝影機錯誤。未設置項目。	請重新建立專案。		
7503	攝影機錯誤。不支援圖像屬性或結果。	請更新攝影機韌體。		
7504	攝影機錯誤。無法開啟攝影機專案。	請重新建立專案。		
7505	攝影機錯誤。未定義序列。	請確認序列名稱。 請重新建立專案。		
7506	攝影機錯誤。未定義物件。	請確認物件名稱。 請重新建立專案。		
7507	攝影機錯誤。攝影機處理異常。	請將攝影機初始化。 請重新建立專案。		
7508	攝影機錯誤。命令無效。	請更新攝影機韌體。		

編號	訊息	解決方案	註1	註2
7509	攝影機錯誤。屬性值無效。	請確認屬性值。 請更新攝影機韌體。		
7510	攝影機錯誤。屬性無效。	請確認屬性名稱。 請更新攝影機韌體。		
7511	攝影機錯誤。模型未示教。	請示教模型。		
7512	攝影機錯誤。未定義校準。	請確認校準名稱。 請重新建立專案。		
7513	攝影機錯誤。其他模型正在使用，無法修改屬性(非Self)。	請確認屬性值。		
7514	攝影機錯誤。結果無效。	請確認結果名稱。 請更新攝影機韌體。		
7515	攝影機錯誤。未找到物件。	請先確認Found結果，再取得結果。		
7516	攝影機錯誤。無校準。	請確認校準名稱。		
7517	不完整視覺校準。	請執行校正。		
7518	攝影機錯誤。無法連接攝影機。	請確認攝影機的連接情形。		
7519	攝影機錯誤。通訊錯誤。	請確認攝影機的連接情形。		
7520	視窗超出邊界。	請將視窗設定在邊界範圍內。		
7521	OCR字體無效。	請註冊OCR字體。		
7522	指定之視覺校準已存在。	請變更校準名稱。 請事先刪除現有的校準。		
7523	指定之視覺校準序列已存在。	請變更序列名稱。 請事先刪除現有的序列。		
7524	指定之視覺校準物件已存在。	請變更物件名稱。 請事先刪除現有的序列。		
7525	無法載入視覺專案。	專案資料夾可能損毀。 請還原備份資料。		
7526	無法保存視覺專案。	專案資料夾可能有防寫保護。 請確認專案資料夾的存取權限。		
7527	視覺處理裝置。 嚴重的錯誤。	請將攝影機初始化。 請重新建立專案。		
7528	圖像檔案未找到。	請確認圖像檔案。		
7529	攝影機不存在。	請確認攝影機的連接情形。		
7530	影像獲得錯誤。	請確認攝影機的連接情形。		

編號	訊息	解決方案	註1	註2
7531	視覺物件未示教。	請示教模型。		
7532	無法載入影像檔案。	請確認圖像檔案。		
7533	RC+8.0不支援此攝影機。	RC+8.0不支援SC300/SC1200。 請使用CV1/CV2。		
7534	攝影機的韌體不支援RC+8.0版本的新功能。	請更新攝影機韌體。		
7535	攝影機的無效數據。	請將攝影機初始化。		
7536	無法輸出攝影機的狀態。	請將攝影機初始化。		
7537	ImageSize屬性值無效。攝影機不支援指定值。	無法指定超出攝影機解析度的ImageSize。 請修正屬性值。		
7538	ZoomFactor屬性值太小。	可設定的值為0.1到10.0。 請修正屬性值。		
7539	攝影機不支援CodeReader物件。	請更新攝影機韌體。		
7540	攝影機不支援OCR物件。	請更新攝影機韌體。		
7541	用於示教模型的資料不夠。	無法將黑色或白色圖像註冊為模型。		
7542	模型視窗位置不正確。	請修正模型視窗的位置。		
7543	未示教校準點。	請示教校準點。		
7544	校準必須固定向上。	僅限選擇具備固定式向上攝影機校準資料的序列。		
7545	未定義點。	請示教校準點。		
7546	未校準RobotPlacePos。	請按一下CalRobotPlacePos並校準RobotPlacePos。		
7547	攝影機的IP位址超出當前的子網路範圍。	請修正攝影機IP位址。		
7548	未偵測到攝影機。	請確認攝影機的接線。		
7549	屬性Radius的值無效。Radius的值必須為RadiusInner以上且為RadiusOuter以下。	請修正屬性值。		
7550	無OCR字元。	請註冊OCR字元。		
7551	OCR選項無效。	請啟用選項。		

編號	訊息	解決方案	註1	註2
7552	序列ImageSize與校準視頻寬度和高度不相符。	將ImageSize 恢復為校準時的設置，或重新嘗試校準。		
7553	示教OCR的字型字元時，僅允許一個非ASCII字元。	請指定一個字元。		
7560	失真校正校準無法執行目標序列。	使目標序列處於可執行狀態。		
7561	失真校正校準無效目標序列。	請確保目標處於可被發現的狀態。		
7562	失真校正校準失敗。	請重新檢查攝像機和目標的位置以及鏡頭的選擇。		
7563	失真校正校準找不到校準點。	請重新檢查攝像機和目標的位置以及鏡頭的選擇。		
7564	失真校正校準的目標序列中，RuntimeAcquire屬性不為Stationary。	請檢查目標序列的屬性。		
7565	與校準中指定的攝影機不相符。失真校正校準的目標序列和機器人校準的目標序列，設定的攝影機不相符。	請檢查失真校正校準的目標序列以及機器人校準的目標序列屬性。		
7566	校準完成後，在運行時刻無法變更RobotLocal	-		
7567	未能找到模型旋轉中心	請手動設定模型原點。		
7568	未找到失真校正校準的足夠目標(最小為100)。	請更改視野或校準目標，以便檢測到超過100個點。		
7569	ArcSearchType屬性設定與ArcObject的ArcFinder的ArcSearchType不相符。	請檢查ArcSearchType的設定。		
7570	ThresholdAuto = True時，無法變更ThresholdLow和ThresholdHigh。	請變更為ThresholdAuto = False之後，變更ThresholdLow與ThresholdHigh。		
7572	序列名稱無效。	請指定開頭為字母的名稱。名稱可使用英數字元和底線(_)。		
7573	校準名稱無效。	請指定開頭為字母的名稱。名稱可使用英數字元和底線(_)。		
7574	序列或校準名稱已存在。	請指定其他校準名稱。		
7575	攝影機無效。	請指定有效的攝影機。		
7576	找不到視覺目標。	請確認視覺序列，以偵測目標。		
7577	無法將視覺目標定位在指定的容限內。	請確認視覺序列，以偵測目標。		

編號	訊息	解決方案	註1	註2
7578	在搜尋視窗中找不到序列中的物件。	請新增物件，以偵測視覺序列中的目標。		
7579	初始旋轉角無效。	請指定有效的值。		
7580	最終旋轉角無效。	請指定有效的值。		
7581	目標容限無效。	請指定有效的值。		
7582	工具定義類型無效。	請指定有效的值。		
7583	旋轉角無效。	請指定有效的值。		
7584	本地定義類型無效。	請指定有效的值。		
7585	校準板偵測失敗。	請調整鏡頭的對焦和曝光時間，以清楚顯示目標。		
7586	焦距偵測失敗。	請縮小鏡頭光圈。		
7587	本地定義尺度偵測失敗。	請調整鏡頭的對焦和曝光時間，以清楚顯示目標。		
7588	校準板姿勢偵測失敗。	請調整鏡頭的對焦和曝光時間，以清楚顯示目標。		
7589	物件名稱無效。	請指定開頭為字母的名稱。名稱可使用英數字元和底線()。		
7590	最大移動距離超出 VdefSetMotionRange設定的限制。	請調整開始位置。或者請設定範圍較大的限制值。		
7591	最大姿勢變化角度超出 VdefSetMotionRange設定的限制。	請調整開始位置。或者請設定範圍較大的限制值。		
7592	最大關節角度變化量超出 VdefSetMotionRange設定的限制。	請調整開始位置。或者請設定範圍較大的限制值。		
7596	本地定義粗略攝影機對準失敗。	請調整開始位置。		
7597	本地定義平面無法計算。	請調整視覺序列，以清楚顯示校準板。		
7598	校準生成點移動距離太小。	請擴大搜尋範圍或縮小目標。		
7599	校準生成點攝影機與機器人關係錯誤。	若指定虛擬攝影機，請指定真實攝影機。		
7600	GUI Builder。 在命令視窗中無法執行GUI Builder命令。	-		

