

EPSON

Epson RC+ 8.0 狀態碼與錯誤碼 (RC800系列)

翻譯版

© Seiko Epson Corporation 2024

Rev.2
TCM24ZS6973F

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 ~	15
2.3 代碼編號 2000 ~	41
2.4 代碼編號 3000 ~	105
2.5 代碼編號 4000 ~	136
2.6 代碼編號 5000 ~	154
2.7 代碼編號 6000 ~	175
2.8 代碼編號 7000 ~	184
2.9 代碼編號 9000 ~	221
2.10 代碼編號 10000 ~	232
3. 緊急停止狀態下發生錯誤的恢復方法	235
4. 註解 補充說明	237
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。”	238
4.2 基於安全速度監視(SLS)停止時的確認項目	249
4.3 基於安全極限位置(SLP)停止時的確認項目	249
4.4 基於軟軸極限停止時的確認項目	250

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。
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 ~	表示使用者定義的錯誤。
9000 ~	表示嚴重錯誤。 可能是硬體故障。請確認解決方案。
10000 ~	表示Epson RC+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	錯誤 重置方 法
1	控制器的主系統 已啟動。	-		-	-
2	電源電壓下降, 已啟動關閉程序。	-		-	-
3	控制器的主系統 已關閉。	從Epson RC+或者TP1重新啟動控制 器時, 儲存此記錄。		-	-
4	組織備份變數儲 存區。	-		-	-
5	啟動主程式。	-		-	-
6	啟動主程式。已 超過計數限制, 將跳過將此事件 記錄到系統歷史 中。	-		-	-
7	序列號衝突的問 題已修正。	-		-	-
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	已經更改編碼器 原點到軟體原點 的偏移脈衝設定 值(HOFS)。	-	變更後的數 值	變更前的數值	-
17	訊息節約模式已 啟用。	-		-	-
18	機器人參數檔案 已轉換。	-		-	-
20	示教模式中的設 置已保存。	-		-	-

編號	訊息	解決方案	註1	註2	錯誤重置方法
21	示教模式中的設置已修改。	-		-	-
23	EStop已啟動。	-	機器人編號 執行運動命令	控制器狀態	-
24	安全防護已啟動。	-	機器人編號 執行運動命令	控制器狀態	-
25	機器人設定已變更。	-	1: 新增 2: 變更 3: 刪除	機器人編號	-
26	報警設定已變更。	-	報警編號	-	-
27	Safety板已發出了主停止訊號。	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以下內容。 註解 補充說明	停止信號的詳細資訊-開關-軸-部位-安全輸入通道-減速異常詳細資訊請參閱以下內容。 註解 補充說明	-
28	Safety板已發出了子停止訊號。	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以下內容。 註解 補充說明	停止信號的詳細資訊-開關-軸-部位-安全輸入通道-減速異常詳細資訊請參閱以下內容。 註解 補充說明	-
50	控制器用電池的報警已重置。	-		-	-
51	機器人用電池的報警已重置。	-	機器人編號	-	-
52	機器人用潤滑脂的報警已重置。	-	機器人編號	-	-
100	裝置已連接至控制器。	-		-	-
101	已經變更控制台裝置。	-		-	-
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	錯誤重置方法
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。	-		-	-
112	已經重新啟動控制器。	-		-	-
113	通訊已經從繁忙狀態恢復。	-	1：乙太網路 2：USB	-	-
120	Epson RC+已經與控制器連接。	-	1：乙太網路 2：USB	-	-
121	TP已經與控制器連接。	-		-	-
123	Epson RC+與控制器斷開連接。	-		-	-
124	TP已經與控制器斷開連接。	-		-	-
126	工作模式已經變更為自動模式。	-		-	-
127	工作模式已經變更為程式模式。	-		-	-
128	工作模式已經變更為TEACH模式。	-		-	-
129	遠程乙太網已經與控制器連接。	-		-	-
130	遠端乙太網與控制器斷開連接。	-		-	-
133	工作模式已經變更為TEST模式。	-		-	-

編號	訊息	解決方案	註1	註2	錯誤重置方法
134	Epson RC+ Express Edition 已經連接到控制器。	-		-	-
135	Epson RC+ Express Edition 已經與控制器斷開連接。	-		-	-
411	機器人用電池發出報警 (L10)。	請依序進行下列程序。 1. 請更換電池。 2. 請依序前往Epson RC+ -[Tools]-[Controller]-[Maintenance], 解除報警。	耗電率的1000倍	邊界值的1000倍	重新啟動
412	皮帶的更換提醒發出警告 (L10)。	請依序進行下列程序。 1. 請更換皮帶。 2. 請依序前往Epson RC+ -[Tools]-[Controller]-[Maintenance], 解除報警。	耗電率的1000倍	邊界值的1000倍	重新啟動
413	滾珠螺桿的潤滑提醒發出警告 (L10)。	請依序進行下列程序。 1. 請注入潤滑脂。 2. 請依序前往Epson RC+ -[Tools]-[Controller]-[Maintenance], 解除報警。	耗電率的1000倍	邊界值的1000倍	重新啟動
414	馬達更換提醒發出警告 (L10)。	請依序進行下列程序。 1. 請更換馬達。 2. 請依序前往Epson RC+ -[Tools]-[Controller]-[Maintenance], 解除報警。	耗電率的1000倍	邊界值的1000倍	重新啟動
415	減速齒輪更換提醒發出警告 (L10)。	請依序進行下列程序。 1. 請更換齒輪。 2. 請依序前往Epson RC+ -[Tools]-[Controller]-[Maintenance], 解除報警。	耗電率的1000倍	邊界值的1000倍	重新啟動
416	滾珠螺桿的更換提醒發出警告 (L10)。	請依序進行下列程序。 1. 請更換滾珠螺桿栓槽。 2. 請依序前往Epson RC+ -[Tools]-[Controller]-[Maintenance], 解除報警。	耗電率的1000倍	邊界值的1000倍	重新啟動

編號	訊息	解決方案	註1	註2	錯誤重置方法
421	機器人用電池發出報警 (L50)。	請依序進行下列程序。 1. 請更換電池。 2. 請依序前往Epson RC+ -[Tools]-[Controller]-[Maintenance]，解除報警。	耗電率的1000倍	邊界值的1000倍	重新啟動
422	皮帶的更換提醒發出警告 (L50)。	請依序進行下列程序。 1. 請更換皮帶。 2. 請依序前往Epson RC+ -[Tools]-[Controller]-[Maintenance]，解除報警。	耗電率的1000倍	邊界值的1000倍	重新啟動
423	滾珠螺桿的潤滑提醒發出警告 (L50)。	請依序進行下列程序。 1. 請注入潤滑脂。 2. 請依序前往Epson RC+ -[Tools]-[Controller]-[Maintenance]，解除報警。	耗電率的1000倍	邊界值的1000倍	重新啟動
424	馬達更換提醒發出警告 (L50)。	請依序進行下列程序。 1. 請更換馬達。 2. 請依序前往Epson RC+ -[Tools]-[Controller]-[Maintenance]，解除報警。	耗電率的1000倍	邊界值的1000倍	重新啟動
425	減速齒輪更換提醒發出警告 (L50)。	請依序進行下列程序。 1. 請更換齒輪。 2. 請依序前往Epson RC+ -[Tools]-[Controller]-[Maintenance]，解除報警。	耗電率的1000倍	邊界值的1000倍	重新啟動
426	滾珠螺桿的更換提醒發出警告 (L50)。	請依序進行下列程序。 1. 請更換滾珠螺桿栓槽。 2. 請依序前往Epson RC+ -[Tools]-[Controller]-[Maintenance]，解除報警。	耗電率的1000倍	邊界值的1000倍	重新啟動
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。		-	重新啟動
502	已經初始化記憶體。	發生此錯誤時，全域保留變數(Global Preserve)的值將會初始化。請進行下列任一程序，並重新啟動控制器。 · 請更換MAIN板。 · 更換MAIN板後首次啟動時，若警告仍未解除，請重新啟動控制器。	魔術數字	大小驗證	重新啟動
504	在背景任務中發生錯誤。	請確定系統未發生任何問題，然後繼續操作。	任務編號	0	重新啟動

編號	訊息	解決方案	註1	註2	錯誤重置方法
505	控制器已經透過自動恢復重新啟動。	因設定可能已經初始化，請確認後執行操作。		-	重新啟動
511	請檢查備份用電池。	請檢查備份用電池。	目前值的100倍	邊界值的100倍	重新啟動
512	MAIN板的5V輸入電壓低於指定值。	請更換MAIN板。	目前值的100倍	邊界值的100倍	重新啟動
513	馬達煞車、編碼器和風扇的24V輸入電壓低於指定電壓。	請進行下列任一程序。 • 請更換MAIN板。 • 請更換 PSU。	目前值的100倍	邊界值的100倍	重新啟動
514	控制器內部溫度高於指定值。	請儘快停止控制器，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	重新啟動
515	控制器風扇轉速低於指定值 (FAN1)。	請確認過濾器未堵塞。重啟控制器。若警告未解除，請更換風扇。	目前值	邊界值	重新啟動
516	控制器風扇轉速低於指定值 (FAN2)。	請確認過濾器未堵塞。重啟控制器。若警告未解除，請更換風扇。	目前值	邊界值	重新啟動
517	控制器內部溫度高於指定值。	請儘快停止控制器，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	重新啟動
519	MAIN板的3.3V輸入電壓低於指定值。	請更換MAIN板。	目前值的100倍	邊界值的100倍	重新啟動
520	MAIN板的DC輸入電壓超出指定值範圍。	請更換MAIN板。	目前值的100倍	邊界值的100倍	重新啟動
550	和CV視覺的通訊被切斷。	請確認控制器與緊湊型視覺之間的連接。	攝影機編號	-	重新啟動
551	CV視覺的CPU風扇轉速變低。	請確認緊湊型視覺的風扇過濾器未堵塞。請重新啟動控制器和緊湊型視覺。若警告未解除，請更換CPU風扇。	攝影機編號	目前值	重新啟動

編號	訊息	解決方案	註1	註2	錯誤重置方法
552	CV視覺的CPU風扇轉速變低。	請更換CV視覺的CPU風扇。	攝影機編號	目前值	重新啟動
553	CV視覺的殼體風扇轉速變低。	請確認緊湊型視覺的風扇過濾器未堵塞。請重新啟動控制器和緊湊型視覺。若警告未解除，請更換系統風扇。	攝影機編號	目前值	重新啟動
554	CV視覺的殼體風扇轉速變低。	請更換CV視覺的系統風扇。	攝影機編號	目前值	重新啟動
555	CV視覺的CPU溫度高於指定溫度。	請確認緊湊型視覺的風扇過濾器未堵塞。請重新啟動控制器和緊湊型視覺。若警告未解除，請檢查緊湊型視覺的安裝環境(周圍空間、環境溫度)。	攝影機編號	目前值的100倍	重新啟動
556	CV視覺的CPU溫度高於指定溫度。	請確認緊湊型視覺的風扇過濾器未堵塞。請重新啟動控制器和緊湊型視覺。若警告未解除，請檢查緊湊型視覺的安裝環境(周圍空間、環境溫度)。	攝影機編號	目前值的100倍	重新啟動
557	CV視覺的備份電池電壓低於指定電壓。	請更換緊湊型視覺的備份用電池。	攝影機編號	目前值的100倍	重新啟動
558	CV視覺的備份電池電壓低於指定電壓。	請更換緊湊型視覺的備份用電池。	攝影機編號	目前值的100倍	重新啟動
559	緊湊型視覺異常關閉。	請重新啟動控制器和緊湊型視覺。	攝影機編號	-	重新啟動
560	CV視覺的內存不足。	若警告未解除，請初始化緊湊型視覺。	攝影機編號	目前值	重新啟動
561	CV視覺的磁碟空間不足。	請確認視覺序列是否具備可減少的非必要模型。請減少序列或物件(Geometric、Correlation、DefectFinder等)。請考慮使用USB記憶體。	攝影機編號	目前值	重新啟動
562	緊湊型視覺的硬體發生異常。	請確認內部配線等硬體狀態。請重新啟動控制器和緊湊型視覺。若警告未解除，請初始化緊湊型視覺。	攝影機編號	-	重新啟動
563	緊湊型視覺的硬體發生異常。	請確認內部配線等硬體狀態。請重新啟動控制器和緊湊型視覺。若警告未解除，請更換LED/SW板。	攝影機編號	-	重新啟動

編號	訊息	解決方案	註1	註2	錯誤重置方法
569	已經恢復與緊湊型視覺之間的通訊。	若在重新啟動控制器和緊湊型視覺後，警告仍未解除，請更換LED/SW板。	攝影機編號	-	重新啟動
570	CV視覺的密碼認證失敗。	請在RC+攝影機設定頁面輸入正確的连接密碼。若不知道密碼，則需要執行下列任一操作。 <ul style="list-style-type: none"> · 從CV監視器輸入新的連接密碼。然後在RC+攝影機頁面輸入同一組密碼。 · 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。 		-	重新啟動
580	OPC UA伺服器發生錯誤。	請重新啟動控制器。	OPC UA的 Status Code (10進位)	-	重新啟動
581	OPC UA 伺服器記錄檔已啟動。	1. 請關閉OPC UA伺服器的記錄功能。 2. 請重新啟動控制器以啟用設定。		-	重新啟動
582	已超過 OPC UA 伺服器記錄檔大小。	1. 請關閉OPC UA伺服器的記錄功能。 2. 請重新啟動控制器以啟用設定。		-	重新啟動
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。 <ul style="list-style-type: none"> · 請從控制器設定執行校準。 · 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	重新啟動
597	透過步進(PTP)動作通過了奇異點附近。	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。		-	重新啟動
598	因為偵測到碰撞，機器人停止。	將機器人移動至避免碰撞的方向。		-	重新啟動
599	在奇異點附近嘗試步進。	按一下相同的步進按鈕，就會在PTP運動下操作機器人。		-	重新啟動
700	馬達軸卡與當前機器人模型不符。	請進行下列任一程序。 <ul style="list-style-type: none"> · 請檢查機器人型號。 請更換馬達驅動器。		-	-

編號	訊息	解決方案	註1	註2	錯誤重置方法
701	軸設定與其他機器人 (包括 PG) 重複。	請檢查機器人型號。		-	重新啟動
702	軸設定與其他機器人 (包括 PG) 重複。	請檢查機器人型號。		-	重新啟動
703	軸設定與其他機器人 (包括 PG) 重複。	請檢查機器人型號。		-	重新啟動
704	硬體資訊未定義。	請檢查機器人型號。		-	-
736	已經重置編碼器。	請重新啟動控制器。		-	-
737	編碼器電池電壓低。	請進行下列任一程序。 <ul style="list-style-type: none"> • 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MAIN板。 • 請檢查電纜連接。 		-	-
752	伺服器報警D。	請重新啟動控制器。重複發生時, 請洽詢零售商。		-	-

2.2 代碼編號 1000 ~

編號	訊息	解決方案	註1	註2	錯誤重置方法
1001	發生系統錯誤。(參數無效)	請進行下列任一程序。 <ul style="list-style-type: none"> • 請重新啟動控制器。 • 請還原正常運作的備份檔案。 • 請透過更新工具更新控制器韌體。 • 重複發生同樣錯誤時, 請洽詢本公司。 		-	-
1002	無法存取指定的資料。	請進行下列任一程序。 <ul style="list-style-type: none"> • 請檢查控制器設定。 • 請檢測控制器上所安裝板的連接。 • 請確認是否可存取指定的檔案。 • 請還原正常運作的備份檔案。 • 請透過更新工具更新控制器韌體。 		-	-
1003	連接密碼無效。	請輸入控制器上設定的連接密碼。		-	-

編號	訊息	解決方案	註1	註2	錯誤重置方法
1004	不支援此版本，無法使用指定的備份資料或更新工具。	請進行下列任一程序。 <ul style="list-style-type: none"> • 請透過更新工具更新控制器韌體。 • 請檢查指定的備份資料。 • 請使用新的更新工具。無法使控制器回到舊版本 • 請將RC+更新為最新版本。 		-	-
1005	序列號不同，無法使用指定的備份資料進行還原。	請選擇相同序列號的備份資料後再次執行。		-	-
1006	機器人型號不同，無法使用指定的備份資料進行還原。	請選擇機器人型號相同的備份資料後再次執行。		-	-
1007	控制器類型不同，無法使用指定的備份資料進行還原。	請選擇控制器類型相同的備份資料後再次執行。		-	-
1008	偵測到不支援的TP，初始化TP失敗。	請進行下列任一程序。 <ul style="list-style-type: none"> • 請重新連接支援控制器的TP。 • 重複發生同樣錯誤時，請洽詢本公司。 		-	-
1010	指定的I/O編號正在使用。	請設定下述I/O編號以外的遠端I/O命令 <ul style="list-style-type: none"> - 實時I/O - Hand-I/O 		-	-
1011	所選的現場匯流排從站不支援指定的I/O編號，無法將其指分配給遠端I/O訊號。	請進行下列任一程序。 <ul style="list-style-type: none"> • 請參照現場匯流排從站屏幕的大小，檢查指定位元後，重新設定遠端I/O命令。 • 請透過更新工具更新控制器韌體。 • 重複發生同樣錯誤時，請洽詢本公司。 		-	-
1012	所選的現場匯流排主站不支援指定的I/O編號，無法將其指分配給遠端I/O訊號。	請進行下列任一程序。 <ul style="list-style-type: none"> • 請參照現場匯流排主站屏幕的大小，檢查指定位元後，重新設定遠端I/O命令。 • 請透過更新工具更新控制器韌體。 • 重複發生同樣錯誤時，請洽詢本公司。 		-	-
1013	無法變更現場匯流排的大小。	請進行下列任一程序。 <ul style="list-style-type: none"> • 請確認所連接現場匯流排板的類型和遠端I/O的區域，並檢查大小後再次執行。 • 請透過更新工具更新控制器韌體。 • 重複發生同樣錯誤時，請洽詢本公司。 		-	-
1015	指定到遠端I/O功能的I/O編號已保留。	<ul style="list-style-type: none"> • 請檢查指定的I/O編號。以下無法指定正在使用的I/O編號。 - 實時I/O - 末端夾具設定 - 函數區塊 		-	-

編號	訊息	解決方案	註1	註2	錯誤重置方法
1016	PLC相關遠端設定無效。	請進行下列任一程序。 <ul style="list-style-type: none"> · 請指定設定中的PLC廠商類型函數區塊所需的大小。 · 請檢查函數區塊的使用。 · 請檢查指定的I/O編號。以下無法指定正在使用的I/O編號。 - 實時I/O - 末端夾具設定 - 函數區塊 		-	-
1020	發生系統錯誤。(呼叫恢復模式)	請在正常模式下重新啟動後再次執行可執行恢復控制器所需的還原功能和更新工具。		-	-
1021	控制器初始化失敗，無法執行此操作。	請進行下列任一程序。 <ul style="list-style-type: none"> · 請重新啟動控制器。 · 請透過更新工具更新控制器韌體。 · 重複發生同樣錯誤時，請洽詢本公司。 		-	-
1022	SPEL專案未開啟，無法執行此操作。	1. 請打開專案。 2. 請重新建立專案。		-	-
1023	SPEL專案已開啟，無法執行此操作。	請關閉專案後再次執行。		-	-
1024	目前設定限制從遠端I/O執行。	請依序進行下列程序變更設定 1. 請將控制裝置設為遠端I/O。 2. 請進行下列任一程序。 <ul style="list-style-type: none"> · 請斷開RC+與控制器的連接後在自動模式下運作。 · 請從RC+的Run視窗啟用遠端I/O。 		-	-
1025	TEACH模式下不適用的操作。	請將控制器的操作模式設為AUTO模式後再次執行。		-	-
1026	TEACH模式下僅可從TP執行的操作。	請進行下列任一程序。 <ul style="list-style-type: none"> · 請從TP執行再次執行。 · 請將控制器的操作模式設為AUTO模式後再次執行。 		-	-
1027	自動模式下不適用的操作。	請將控制器的操作模式設為程式模式後再次執行。		-	-
1028	自動模式下僅可從裝置控件執行的操作。	請進行下列任一程序。 <ul style="list-style-type: none"> · 請從目前設定的控制裝置再次執行。 · 請變更控制裝置再次執行。 · 請將控制器的操作模式設為程式模式後再次執行。 		-	-

編號	訊息	解決方案	註1	註2	錯誤重置方法
1030	嘗試從無權限的控制裝置變更控制器的操作模式。	請透過TP進行從TEACH模式或TEST模式的模式變更。		-	-
1031	任務正在運行時無法執行此操作。	請結束非必要的任務或等待結束後再次執行。		-	-
1032	正在運行的任務數已達上限。	請結束非必要的任務或等待結束後再次執行。		-	-
1033	非同步機器人的運動命令正在運行時無法執行此操作。	請結束運動或等待結束後執行。		-	-
1034	指定的非同步命令已完成。	請確認機器人運動是否符合預期。		-	-
1035	目前設定僅允許從遠端I/O執行。	請進行下列任一程序。 <ul style="list-style-type: none"> • 請將控制器的操作模式設為程式模式，並從Epson RC+的Run視窗中確認遠端I/O停用後再次執行。 • 請變更控制裝置再次執行。 		-	-
1037	目前設定僅允許從遠端乙太網執行。	請進行下列任一程序。 <ul style="list-style-type: none"> • 請將控制器的操作模式設為程式模式，並從Epson RC+的Run視窗中確認遠程乙太網停用後再次執行。 • 請變更控制裝置再次執行。 		-	-
1039	任務正在運行時無法執行此操作。	請結束非必要的任務或等待結束後再次執行。		-	-
1040	連接的控制器不支援此操作。	請進行下列任一程序。 <ul style="list-style-type: none"> • 請檢查控制器型號。 • 請透過更新工具更新控制器韌體。 • 重複發生同樣錯誤時，請洽詢本公司。 		-	-
1041	緊急停止狀態下無法執行此操作。	請解除緊急停止後再次執行。		-	-
1042	安全防護啟用時下無法執行此操作。	請停用安全防護(安全防護已關閉)後再次執行。		-	-
1043	錯誤狀態下無法執行此操作。	請依序進行下列程序。 <ol style="list-style-type: none"> 1. 請打開系統歷史記錄後，確認所發生的錯誤。 2. 請根據錯誤採取對策。 3. 請再次執行。 		-	-
1045	控制器正在等待INPUT命令，無法執行此操作。	請等待INPUT命令完成後再次執行。		-	-

編號	訊息	解決方案	註1	註2	錯誤重置方法
1046	檔案傳送中無法執行此操作。	請等待檔案傳輸完成後再次執行。		-	-
1047	無法取消從其他裝置執行的命令。	請從執行命令的裝置停止。		-	-
1048	偵測到電源電壓下降，無法執行此操作。	偵測到電壓低後無法執行。請依序進行下列程序。 1. 請檢查控制器的電源狀態。 2. 請重新啟動控制器。		-	重新啟動
1049	嘗試從無權限的控制裝置變更控制器的操作模式。	從變更為目前操作模式的控制裝置再次執行。		-	-
1050	指定了超出上限長度的密碼。	請進行下列任一程序。 • 請檢查密碼長度後再次執行。 • 請透過更新工具更新控制器韌體。 • 重複發生同樣錯誤時，請洽詢本公司。		-	-
1051	無法將控制器設定備份至USB記憶體。	請進行下列任一程序。 • 請確認USB記憶體的連接後再次執行。 • 請使用其他USB記憶體再次執行。 • 請重新啟動控制器後再次執行。		-	-
1052	控制器設定備份已開始。	可能控制器內正在執行自動備份。請等待結束後再次執行。		-	-
1053	TEST模式下不適用的操作。	請將控制器的操作模式設為TEACH模式或AUTO模式後再次執行。		-	任務停止
1054	在測試模式下只能透過TP執行此操作。	請進行下列任一程序。 • 請從TP執行再次執行。 • 請將控制器的操作模式設為TEACH模式或AUTO模式後再次執行。		-	任務停止
1055	未能執行背景任務。	請進行下列任一程序。 • 請停止執行非必要的背景任務。 • 請確認程式中包含BGMain函數後重新建立。		-	任務停止
1056	目前設定禁止從TP進行操作。	請結束任務後進行下列任一程序。 • 請從目前設定的控制裝置執行。 • 請將控制器的操作模式設為TEACH模式或TEST模式後再次執行。 • 請從Epson RC+的Run視窗中啟用TP後再次執行。 • 請變更控制裝置再次執行。		-	任務停止

編號	訊息	解決方案	註1	註2	錯誤重置方法
1057	目前設定僅允許從TP進行操作。	請結束任務後進行下列任一程序。 <ul style="list-style-type: none"> 請從目前設定的TP執行。 請將控制器的操作模式設為程式模式，並從Epson RC+的Run視窗中確認TP停用後再次執行。 請變更控制裝置再次執行。 		-	任務停止
1058	只能在T2模式下執行此操作。	請結束任務，並將TP模式切換鍵開關切換至<Teach/T2>後再次執行。		-	任務停止
1059	指定了不支援的控制器操作模式。	<ul style="list-style-type: none"> 請檢查要變更的控制器操作模式。 無法在符合UL標準的RC800-A控制器上使用T2模式。 		-	-
1065	控制器正在儲存資料，無法重新啟動。	請在一段時間後再次執行。		-	-
1100	無法存取檔案。	請進行下列任一程序。 <ul style="list-style-type: none"> 請檢查檔案名稱。 請減少傳輸的檔案。 請刪除非必要的檔案。 請在還原資料的選擇對話方塊中減少還原對象。 請檢查備份指定的備份資料夾。 請檢查還原指定的備份資料。 請重新啟動控制器。 請透過更新工具更新控制器韌體。 請更換控制器的SD。 		-	-
1102	無法存取系統配置。	請進行下列任一程序。 <ul style="list-style-type: none"> 請再次執行。 請重新啟動控制器。 請透過更新工具更新控制器韌體。 請更換控制器的SD。 重複發生同樣錯誤時，請洽詢本公司。 		-	-
1103	未找到指定的檔案。	請進行下列任一程序。 <ul style="list-style-type: none"> 請檢查執行還原時指定的備份檔案。 請透過更新工具更新控制器韌體。 請重新安裝Epson RC+。 		-	-
1104	未找到SPEL專案配置檔案。	請透過專案同步化或還原傳輸專案檔案。		-	重置
1105	未找到物件檔案。	請進行下列任一程序。 <ul style="list-style-type: none"> 請重新建立專案。 請透過專案同步化或還原傳輸專案。 		-	重置

編號	訊息	解決方案	註1	註2	錯誤重置方法
1106	指定的點檔案不存在。	請進行下列任一程序。 <ul style="list-style-type: none"> 請透過專案同步化或還原傳輸包含所需點檔案的專案。 請建立所需的點檔案。 請檢查專案內的點檔案設定。 		-	重置
1107	目前組合語言程式版本不支援指定的SPEL專案。	請進行下列任一程序。 <ul style="list-style-type: none"> 請重新建立控制器支援的編譯器版本的SPEL專案。 請指定控制器支援的編譯器版本的SPEL專案。 請透過專案同步化或還原傳輸控制器支援的編譯器版本的SPEL專案。 		-	重置
1108	需要建立指定的SPEL專案。	請進行下列任一程序。 <ul style="list-style-type: none"> 請重新建立專案。 請透過專案同步化或還原傳輸專案。 		-	重置
1111	未找到輸送帶檔案。	請進行下列任一程序。 <ul style="list-style-type: none"> 請透過專案同步化或還原傳輸包含所需輸送帶檔案的專案。 請進行所需的輸送帶設定後，建立檔案。 請檢查專案內的輸送帶檔案設定。 		-	-
1112	未找到力覺檔案。	請進行下列任一程序。 <ul style="list-style-type: none"> 請透過專案同步化或還原傳輸包含所需力檔案的專案。 請建立所需的力檔案。 請檢查專案內的力檔案設定。 		-	重置
1114	控制器中可建立的SPEL專案數量已達到上限。	請進行下列任一程序。 <ul style="list-style-type: none"> 請透過支援多個專案的應用程式刪除。 請透過更新工具更新控制器韌體。 		-	-
1120	載入系統設定失敗。(檔案損壞)	請進行下列任一程序。 <ul style="list-style-type: none"> 請再次執行。 請重新啟動控制器。 請透過更新工具更新控制器韌體。 請更換控制器的SD。 重複發生同樣錯誤時，請洽詢本公司。 		-	-
1121	載入SPEL專案設定失敗。(檔案損壞)	請透過專案同步化或還原傳輸專案。		-	重置
1122	開啟點檔案失敗。(檔案損壞)	請進行下列任一程序。 <ul style="list-style-type: none"> 請透過專案同步化或還原傳輸包含所需點檔案的專案。 請重新建立所需的點檔案。 請檢查專案內的點檔案設定。 		-	重置