編號	訊息	解決方案	註1	註2
7602	GUI Builder。 Gset參數多長。	請將參數修正為正確長度。		
7603	GUI Builder。 Gset參數太多。	請確認參數數量。		
7604	GUI Builder。 Gget函數的變數中的資料不足夠。	請指定變數。		
7610	GUI Builder。 EventTaskType為Normal, 無法在 Pause狀態下啟動。	將EventTaskType變更為 「NoPause」後, 即可操作系統		
7611	GUI Builder。 EventTaskType為Normal, 無法在安全 裝置被打開時啟用。	將EventTaskType變更為 「NoEmgAbort」後, 即可操作系統		
7612	GUI Builder。 EventTaskType不為NoEmgAbort, 無 法在緊急停止狀態下啟用。	將EventTaskType變更為 「NoEmgAbort」後, 即可操作系統		
7613	GUI Builder。 EventTaskType不為NoEmgAbort, 無 法在錯誤狀態下啟用。	將EventTaskType變更為 「NoEmgAbort」後, 即可操作系統		
7650	GUI Builder。 無效的屬性。	請指定有效的屬性。		
7651	GUI Builder。 無效的表單。	請指定有效的表單。		
7652	GUI Builder。 無效的控制。	請指定有效的控制。		
7653	GUI Builder。 指定的表單已被開啟。	請修改程式, 避免重複啟動。		
7654	GUI Builder。 事件函數不存在。	請確認為事件設定的函數名稱。		
7655	GUI Builder。 項目不存在。	請指定有效的項目。		
7656	GUI Builder。 無效的屬性數值。	請確認屬性值並指定有效的值。		
7657	GUI Builder。 指定的行號不存在。	請確認行編號。		
7658	GUI Builder。 指定的列號不存在。	請確認列編號。		
7659	GUI Builder。 指定的行數無效。	請減少行數。		

編號	訊息	解決方案	註1	註2
7700	安全。 無效的使用者。	請聯絡系統管理員，以註冊使用者。		
7701	安全。 無效的密碼。	請檢查密碼。		
7702	安全。 沒有權限。	請聯絡系統管理員，以設定授權。		
7703	安全。 選配件不可使用。	請註冊選配件。		
7710	傳送來源和目的地不能相同。	請指定其他目的地。		
7711	點檔案已被其它機器人使用。	請確認點檔案名稱。		
7712	指定軸無效。	請確認指定的軸是否有效。請確認是否正確指定軸。		
7713	選配件不可使用。	請啟用選項。		
7714	檔案未找到。	請指定正確的檔案名稱。		
7715	機器人編號不存在。	請確認機器人編號。		
7716	機器人不存在。	請確認是否註冊機器人。		
7717	檔案錯誤。 無效的資料夾。	請確認資料夾名稱。		
7718	無法寫入檔案。	請確認儲存空間或寫入授權。		
7719	USB選配鑰無效。	請透過USB選項授權金鑰啟用選項。		
7720	料件供應設備。供料設備不存在。	請確認RC+的[Setup]-[System Configuration]-[Controller]-[Part Feeding]頁面。		
7730	單台供料設備連接的機器人超過最大數量。	使用PartFeeding選項時，每個送料器的最大機器人數量為2部。請檢視在PF_Start命令的引數中指定的各部件機器人設定。		
7731	該控制器型號連接的供料設備超過最大數量。	T/VT控制器最多允許同時使用兩部送料器。請確認代碼，確定使用的送料器不超過三部(PF_Start的執行次數不超過三次)。		
7732	此命令不能與此送料機一起使用。	此命令不支援此供料設備型號。刪除此命令或更改為其他命令。		

編號	訊息	解決方案	註1	註2
7733	在執行PF_Start時，此命令不能在PF呼叫功能外執行。	此命令在執行PF_Start時，不能執行使用者函數。 刪除此命令或在PF呼叫功能內執行此命令。		
7734	用戶代碼中正在使用保留任務。	PartFeeding選配從任務編號較高的任務開始，使用任務32號到29號的任務。如果使用PartFeeding選配，請不要使用這些任務編號。 如果任務編號是自動分配的，請減少同時使用的任務數。		
7735	無法關閉排料門。	請檢查排料門的開關部分是否有異物。 請檢查是否可以與送料器通訊。可以在RC+軟體的[Setup]-[System Configuration]-[Controller]-[Part Feeding]頁面，選擇送料器，然後按一下[test]按鈕測試通訊。		
7736	排料門已啟用但未連接。	請檢查排料門是否安裝正確並接線正確。		
7737	搜尋視窗角度超出範圍。	旋轉搜尋視窗時，請將角度設定在±45度以內。		
7738	部件Blob搜尋視窗類型不是Rectangle或RotatedRectangle。	請將指定攝影機之攝影區的SearchWin屬性設定為Rectangle或RotatedRectangle。		
7750	模擬器。 初始化失敗無法執行。	請重新啟動RC+。		
7751	模擬器。 儲存物件失敗。	請重新啟動RC+。		
7752	模擬器。 載入物件失敗。	請重新啟動RC+。		
7753	模擬器。 記憶體對映失敗。	請重新啟動RC+。		
7754	模擬器。 虛擬控制器已經存在。	虛擬控制器的名稱可能重複。請確認控制器名稱。		
7755	模擬器。 新建虛擬控制器連線資訊失敗。	請重新啟動RC+。		
7756	模擬器。 複製來源的虛擬控制器不存在。	請確認虛擬控制器名稱。		
7757	模擬器。 複製目的的虛擬控制器不存在。	虛擬控制器的名稱可能重複。請確認控制器名稱。		

編號	訊息	解決方案	註1	註2
7758	模擬器。 複製虛擬控制器連線資訊失敗。	請重新啟動RC+。		
7759	模擬器。 刪除虛擬控制器連線資訊失敗。	請重新啟動RC+。		
7760	模擬器。 刪除控制器連線資訊失敗。	請重新啟動RC+。		
7761	模擬器。 重新命名控制器連線資訊失敗。	請確認虛擬控制器名稱。		
7762	模擬器。 重新命名來源的虛擬控制器不存在。	請確認虛擬控制器名稱。		
7763	模擬器。 重新命名的的虛擬控制器不存在。	請確認虛擬控制器名稱。		
7764	模擬器。 無效的機器人號碼。	請重新啟動RC+。		
7765	模擬器。 讀取機器人定義檔案失敗。	請確認定義檔案是否存在。		
7766	模擬器。 複製佈局物件失敗。	請重新啟動RC+。		
7767	模擬器。 剪下佈局物件失敗。	請重新啟動RC+。		
7768	模擬器。 貼上佈局物件失敗。	請重新啟動RC+。		
7769	模擬器。 移除機器人失敗。	請重新啟動RC+。		
7773	模擬器。 找不到機器人或物件。	請指定機器人或物件。		
7774	模擬器。 機器人或物件名稱重複。	請變更機器人名稱或物件名稱，使名稱不重複。		
7775	模擬器。 找不到機器人。	請確認是否設定機器人，或請確認機器人名稱。		
7776	模擬器。 找不到物件。	請確認是否設定物件，或請確認物件名稱。		
7777	模擬器。 找不到夾具。	請確認是否設定夾具，或請確認夾具名稱。		
7778	模擬器。 指定的物件已被註冊為Part物件。	請取消註冊Part。		

編號	訊息	解決方案	註1	註2
7779	模擬器。 指定的物件不是Part物件	請指定為Part設定的物件。		
7780	模擬器。 找不到指定的工具。	請指定設定的工具。		
7781	模擬器。 子物件不能被抓取。	請變更為父物件。		
7782	模擬器。 父物件不能被指定為Part、安裝設備或移動攝影機。	請取消註冊為Part、安裝設備或移動攝影機。		
7783	模擬器。 機器人不能指定。	請指定機器人以外的物件。		
7784	模擬器。 同一個物件不能被指定為父物件。	請指定其他物件。		
7785	模擬器。 子物件不能被指定為父物件。	請變更為父物件。		
7786	模擬器。 指定的物件已被註冊為父物件。	請指定其他物件。		
7787	模擬器。 指定的值無效。	請確認設定值。		
7788	模擬器。 指定的變數類型無效。	請確認變數類型。		
7789	模擬器。 無法指定物件。	請指定機器人。		
7790	模擬器。 無法指定夾具。	請指定夾具以外的物件。		
7791	模擬器。 無法指定攝影機。	請指定攝影機以外的物件。		
7800	PG軸無資料。	-		
7801	軸編號錯誤。	-		
7802	Robot類型無效。	-		
7803	此參數無效。	-		
7804	Robot 數量錯誤。	-		
7805	MCD失敗。 無法開啟MCD檔案。	請還原控制器配置。		
7806	MCD失敗。 無法讀取MCD檔案。	請還原控制器配置。		