編號	訊息	解決方案	註1	註2	錯誤重置方法
1123	開啟I/O標籤檔案失敗。(檔案損壞)	請進行下列任一程序。 <ul style="list-style-type: none"> 請透過專案同步化或還原傳輸包含所需I/O標籤檔案的專案。 請重新設定所需I/O標籤後，建立I/O標籤檔案。 請檢查專案內的I/O標籤檔案設定。 		-	重置
1124	開啟使用者錯誤檔案失敗。(檔案損壞)	請進行下列任一程序。 <ul style="list-style-type: none"> 請透過專案同步化或還原傳輸包含所需使用者錯誤檔案的專案。 請重新設定所需使用者錯誤後，建立使用者錯誤檔案。 請檢查專案內的使用者錯誤檔案設定。 		-	重置
1125	開啟錯誤訊息檔案失敗。(檔案損壞)	請進行下列任一程序。 <ul style="list-style-type: none"> 請重新安裝Epson RC+。 請與供應商聯絡。 		-	-
1126	載入軟體選項資訊失敗。(檔案損壞)	請依序進行下列程序。 <ol style="list-style-type: none"> 請重新啟動控制器。 請透過更新工具更新控制器韌體。 請重新設定軟體選項。 		-	-
1127	載入視覺檔案失敗。(檔案損壞)	請進行下列任一程序。 <ul style="list-style-type: none"> 請透過專案同步化或還原傳輸包含所需視覺檔案的專案。 請建立所需的視覺檔案。 請檢查專案內的視覺檔案設定。 		-	重置
1128	恢復控制器設定失敗 (文件損壞)。	請進行下列任一程序。 <ul style="list-style-type: none"> 請檢查指定的備份資料後再次執行。 請重新獲取備份資料後執行。 請重新啟動控制器後再次執行。 		-	-
1130	系統歷史中沒有項目。	如果發生同樣錯誤，請重新啟動控制器。		-	-
1131	檢測USB記憶體失敗。	請進行下列任一程序。 <ul style="list-style-type: none"> 請確認USB記憶體的連接後再次執行。 請使用其他USB記憶體再次執行。 請重新啟動控制器後再次執行。 		-	-

編號	訊息	解決方案	註1	註2	錯誤重置方法
1132	無法存取檔案。	請進行下列任一程序。 <ul style="list-style-type: none"> • 請確認控制器容量和的備份檔案大小。 • 請檢查與控制裝置的連接。 • 請透過更新工具更新控制器韌體。 • 請重新啟動控制器。 • 請檢查與控制裝置的連接。 • 請更換控制器的SD。 • 請更換控制器的電路板。 • 重複發生同樣錯誤時，請洽詢本公司。 		-	重置
1133	無法刪除檔案。	請確認檔案名稱和路徑後再次執行。		-	-
1134	無法獲取GUI Builder檔案。	請進行下列任一程序。 <ul style="list-style-type: none"> • 請透過專案同步化或還原傳輸包含所需GUI Builder檔案的專案。 • 請進行所需GUI設計後，重新建立GUI Builder檔案。 • 請檢查專案內的GUI Builder檔案設定。 		-	重置
1138	無法讀取ForceGuide檔案。	請進行下列任一程序。 <ul style="list-style-type: none"> • 請透過專案同步化或還原傳輸包含所需ForceGuide檔案的專案。 • 請建立所需的ForceGuide檔案。 • 請檢查專案內的ForceGuide檔案設定。 		-	重置
1139	無法讀取部件給料器檔案。	請進行下列任一程序。 <ul style="list-style-type: none"> • 請透過專案同步化或還原傳輸包含所需部件給料器檔案的專案。 • 請重新設定所需部件給料器後，建立檔案。 • 請檢查專案內的部件給料器檔案設定。 		-	重置
1140	無法讀取物件檔案。	請進行下列任一程序。 <ul style="list-style-type: none"> • 請重新建立專案。 • 請透過專案同步化或還原傳輸專案。 		-	重置
1141	無法獲取SPEL專案的設定。	請透過專案同步化或還原傳輸專案。		-	重置
1142	無法獲取SPEL專案的設定。	請透過專案同步化或還原傳輸專案。		-	重置
1143	無法備份控制器設定。	請進行下列任一程序。 <ul style="list-style-type: none"> • 請再次執行。 • 若要備份至USB記憶體，請使用其他USB記憶體再次執行。 • 請重新啟動控制器後再次執行。 		-	-

編號	訊息	解決方案	註1	註2	錯誤重置方法
1144	無法備份控制器設定。	請進行下列任一程序。 <ul style="list-style-type: none"> 請再次執行。 若要備份至USB記憶體，請使用其他USB記憶體再次執行。 請重新啟動控制器後再次執行。 		-	-
1145	無法讀取設定的輸送帶檔案。	請進行下列任一程序。 <ul style="list-style-type: none"> 請透過專案同步化或還原傳輸包含所需輸送帶檔案的專案。 請進行所需的輸送帶設定後，建立檔案。 請檢查專案內的輸送帶檔案設定。 		-	重置
1146	無法讀取設定的輸送帶檔案。	請進行下列任一程序。 <ul style="list-style-type: none"> 請透過專案同步化或還原傳輸包含所需輸送帶檔案的專案。 請進行所需的輸送帶設定後，建立檔案。 請檢查專案內的輸送帶檔案設定。 		-	重置
1150	無法獲取系統歷史記錄檔案(格式不相符)。	請進行下列任一程序。 <ul style="list-style-type: none"> 請重新啟動控制器。 請透過更新工具更新控制器韌體。 請更換控制器的SD。 		-	-
1151	無法獲取系統歷史記錄檔案(對映錯誤)。	請進行下列任一程序。 <ul style="list-style-type: none"> 請重新啟動控制器。 請透過更新工具更新控制器韌體。 請更換控制器的SD。 		-	-
1152	無法獲取系統歷史記錄檔案。	請進行下列任一程序。 <ul style="list-style-type: none"> 請重新啟動控制器。 請透過更新工具更新控制器韌體。 請更換控制器的SD。 		-	-
1153	無法獲取系統歷史記錄檔案。	請進行下列任一程序。 <ul style="list-style-type: none"> 請重新啟動控制器。 請透過更新工具更新控制器韌體。 請更換控制器的SD。 		-	-
1155	無法獲取設定。	請進行下列任一程序。 <ul style="list-style-type: none"> 請重新啟動控制器。 請透過更新工具更新控制器韌體。 請更換控制器的SD。 請更換控制器的電路板。 對於虛擬控制器連接時的錯誤，請重新安裝Epson RC+。 重複發生同樣錯誤時，請洽詢本公司。 		-	重置

編號	訊息	解決方案	註1	註2	錯誤 重置方 法
1156	無法保存設定。	請進行下列任一程序。 <ul style="list-style-type: none"> • 請重新啟動控制器。 • 請還原正常運作的備份檔案。 • 請透過更新工具更新控制器韌體。 • 請更換控制器的SD。 • 請更換控制器的電路板。 • 對於虛擬控制器連接時的錯誤，請重新安裝Epson RC+。 • 重複發生同樣錯誤時，請洽詢本公司。 		-	重置
1157	無法獲取設定。	請進行下列任一程序。 <ul style="list-style-type: none"> • 請重新啟動控制器。 • 請透過更新工具更新控制器韌體。 • 請更換控制器的SD。 • 請更換控制器的電路板。 • 對於虛擬控制器連接時的錯誤，請重新安裝Epson RC+。 • 重複發生同樣錯誤時，請洽詢本公司。 		-	重置
1158	無法保存設定。	請進行下列任一程序。 <ul style="list-style-type: none"> • 請重新啟動控制器。 • 請還原正常運作的備份檔案。 • 請透過更新工具更新控制器韌體。 • 請更換控制器的SD。 • 請更換控制器的電路板。 • 對於虛擬控制器連接時的錯誤，請重新安裝Epson RC+。 • 重複發生同樣錯誤時，請洽詢本公司。 		-	重置
1160	取得設定失敗。(MCD)	請進行下列任一程序。 <ul style="list-style-type: none"> • 請重新啟動控制器。 • 請還原正常運作的備份檔案。 • 請透過更新工具更新控制器韌體。 • 請更換控制器的SD。 • 重複發生同樣錯誤時，請洽詢本公司。 		-	-
1161	取得設定失敗。(MCD)	請進行下列任一程序。 <ul style="list-style-type: none"> • 請重新啟動控制器。 • 請還原正常運作的備份檔案。 • 請透過更新工具更新控制器韌體。 • 請更換控制器的SD。 • 對於虛擬控制器連接時的錯誤，請重新安裝Epson RC+。 • 重複發生同樣錯誤時，請洽詢本公司。 		-	-

編號	訊息	解決方案	註1	註2	錯誤重置方法
1163	儲存設定失敗。(MCD)	請進行下列任一程序。 <ul style="list-style-type: none"> • 請重新啟動控制器。 • 請還原正常運作的備份檔案。 • 請透過更新工具更新控制器韌體。 • 請更換控制器的SD。 • 請更換控制器的電路板。 • 重複發生同樣錯誤時，請洽詢本公司。 		-	-
1165	取得MT機器人的系統設定失敗。(MPD)	請透過MT設置工具修復或更新。		-	-
1166	取得MT機器人的系統設定失敗。(MPD)	請透過MT設置工具修復或更新。		-	-
1168	取得MT機器人的系統設定失敗。(MPD)	請透過MT設置工具修復或更新。		-	-
1170	取得系統設定失敗。(MPL)	請進行下列任一程序。 <ul style="list-style-type: none"> • 請再次執行。 • 請重新啟動控制器。 • 請透過更新工具更新控制器韌體。 • 請更換控制器的SD。 • 對於虛擬控制器連接時的錯誤，請重新安裝Epson RC+。 • 重複發生同樣錯誤時，請洽詢本公司。 		-	-
1171	取得系統設定失敗。(MPL)	請進行下列任一程序。 <ul style="list-style-type: none"> • 請再次執行。 • 請重新啟動控制器。 • 請透過更新工具更新控制器韌體。 • 請更換控制器的SD。 • 重複發生同樣錯誤時，請洽詢本公司。 		-	-
1181	無法初始化機器人參數。	請依序進行下列程序。 <ol style="list-style-type: none"> 1. 請重新啟動控制器。 2. 請重新設定機器人。 		-	-
1182	指定的備份資料版本較新，無法還原。	請進行下列任一程序。 <ul style="list-style-type: none"> • 請透過更新工具更新控制器韌體。 • 請檢查指定的備份資料。 		-	-
1183	指定的備份資料版本較新，無法還原。	請進行下列任一程序。 <ul style="list-style-type: none"> • 請透過更新工具更新控制器韌體。 • 請檢查指定的備份資料。 		-	-

編號	訊息	解決方案	註1	註2	錯誤重置方法
1184	指定了超出上限檔案數量的備份資料，未能還原。	請進行下列任一程序。 <ul style="list-style-type: none"> 請在還原資料的選擇對話方塊中將專案取消選擇。 請在虛擬控制器中建立減少了專案檔數量的備份資料後，再次執行。 		-	-
1185	無法讀取備份資料。	請進行下列任一程序。 <ul style="list-style-type: none"> 請再次執行。 還原時請檢查備份資料。 若要備份至USB記憶體，請使用其他USB記憶體再次執行。 請重新啟動控制器後再次執行。 		-	-
1186	無法還原控制器設定。	請進行下列任一程序。 <ul style="list-style-type: none"> 請檢查指定的備份資料後再次執行。 請重新獲取備份資料後執行。 請重新啟動控制器後再次執行。 		-	-
1187	無法備份控制器設定。	請進行下列任一程序。 <ul style="list-style-type: none"> 請再次執行。 若要備份至USB記憶體，請使用其他USB記憶體再次執行。 請重新啟動控制器後再次執行。 請透過更新工具更新控制器韌體。 請更換控制器的SD。 對於虛擬控制器連接時的錯誤，請重新安裝Epson RC+。 重複發生同樣錯誤時，請洽詢本公司。 		-	-
1189	不支援指定的備份資料版本，無法還原。	請進行下列任一程序。 <ul style="list-style-type: none"> 請檢查指定的備份資料。 請透過更新工具更新控制器韌體。 		-	-
1190	不支援此版本，無法還原指定的備份資料。(備份資料較新)	請進行下列任一程序。 <ul style="list-style-type: none"> 請檢查指定的備份資料。 請透過更新工具更新控制器韌體。 		-	-
1191	無法恢復，因為指定的備份資料不包括SPEL項目。	請進行下列任一程序。 <ul style="list-style-type: none"> 請檢查指定的備份資料。 請從還原對象中移除專案。 		-	-
1192	因機器人數量不同而無法執行。	請進行下列任一程序。 <ul style="list-style-type: none"> 請檢查指定的備份資料。 請連接、設定所需機器人後再次執行。 		-	-