編號	訊息	解決方案	註1	註2
7807	MCD失敗。 無法保存MCD檔案。	請還原控制器配置。		
7808	MCD失敗。 無法創建MCD檔案。	請還原控制器配置。		
7809	MCD失敗。 寫入MCD檔案失敗。	請還原控制器配置。		
7810	MPL失敗。 無法開啟MPL檔案。	請重新安裝韌體。		
7811	MPL失敗。 無法讀取MPL檔案。	請更新韌體。		
7812	MPL失敗。 寫入MPL檔案失敗。	1.-請重新啟動控制器。 請重新安裝韌體。		
7815	IFS失敗。 無法開啟IFS檔案。	請還原控制器配置。		
7816	IFS失敗。 無法讀取IFS檔案。	請還原控制器配置。		
7817	IFS失敗。 寫入IFS檔案失敗。	請還原控制器配置。		
7820	MTR失敗。 無法創建MTR檔案。	請與供應商聯絡。		
7821	MTR失敗。 無法開啟MTR檔案。	請與供應商聯絡。		
7822	MTR失敗。 無法讀取MTR檔案。	1.-- 請重新啟動控制器。 請重新安裝MT。		
7823	MTR失敗。 寫入MTR檔案失敗。	請與供應商聯絡。		
7824	MTR失敗。 無法保存MTR檔案。	請重新啟動控制器。		
7825	PRM失敗。 無法創建PRM檔案。	請還原控制器配置。		
7826	PRM失敗。 無法開啟PRM檔案。	請與供應商聯絡。		
7827	PRM失敗。 無法讀取PRM檔案。	請還原控制器配置。		
7828	PRM失敗。 寫入PRM檔案失敗。	請與供應商聯絡。		
7829	PRM失敗。 無法保存PRM檔案。	請還原控制器配置。		

編號	訊息	解決方案	註1	註2
7830	檔案失敗。 無法讀取檔案。	1.- 請重新啟動控制器。 請重新安裝韌體。		
7831	馬達類型無效。	請檢查馬達放大器。		
7840	配置位置錯誤。	請重新啟動控制器。		
7845	FGI失敗。 無法開啟FGI檔案。	請重新啟動控制器。 請重新安裝韌體。	-	-
7846	FGI失敗。 無法讀取FGI檔案。	請與供應商聯絡。		
7847	MDL失敗。 無法開啟MDL檔案。	請重新啟動控制器。 請重新安裝韌體。	-	-
7848	MDL失敗。 無法讀取MDL檔案。	請重新啟動控制器。 請重新安裝最新的韌體版本。	-	-
7900	現場匯流排未安裝。	-		
7901	現場匯流排無效的參數。	-		
7902	現場匯流排網路錯誤。	請確認現場匯流排通訊電纜的連接情形。 請確認現場匯流排通訊電纜是否通電。 (若現場匯流排需要電源) 請確認現場匯流排從站的連接情形。		
7903	現場匯流排裝置未初始化。	請確認是否安裝現場匯流排主板。 請重新啟動安裝現場匯流排主板的電腦。 請更換現場匯流排主板。		
7904	現場匯流排電路板無效。	請確認是否安裝現場匯流排主板。 請重新啟動安裝現場匯流排主板的電腦。 請更換現場匯流排主板。		
7905	現場匯流排連接錯誤。	-		
7906	現場匯流排裝置初始化無效。	請確認是否安裝現場匯流排主板。 請重新啟動安裝現場匯流排主板的電腦。 請更換現場匯流排主板。		
7907	現場匯流排一般錯誤。	請確認是否安裝現場匯流排主板。 請重新啟動安裝現場匯流排主板的電腦。 請更換現場匯流排主板。		
7908	現場匯流排裝配錯誤。	請確認現場匯流排主站設定。		

編號	訊息	解決方案	註1	註2
7909	現場匯流排未偵測到從站。	請透過隨附的applicomIO Console 應用程式將從站註冊至現場匯流排主站。		
7910	未找到現場匯流排配置檔案。	請依現場匯流排I/O手冊所述，匯入現場匯流排配置檔案。		
7911	現場匯流排配置檔案無效。	請依現場匯流排I/O手冊所述，匯入現場匯流排配置檔案。 若持續發生問題，請聯絡Epson。		
7912	現場匯流排裝置ID無效。	使用無效的裝置ID參數。請檢查程式。		
7913	現場匯流排規定的服務無效。	使用無效的明確傳訊服務號碼。請檢查程式。		
7914	無法打開現場匯流排主板的驅動程式。	請確認是否正確安裝現場匯流排主板。 請確認是否正確安裝現場匯流排主板的驅動程式。		
7915	無法打開現場匯流排主板的通道。	請確認沒有其他應用程式正在使用現場匯流排主板。 請確認是否在主板上安裝(下載)正確的韌體。		
7916	現場匯流排主機等待逾時。	請確認是否正確安裝現場匯流排主板的驅動程式。 請重新啟動並再試一次。請更換主板。		
7917	現場匯流排通訊逾時。	請確認匯流排電源和從站的連接情形。		
7930	OPC UA 伺服器。 未啟動。	請啟用OPC UA功能。		
7931	OPC UA 伺服器。 憑證未設定。	請登錄伺服器憑證。 或檢查伺服器憑證的使用類型。		
7932	OPC UA 伺服器。 無效的參數。	請檢查伺服器的配置。		
7933	OPC UA 伺服器。 連接埠號碼衝突。	請更改連接埠號碼。		
7950	力感測。 力覺感應器無效。	-		
7951	力感測。 力覺感應器軸無效。	-		

編號	訊息	解決方案	註1	註2
7952	力感測。 感測器讀取錯誤。	-		
7953	力感測。 感測器初始化錯誤。	-		
7954	力感測。 感測器未進行初始化。	-		
7955	力感測。 感測器值超過測量最大值。	-		
7975	力覺引導。超出範圍。	-		
7976	力覺引導。 無效的屬性值。	-		
7977	力覺引導。 沒有使用力覺感應器的機器人。	請確認RC+的[Setup]-[System Configuration]-[Controller]-[Force Sensing]-[Force Sensor I/F]頁面。		

2.9 代碼編號 9000 ~

編號	訊息	解決方案	註1	註2
9001	探測到緊急停止線路故障。 其中一個重複訊號發現連接斷開或其它故障。	請確認緊急停止輸入訊號未發生中斷連接、接地故障、短路等情形。然後重新啟動控制器。		
9002	探測到安全裝置線路故障。 其中一個重複訊號發現連接斷開或其它故障。	請確認安全裝置輸入訊號出口無中斷連接、接地故障、短路等情形。然後重新啟動控制器。		
9003	初始化失敗。 初始化軟體失敗。	這很可能是因為控制器硬體故障。請確認接線是否正確。若在重新啟動控制器後，錯誤仍未清除，請聯絡本公司。		
9004	初始化失敗。 初始化DU失敗。 確認DU電源及連線。	設定的驅動裝置數量與辨識的驅動裝置數量不符。請確認電源接線和控制裝置與驅動裝置之間的接線是否正確。若在重新啟動控制器後，錯誤仍未清除，請聯絡本公司。		
9005	初始化失敗。 初始化DU失敗。確認CU和DU的連線。	這很可能是因為驅動裝置硬體故障。請確認接線是否正確。若在重新啟動控制器後，錯誤仍未清除，請聯絡本公司。		
9006	初始化失敗。 無法初始化遠端I/O。 請確認遠端I/O的設定。	請確認遠端I/O設定值。		

編號	訊息	解決方案	註1	註2
9007	力覺感應器發生錯誤 註1：各錯誤碼 請依照各錯誤碼採取應 變措施	發生力覺感應器錯誤。請透過系統記錄確認註 1，並採取相關應變措施。	各錯誤 碼	
9009	偵測到不支援的Safety 板。	請移除連接的Safety板，並重新啟動控制器。		
9010	偵測到不支援的 EUROMAP板。	請移除連接的EUROMAP板，並重新啟動控制 器。		
9008	在校準過程中，RC+和 控制器之間的通信丟失。 重新啟動控制器。	請重新啟動控制器	各錯誤碼	
9011	CPU板備份電池電壓低 於指定電壓。更換CPU 板電池。	請立即更換CPU板的電池。請盡量讓控制器保 持開啟，直到更換電池為止。	目前值的100倍	邊界值的 100倍
9012	CPU板的5V輸入電壓低 於指定電壓。	若無法單獨透過5V電源供應器產生正常電壓， 請更換電源供應器。	目前值的100倍	邊界值的 100倍
9013	馬達制動器、編碼器和 風扇的24V輸入電壓低 於指定電壓。	若無法單獨透過24V電源供應器產生正常電壓， 請更換電源供應器。	目前值的100倍	邊界值的 100倍
9014	控制器內部溫度高於指 定溫度。	儘快停止控制器，並確認控制器的環境溫度未 過高。 請確認過濾器未堵塞。	目前值的100倍	邊界值的 100倍
9015	控制器風扇的速度低於 指定速度(FAN1)。	請確認控制器的過濾器未堵塞。 請更換風扇。	目前值	邊界值
9016	控制器風扇的速度低於 指定速度(FAN2)。	請確認控制器的過濾器未堵塞。 請更換風扇。	目前值	邊界值
9017	控制器內部溫度高於指 定溫度。	儘快停止控制器，並確認控制器的環境溫度未 過高。 請確認過濾器未堵塞。	目前值的100倍	邊界值的 100倍
9018	CPU板的54V輸入電壓 低於指定值。	若無法單獨透過54V電源供應器產生正常電壓， 請更換電源供應器。	目前值的100倍	邊界值的 100倍
9019	CPU板的3.3V輸入電壓 低於指定值。	若無法單獨透過3.3V電源供應器產生正常電 壓，請更換電源供應器。	目前值的100倍	邊界值的 100倍
9020	CPU板的DC輸入電壓 低於指定值。	若無法單獨透過DC電源供應器產生正常電壓， 請更換電源供應器。	目前值的100倍	邊界值的 100倍
9021	DU1板中3.3V的電壓低 於指定值。	若無法單獨透過3.3V驅動裝置1電源供應器產 生正常電壓，請更換電源供應器。		