編號	訊息	解決方案	註1	註2	錯誤重置方法
1193	因機器人資訊不同而無法執行。	請進行下列任一程序。 <ul style="list-style-type: none"> • 請檢查指定的備份資料。 • 請設定所需附加軸後再次執行。 • 請在還原資料的選擇對話方塊中將校準資料取消選擇。 • 請指定實際控制器的備份資料。 		-	-
1194	由於指定的備份資料包含驅動器單元，因此無法復原。	請檢查指定的備份資料後再次執行。		-	-
1195	備份控制器設定失敗。(映射)	請進行下列任一程序。 <ul style="list-style-type: none"> • 請再次執行。 • 若要備份至USB記憶體，請使用其他USB記憶體再次執行。 • 請重新啟動控制器後再次執行。 		-	-
1196	無法備份控制器設定。	請進行下列任一程序。 <ul style="list-style-type: none"> • 請再次執行。 • 若要備份至USB記憶體，請使用其他USB記憶體再次執行。 • 請重新啟動控制器後再次執行。 		-	-
1197	無法備份控制器設定。	請進行下列任一程序。 <ul style="list-style-type: none"> • 請再次執行。 • 若要備份至USB記憶體，請使用其他USB記憶體再次執行。 • 請重新啟動控制器後再次執行。 		-	-
1198	視覺硬體配置需要與專案一起指定，還原失敗。	在還原對象中選擇了Vision硬體設定時，也請相應選擇專案。		-	-
1200	建立SPEL專案失敗。(編譯)	請依序進行下列程序。 <ol style="list-style-type: none"> 1. 請在控制裝置的狀態視窗中確認發生的錯誤。 2. 請修正程式發生錯誤的地方。 		-	-
1201	建立SPEL專案失敗。(連接)	請進行下列程序。 <ol style="list-style-type: none"> 1. 請在控制裝置的狀態視窗中確認發生的錯誤。 2. 請修正程式發生錯誤的地方。 		-	-
1250	使用者定義的遠端輸出I/O註冊名未定義。	請進行下列任一程序。 <ul style="list-style-type: none"> • 請檢查使用者定義的遠端輸出I/O設定。 • 請透過更新工具更新控制器韌體。 		-	-
1251	使用者定義的遠端輸出I/O條件運算式未定義。	請進行下列任一程序。 <ul style="list-style-type: none"> • 請檢查使用者定義的遠端輸出I/O設定。 • 請透過更新工具更新控制器韌體。 		-	-

編號	訊息	解決方案	註1	註2	錯誤重置方法
1252	指定了不支援的機器人編號。	請進行下列任一程序。 <ul style="list-style-type: none"> 請確認機器人的連接和設定後重新設定。 請透過更新工具更新控制器韌體。 重複發生同樣錯誤時，請洽詢本公司。 		-	-
1260	指定了未註冊的機器人。	請進行下列任一程序。 <ul style="list-style-type: none"> 請檢查機器人註冊。 請還原正常運作的備份檔案。 請透過更新工具更新控制器韌體。 		-	-
1261	報警設定失敗。(取得預定發生日期)	請進行下列任一程序。 <ul style="list-style-type: none"> 請再次執行。 請重新啟動控制器。 請透過更新工具更新控制器韌體。 重複發生同樣錯誤時，請洽詢本公司。 		-	-
1262	無法進行報警設定。	請進行下列任一程序。 <ul style="list-style-type: none"> 請再次執行。 請重新啟動控制器。 請透過更新工具更新控制器韌體。 重複發生同樣錯誤時，請洽詢本公司。 		-	-
1263	報警設定失敗。(報警編號超出範圍)	請進行下列任一程序。 <ul style="list-style-type: none"> 請再次執行。 請重新啟動控制器。 請透過更新工具更新控制器韌體。 重複發生同樣錯誤時，請洽詢本公司。 		-	-
1264	報警設定失敗。(報警無效)	請進行下列任一程序。 <ul style="list-style-type: none"> 請再次執行。 請重新啟動控制器。 請透過更新工具更新控制器韌體。 重複發生同樣錯誤時，請洽詢本公司。 		-	-
1270	指定的SPEL專案中包含的PF檔案與控制器設定的部件給料器類型不同。	請進行下列任一程序。 <ul style="list-style-type: none"> 請依序前往Epson RC+的[功能表] - [設置] - [系統配置]，重新註冊給料器設定。 請透過專案同步化或還原傳輸專案。 		-	重置
1271	無法與指定的部件給料器進行通訊。	請進行下列任一程序。 <ul style="list-style-type: none"> 請確認給料器與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)。 請確認部件給料器的電源。 請確認部件給料器的網路設定(IP位址、子網遮罩、埠)是否正確。 		-	-

編號	訊息	解決方案	註1	註2	錯誤重置方法
1272	無法初始化部件給料器的輸出埠。	請進行下列任一程序。 <ul style="list-style-type: none"> 請確認部件給料器與控制器之間的乙太網路連接。具體請確認是否有電纜斷開、網路集線器故障或未供電。 請確認部件給料器的電源。 請確認部件給料器的網路設定(IP位址、子網遮罩、埠)是否正確。 		-	-
1273	無法變更部件給料器參數。	請進行下列任一程序。 <ul style="list-style-type: none"> 請確認部件給料器與控制器之間的乙太網路連接。具體請確認是否有電纜斷開、集線器故障或未供電。 請確認部件給料器的電源。 請確認部件給料器的網路設定(IP位址、子網遮罩、埠)是否正確。 		-	-
1290	發生系統錯誤。(力覺監視器編號超出允許範圍)	請進行下列任一程序。 <ul style="list-style-type: none"> 請重新啟動控制器。 請還原正常運作的備份檔案。 請透過更新工具更新控制器韌體。 重複發生同樣錯誤時，請洽詢本公司。 		-	-
1291	其他裝置正在使用力監視器。	請檢查其他電腦和控制裝置的連接以及力監視器的使用狀態後再次執行。		-	-
1292	載入Force Guide檔案失敗。(序列、物件資訊)	請進行下列任一程序。 <ul style="list-style-type: none"> 請透過專案同步化或還原傳輸包含所需ForceGuide檔案的專案。 請建立所需的ForceGuide檔案。 請檢查專案內的ForceGuide檔案設定。 		-	重置
1293	指定的機器人類型是關節型或直角座標型，力覺感應器設定失敗。	關於要設定力傳感器的機器人類型，請指定註冊了關節型或直角坐標型以外的機器人編號。			
1400	載入Force Guide檔案失敗。(檔案錯誤)	請進行下列任一程序。 <ul style="list-style-type: none"> 請透過專案同步化或還原傳輸包含所需ForceGuide檔案的專案。 請建立所需的ForceGuide檔案。 請檢查專案內的ForceGuide檔案設定。 		-	重置
1401	載入Force Guide檔案失敗。(檔案路徑)	請重新設定ForceGuide檔案。		-	-
1402	載入Force Guide檔案失敗。(檔案開啟)	請進行下列任一程序。 <ul style="list-style-type: none"> 請透過專案同步化或還原傳輸包含所需ForceGuide檔案的專案。 請建立所需的ForceGuide檔案。 請檢查專案內的ForceGuide檔案設定。 		-	重置

編號	訊息	解決方案	註1	註2	錯誤重置方法
1403	載入Force Guide檔案失敗。 (檔案開啟)	請進行下列任一程序。 <ul style="list-style-type: none"> 請透過專案同步化或還原傳輸包含所需ForceGuide檔案的專案。 請建立所需的ForceGuide檔案。 請檢查專案內的ForceGuide檔案設定。 		-	-
1404	forceguide序列編號指定了不支援的值。	請進行下列任一程序。 <ul style="list-style-type: none"> 請透過專案同步化或還原傳輸包含所需ForceGuide檔案的專案。 請建立所需的ForceGuide檔案。 請檢查專案內的ForceGuide檔案設定。 		-	-
1405	ForceGuide物件編號指定了不支援的值。	請進行下列任一程序。 <ul style="list-style-type: none"> 請透過專案同步化或還原傳輸包含所需ForceGuide檔案的專案。 請建立所需的ForceGuide檔案。 請檢查專案內的ForceGuide檔案設定。 		-	-
1406	ForceGuide序列的屬性指定了不支援的值。	請進行下列任一程序。 <ul style="list-style-type: none"> 請透過專案同步化或還原傳輸包含所需ForceGuide檔案的專案。 請建立所需的ForceGuide檔案。 請檢查專案內的ForceGuide檔案設定。 		-	重置
1407	ForceGuide物件的屬性指定了不支援的值。	請進行下列任一程序。 <ul style="list-style-type: none"> 請透過專案同步化或還原傳輸包含所需ForceGuide檔案的專案。 請建立所需的ForceGuide檔案。 請檢查專案內的ForceGuide檔案設定。 		-	-
1408	ForceGuide物件的類型指定了不支援的值。	請進行下列任一程序。 <ul style="list-style-type: none"> 請透過專案同步化或還原傳輸包含所需ForceGuide檔案的專案。 請建立所需的ForceGuide檔案。 請檢查專案內的ForceGuide檔案設定。 		-	-
1409	ForceGuide的參數指定了不支援的值。	請進行下列任一程序。 <ul style="list-style-type: none"> 請透過專案同步化或還原傳輸包含所需ForceGuide檔案的專案。 請建立所需的ForceGuide檔案。 請檢查專案內的ForceGuide檔案設定。 		-	-
1410	載入Force Guide檔案失敗。 (不支援的版本)	請進行下列任一程序，並重置控制器。 <ul style="list-style-type: none"> 請透過專案同步化或還原傳輸包含所需ForceGuide檔案的專案。 請建立所需的ForceGuide檔案。 請檢查專案內的ForceGuide檔案設定。 		-	-

編號	訊息	解決方案	註1	註2	錯誤重置方法
1411	ForceGuide的屬性指定了不支援的值。	請進行下列任一程序。 <ul style="list-style-type: none"> 請透過專案同步化或還原傳輸包含所需ForceGuide檔案的專案。 請建立所需的ForceGuide檔案。 請檢查專案內的ForceGuide檔案設定。 		-	-
1412	Decision物件設定在ForceGuide序列的始端。	請進行下列任一程序。 <ul style="list-style-type: none"> 請透過專案同步化或還原傳輸包含所需ForceGuide檔案的專案。 請建立所需的ForceGuide檔案。 請檢查專案內的ForceGuide檔案設定。 		-	-
1413	指定的ForceGuide物件作為ConditionObject被禁用。	請進行下列任一程序。 <ul style="list-style-type: none"> 請透過專案同步化或還原傳輸包含所需ForceGuide檔案的專案。 請建立所需的ForceGuide檔案。 請檢查專案內的ForceGuide檔案設定。 		-	-
1414	無法讀取部件給料器檔案。	請進行下列任一程序。 <ul style="list-style-type: none"> 請透過專案同步化或還原傳輸包含所需部件給料器檔案的專案。 請重新設定所需部件給料器後，建立檔案。 請檢查專案內的部件給料器檔案設定。 		-	重置
1420	無法執行程式轉換。	請進行下列任一程序。 <ul style="list-style-type: none"> 請重新建立專案。 請透過專案同步化或還原傳輸專案。 請透過更新工具更新控制器韌體。 重複發生同樣錯誤時，請洽詢本公司。 		-	-
1421	無法配置記憶體。	請進行下列任一程序。 <ul style="list-style-type: none"> 請重新啟動控制器。 請透過更新工具更新控制器韌體。 重複發生同樣錯誤時，請洽詢本公司。 		-	-
1423	無法執行程式轉換(轉換檔案路徑)。	請進行下列任一程序。 <ul style="list-style-type: none"> 請重新建立專案。 請透過專案同步化或還原傳輸專案。 請透過更新工具更新控制器韌體。 重複發生同樣錯誤時，請洽詢本公司。 		-	-
1424	無法執行程式轉換(prg檔案路徑)。	請進行下列任一程序。 <ul style="list-style-type: none"> 請重新建立專案。 請透過專案同步化或還原傳輸專案。 請透過更新工具更新控制器韌體。 重複發生同樣錯誤時，請洽詢本公司。 		-	-

編號	訊息	解決方案	註1	註2	錯誤重置方法
1425	無法執行程式轉換(命令檔案路徑)。	請進行下列任一程序。 <ul style="list-style-type: none"> • 請重新建立專案。 • 請透過專案同步化或還原傳輸專案。 • 請透過更新工具更新控制器韌體。 • 重複發生同樣錯誤時，請洽詢本公司。 		-	-
1426	無法執行程式轉換(轉換檔案錯誤)。	請進行下列任一程序。 <ul style="list-style-type: none"> • 請重新建立專案。 • 請透過專案同步化或還原傳輸專案。 • 請透過更新工具更新控制器韌體。 • 重複發生同樣錯誤時，請洽詢本公司。 		-	-
1427	無法執行程式轉換(命令檔案錯誤)。	請進行下列任一程序。 <ul style="list-style-type: none"> • 請重新建立專案。 • 請透過專案同步化或還原傳輸專案。 • 請透過更新工具更新控制器韌體。 • 重複發生同樣錯誤時，請洽詢本公司。 		-	-
1428	無法執行程式轉換。	請進行下列任一程序。 <ul style="list-style-type: none"> • 請重新建立專案。 • 請透過專案同步化或還原傳輸專案。 • 請透過更新工具更新控制器韌體。 • 重複發生同樣錯誤時，請洽詢本公司。 		-	-
1429	無法執行程式轉換(prg檔案錯誤)。	請進行下列任一程序。 <ul style="list-style-type: none"> • 請重新建立專案。 • 請透過專案同步化或還原傳輸專案。 • 請透過更新工具更新控制器韌體。 • 重複發生同樣錯誤時，請洽詢本公司。 		-	-
1501	命令未在指定時間內完成。	請進行下列任一程序。 <ul style="list-style-type: none"> • 稍後再試。 • 確認Epson RC+與控制器的連接狀態。 		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	重置
1502	控制裝置與控制器的連接斷開。	請依序進行下列程序。 <ol style="list-style-type: none"> 1. 請確認USB連接線或LAN連接線的連接狀態。 2. 請按需確認網路狀態。 3. 請從控制裝置重新連接。 4. 請重置控制器。 		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	重置

編號	訊息	解決方案	註1	註2	錯誤重置方法
1503	執行任務時控制裝置與控制器的連接斷開。	請進行下列任一程序。 <ul style="list-style-type: none"> • 請確認控制器設定後執行任務。 • 請確認除目前連接的控制裝置外，是否連接了非必要的裝置。 		-	重置
1504	遠端乙太網路與控制器的連接斷開。	請依序進行下列程序。 <ol style="list-style-type: none"> 1. 請確認遠端乙太網路裝置與控制器的連接狀態。 2. 請從控制裝置重新連接。 3. 請重置控制器。 		-	重置
1506	TP與控制器的連接斷開。	請依序進行下列程序。 <ol style="list-style-type: none"> 1. 請確認TP與控制器的連接狀態。 2. 請從控制裝置重新連接。 3. 請重置控制器。 		-	重置
1510	指定了無效的IP位址。	請檢查IP位址指定後再次執行。		-	-
1511	指定了已設定完畢或已在系統預約的連接之設定。	請進行下列任一程序。 <ul style="list-style-type: none"> • 請設定其他IP位址。 • 請設定其他的埠編號。 • 請從設定中移除非必要的IP位址。 • 請從設定中移除非必要的埠編號。 		-	-
1512	指定了已在系統預約的閘道位址。	請設定其他的閘道位址。		-	-
1513	指定了無效的IP位址。	請進行下列任一程序。 <ul style="list-style-type: none"> • 請設定連接驗證密碼後，設定IP位址。 • 請使用私人IP位址。 • 請檢查IP位址指定後再次執行。 		-	-
1514	連接目標設定或密碼無效。	請確認連接目標設定或密碼。		-	-
1523	無法進行視覺攝影機與控制器的通訊(取得 sockethandle)。	請重新啟動控制器。		-	-
1524	無法進行視覺攝影機與控制器的通訊(連接)。	請進行下列任一程序後再次執行。 <ul style="list-style-type: none"> • 請確認緊湊型視覺與控制器的連接狀態。 • 請確認Epson RC+與控制器的連接狀態。 		-	-
1526	無法進行視覺攝影機與控制器的通訊(傳送)。	請進行下列任一程序後再次執行。 <ul style="list-style-type: none"> • 請確認緊湊型視覺與控制器的連接狀態。 • 確認Epson RC+與控制器的連接狀態。 		-	-

編號	訊息	解決方案	註1	註2	錯誤重置方法
1527	無法進行視覺功能與控制器的通訊(伺服器讀取)。	請進行下列任一程序後再次執行。 <ul style="list-style-type: none"> 請確認緊湊型視覺與控制器的連接狀態。 確認Epson RC+與控制器的連接狀態。 		-	-
1528	無法進行視覺攝影機選配件設定。	請進行下列任一程序後再次執行。 <ul style="list-style-type: none"> 請檢查設定。 請確認緊湊型視覺與控制器的連接狀態。 確認Epson RC+與控制器的連接狀態。 		-	-
1529	無法初始化控制器。	請重新啟動控制器。		-	-
1530	無法進行視覺功能與控制器的通訊(伺服器未連接)。	請進行下列任一程序後再次執行。 <ul style="list-style-type: none"> 請確認緊湊型視覺與控制器的連接狀態。 確認Epson RC+與控制器的連接狀態。 		-	-
1531	無法進行視覺攝影機與控制器的通訊(無可用socket)。	請進行下列任一程序後再次執行。 <ul style="list-style-type: none"> 請確認視覺設備的連接台數是否達到上限。 請確認緊湊型視覺與控制器的連接狀態。 確認Epson RC+與控制器的連接狀態。 		-	-
1532	無法進行視覺功能與控制器的通訊(傳送逾時)。	請進行下列任一程序後再次執行。 <ul style="list-style-type: none"> 請確認緊湊型視覺與控制器的連接狀態。 確認Epson RC+與控制器的連接狀態。 		-	-
1533	無法進行視覺功能與控制器的通訊(接收逾時)。	請進行下列任一程序後再次執行。 <ul style="list-style-type: none"> 請確認緊湊型視覺與控制器的連接狀態。 確認Epson RC+與控制器的連接狀態。 		-	-
1534	無法進行視覺功能與控制器的通訊。	請進行下列任一程序後再次執行。 <ul style="list-style-type: none"> 請確認緊湊型視覺與控制器的連接狀態。 確認Epson RC+與控制器的連接狀態。 		-	-
1550	無法初始化乙太網路通訊。	請進行下列任一程序。 <ul style="list-style-type: none"> 請確認乙太網路電纜的連接狀態。 請重新啟動控制器。 		-	-
1551	控制裝置與控制器的USB連接斷開。	請依序進行下列程序。 <ol style="list-style-type: none"> 請確認USB連接線的連接狀態。 請從控制裝置重新連接。 請重置控制器。 		-	重置
1552	無法與TP進行通訊。	請進行下列任一程序。 <ul style="list-style-type: none"> 請確認與TP的連接情形。 請重新啟動控制器。 		-	-
1553	無法進行與控制裝置的通訊。	請確認與控制裝置的連接後再次執行操作。		-	-

編號	訊息	解決方案	註1	註2	錯誤重置方法
1555	無法進行乙太網路通訊(傳送)。	請進行下列任一程序。 <ul style="list-style-type: none"> 確認Epson RC+與控制器的連接狀態。 若在電腦與控制器之間使用路由器等，請確認DHCP功能已停用。 		-	-
1556	無法進行乙太網路通訊(接收)。	請進行下列任一程序。 <ul style="list-style-type: none"> 確認Epson RC+與控制器的連接狀態。 若在電腦與控制器之間使用路由器等，請確認DHCP功能已停用。 		-	-
1557	在命令執行中無法經由USB進行與控制裝置的通訊(傳送)。	請依序進行下列程序。 <ol style="list-style-type: none"> 請確認USB連接線的連接狀態。 請再次執行任務或命令。 		-	-
1558	在命令執行中無法經由USB進行與控制裝置的通訊(接收)。	請依序進行下列程序。 <ol style="list-style-type: none"> 請確認USB連接線的連接狀態。 請再次執行任務或命令。 		-	-
1559	指定了超出通訊緩衝器大小的資料。	請進行下列任一程序。 <ul style="list-style-type: none"> 請重新啟動控制器。 使用RC+合作功能時，請重新啟動Epson RC+。 若在重新啟動後，仍發生類似錯誤，請洽詢本公司。 		-	-
1582	發生系統錯誤。(解析器傳輸錯誤)	請重置控制器後，進行下列任一程序。 <ul style="list-style-type: none"> 請重新啟動控制器。 請透過更新工具更新控制器韌體。 重複發生同樣錯誤時，請洽詢本公司。 		-	重置
1583	發生系統錯誤。(解析器初始化錯誤)	請重置控制器後，進行下列任一程序。 <ul style="list-style-type: none"> 請重新啟動控制器。 請透過更新工具更新控制器韌體。 重複發生同樣錯誤時，請洽詢本公司。 		-	重置
1584	發生系統錯誤。(解析器連接錯誤)	請重置控制器後，進行下列任一程序。 <ul style="list-style-type: none"> 請重新啟動控制器。 請透過更新工具更新控制器韌體。 重複發生同樣錯誤時，請洽詢本公司。 		-	重置
1585	發生系統錯誤。(解析器參數無效)	請重置控制器後，進行下列任一程序。 <ul style="list-style-type: none"> 請重新啟動控制器。 請透過更新工具更新控制器韌體。 重複發生同樣錯誤時，請洽詢本公司。 		-	重置
1586	發生系統錯誤。(解析器繁忙)	請進行下列任一程序。 <ul style="list-style-type: none"> 請重新啟動控制器。 請透過更新工具更新控制器韌體。 重複發生同樣錯誤時，請洽詢本公司。 		-	重置任務停止

編號	訊息	解決方案	註1	註2	錯誤重置方法
1587	發生系統錯誤。(解析器收到無效資料)	請進行下列任一程序。 <ul style="list-style-type: none"> 請重新啟動控制器。 請透過更新工具更新控制器韌體。 重複發生同樣錯誤時，請洽詢本公司。 		-	重置任務停止
1700	無法初始化TP。	請進行下列任一程序。 <ul style="list-style-type: none"> 請檢查控制器與TP的連接。 請重新啟動控制器。 重複發生同樣錯誤時，請洽詢本公司。 		-	-
1701	無法初始化TP。	請進行下列任一程序。 <ul style="list-style-type: none"> 請檢查控制器與TP的連接。 請重新啟動控制器。 重複發生同樣錯誤時，請洽詢本公司。 		-	-
1702	無法初始化TP。	請進行下列任一程序。 <ul style="list-style-type: none"> 請檢查控制器與TP的連接。 請重新啟動控制器。 重複發生同樣錯誤時，請洽詢本公司。 		-	-
1703	載入TP螢幕資料檔案失敗。	請進行下列任一程序。 <ul style="list-style-type: none"> 請檢查控制器與TP的連接。 請重新啟動控制器。 重複發生同樣錯誤時，請洽詢本公司。 		-	-
1704	載入TP螢幕資料檔案失敗。	請進行下列任一程序。 <ul style="list-style-type: none"> 請檢查控制器與TP的連接。 請重新啟動控制器。 重複發生同樣錯誤時，請洽詢本公司。 		-	-
1706	無法初始化TP的串列埠。	請進行下列任一程序。 <ul style="list-style-type: none"> 請檢查控制器與TP的連接。 請重新啟動控制器。 重複發生同樣錯誤時，請洽詢本公司。 		-	-
1708	載入TP鍵表失敗。	請進行下列任一程序。 <ul style="list-style-type: none"> 請檢查控制器與TP的連接。 請重新啟動控制器。 重複發生同樣錯誤時，請洽詢本公司。 		-	-
1709	TP的語言切換失敗。	請進行下列任一程序。 <ul style="list-style-type: none"> 請檢查控制器與TP的連接。 請重新啟動控制器。 重複發生同樣錯誤時，請洽詢本公司。 		-	-
1710	顯示TP螢幕失敗。	請進行下列任一程序。 <ul style="list-style-type: none"> 請檢查控制器與TP的連接。 請重新啟動控制器。 重複發生同樣錯誤時，請洽詢本公司。 		-	-

編號	訊息	解決方案	註1	註2	錯誤重置方法
1800	指定的控制器已連接至電腦或TP4。	可同時與控制器連接的Epson RC+為1部。 請確認Epson RC+與控制器的連接狀態。		-	-
1802	執行命令時未連接控制器。	確認Epson RC+與控制器的連接狀態。		-	-
1803	無法透過與Epson RC+的合作功能存取電腦的檔案。	請結束任務後進行下列任一程序。 <ul style="list-style-type: none"> 請檢查SPEL命令中指定的檔案路徑名稱。對象為系統歷史記錄中記載的函數名稱和行編號對應的命令。修正方法請參閱參考手冊。 請檢查透過SPEL命令的驅動器選擇。 請重新啟動Epson RC+。 若在重新啟動後，仍發生類似錯誤，請洽詢本公司。 		-	任務停止
1804	無法分配執行與Epson RC+合作功能所需的記憶體。	請結束任務後進行下列任一程序。 <ul style="list-style-type: none"> 請重新啟動合作的Epson RC+。 若在重新啟動後，仍發生類似錯誤，請洽詢本公司。 		-	任務停止
1805	無法進行電腦與控制器的連接。	請啟動控制器後，確認已經連接通訊電纜。		-	-
1806	無法進行電腦與控制器的連接(乙太網路連接逾時)。	請確認Epson RC+與控制器的連接狀態。		-	-
1807	無法進行電腦與控制器的連接(USB連接逾時)。	請確認Epson RC+與控制器的連接狀態。		-	-
1808	無法進行電腦與控制器的連接(USB埠識別錯誤)。	請進行下列任一程序，並重置控制器。 <ul style="list-style-type: none"> 請確認連接控制器與Epson RC+之USB連接線的連接。 請重新安裝Epson RC+。 		-	-
1809	無法執行與Epson RC+的合作功能。	請結束任務後進行下列任一程序。 <ul style="list-style-type: none"> 請確認合作的Epson RC+與控制器之連接。 請重新啟動Epson RC+。 請重新啟動運作Epson RC+的電腦。 		-	任務停止
1810	無法執行與Epson RC+的合作功能。	請結束任務後進行下列任一程序。 <ul style="list-style-type: none"> 請確認合作的Epson RC+與控制器之連接。 請重新啟動Epson RC+。 請重新啟動運作Epson RC+的電腦。 		-	任務停止
1812	不支援連接的控制器。	請進行下列任一程序。 <ul style="list-style-type: none"> 請確認PC與控制器的連接狀態。 請使用6.0或更舊版本的Epson RC+。 		-	-

編號	訊息	解決方案	註1	註2	錯誤重置方法
1813	無法進行Epson RC+與控制器的連接(乙太網路連接類型不同)。	請進行下列任一程序。 <ul style="list-style-type: none"> 請確認電腦與控制器的連接狀態。 請檢查連接目標設定的控制器系列。 		-	-
1814	USB埠未就緒。	請進行下列任一程序。 <ul style="list-style-type: none"> 請在一段時間後重新連接。 請啟動控制器後，確認已經連接通訊電纜。 		-	-
1815	無法識別USB連接線的連接。	請啟動控制器後，確認已經連接USB連接線。		-	-
1851	執行了不支援的命令。	請進行下列任一程序。 <ul style="list-style-type: none"> 請確認SPEL程式的內容。 請重新創建程式。 		-	-
1852	系統錯誤發生。	請進行下列任一程序。 <ul style="list-style-type: none"> 請重新啟動Epson RC+。 請重新啟動電腦。 請重新安裝Epson RC+。 		-	-
1861	Epson RC+ 初始化失敗 (SimulatorMNG)。	請進行下列任一程序。 <ul style="list-style-type: none"> 請重新啟動Epson RC+。 請重新啟動電腦。 請重新安裝Epson RC+。 		-	-
1862	Epson RC+ 初始化失敗 (WBProxy)。	請進行下列任一程序。 <ul style="list-style-type: none"> 請重新啟動Epson RC+。 請重新啟動電腦。 請重新安裝Epson RC+。 		-	-
1863	參數無效。	請進行下列任一程序。 <ul style="list-style-type: none"> 請重新啟動Epson RC+。 請重新啟動電腦。 請重新安裝Epson RC+。 		-	-
1864	虛擬控制器不存在。	請重新安裝Epson RC+。		-	-
1865	無法啟動虛擬控制器。	請進行下列任一程序。 <ul style="list-style-type: none"> 請稍後重試。 請重新啟動電腦。 		-	-
1866	無法終止虛擬控制器。	請重新啟動電腦。		-	-
1867	僅可在Dry run模式下執行的操作。	請啟用Dry run模式。		-	-
1868	找不到此目錄。	無法安裝Epson RC+。請重新安裝Epson RC+。		-	-