編號	訊息	解決方案	註1	註2
9022	DU1板中5V的電壓低於指定值。	若無法單獨透過5V驅動裝置1電源供應器產生正常電壓，請更換電源供應器。		
9023	DU1板中給馬達煞車器，解碼器及風扇中的24V電壓低於指定值。	若無法單獨透過24V驅動裝置1電源供應器產生正常電壓，請更換電源供應器。		
9024	DU1溫度高於指定值。	儘快停止驅動裝置1，並確認控制器的環境溫度未過高。 請確認過濾器未堵塞。		
9025	DU1中風扇轉數低於指定值。(FAN1)	請確認驅動裝置1的過濾器未堵塞。 請更換風扇。		
9026	DU1中風扇轉數低於指定值。(FAN2)	請確認驅動裝置1的過濾器未堵塞。 請更換風扇。		
9031	DU2板中3.3V的輸入電壓低於指定值。	若無法單獨透過3.3V驅動裝置2電源供應器產生正常電壓，請更換電源供應器。		
9032	DU2板中5V的輸入電壓低於指定值。	若無法單獨透過5V驅動裝置2電源供應器產生正常電壓，請更換電源供應器。		
9033	DU2板中給馬達煞車器，解碼器及風扇中的輸入電壓24V低於指定值。	若無法單獨透過24V驅動裝置2電源供應器產生正常電壓，請更換電源供應器。		
9034	DU2溫度高於指定值。	儘快停止驅動裝置2，並確認控制器的環境溫度未過高。 請確認過濾器未堵塞。		
9035	DU2中風扇轉數低於指定值。(FAN1)	請確認驅動裝置2的過濾器未堵塞。 請更換風扇。		
9036	DU2中風扇轉數低於指定值。(FAN2)	請確認驅動裝置2的過濾器未堵塞。 請更換風扇。		
9041	DU3板中3.3V的電壓低於指定值。	若無法單獨透過3.3V驅動裝置3電源供應器產生正常電壓，請更換電源供應器。		
9042	DU3板中5V的電壓低於指定值。	若無法單獨透過5V驅動裝置3電源供應器產生正常電壓，請更換電源供應器。		
9043	DU3板中給馬達煞車器，解碼器及風扇中的輸入電壓24V低於指定值。	若無法單獨透過24V驅動裝置3電源供應器產生正常電壓，請更換電源供應器。		
9044	DU3中溫度高於指定值。	儘快停止驅動裝置3，並確認控制器的環境溫度未過高。 請確認過濾器未堵塞。		

編號	訊息	解決方案	註1	註2
9045	DU3中風扇轉數低於指定值。(FAN1)	請確認驅動裝置3的過濾器未堵塞。 請更換風扇。		
9046	DU3中風扇轉數低於指定值。(FAN2)	請確認驅動裝置3的過濾器未堵塞。 請更換風扇。		
9100	初始化失敗。無法配置記憶體。	請重新啟動控制器。		
9101	訊息排隊變滿。	-		
9102	初始化異常。無法初始化Modbus。	(選擇RTU時) 請確認是否安裝選擇的埠。 (選擇TCP時) 請確認選擇的埠編號是否使用中		
9103	初始化異常。無法初始化遠端使用者輸出。	若已指定機器人，請確認是否已註冊指定的機器人。		
9104	遠端使用者輸出異常。 指定了不能執行的命令。	請確認條件運算式。		
9105	偵測到不支援的TP。	請移除連接的TP，並重新啟動控制器。	1:TP1 2:TP2 3:TP3	
9233	現場匯流排I/O驅動程式處於異常狀態。	模組損壞或控制器軟體損毀。請還原控制器韌體。		
9234	現場匯流排I/O驅動程式初始化失敗。	模組損壞或控制器軟體損毀。請還原控制器韌體。		
9610	RAS線路探測到伺服器系統故障。重新啟動控制器。檢查噪音。更換控制器。	請確認抗噪措施。 請更換 DMB。		
9611	伺服器CPU內部RAM故障。重新啟動控制器。檢查噪音。更換DMB。	請確認抗噪措施。 請更換 DMB。		
9612	主要CPU和伺服器CPU的RAM通訊故障。重新啟動控制器。檢查噪音。更換DMB。	請確認抗噪措施。 請更換 DMB。		
9613	伺服器CPU內部RAM故障。重新啟動控制器。檢查噪音。更換DMB。	請重新啟動控制器。請確認抗噪措施。請更換DMB。 對於T/VT系列，則更換CPU板，而非DMB。		

編號	訊息	解決方案	註1	註2
9614	主要CPU和伺服器CPU初始化通訊故障。重新啟動控制器。檢查噪音。更換DMB。	請重新啟動控制器。請確認抗噪措施。請更換DMB。 對於T/VT系列，則更換CPU板，而非DMB。		
9615	主要CPU和伺服器CPU初始化通訊故障。重新啟動控制器。檢查噪音。更換DMB。	請確認抗噪措施。 請更換 DMB。		
9616	主要CPU和伺服器CPU通訊故障。重新啟動控制器。檢查噪音。更換DMB。	請重新啟動控制器。請確認抗噪措施。請更換DMB。 對於T/VT系列，則更換CPU板，而非DMB。		
9617	主要CPU和伺服器CPU通訊故障。重新啟動控制器。檢查噪音。更換DMB。	請重新啟動控制器。請確認抗噪措施。請更換DMB。 對於T/VT系列，則更換CPU板，而非DMB。		
9618	伺服器長時間命令超限。	請確認抗噪措施。 請更換 DMB。		
9619	伺服器長時間命令Checksum錯誤。	請確認抗噪措施。 請更換 DMB。		
9620	系統監視器探測到故障。重新啟動控制器。檢查噪音。更換DMB。	請重新啟動控制器。請確認抗噪措施。請更換DMB。 對於T/VT系列，則更換CPU板，而非DMB。		
9621	驅動裝置檢查故障。	請確認抗噪措施。 請更換 DMB。		
9622	伺服器CPU內部RAM故障。重新啟動控制器。檢查噪音。更換DMB。	請確認抗噪措施。 請更換 DMB。		
9623	緊急停止或安全裝置的重複線路故障。檢查接線。	請確認抗噪措施。 請更換 DMB。		
9624	探測到主電路電源電壓低。檢查電源電壓。重新啟動控制器。	請確認抗噪措施。 請更換 DMB。		
9625	主電路電源控制繼電器接觸點焊接太近。更換DPB。	請更換DMB。		

編號	訊息	解決方案	註1	註2
9626	偵測到副CPU和主CPU 識別不符。	請重新啟動控制器，採取抗噪措施，或更換 CPU板。		
9627	再生電阻器的溫度高於 指定溫度。	請指定Weight/Inertia設定。請確認負載。 請檢查機器人。(平滑度、背隙、非平滑運動、 皮帶張力鬆弛、制動器) 請確認與周邊設備的干擾。(碰撞、接觸) 請確認型號設定。 請確認電源線的連接情形。		
9628	副CPU過壓。	請更換DPB板。		
9630	伺服器實時狀態失敗。 檢查和錯誤。	請重新啟動控制器。 請更換 DMB。 請確認抗噪措施。		
9632	伺服器實時狀態失敗。 與伺服器空轉運行計數 器錯誤。	請重新啟動控制器。 請更換 DMB。 請確認抗噪措施。		
9633	伺服器實時狀態失敗。 與伺服器CPU通訊錯誤。	請重新啟動控制器。 請更換 DMB。 請確認抗噪措施。		
9640	探測到不規則運動控制 干擾。 重複干擾。	請重新啟動控制器。 請更換 DMB。 請確認抗噪措施。		
9691	在移動網路中資料傳送 失敗。	請確認驅動裝置電纜的連接情形。		
9692	在移動網路中資料接收 失敗。	請確認驅動裝置電纜的連接情形。		
9697	力覺感應器I/F板發送訊 號失敗， 請檢查力覺感應器I/F板 與力覺感應器的接線。	請確認力覺感應器I/F板和力覺感應器的連接 情形。 請重新啟動控制器。 若在採取上述應變措施後，仍發生類似錯誤， 請洽詢本公司。		
9698	力覺感應器I/F板接收訊 號失敗， 請檢查力覺感應器I/F板 與力覺感應器的接線。	請確認力覺感應器I/F板和力覺感應器的連接 情形。 請重新啟動控制器。 若在採取上述應變措施後，仍發生類似錯誤， 請洽詢本公司。		
9700	伺服器控制門數組故障。 檢查DMB。	請確認周邊設備接線是否短路和不當連接。 (緊急和I/O接頭) 請更換 DMB。 請更換附加軸裝置。 對於T/VT系列，請重新啟動控制器，採取抗 噪措施，並更換CPU板和馬達裝置。		

編號	訊息	解決方案	註1	註2
9701	平行編碼器訊號斷開。 檢查訊號電纜連接或機器人內部接線。	請確認M/C電纜訊號。 請確認機器人訊號接線。(引腳遺失、中斷連接、短路) 請更換馬達。(編碼器故障) 請更換 DMB。(偵測電路故障) 請確認控制器的接頭連接情形。(鬆脫、連接至DMB上的序列編碼器端子) 請確認型號設定。(不當設定平行編碼器) 請確認周邊設備接線。(緊急和I/O) 對於T/VT系列, 請重新啟動控制器, 採取抗噪措施, 並更換馬達裝置。		
9702	未安裝馬達驅動器。安裝馬達驅動器。檢查DMB或馬達驅動器。	請確認是否安裝馬達驅動器。 請確認型號設定和硬體設定。 請更換馬達驅動器。 請更換 DMB。 對於T/VT系列, 請確認馬達裝置的接線。		
9703	增量編碼器初始化通訊故障。檢查訊號電纜連接和機器人設置。	請確認型號設定。 請更換馬達。(編碼器故障) 請更換 DMB。 對於T/VT系列, 請重新啟動控制器, 採取抗噪措施, 並更換CPU板和馬達裝置。		
9704	絕對編碼器初始化失敗。檢查訊號電纜連接以及機器人設置。	請確認型號設定。 請更換馬達。(編碼器故障) 請更換 DMB。 對於T/VT系列, 請重新啟動控制器, 採取抗噪措施, 並更換馬達裝置。		
9705	編碼器分區設置失敗。檢查機器人設置。	請確認型號設定。		
9706	絕對編碼器初始化時數據失敗。檢查訊號電纜連接、控制器或馬達。	請更換馬達。(編碼器故障) 請更換 DMB。 請確認抗噪措施。 對於T/VT系列, 請重新啟動控制器, 採取抗噪措施, 並更換馬達裝置。		
9707	絕對編碼器多旋轉超過最大範圍。終止編碼器。	請重置編碼器。 請更換馬達。(編碼器故障)		
9708	位置超出範圍。重置編碼器。	請重置編碼器。 請更換 DMB。 請更換馬達。(編碼器故障)		
9709	序列編碼器無反應。檢查訊號電纜連接、馬達、DMB或編碼器IF板。	請確認型號設定。(不當設定平行編碼器型號) 請確認訊號線的連接情形。 請更換DMB和編碼器I/F板。		

編號	訊息	解決方案	註1	註2
9710	序列編碼器初始化失敗。 重新啟動控制器。檢查馬達、DMB或編碼器IF板。	請確認機器人配置。 請檢查訊號線。 請更換DMB和編碼器I/F板。 對於T/VT系列，請重新啟動控制器，採取抗噪措施，並更換馬達裝置。		
9711	序列編碼器通訊失敗。 重新啟動控制器。檢查馬達、DMB或編碼器IF板。	請確認機器人配置。 請檢查訊號線。 請更換DMB和編碼器I/F板。 對於T/VT系列，請重新啟動控制器，採取抗噪措施，並更換馬達裝置。		
9712	伺服器CPU監視器故障。 重新啟動控制器。檢查馬達或DMB。	請更換 DMB。 請確認抗噪措施。 對於T/VT系列，請確認訊號線的連接情形。 請重新啟動控制器，採取抗噪措施，並更換馬達裝置。		
9713	當前控制電路WDT失敗。重新啟動控制器。 檢查控制器。	請確認電源線的連接情形。 請確認15V電源供應器和電纜的連接情形。 請更換 DMB。 請確認抗噪措施。 對於T/VT系列，請重新啟動控制器，採取抗噪措施，並更換馬達裝置。		
9714	DMB不適用於此機器人 -	請確認機器人配置。 請更換成支援的DMB。		
9715	重置編碼器。重新啟動控制器。	請重新啟動控制器。		
9716	絕對編碼器的資料備用電源故障。更換電池、重置編碼器。檢查機器人內部接線。	請重置編碼器。 請確認訊號線的連接情形。		
9717	絕對編碼器備份數據失敗。重置編碼器。	請重置編碼器。 請確認訊號線的連接情形。		
9718	絕對編碼器電池警報。	更換電池。 請確認訊號線的連接情形。		
9719	絕對編碼器位置失敗。 重置編碼器。更換馬達。	請重置編碼器。 請更換馬達。(編碼器故障) 對於T/VT系列，請重新啟動控制器並更換馬達裝置。		
9720	控制器電源開啟時，速度太快。停止機器人，並重新啟動控制器。	請重新啟動控制器。 請重置編碼器。 對於T/VT系列，請重新啟動控制器，採取抗噪措施，並更換馬達裝置。 請確認與其他裝置的相互干擾。		

編號	訊息	解決方案	註1	註2
9721	絕對編碼器過熱。	請降低運動負荷。 請靜待編碼器溫度下降。		
9722	R/D轉換器檢測出異常。 請重設編碼器。請確認分解器板或機器人內部接線。	請重置編碼器。 請確認機器人的訊號接線。(引腳遺失、中斷連接、短路) 請更換分解器基板。		
9723	G感測器通訊異常。 請確認訊號線連接或機器人內部接線。	請確認訊號線的連接情形。 請確認機器人的訊號接線。(引腳遺失、中斷連接、短路) 請確認抗噪措施。 請更換控制板。 請更換 DMB。		
9724	G感測器資料錯誤。 請確認控制電路板。	請更換控制板。		
9725	多旋轉資料和R/D轉換資料產生偏差。 請重設編碼器。	請重置分解器。 請確認抗噪措施。 請更換分解器基板。		
9726	分解器激磁訊號斷開。 請重設編碼器。請確認分解器板或機器人內部接線。	請確認機器人的訊號接線。(引腳遺失、中斷連接、短路) 請更換分解器基板。		
9727	S-DSP偵測到DSP通訊異常。 請確認DMB。	請重新啟動控制器。 請確認抗噪措施。 請更換 DMB。		
9728	偵測到電流回饋資料異常。 請確認DMB。	請重新啟動控制器。 請確認抗噪措施。 請更換 DMB。 對於T/VT系列，請確認電源線是否出現短路和接地故障情形。 請重新啟動控制器或更換馬達裝置。		
9729	D-DSP偵測到DSP通訊異常。 請確認DMB。	請重新啟動控制器。 請確認抗噪措施。 請更換 DMB。		
9730	絕對編碼器電源OFF時超速。 請重設編碼器。	請重置編碼器。 請更換馬達。		
9731	絕對編碼器超速。 請重設編碼器。	請重置編碼器。請更換馬達。 對於T/VT系列，請重新啟動控制器並更換馬達裝置。		
9732	伺服器警報A。	-		

編號	訊息	解決方案	註1	註2
9733	G感測器初始化失敗。	請重新啟動控制器。 請確認訊號線是否連接。 請確認抗噪措施。		
9734	編碼器重設失敗。	請重新啟動控制器。 請再次重設編碼器。 請確認訊號線是否連接。 請更換馬達。(編碼器故障) 請確認抗噪措施。		
9800	Safety板偵測到編碼器錯誤。	請依序進行下列程序。 1. 打開系統歷史記錄，同時對所發生的編碼器異常採取相關的除錯措施。 2. 未發生相關錯誤時，請進行下列任一程序，並重新啟動控制器。 - 請確認Safety板是否連接。 - 請更換Safety板。	偵測異常部位 1:通訊 2:內部	關節編號 1:J1 2:J2 4:J3 8:J4 16:J5 32:J6
9801	Safety板偵測到位置錯誤。	請依序進行下列程序。 1. 請重新啟動控制器。 2. 打開系統歷史記錄，同時對所發生的位置異常採取相關的除錯措施。 3. 使用扭矩控制模式(TCLim命令)時，請參閱SPEL+ 語言參考，確認使用恰當。 4. 未發生相關錯誤時，請從安全功能管理員進行HOFS設定。		關節編號 1:J1 2:J2 4:J3 8:J4 16:J5 32:J6
9802	偵測到Safety板輸入內容複製錯誤。	請進行下列任一程序。 - 請重新啟動控制器。 - 請檢查TP的使用。重新啟動控制器，握住啟用開關時開關要在中間的位置，並請均勻的用力握住。 - 請確認緊急停止按鈕、TP等輸入機器與Safety板的連接，並重新啟動控制器。	偵測異常部位 1: SAFETY_IN1 2: SAFETY_IN2 4: SAFETY_IN3 8: SAFETY_IN4 16: SAFETY_IN5 32: 啟用開關 64: 緊急停止開關(示教鑿飾) 128: 緊急停止開關(控制器連接)	
9803	偵測到Safety板輸出內容複製錯誤。	請進行下列任一程序，並重新啟動控制器。 - 請確認外部機器與Safety板的連接。 請確認安全I/O接頭電源的連接。	偵測異常部位 1: SAFETY_OUT1 2: SAFETY_OUT2 4: SAFETY_OUT3 128: 安全扭矩已關閉	