編號	訊息	解決方案	註1	註2	錯誤重置方法
1872	無法獲取實際控制器資訊檔案。	請進行下列任一程序。 • 請重新建立連接目標。 • 請重新安裝Epson RC+。		-	-
1873	無法獲取虛擬控制器資訊檔案。	請進行下列任一程序。 • 請重新建立連接目標。 • 請重新安裝Epson RC+。		-	-
1874	無法新增虛擬控制器。	無法安裝Epson RC+。請重新安裝Epson RC+。		-	-
1875	無法註冊模擬器物件。	請進行下列任一程序。 • 請重新建立虛擬控制器的連接目標。 • 請重新安裝Epson RC+。		-	-
1876	無法讀取模擬器物件。	請進行下列任一程序。 • 請重新建立虛擬控制器的連接目標。 • 請重新安裝Epson RC+。		-	-
1877	無法刪除模擬器物件。	請進行下列任一程序。 • 請重新建立虛擬控制器的連接目標。 • 請重新安裝Epson RC+。		-	-
1878	無法變更模擬器物件。	請進行下列任一程序。 • 請重新建立虛擬控制器的連接目標。 • 請重新安裝Epson RC+。		-	-
1879	其他虛擬控制器正在啟動。	其他虛擬控制器正在其他EpsonRC+中使用。請先終止Epson RC+後再重新啟動。		-	-
1880	控制器正在重新啟動時無法執行。	請等待控制器重新啟動後執行。		-	-
1901	目前設定下不支援的操作。	請進行下列任一程序。 • 請檢查命令。 • 請切換虛擬控制器或實際控制器後執行。 • 請檢查控制裝置後執行。 • 請檢查操作。 • 請透過更新工具更新控制器韌體。 • 請重新安裝Epson RC+。 • 重複發生同樣錯誤時，請洽詢本公司。		-	重置
1902	發生系統錯誤。(不支援的參數)	請進行下列任一程序。 • 請重新建立專案。 • 請透過更新工具更新控制器韌體。 • 重複發生同樣錯誤時，請洽詢本公司。		-	-

1903	系統錯誤發生。	請進行下列任一程序。 <ul style="list-style-type: none"> 請重新啟動控制器。 請透過更新工具更新控制器韌體。 重複發生同樣錯誤時，請洽詢本公司。 	-	-	重置
1904	備份資料太大，還原失敗。	請進行下列任一程序。 <ul style="list-style-type: none"> 請檢查指定的備份資料。 請從所指定備份資料之專案資料夾刪除非必要的檔案。 請選擇專案檔案以外後再次執行。 	-	-	-
1905	通知系統故障。	請進行下列任一程序。 <ul style="list-style-type: none"> 請重新啟動控制器。 請透過更新工具更新控制器韌體。 請重新安裝Epson RC+。 重複發生同樣錯誤時，請洽詢本公司。 	-	-	重新啟動
1906	升級授權期限不一致。	請與供應商聯絡後，更新升級授權。	-	-	-
1907	無法初始化控制器內通訊。	請進行下列任一程序。 <ul style="list-style-type: none"> 請重新啟動控制器。 請透過更新工具更新控制器韌體。 請重新安裝Epson RC+。 重複發生同樣錯誤時，請洽詢本公司。 	-	-	重新啟動
1908	無法進行控制器內通訊。	請進行下列任一程序。 <ul style="list-style-type: none"> 請重新啟動控制器。 請透過更新工具更新控制器韌體。 請重新安裝Epson RC+。 重複發生同樣錯誤時，請洽詢本公司。 	-	-	重新啟動
1910	無法保存重新啟動記錄。	因設定可能已經初始化，請確認後執行操作。	-	-	-
1920	無法進行USB連接。	請進行下列任一程序。 <ul style="list-style-type: none"> 請重新啟動控制器。 請透過更新工具更新控制器韌體。 重複發生同樣錯誤時，請洽詢本公司。 	-	-	-

2.3 代碼編號 2000 ~

編號	訊息	解決方案	註1	註2	錯誤重置方法
2000	指定了不支援的SPEL命令(一般命令)。	請結束任務後進行下列任一程序。 <ul style="list-style-type: none"> 請重新建立專案。 請檢查SPEL命令的使用。對象為系統歷史記錄中記載的函數名稱和行編號對應的命令。命令的支援資訊和修正方法請參閱參考手冊。 			任務停止

編號	訊息	解決方案	註1	註2	錯誤 重置方 法
2001	指定了不支援的SPEL命令(運動命令)。	請結束任務後進行下列任一程序。 <ul style="list-style-type: none"> 請重新建立專案。 請檢查SPEL命令的使用。對象為系統歷史記錄中記載的函數名稱和行編號對應的命令。命令的支援資訊和修正方法請參閱參考手冊。 			任務停止
2003	在指定的SPEL專案中找到不支援的處理(函數參數)。	請結束任務後進行下列任一程序。 <ul style="list-style-type: none"> 請重新建立專案。 請檢查SPEL命令的規格。對象為系統歷史記錄中記載的函數名稱和行編號對應的命令。修正方法請參閱參考手冊。 請透過更新工具更新控制器韌體。 重複發生同樣錯誤時，請洽詢本公司。 			任務停止
2004	在指定的SPEL專案中找到不支援的處理(函數返回值)。	請結束任務後進行下列任一程序。 <ul style="list-style-type: none"> 請重新建立專案。 請檢查SPEL命令的規格。對象為系統歷史記錄中記載的函數名稱和行編號對應的命令。修正方法請參閱參考手冊。 請透過更新工具更新控制器韌體。 重複發生同樣錯誤時，請洽詢本公司。 			任務停止
2005	在指定的SPEL專案中找到不支援的事件條件。	請結束任務後進行下列任一程序。 <ul style="list-style-type: none"> 請重新建立專案。 請檢查SPEL命令的規格。對象為系統歷史記錄中記載的函數名稱和行編號對應的命令。修正方法請參閱參考手冊。 請透過更新工具更新控制器韌體。 重複發生同樣錯誤時，請洽詢本公司。 			任務停止
2006	指定了不支援的SPEL命令(I/O命令)。	請結束任務後，檢查SPEL命令的使用。對象為系統歷史記錄中記載的函數名稱和行編號對應的命令。修正方法請參閱參考手冊。			任務停止
2007	在指定的SPEL專案中找到不支援的事件條件。	請結束任務後進行下列任一程序。 <ul style="list-style-type: none"> 請重新建立專案。 請檢查SPEL命令的規格。對象為系統歷史記錄中記載的函數名稱和行編號對應的命令。修正方法請參閱參考手冊。 請透過更新工具更新控制器韌體。 重複發生同樣錯誤時，請洽詢本公司。 			任務停止

編號	訊息	解決方案	註1	註2	錯誤重置方法
2009	指定的任務編號以非預期的執行順序調用。	請結束任務後進行下列任一程序。 <ul style="list-style-type: none"> 請檢查SPEL命令的執行順序。對象為系統歷史記錄中記載的函數名稱和行編號對應的命令。修正方法請參閱參考手冊。 請透過更新工具更新控制器韌體。 重複發生同樣錯誤時，請洽詢本公司。 			任務停止
2010	指定了不支援的SPEL命令(中間代碼無效)。	請結束任務後進行下列任一程序。 <ul style="list-style-type: none"> 請重新建立專案。 請檢查SPEL命令的使用方法。對象為系統歷史記錄中記載的函數名稱和行編號對應的命令。修正方法請參閱參考手冊。 請透過專案同步化或還原傳輸專案。 請透過更新工具更新控制器韌體。 重複發生同樣錯誤時，請洽詢本公司。 			任務停止
2011	指定了不支援的格式(函數參數的數量)。	請結束任務後進行下列任一程序。 <ul style="list-style-type: none"> 請確認控制器韌體版本後，使用支援的格式。是否支援和修正方法請參閱參考手冊。 請重新建立專案。 請透過專案同步化或還原傳輸專案。 請透過更新工具更新控制器韌體。 重複發生同樣錯誤時，請洽詢本公司。 			任務停止
2012	指定了不支援的格式(命令參數的數量)。	請結束任務後進行下列任一程序。 <ul style="list-style-type: none"> 請確認控制器韌體版本後，使用支援的格式。是否支援和修正方法請參閱參考手冊。 請重新建立專案。 請透過專案同步化或還原傳輸專案。 請透過更新工具更新控制器韌體。 重複發生同樣錯誤時，請洽詢本公司。 			任務停止
2013	指定了不支援的格式(未知的代碼)。	請結束任務後進行下列任一程序。 <ul style="list-style-type: none"> 請確認控制器韌體版本後，使用支援的格式。是否支援和修正方法請參閱參考手冊。 請重新建立專案。 請透過專案同步化或還原傳輸專案。 請透過更新工具更新控制器韌體。 重複發生同樣錯誤時，請洽詢本公司。 			任務停止

編號	訊息	解決方案	註1	註2	錯誤重置方法
2014	指定了不支援的格式 (未知的代碼 變數類型)。	請結束任務後進行下列任一程序。 <ul style="list-style-type: none"> 請確認控制器韌體版本後，使用支援的格式。是否支援和修正方法請參閱參考手冊。 請重新建立專案。 請透過專案同步化或還原傳輸專案。 請透過更新工具更新控制器韌體。 重複發生同樣錯誤時，請洽詢本公司。 			任務停止
2015	指定了無效SPEL專案 (字串類型)。	請結束任務後進行下列任一程序。 <ul style="list-style-type: none"> 請確認控制器韌體版本後，使用支援的格式。是否支援和修正方法請參閱參考手冊。 請重新建立專案。 請透過專案同步化或還原傳輸專案。 請透過更新工具更新控制器韌體。 重複發生同樣錯誤時，請洽詢本公司。 			任務停止
2016	指定了無效SPEL專案 (變數類別)。	請結束任務後進行下列任一程序。 <ul style="list-style-type: none"> 請確認控制器韌體版本後，使用支援的格式。是否支援和修正方法請參閱參考手冊。 請重新建立專案。 請透過專案同步化或還原傳輸專案。 請透過更新工具更新控制器韌體。 重複發生同樣錯誤時，請洽詢本公司。 			任務停止
2017	未指定所需參數。	請結束任務後進行下列任一程序。 <ul style="list-style-type: none"> 請檢查SPEL命令中指定的參數。修正方法請參閱參考手冊。 請重新建立專案。 請透過專案同步化或還原傳輸專案。 請透過更新工具更新控制器韌體。 重複發生同樣錯誤時，請洽詢本公司。 			任務停止
2018	指定了無效SPEL專案 (變數大小錯誤)。	請結束任務後進行下列任一程序。 <ul style="list-style-type: none"> 請確認控制器韌體版本後，使用支援的格式。是否支援和修正方法請參閱參考手冊。 請重新建立專案。 請透過專案同步化或還原傳輸專案。 請透過更新工具更新控制器韌體。 重複發生同樣錯誤時，請洽詢本公司。 			任務停止
2019	指定了無效SPEL專案 (全域變數等待)。	請結束任務後進行下列任一程序。 <ul style="list-style-type: none"> 請重新建立專案。 請透過專案同步化或還原傳輸專案。 請透過更新工具更新控制器韌體。 重複發生同樣錯誤時，請洽詢本公司。 			任務停止

編號	訊息	解決方案	註1	註2	錯誤重置方法
2020	調用了超出上限個數的堆疊表。	請結束任務後進行下列任一程序。 <ul style="list-style-type: none"> 請檢查是否無限期調用巢狀結構。 請減少巢狀結構調用的深度。 			任務停止
2021	調用了超出上限大小的堆疊表。	請先結束任務，若使用許多本地變數，尤其是字串類型，將其替換成全域變數。			任務停止
2022	指定了不支援的格式(堆疊不相符)。	請結束任務後進行下列任一程序。 <ul style="list-style-type: none"> 請確認控制器韌體版本後，使用支援的格式。是否支援和修正方法請參閱參考手冊。 請重新建立專案。 請透過專案同步化或還原傳輸專案。 請透過更新工具更新控制器韌體。 重複發生同樣錯誤時，請洽詢本公司。 			任務停止
2023	指定了無效SPEL專案(未知的標籤)。	請結束任務後進行下列任一程序。 <ul style="list-style-type: none"> 請確認控制器韌體版本後，使用支援的格式。是否支援和修正方法請參閱參考手冊。 請重新建立專案。 請透過專案同步化或還原傳輸專案。 請透過更新工具更新控制器韌體。 重複發生同樣錯誤時，請洽詢本公司。 			任務停止
2024	超出子任務中可儲存本地變數的大小。	請結束任務後，檢查SPEL程式中使用的本地變數。本地變數的詳細資訊請參閱使用指南。			任務停止
2025	指定了不支援的格式(無效函數調用)。	請結束任務後進行下列任一程序。 <ul style="list-style-type: none"> 請確認控制器韌體版本後，檢查使用的SPEL函數。修正方法請參閱參考手冊。 請重新建立專案。 請透過專案同步化或還原傳輸專案。 請透過更新工具更新控制器韌體。 重複發生同樣錯誤時，請洽詢本公司。 			任務停止
2031	無法初始化控制器。	請進行下列任一程序，並重新啟動控制器。 <ul style="list-style-type: none"> 請還原正常運作的備份檔案。 請透過更新工具更新控制器韌體。 重複發生同樣錯誤時，請洽詢本公司。 			重新啟動
2032	發生系統錯誤。(任務號碼不一致)	請結束任務後進行下列任一程序。 <ul style="list-style-type: none"> 請重新建立專案。 請透過專案同步化或還原傳輸專案。 請透過更新工具更新控制器韌體。 重複發生同樣錯誤時，請洽詢本公司。 			任務停止
2033	發生了很多錯誤。	請打開系統歷史記錄後，對所發生的錯誤採取除錯措施。			-

編號	訊息	解決方案	註1	註2	錯誤重置方法
2040	控制器初始化失敗 (執行緒建立錯誤)。	請進行下列任一程序。 <ul style="list-style-type: none"> 請重新啟動控制器。 請還原正常運作的備份檔案。 請透過更新工具更新控制器韌體。 重複發生同樣錯誤時, 請洽詢本公司。 			-
2041	控制器初始化失敗 (執行緒建立超時)。	請重新啟動控制器。			-
2044	執行緒失敗。常駐程式處理逾時。	請結束任務後進行下列任一程序。 <ul style="list-style-type: none"> 請再次執行任務。 請重新啟動控制器。 			任務停止
2045	執行緒失敗。任務繼續等待超時。	請結束任務後進行下列任一程序。 <ul style="list-style-type: none"> 請再次執行任務。 請重新啟動控制器。 			任務停止
2046	執行緒失敗。任務終止等待超時。	請結束任務後進行下列任一程序。 <ul style="list-style-type: none"> 請再次執行任務。 請重新啟動控制器。 			任務停止
2047	執行緒失敗。任務啟動等待超時。	請結束任務後進行下列任一程序。 <ul style="list-style-type: none"> 請再次執行任務。 請重新啟動控制器。 			任務停止
2050	指定了超出上限大小的物件檔案。	請依序進行下列程序。 <ol style="list-style-type: none"> 請檢查程式後, 減少行數等。 請重新建立專案。 			-
2051	在任務執行中無法變更 SPEL 專案。	請進行下列任一程序。 <ul style="list-style-type: none"> 請在任務結束後再次執行。 請重新啟動控制器。 			重置
2052	無法配置記憶體(可執行檔案)。	請重置控制器後, 進行下列任一程序。 <ul style="list-style-type: none"> 請重新啟動控制器。 請透過更新工具更新控制器韌體。 重複發生同樣錯誤時, 請洽詢本公司。 			重新啟動
2053	正在更新 SPEL 專案時無法操作。	請在一段時間後再次執行。			任務停止
2054	控制器與電腦的 SPEL 專案未同步化(函數 ID)。	請進行下列任一程序。 <ul style="list-style-type: none"> 請將專案同步化。 請重新建立專案。 			任務停止
2055	控制器與電腦的 SPEL 專案未同步化(本地變數 ID)。	請進行下列任一程序。 <ul style="list-style-type: none"> 請將專案同步化。 請重新建立專案。 			-