編號	訊息	解決方案	註1	註2
9804	偵測到Safety板的錯誤。	請更換Safety板。	偵測異常部位 2:看門狗計時器 檢測到異常 4:電源(5V) 8:電源(3.3V) 64:通訊匯流排	
9805	偵測到Safety板的MCU錯誤。	請在系統裡是記錄中確認附加資料，並採取以下相應錯誤。 參數異常時(註1=1並且註2=255) 請使用安全功能管理員將機器人參數寫入Safety板。 更換Safety板時，將發生此錯誤，但沒有問題。 執行上述操作即可。 參數異常以外的情況 請進行下列任一程序。 ・請重新啟動控制器。 ・如果重複出現相同的錯誤，請更換Safety板。	偵測異常部位 1:資料ROM 2:程式ROM 4:RAM 16:序列監視器 128:CPU	註1為1時 0~254: 資料故障處 255:參數異常
9806	Safety板偵測到控制器錯誤。	請進行下列任一程序。 - 請重新啟動控制器。 - 重複發生同樣錯誤時，請洽詢本公司。	偵測異常部位 1:操作模式收訊錯誤	
9807	Safety板偵測到繼電器熔接。	請依序進行下列程序。 1. 打開系統歷史記錄，同時對所發生的繼電器熔接採取相關的除錯措施。 2. 未發生相關錯誤時，請進行下列任一程序。 - 請重新啟動控制器。 - 請更換Safety板。	偵測異常部位 1:繼電器熔接	
9809	Safety板中發生信號不相符。	--請進行下列任一程序。 請重新啟動控制器。 請檢查TP的使用。重新啟動控制器，握住啟用開關時開關要在中間的位置，並請均勻的用力握住。 請確認控制器內的Safety板是否連接，並重新啟動控制器。 請更換Safety板，並重新啟動控制器。	偵測異常部位 1:狀態不一致 2:手臂尖端位置不一致	
9810	Safety板未連接。	請連接Safety板，並重新啟動控制器。	偵測異常部位 1:Safety板	
9811	偵測到控制器的機器人型號設定和Safety板設定的差異。	請依序進行下列程序。 1. 請從控制器設定處選擇機器人型號。 2. 請從安全功能管理員修正Safety板的設定。		
9812	偵測到控制器的機器人參數和Safety板的差異。	請依序進行下列程序。 1. 請從控制器設定處選擇機器人型號。 2. 請從安全功能管理員修正Safety板的設定。	控制器的機器人雜湊值	Safety板的機器人雜湊值

編號	訊息	解決方案	註1	註2
9814	偵測到控制器設定和 Safety板設定的差異。	請從安全功能管理員修正Safety板的設定。	已發現差異的設定 1: 試運轉設定	

2.10 代碼編號 10000 ~


編號	訊息	解決方案	註1	註2
10000	使用者中斷命令。	-		
10001	命令逾時。	-		
10002	點資料被損壞。	-		
10003	無法建立項目。	-		
10004	無法初始化Spel類實例。	-		
10005	無法初始化編譯程式。	-		
10006	無法初始化通訊驅動程式。	-		
10007	項目不存在。	請確認專案名稱和路徑是否正確。		
10008	未指定項目。	請指定專案。		
10009	無法開啟檔案。	請確認專案名稱和路徑是否正確。		
10010	無法建立檔案。	-		
10011	未找到檔案。	請確認專案名稱和路徑是否正確。		
10012	機器人管理器打開時無法執行 FLoad。	請先關閉機器人管理器再執行。		
10013	機器人管理器打開時無法執行 LoadPoints。	請先關閉機器人管理器再執行。		
10014	無法鎖止項目。另一個對話正使用項目。	請終止其他應用程式。		
10015	項目無法同步化。	-		
10016	驅動器未準備好。	請確認驅動器標定是否正確。		
10017	IP位址無效。	請確認IP位址。		
10018	IP掩碼無效。	請確認IP遮罩。		
10019	IP網關無效。	請確認IP閘道。		

編號	訊息	解決方案	註1	註2
10020	IP位址或網關不能是子網路位址。	請確認IP位址。		
10021	IP地址或網關不能是廣播地址。	請確認IP位址。		
10022	DNS地址無效。	請檢查DNS。		
10023	專案未完成建置，無法執行命令。	請在專案建置完成後執行。		
10024	無效的工作名稱。	請確認工作名稱。		
10100	指令已經在執行中。	-		
10101	指令已被使用者停止。	請執行ResetAbort。		
10102	無效服務器實例。	請指定正確的實例。		
10103	CommandTask不正確。	請指定正確的任務編號。		
10104	初始化後不能變更ServerInstance。	請先設定ServerInstance，再初始化。		
10105	無效資料。	請檢視RC+ API中的TaskInfo方式的資料。		
10106	顯示對話方塊時無法繼續。	請確認在RC+ API中執行Rundialog方式或TeachPoint方式時，是否正執行Rundialog方式或TeachPoint方式。		
10250	函數塊。 命令執行超時。	請確認與PLC的連接情形。		
10251	函數塊。 無法執行命令。 ExtError太高或ExtCmdReset太低。	請確認ExtError位元和ExtCmdReset位元。		
10252	函數塊。 檢測到的配置無效。	請檢視配置。		
10253	函數塊。 MaxTime使用了無效的值。	請檢查MaxTime值大於0。		
10254	函數塊。 無法執行命令因為正在執行其他函數塊。	函數塊不能同時運行。		
10501	連接失敗。	-		
10502	無法連接SPEL控制器板。	-		

編號	訊息	解決方案	註1	註2
10503	控制器軟體不相容於RC+版本。	請升級RC+版本。		
10504	該系統的USB連接已預約為RC620控制器，RC+8.0無法使用	請將RC+8.0安裝至其他電腦。		
10505	沒有符合指定連接編號的設定。	請確認連接編號。		
10600	沒有安裝圖像驅動程式。	請安裝驅動程式。		

3. 緊急停止狀態下發生錯誤的恢復方法

緊急停止狀態是，在機器人系統動作時按下緊急停止開關的狀態。此時，可能會發生緊急停止以外的錯誤。如果出現錯誤，請按照以下步驟恢復錯誤。(1) 斷開緊急停止開關。(2) 使用以下方法之一執行Reset操作。 選擇Epson RC+ 8.0 功能表-[工具]-[機器人管理器]-[控制器面板]，按一下[Reset]按鈕 選擇Epson RC+ 8.0 功能表-[工具]-[運行視窗]，輸入並執行Reset命令

 提示

如果執行Reset操作，仍導致相同的錯誤，請根據本手冊的「解決方案」實施對策。

4. 註解 補充說明

關於錯誤碼所對應的註解，在此說明其中較複雜的項目。
此外，註解內容可從Epson RC+的系統歷史記錄確認。

4.1 錯誤碼27, 28: “Safety板發出主停止信號。” “Safety板發出子停止信號。”

錯誤訊息「Safety板發出主停止信號。」以及「Safety板發出子停止信號。」的註解中，因安全功能而造成停止的理由如下所述。

註1：停止信號的種類

註2：停止信號的詳情，根據註1(停止信號的種類)而有不同意義。

由於安全功能是由獨立的雙工電路進行監視，故於錯誤碼27(主)、28(副)可能會有相同補充說明的錯誤被重複通知。也可從 SF_GetStatus 函數取得 Safety 板的停止信號種類及詳情的現在值。詳情請參閱以下手冊。

Epson RC8.0 SPEL+語言參考

安全功能用語請參閱以下手冊。

安全功能手冊

補充說明				概要、對策
註1 (*1)		註2		
編號	停止信號的種類	停止信號的詳情		
100	安全輸入	編號	安全輸入埠	透過分配給註2的安全輸入的緊急停止、安全防護而停止。 請開啟連接至於註2中通知的安全輸入埠的安全開關的NC接點(常閉接點)。(*6)
		1 (*4)	SAFETY_IN1	
		2 (*5)	SAFETY_IN2	
		4	SAFETY_IN3	
		8	SAFETY_IN4	
		16	SAFETY_IN5	
101	關節的安全極限速度 (SLS_1)	編號	關節編號	由於註2中顯示的關節的速度超過SLS_1的安全速度， 機器人停止。 請參閱「基於安全極限速度(SLS)停止時的確認項目」並採取對策。
		1	J1	
		2	J2	
		4	J3	
		8	J4	
		16	J5	
		32	J6	

補充說明				概要、對策
註1 (*1)		註2		
編號	停止信號的種類	停止信號的詳情		
102	部位的安全極限速度 (SLS_1)	編號	部位	由於註2的部位的的速度超過SLS_1安全速度， 機器人停止。 請參閱「基於安全極限速度(SLS)停止時的確認項目」並採取對策。
		1	手臂尖端 (P1 TCP)	
		2	肘 (P2 Elbow)	
		4	腕部 (P3 Wrist)	
		8	肩部 (P4 Shoulder)	
103	關節的安全極限速度 (SLS_2)	編號	關節編號	由於註2中顯示的關節的速度超過SLS_2的安全速度， 機器人停止。 請參閱「基於安全極限速度(SLS)停止時的確認項目」並採取對策。
		1	J1	
		2	J2	
		4	J3	
		8	J4	
		16	J5	
		32	J6	
104	部位的安全極限速度 (SLS_2)	編號	部位	由於註2的部位的的速度超過SLS_2的安全速度， 機器人停止。 請參閱「基於安全極限速度(SLS)停止時的確認項目」並採取對策。
		1	手臂尖端 (P1 TCP)	
		2	肘 (P2 Elbow)	
		4	腕部 (P3 Wrist)	
		8	肩部 (P4 Shoulder)	
105	關節的安全極限速度	編號	關節編號	由於註2中顯示的關節的速度超過SLS_3的安全速度， 機器人停止。
		1	J1	
		2	J2	

補充說明				概要、對策
註1 (*1)		註2		
編號	停止信號的種類	停止信號的詳情		
	(SLS_3)	4	J3	請參閱「基於安全極限速度(SLS)停止時的確認項目」並採取對策。
		8	J4	
		16	J5	
		32	J6	
106	部位的安全極限速度 (SLS_3)	編號	部位	由於註2的部位的的速度超過SLS_3的安全速度， 機器人停止。請參閱「基於安全極限速度(SLS)停止時的確認項目」並採取對策。
		1	手臂尖端 (P1 TCP)	
		2	肘 (P2 Elbow)	
		4	腕部 (P3 Wrist)	
		8	肩部 (P4 Shoulder)	
107	關節的安全極限速度 (SLS_T)	編號	關節編號	於TEACH模式， 由於註2中顯示的關節的速度超過SLS_T的安全速度， 機器人停止。請降低機器人的動作速度， 或是確認透過安全功能管理器所設定的SLS_T相關安全參數。
		1	J1	
		2	J2	
		4	J3	
		8	J4	
		16	J5	
		32	J6	
108	部位的安全極限速度 (SLS_T)	編號	部位	於TEACH模式， 由於註2中顯示的部位的的速度超過SLS_T的安全速度， 機器人停止。請降低機器人的動作速度， 或是確認透過安全功能管理器所設定的SLS_T相關安全參數。
		1	手臂尖端 (P1 TCP)	
		2	肘 (P2 Elbow)	
		4	腕部 (P3 Wrist)	

補充說明				概要、對策
註1 (*1)		註2		
編號	停止信號的種類	停止信號的詳情		
		8	肩部 (P4 Shoulder)	
109	關節的安全極 限速度 (SLS_T2)	編號	關節編號	於T2模式，由於註2中顯示的關節的速度超過SLS_T2的安全速度，機器人停止。 請降低機器人的動作速度，或是確認透過安全功能管理器所設定的SLS_T2相關安全參數。
		1	J1	
		2	J2	
		4	J3	
		8	J4	
		16	J5	
		32	J6	
110	部位的安全極 限速度 (SLS_T2)	編號	部位	於T2模式，由於註2中顯示的部位的速度超過SLS_T2的安全速度，機器人停止。 請降低機器人的動作速度，或是確認透過安全功能管理器所設定的SLS_T2相關安全參數。
		1	手臂尖端 (P1 TCP)	
		2	肘 (P2 Elbow)	
		4	腕部 (P3 Wrist)	
		8	肩部 (P4 Shoulder)	

補充說明				概要、對策
註1 (*1)		註2		
編號	停止信號的種類	停止信號的詳情		
115	安全極限位置 (SLP_A)	編號	關節編號, 監控區域 (*2)	由於註2中顯示的關節編號、關節位置進入SLP_A的監控區域, 機器人停止。 請參閱「基於安全極限位置(SLP)停止時的確認項目」, 並進行恢復作業或採取對策。
		1001 (*3)	J2, YL (牆壁) J2, 限制區域	
		2001 (*3)	J2, YU (牆壁)	
		4001 (*3)	J2, XL (牆壁)	
		8001 (*3)	J2, XU (牆壁)	
		16001 (*3)	J2, ZL (牆壁)	
		32001 (*3)	J2, ZU (牆壁)	
		1002 (*3)	J3, YL (牆壁) J3, 限制區域	
		2002 (*3)	J3, YU (牆壁)	
		4002 (*3)	J3, XL (牆壁)	
		8002 (*3)	J3, XU (牆壁)	
		16002 (*3)	J3, ZL (牆壁)	
		32002 (*3)	J3, ZU (牆壁)	
		1004 (*3)	J5, YL (牆壁) J5, 限制區域	
		2004 (*3)	J5, YU (牆壁)	
		4004 (*3)	J5, XL (牆壁)	

補充說明				概要、對策
註1 (*1)		註2		
編號	停止信號的種類	停止信號的詳情		
		8004 (*3)	J5, XU (牆壁)	
		16004 (*3)	J5, ZL (牆壁)	
		32004 (*3)	J5, ZU (牆壁)	
		1008 (*3)	J6, YL (牆壁) J6, 限制區域	
		2008 (*3)	J6, YU (牆壁)	
		4008 (*3)	J6, XL (牆壁)	
		8008 (*3)	J6, XU (牆壁)	
		16008 (*3)	J6, ZL (牆壁)	
		32008 (*3)	J6, ZU (牆壁)	

補充說明				概要、對策
註1 (*1)		註2		
編號	停止信號的種類	停止信號的詳情		
116	安全極限位置 (SLP_B)	編號	關節編號, 監控區域 (*2)	由於註2中顯示的關節編號, 關節位置進入SLP_B的監控區域, 機器人停止。 請參閱「基於安全極限位置(SLP)停止時的確認項目」, 並進行恢復作業或採取對策。
		1001 (*3)	J2, YL (牆壁) J2, 限制區域	
		2001 (*3)	J2, YU (牆壁)	
		4001 (*3)	J2, XL (牆壁)	
		8001 (*3)	J2, XU (牆壁)	
		16001 (*3)	J2, ZL (牆壁)	
		32001 (*3)	J2, ZU (牆壁)	
		1002 (*3)	J3, YL (牆壁) J3, 限制區域	
		2002 (*3)	J3, YU (牆壁)	
		4002 (*3)	J3, XL (牆壁)	
		8002 (*3)	J3, XU (牆壁)	
		16002 (*3)	J3, ZL (牆壁)	
		32002 (*3)	J3, ZU (牆壁)	
		1004 (*3)	J5, YL (牆壁) J5, 限制區域	
		2004 (*3)	J5, YU (牆壁)	
		4004 (*3)	J5, XL (牆壁)	

補充說明				概要、對策
註1 (*1)		註2		
編號	停止信號的種類	停止信號的詳情		
		8004 (*3)	J5, XU (牆壁)	
		16004 (*3)	J5, ZL (牆壁)	
		32004 (*3)	J5, ZU (牆壁)	
		1008 (*3)	J6, YL (牆壁) J6, 限制區域	
		2008 (*3)	J6, YU (牆壁)	
		4008 (*3)	J6, XL (牆壁)	
		8008 (*3)	J6, XU (牆壁)	
		16008 (*3)	J6, ZL (牆壁)	
		32008 (*3)	J6, ZU (牆壁)	

補充說明			概要、對策
註1 (*1)		註2	
編號	停止信號的種類	停止信號的詳情	
117	安全極限位置 (SLP_C)	編號	關節編號, 監控區域 (*2)
		1001 (*3)	J2, YL (牆壁) J2, 限制區域
		2001 (*3)	J2, YU (牆壁)
		4001 (*3)	J2, XL (牆壁)
		8001 (*3)	J2, XU (牆壁)
		16001 (*3)	J2, ZL (牆壁)
		32001 (*3)	J2, ZU (牆壁)
		1002 (*3)	J3, YL (牆壁) J3, 限制區域
		2002 (*3)	J3, YU (牆壁)
		4002 (*3)	J3, XL (牆壁)
		8002 (*3)	J3, XU (牆壁)
		16002 (*3)	J3, ZL (牆壁)
		32002 (*3)	J3, ZU (牆壁)
		1004 (*3)	J5, YL (牆壁) J5, 限制區域
		2004 (*3)	J5, YU (牆壁)
		4004 (*3)	J5, XL (牆壁)