編號	訊息	解決方案	註1	註2	錯誤重置方法
2056	控制器與電腦的SPEL專案未同步化(全域變數ID)。	請進行下列任一程序。 <ul style="list-style-type: none"> 請將專案同步化。 請重新建立專案。 			-
2057	控制器與電腦的SPEL專案未同步化(全域保留變數ID)。	請進行下列任一程序。 <ul style="list-style-type: none"> 請將專案同步化。 請重新建立專案。 			-
2058	無法更新SPEL專案(變數大小錯誤)。	請進行下列任一程序。 <ul style="list-style-type: none"> 請重新建立專案。 請透過專案同步化或還原傳輸專案。 請透過更新工具更新控制器韌體。 重複發生同樣錯誤時，請洽詢本公司。 			-
2059	超出指定SPEL專案之全域變數的可儲存大小。	請進行下列任一程序，並重置控制器。 <ul style="list-style-type: none"> 請檢查所使用SPEL程式中使用的全域變數。全域變數的詳細資訊請參閱使用指南。 請透過專案同步化或還原傳輸正常運作的專案。 			重置
2070	無法初始化控制器(SRAM對映錯誤)。	請進行下列任一程序。 <ul style="list-style-type: none"> 請重新啟動控制器。 請透過更新工具更新控制器韌體。 請更換MAIN板。 重複發生同樣錯誤時，請洽詢本公司。 			重置重新啟動
2071	全域保留變數使用中，無法更新SPEL專案。	請進行下列任一程序，並重置控制器。 <ul style="list-style-type: none"> 請確認任務停止，並在一段時間後再次執行。 請透過專案同步化或還原傳輸正常運作的專案。 			重置
2072	超出可儲存全域保留變數的大小。	請結束任務後，檢查SPEL程式中使用的全域保留變數全域保留變數的詳細資訊請參閱使用指南。	最大大小	您嘗試使用的大小	任務停止重置
2073	無法更新SPEL專案(全域保留變數清除)。	請進行下列任一程序。 <ul style="list-style-type: none"> 請重置控制器後再次執行。 請重新啟動控制器。 請重新建立專案。 請透過專案同步化或還原傳輸專案。 請透過更新工具更新控制器韌體。 重複發生同樣錯誤時，請洽詢本公司。 			重置
2074	無法配置記憶體(全域保留變數)	請進行下列任一程序。 <ul style="list-style-type: none"> 請重新啟動控制器。 請透過更新工具更新控制器韌體。 重複發生同樣錯誤時，請洽詢本公司。 			-

編號	訊息	解決方案	註1	註2	錯誤重置方法
2100	無法獲取系統配置。	請進行下列任一程序。 <ul style="list-style-type: none"> 請再次執行。 請重新啟動控制器。 請透過更新工具更新控制器韌體。 請更換控制器的SD。 重複發生同樣錯誤時，請洽詢本公司。 			-
2101	無法初始化控制器(重複初始化)。	請進行下列任一程序。 <ul style="list-style-type: none"> 請重新啟動控制器。 請還原正常運作的備份檔案。 請透過更新工具更新控制器韌體。 重複發生同樣錯誤時，請洽詢本公司。 			-
2102	無法初始化控制器(MNG)。	請進行下列任一程序。 <ul style="list-style-type: none"> 請重新啟動控制器。 請透過更新工具更新控制器韌體。 重複發生同樣錯誤時，請洽詢本公司。 			-
2103	無法初始化控制器(內部事件建立)。	請進行下列任一程序。 <ul style="list-style-type: none"> 請重新啟動控制器。 請透過更新工具更新控制器韌體。 重複發生同樣錯誤時，請洽詢本公司。 			-
2104	無法初始化控制器(優先設定)。	請進行下列任一程序。 <ul style="list-style-type: none"> 請重新啟動控制器。 請透過更新工具更新控制器韌體。 重複發生同樣錯誤時，請洽詢本公司。 			-
2105	無法初始化控制器(堆疊大小設定)。	請進行下列任一程序。 <ul style="list-style-type: none"> 請重新啟動控制器。 請透過更新工具更新控制器韌體。 重複發生同樣錯誤時，請洽詢本公司。 			-
2107	無法初始化控制器(中斷處理開始)。	請進行下列任一程序。 <ul style="list-style-type: none"> 請重新啟動控制器。 請透過更新工具更新控制器韌體。 重複發生同樣錯誤時，請洽詢本公司。 			-
2110	無法配置記憶體。	請進行下列任一程序。 <ul style="list-style-type: none"> 請重新啟動控制器。 請透過更新工具更新控制器韌體。 重複發生同樣錯誤時，請洽詢本公司。 			重新啟動
2111	無法初始化控制器(運動)。	請進行下列任一程序。 <ul style="list-style-type: none"> 請重新啟動控制器。 請還原正常運作的備份檔案。 請透過更新工具更新控制器韌體。 重複發生同樣錯誤時，請洽詢本公司。 			-

編號	訊息	解決方案	註1	註2	錯誤重置方法
2115	識別的現場匯流排板超出上限數量。	請檢查現場匯流排板的連接後重新啟動。			-
2116	無法初始化現場匯流排(現場匯流排)。	請進行下列任一程序。 <ul style="list-style-type: none"> • 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。 			-
2118	無法初始化控制器(運動開啟)。	請進行下列任一程序，並重新啟動控制器。 <ul style="list-style-type: none"> • 請還原正常運作的備份檔案。 • 請透過更新工具更新控制器韌體。 • 重複發生同樣錯誤時，請洽詢本公司。 			重新啟動
2120	無法配置記憶體(系統)。	請進行下列任一程序。 <ul style="list-style-type: none"> • 請重新啟動控制器。 • 請透過更新工具更新控制器韌體。 • 重複發生同樣錯誤時，請洽詢本公司。 			-
2121	無法配置記憶體(可執行檔案)。	請進行下列任一程序。 <ul style="list-style-type: none"> • 請重新啟動控制器。 • 請透過更新工具更新控制器韌體。 • 重複發生同樣錯誤時，請洽詢本公司。 			重新啟動
2122	無法配置記憶體(機器人)。	請進行下列任一程序。 <ul style="list-style-type: none"> • 請重新啟動控制器。 • 請透過更新工具更新控制器韌體。 • 重複發生同樣錯誤時，請洽詢本公司。 			重新啟動
2123	無法配置記憶體(事件)。	請進行下列任一程序。 <ul style="list-style-type: none"> • 請重新啟動控制器。 • 請透過更新工具更新控制器韌體。 • 重複發生同樣錯誤時，請洽詢本公司。 			-
2124	偵測到不支援的現場匯流排模組。	請進行下列任一程序，並重新啟動控制器。 <ul style="list-style-type: none"> • 請移除所連接的現場匯流排模組。 • 請連接支援對象的現場匯流排模組。 			重新啟動
2130	取得設定失敗。(MCD)	請進行下列任一程序。 <ul style="list-style-type: none"> • 請重新啟動控制器。 • 請還原正常運作的備份檔案。 • 請透過更新工具更新控制器韌體。 • 請更換控制器的SD。 • 重複發生同樣錯誤時，請洽詢本公司。 			-
2131	無法獲取設定(MCD對映)。	請進行下列任一程序。 <ul style="list-style-type: none"> • 請重新啟動控制器。 • 請還原正常運作的備份檔案。 • 請透過更新工具更新控制器韌體。 • 請更換控制器的SD。 • 重複發生同樣錯誤時，請洽詢本公司。 			-

編號	訊息	解決方案	註1	註2	錯誤重置方法
2150	任務執行失敗 (超出編號範圍)。	請進行下列任一程序。 <ul style="list-style-type: none"> • 請再次執行。 • 請重新啟動控制器。 • 請透過更新工具更新控制器韌體。 • 重複發生同樣錯誤時, 請洽詢本公司。 			-
2151	任務執行失敗 (另一個任務正在運行)。	請進行下列任一程序。 <ul style="list-style-type: none"> • 請再次執行。 • 請重新啟動控制器。 • 請透過更新工具更新控制器韌體。 • 重複發生同樣錯誤時, 請洽詢本公司。 			-
2152	任務執行失敗 (目標檔案大小異常)。	請進行下列任一程序。 <ul style="list-style-type: none"> • 請再次執行。 • 請重新啟動控制器。 • 請透過更新工具更新控制器韌體。 • 重複發生同樣錯誤時, 請洽詢本公司。 			-
2153	點動運轉失敗 (點動參數錯誤)。	請進行下列任一程序。 <ul style="list-style-type: none"> • 請再次執行。 • 請重新啟動控制器。 • 請透過更新工具更新控制器韌體。 • 重複發生同樣錯誤時, 請洽詢本公司。 			-
2154	點動運轉失敗 (點動運轉中)。	請進行下列任一程序。 <ul style="list-style-type: none"> • 請再次執行。 • 請重新啟動控制器。 • 請透過更新工具更新控制器韌體。 • 重複發生同樣錯誤時, 請洽詢本公司。 			-
2155	點動操作失敗 (無法執行)。	請進行下列任一程序。 <ul style="list-style-type: none"> • 請再次執行。 • 請重新啟動控制器。 • 請透過更新工具更新控制器韌體。 • 重複發生同樣錯誤時, 請洽詢本公司。 			-
2156	點動操作失敗 (未設定)。	請進行下列任一程序。 <ul style="list-style-type: none"> • 請再次執行。 • 請重新啟動控制器。 • 請透過更新工具更新控制器韌體。 • 重複發生同樣錯誤時, 請洽詢本公司。 			-
2157	點動操作失敗 (點動參數不可更改)。	請進行下列任一程序。 <ul style="list-style-type: none"> • 請再次執行。 • 請重新啟動控制器。 • 請透過更新工具更新控制器韌體。 • 重複發生同樣錯誤時, 請洽詢本公司。 			-

編號	訊息	解決方案	註1	註2	錯誤重置方法
2158	分配記憶體失敗 (用於斷點)。	請進行下列任一程序。 <ul style="list-style-type: none"> • 請重新啟動控制器。 • 請透過更新工具更新控制器韌體。 • 重複發生同樣錯誤時, 請洽詢本公司。 			-
2159	嘗試設定超出上限數量的斷點。	請減少非必要的斷點。			-
2160	取得函數ID失敗。	請進行下列任一程序。 <ul style="list-style-type: none"> • 請再次執行。 • 請重新啟動控制器。 • 請透過更新工具更新控制器韌體。 • 重複發生同樣錯誤時, 請洽詢本公司。 			-
2161	取得本地變數失敗。	請進行下列任一程序。 <ul style="list-style-type: none"> • 請再次執行。 • 請重新啟動控制器。 • 請透過更新工具更新控制器韌體。 • 重複發生同樣錯誤時, 請洽詢本公司。 			-
2162	超出可儲存本地變數的大小。	請進行下列任一程序。 <ul style="list-style-type: none"> • 請檢查所指定本地變數的大小。 • 請檢查SPEL專案中使用的本地變數。本地變數的詳細資訊請參閱使用指南。 			-
2163	指定了暫停任務用的命令。	請進行下列任一程序暫停任務後再次執行。 <ul style="list-style-type: none"> • 請設定斷點。 • 請執行SPEL命令的Halt。 • 請從Epson RC+的指示視窗或工作管理員暫停。 			-
2164	無法獲取全域變數。	請進行下列任一程序。 <ul style="list-style-type: none"> • 請再次執行。 • 請檢查SPEL專案中使用的全域變數。全域變數的詳細資訊請參閱使用指南。 • 請重新啟動控制器。 • 請重新建立專案。 • 請透過專案同步化或還原傳輸專案。 			-
2165	超出可儲存全域變數的大小。	請進行下列任一程序。 <ul style="list-style-type: none"> • 請檢查所指定全域變數的大小。 • 請檢查SPEL專案中使用的全域變數。全域變數的詳細資訊請參閱使用指南。 			-

編號	訊息	解決方案	註1	註2	錯誤重置方法
2166	無法獲取全域保留變數。	請進行下列任一程序。 <ul style="list-style-type: none"> • 請再次執行。 • 請檢查SPEL專案中使用的全域保留變數。全域保留變數的詳細資訊請參閱使用指南。 • 請重新啟動控制器。 • 請重新建立專案。 • 請透過專案同步化或還原傳輸專案。 			-
2167	超出可儲存全域保留變數的大小。	請進行下列任一程序。 <ul style="list-style-type: none"> • 請檢查所指定全域保留變數的大小。 • 請檢查SPEL專案中使用的全域保留變數。全域保留變數的詳細資訊請參閱使用指南。 			-
2168	由於控制器初始化失敗而無法執行(SRAM對映錯誤)。	請重置控制器後，進行下列任一程序。 <ul style="list-style-type: none"> • 請重新啟動控制器。 • 請透過更新工具更新控制器韌體。 • 重複發生同樣錯誤時，請洽詢本公司。 			重置
2169	載入SPEL專案失敗。 (清除全域保留變數)	請重置控制器後，進行下列任一程序。 <ul style="list-style-type: none"> • 請同步化專案。 • 請重新啟動控制器。 • 請透過更新工具更新控制器韌體。 • 重複發生同樣錯誤時，請洽詢本公司。 			重置
2170	偵測到超出上限長度的字串。	請確認字串變數的大小。			-
2171	偵測到電壓低。	偵測到電壓低後無法執行。請依序進行下列程序。 <ol style="list-style-type: none"> 1. 請檢查控制器的電源狀態。 2. 請重新啟動控制器。 			重新啟動
2172	由於遠端I/O初始化失敗而無法執行(重複初始化)。	請進行下列任一程序。 <ul style="list-style-type: none"> • 請重新啟動控制器。 • 請透過更新工具更新控制器韌體。 • 重複發生同樣錯誤時，請洽詢本公司。 			-
2175	未能設定遠端I/O。	請進行下列任一程序。 <ul style="list-style-type: none"> • 請重新啟動控制器。 • 請透過更新工具更新控制器韌體。 • 重複發生同樣錯誤時，請洽詢本公司。 			-
2176	遠端I/O的事件等待中發生錯誤。	請進行下列任一程序。 <ul style="list-style-type: none"> • 請重新啟動控制器。 • 請透過更新工具更新控制器韌體。 • 重複發生同樣錯誤時，請洽詢本公司。 			-