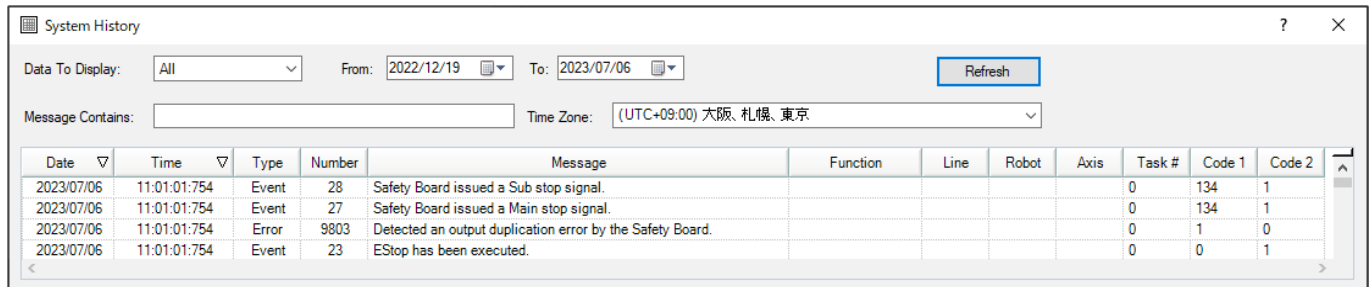
由於註2中顯示的關節編號、關節位置進入SLP_C的監控區域，機器人停止。
請參閱「基於安全極限位置(SLP)停止時的確認項目」，並進行恢復作業或採取對策。

補充說明				概要、對策
註1 (*1)		註2		
編號	停止信號的種類	停止信號的詳情		
		8004 (*3)	J5, XU (牆壁)	
		16004 (*3)	J5, ZL (牆壁)	
		32004 (*3)	J5, ZU (牆壁)	
		1008 (*3)	J6, YL (牆壁) J6, 限制區域	
		2008 (*3)	J6, YU (牆壁)	
		4008 (*3)	J6, XL (牆壁)	
		8008 (*3)	J6, XU (牆壁)	
		16008 (*3)	J6, ZL (牆壁)	
		32008 (*3)	J6, ZU (牆壁)	
118	軟軸極限	編號	關節編號	於軟軸極限時，由於註2的關節編號超過關節動作範圍，機器人停止。 請參閱「基於軟軸監視引起停止時的確認項目」，並進行恢復作業或採取對策。
		1	J1	
		2	J2	
		4	J3	
		8	J4	
		16	J5	
		32	J6	
121	開關輸入	編號	開關編號	於以下情況時，Safety板所通知的事件資訊。對此通知無需對應。(*7) 啟用開關： 緊急停止開關 1： 設置於示教檯飾上的開關。 緊急停止開關 2：
		1	啟用開關	
		2	緊急停止開關1	

補充說明				概要、對策
註1 (*1)		註2		
編號	停止信號的種類	停止信號的詳情		
		4	緊急停止開關2	連接控制器的緊急停止輸入接頭的開關。
122	模式控制	編號	狀態	通知Safety板上模式控制的狀態變化的事件資訊。對此通知無需對應。
		-	-	
123	減速監視	編號	狀態	通知Safety板上減速監視的狀態的事件資訊。對此通知無需對應。
		-	-	
124	關節角度極限	編號	關節編號	於關節角度極限時，由於註2的關節超過極限關節角度，機器人停止。請確認以下內容。 1. 有適當設定極限關節角度 2. 待機器人完全停止後再啟用關節角度極限 3. 於啟用關節角度極限時，沒有執行動作指令 4. 沒有因任何外部因素導致機器人振動
		1	J1	
		2	J2	
		4	J3	
		8	J4	
		16	J5	
32	J6			
上述以外情況 (*1)				於發生Safety板的錯誤時通知。請參閱(*1)。

*1: 當註1非為表所記載的內容時，Safety板發出錯誤通知時的事件資訊。對此通知無需對應。於系統記錄的前後會通知與此事件相關的錯誤，請對該錯誤進行對應。

示例：註1為「134」時，會通知「錯誤9803」。



*2: 安全功能管理器的安全極限位置的監視區域X1, X2, Y1, Y2與本手冊中的監控區域XL, XU, YL, YU 的對應，如下所示。

- 於監視區域選擇「牆壁」：X1 = XL, X2 = XU, Y1 = YL, Y2 = YU, Z1 = ZL, Z2 = ZU
- 於監視區域選擇「限制區域」：X1 = XU, X2 = XL, Y1 = YU, Y2 = YL
詳情請參閱以下手冊。
「機器人控制器 安全功能手冊 - 安全極限位置(SLP)的設定」

*3: 會以4位數的數字列顯示關節編號與監視區域。

- 最後3位數 (右數第1~3位數)：關節編號 (001: J2, 002: J3, 004: J5, 008: J6)

- 前1位數或2位數 (右數第4~5位數)：監視區域 (1: YL, 2: YU, 4: XL, 8: XU, 16: ZL, 32: ZU)
 示例：當註2為「1002」時，由於關節編號J3(最後3位數為002)會對監視位置YL(第1位數為1)產生干涉，因而發生停止信號。

*4: 由於控制器的初始設定是將SAFETY_IN1設定為緊急停止(ESTOP)，請連接緊急停止開關，或請於安全功能管理器變更設定。

*5: 由於控制器的初始設定是將SAFETY_IN2設定為安全防護(SG)，請連接安全防護(有安全開關的安全門等)，或請於安全功能管理器變更設定。

*6: 當透過按下連接控制器的緊急停止輸入連接器的緊急停止開關，或是示教墜飾的緊急停止開關來停止機器人時，註1會記錄「121」。

*7: 當透過安全輸入的緊急停止來停止機器人時，註1會記錄「100」。

4.2 基於安全速度監視(SLS)停止時的確認項目

恢復方法

由於機器人緊急停止，速度超過因此自動取消。請參考以下內容解除緊急停止狀態。
 「於緊急停止狀態下所發生錯誤的恢復方法」

對策

當機器人由於安全速度監視 (SLS)而意外停止時，請參閱以下的手冊進行確認。

「安全功能手冊－與安全速度監視 (SLS) 相關的安全功能參數的設定」

確認1 機器人的速度值是控制在透過安全功能管理器所設定的監視速度以下 (*)

確認2 透過安全功能管理器所設定的與安全速度監視 (SLS) 相關的安全功能參數設定值無誤

*: 可使用SF_PeakSpeedS/SF_RealSpeedS/PeakSpeed 顯示監視部位的速度。請參考使用此些參數顯示的速度，控制機器人的動作速度不會超過監視速度。機器人的動作速度可使用Speed, SpeedS, SpeedFactor等來設定。

當啟用SLS_1，明確地變更Speed的設定值，讓速度降低的示例

```
If (SF_GetStatus(1) And &H1) Then      ' 確認SLS_1 的啟用或停用
    Speed 10                          ' 啟用時Speed為10
EndIf
Go P1      ' 移動至P1
Speed 100  ' 復原Speed(此處為100)
```

4.3 基於安全極限位置(SLP)停止時的確認項目

恢復方法

需要移動機器人，使機器人的各監視部位及監視範圍不會接觸、進入透過安全功能管理器的安全極限位置(SLP)所設定的牆壁、區域。請參考以下內容，於解除緊急停止狀態後，使用任何一種方法移動機器人的監視部位。

「於緊急停止狀態下所發生錯誤的恢復方法」

移動方法1：透過變更安全輸入狀態，停用對象的安全極限位置(SLP)，將機器人步進移動。

移動方法2：以示教墜飾變更為TEACH模式，將機器人步進移動。

移動方法3：釋放電機制動器，手動移動機器人。制動器的釋放方法，請參閱以下手冊。「機器人手冊」

對策

請修正程式，使機器人的各監視部位及監視範圍不會接觸、進入透過安全極限位置(SLP)所設定的牆壁、區域。(*)

請確認安全功能管理器的各安全極限位置(SLP)設定無誤。

啟用SLS_A時，藉由經由點避免進入安全極限位置(SLP)的示例


```
Go P1          ' 移動至P1
If (SF_GetStatus(2) And &H1) Then ' 確認SLS_A 的啟用或停用
    Go P3      ' 啟用時經由P3
EndIf
Go P2          ' 移動至P2
```

4.4 基於軟軸極限停止時的確認項目

恢復方法

需要將註2中顯示的關節移動到軟軸極限的監視範圍。

請參考以下內容，於解除緊急停止狀態後，使用任何一種方法移動機器人的關節位置。

「於緊急停止狀態下所發生錯誤的恢復方法」

移動方法1：以示教墜飾變更為TEACH模式，將機器人步進移動。

移動方法2：釋放電機制動器，手動移動機器人。制動器的釋放方法，請參閱以下手冊。「機器人手冊」

對策

請確認安全功能管理器的軟軸極限設定無誤。

請確認Hofs設定值的設定無誤。