編號	訊息	解決方案	註1	註2	錯誤重置方法
2177	無法備份控制器設定。	請進行下列任一程序。 <ul style="list-style-type: none"> 請再次執行。 若要備份至USB記憶體，請使用其他USB記憶體再次執行。 請重新啟動控制器後再次執行。 			-
2178	無法還原控制器設定。	請進行下列任一程序。 <ul style="list-style-type: none"> 請再次執行。 請重新獲取備份資料後執行。 請重新啟動控制器後再次執行。 			-
2181	指定了非RC+API用的任務。	請進行下列任一程序。 <ul style="list-style-type: none"> 請設定RC+API用的任務數量。 請指定RC+API用的任務後再次執行。 			-
2190	QUE命令的參數指定了不支援的資料類型。	請結束任務後，檢查SPEL命令中所指定參數的資料類型。對象為系統歷史記錄中記載的函數名稱和行編號對應的命令。修正方法請參閱參考手冊。			任務停止
2191	無法執行AbortMotion。因為機器人任務未執行。	若未以程式操作機器人，將無法使用AbortMotion。請從SPEL程式執行命令。			任務停止
2192	指定的任務已經結束。	請結束任務後，檢查SPEL命令的執行順序。對象為系統歷史記錄中記載的函數名稱和行編號對應的命令。修正方法請參閱參考手冊。			任務停止
2193	未執行所需命令AbortMotion時即嘗試執行Recover。	請事先執行AbortMotion，以便執行Recover WithoutMove。請結束任務後，檢查SPEL命令的執行順序。對象為系統歷史記錄中記載的函數名稱和行編號對應的命令。修正方法請參閱參考手冊。			任務停止
2194	無法進行輸送帶設定。	請結束任務後進行下列任一程序。 <ul style="list-style-type: none"> 請服務人員確認輸送帶設定和編碼器設定是否正確。 重複發生同樣錯誤時，請洽詢本公司。 			任務停止
2195	無法進行輸送帶設定。	請結束任務後進行下列任一程序。 <ul style="list-style-type: none"> 請服務人員確認輸送帶設定和編碼器設定是否正確。 重複發生同樣錯誤時，請洽詢本公司。 			任務停止

編號	訊息	解決方案	註1	註2	錯誤 重置方 法
2196	輸送帶編號指定了不支援的參數。	請結束任務後，檢查SPEL命令中指定的參數。對象為系統歷史記錄中記載的函數名稱和行編號對應的命令。修正方法請參閱參考手冊。			任務停止
2197	指定了執行輸送帶追蹤時無法執行的參數。	請結束任務後進行下列任一程序。 <ul style="list-style-type: none"> 請清除LJM。 Arc、Arc3指定了不支援輸送帶追蹤的格式。請檢查格式。 請檢查SPEL命令中指定的參數。對象為系統歷史記錄中記載的函數名稱和行編號對應的命令。修正方法請參閱參考手冊。 			任務停止
2200	指定了無法與執行中的命令同時執行的命令。	請結束任務後，檢查SPEL命令的使用。對象為系統歷史記錄中記載的函數名稱和行編號對應的命令。修正方法請參閱參考手冊。			任務停止
2201	未註冊機器人。	請結束任務後進行下列任一程序。 <ul style="list-style-type: none"> 請檢查機器人的設定。 請還原正常運作的備份檔案。 			任務停止
2202	發生系統錯誤。(運動控制模組狀態失敗)	請重置控制器後，進行下列任一程序。 <ul style="list-style-type: none"> 請透過更新工具更新控制器韌體。 重複發生同樣錯誤時，請洽詢本公司。 			重置
2203	指定了無法被清除的本機編號0。	無法清除Local編號0。請結束任務後，檢查SPEL命令中指定的參數。對象為系統歷史記錄中記載的函數名稱和行編號對應的命令。修正方法請參閱參考手冊。			任務停止
2204	指定了正在使用的臂編號。	無法清除正在使用的Arm編號。請結束任務後進行下列任一程序。 <ul style="list-style-type: none"> 請選擇要指定的Arm編號以外的編號。 請檢查SPEL命令中指定的Arm編號。對象為系統歷史記錄中記載的函數名稱和行編號對應的命令。修正方法請參閱參考手冊。 	嘗試清除的 Arm編號		任務停止
2205	指定了無法清除的臂編號0。	無法清除Arm編號0。請結束任務後，檢查SPEL命令中指定的參數。對象為系統歷史記錄中記載的函數名稱和行編號對應的命令。修正方法請參閱參考手冊。			任務停止

編號	訊息	解決方案	註1	註2	錯誤重置方法
2206	指定了正在使用的工具編號。	無法清除正在使用的Tool編號。請結束任務後進行下列任一程序。 <ul style="list-style-type: none"> 請選擇要指定的Tool編號以外的編號。 請檢查SPEL命令中指定的Tool編號。對象為系統歷史記錄中記載的函數名稱和行編號對應的命令。修正方法請參閱參考手冊。 	嘗試清除的Tool編號		任務停止
2207	指定了無法清除的工具編號0。	無法清除Tool編號0。請結束任務後，檢查SPEL命令中指定的參數。對象為系統歷史記錄中記載的函數名稱和行編號對應的命令。修正方法請參閱參考手冊。			任務停止
2208	指定了無法清除的ECP編號0。	無法清除ECP編號0。請結束任務後，檢查SPEL命令中指定的參數。對象為系統歷史記錄中記載的函數名稱和行編號對應的命令。修正方法請參閱參考手冊。			任務停止
2209	指定了正在使用的ECP(外部控制點)編號。	無法清除正在使用的ECP編號。請結束任務後進行下列任一程序。 <ul style="list-style-type: none"> 請選擇要指定的ECP(外部控制點)編號以外的編號。 請檢查SPEL命令中指定的ECP(外部控制點)編號。對象為系統歷史記錄中記載的函數名稱和行編號對應的命令。修正方法請參閱參考手冊。 	您嘗試清除的ECP編號		任務停止
2210	指定了超出本地編號範圍的參數0。	處理Local的命令中無法指定Local編號0。請結束任務後，檢查SPEL命令中指定的參數。對象為系統歷史記錄中記載的函數名稱和行編號對應的命令。修正方法請參閱參考手冊。			任務停止
2211	指定了無法清除的VRT編號0。	無法清除VRT編號0。請結束任務後，檢查SPEL命令中指定的參數。對象為系統歷史記錄中記載的函數名稱和行編號對應的命令。修正方法請參閱參考手冊。			任務停止
2212	指定了正在使用的VRT編號。	無法清除正在使用的VRT編號。請結束任務後進行下列任一程序。 <ul style="list-style-type: none"> 請選擇要指定的VRT編號以外的編號。 請檢查SPEL命令中指定的VRT編號。對象為系統歷史記錄中記載的函數名稱和行編號對應的命令。修正方法請參閱參考手冊。 	您嘗試清除的VRT編號		任務停止

編號	訊息	解決方案	註1	註2	錯誤重置方法
2214	VRT編號指定了不支援的參數0。	可用的VRT編號為1至15。請結束任務後，檢查SPEL命令中指定的參數。對象為系統歷史記錄中記載的函數名稱和行編號對應的命令。修正方法請參閱參考手冊。			任務停止
2215	指定的VRT編號未設定參數。	請結束任務後，檢查SPEL命令中指定的參數。對象為系統歷史記錄中記載的函數名稱和行編號對應的命令。修正方法請參閱參考手冊。			任務停止
2216	BOX編號指定了不支援的參數。	<p>可用的Box編號為1至15。請進行下列任一程序。</p> <ul style="list-style-type: none"> 請結束任務後，檢查SPEL命令中指定的參數。對象為系統歷史記錄中記載的函數名稱和行編號對應的命令。修正方法請參閱參考手冊。 請還原正常運作的備份檔案。 重複發生同樣錯誤時，請洽詢本公司。 			重置
2217	指定了未定義的Box編號。	<p>請結束任務後進行下列任一程序。</p> <ul style="list-style-type: none"> 請為所需的Box編號進行設定。 請檢查SPEL命令的參數或執行順序。對象為系統歷史記錄中記載的函數名稱和行編號對應的命令。修正方法請參閱參考手冊。 			任務停止
2218	Plane編號指定了不支援的參數。	<p>可用的Plane編號為1至15。請進行下列任一程序。</p> <ul style="list-style-type: none"> 請結束任務後，檢查SPEL命令中指定的參數。對象為系統歷史記錄中記載的函數名稱和行編號對應的命令。修正方法請參閱參考手冊。 請還原正常運作的備份檔案。 請透過更新工具更新控制器韌體。 重複發生同樣錯誤時，請洽詢本公司。 			任務停止 重置
2219	指定了未定義的Plane編號。	<p>請結束任務後進行下列任一程序。</p> <ul style="list-style-type: none"> 請為所需的Plane編號進行設定。 請檢查SPEL命令的參數或執行順序。對象為系統歷史記錄中記載的函數名稱和行編號對應的命令。修正方法請參閱參考手冊。 			任務停止
2220	未註冊機器人。	<p>請重置控制器後，進行下列任一程序。</p> <ul style="list-style-type: none"> 請檢查機器人的設定。 請還原正常運作的備份檔案。 			任務停止 重置

編號	訊息	解決方案	註1	註2	錯誤重置方法
2221	無法設定機器人參數。	請重置控制器後，進行下列任一程序。 <ul style="list-style-type: none"> 請重新啟動控制器後再次執行。 請還原包含相同機器人參數的備份資料。 請從Epson RC+的機器人管理器確認參數後重新設定。 			任務停止重置
2222	指定了未定義的Local編號。	請結束任務後進行下列任一程序。 <ul style="list-style-type: none"> 請為所需的Local編號進行設定。 請檢查SPEL命令的參數或執行順序。對象為系統歷史記錄中記載的函數名稱和行編號對應的命令。修正方法請參閱參考手冊。 	指定的Local編號		任務停止
2223	Local編號指定了不支援的參數。	可用的Local編號為1至15。請進行下列任一程序。 <ul style="list-style-type: none"> 請結束任務後，檢查SPEL命令中指定的參數。對象為系統歷史記錄中記載的函數名稱和行編號對應的命令。修正方法請參閱參考手冊。 請還原正常運作的備份檔案。 重複發生同樣錯誤時，請洽詢本公司。 	指定的Local編號		任務停止重置
2225	校準的基準姿勢(CalPls)未定義。	請結束任務後進行下列任一程序。 <ul style="list-style-type: none"> 請設定CalPls。 請檢查SPEL命令的參數或執行順序。對象為系統歷史記錄中記載的函數名稱和行編號對應的命令。修正方法請參閱參考手冊。 			任務停止
2226	Arm編號指定了不支援的參數。	可用的Arm編號為0至3。根據命令，機器人手臂編號0無法使用。請進行下列任一程序。 <ul style="list-style-type: none"> 請結束任務後，檢查SPEL命令中指定的參數。對象為系統歷史記錄中記載的函數名稱和行編號對應的命令。修正方法請參閱參考手冊。 重複發生同樣錯誤時，請洽詢本公司。 	指定的Arm編號		任務停止重置
2227	無法獲取Arm設定。	請重置控制器後，進行下列任一程序。 <ul style="list-style-type: none"> 請檢查Arm設定。 請還原正常運作的備份檔案。 請透過更新工具更新控制器韌體。 請更換控制器的SD。 重複發生同樣錯誤時，請洽詢本公司。 	指定的Arm編號		重置

編號	訊息	解決方案	註1	註2	錯誤重置方法
2228	等待姿勢(Home位置)未定義。	請結束任務後進行下列任一程序。 <ul style="list-style-type: none"> 請設定Home位置(等待姿勢)。 請檢查SPEL命令的參數或執行順序。對象為系統歷史記錄中記載的函數名稱和行編號對應的命令。修正方法請參閱參考手冊。 			任務停止
2229	Tool編號指定了不支援的參數。	可用的Tool編號為0至3。根據命令，機器人手臂編號0無法使用。請進行下列任一程序。 <ul style="list-style-type: none"> 請結束任務後，檢查SPEL命令中指定的參數。對象為系統歷史記錄中記載的函數名稱和行編號對應的命令。修正方法請參閱參考手冊。 請還原正常運作的備份檔案。 請透過更新工具更新控制器韌體。 重複發生同樣錯誤時，請洽詢本公司。 	指定的Tool編號		重置
2230	指定了未定義的Tool編號。	請結束任務後進行下列任一程序。 <ul style="list-style-type: none"> 請為所需的Tool編號進行設定。 請檢查SPEL命令的參數或執行順序。對象為系統歷史記錄中記載的函數名稱和行編號對應的命令。修正方法請參閱參考手冊。 請還原正常運作的備份檔案。 重複發生同樣錯誤時，請洽詢本公司。 	指定的Tool編號		重置
2231	ECP編號指定了不支援的參數。	可用的Tool編號為0至15。根據命令，機器人手臂編號0無法使用。請進行下列任一程序。 <ul style="list-style-type: none"> 請結束任務後，檢查SPEL命令中指定的參數。對象為系統歷史記錄中記載的函數名稱和行編號對應的命令。修正方法請參閱參考手冊。 請還原正常運作的備份檔案。 請透過更新工具更新控制器韌體。 重複發生同樣錯誤時，請洽詢本公司。 	指定的ECP編號		任務停止重置
2232	指定了未定義的ECP(外部控制點)編號。	請結束任務後進行下列任一程序。 <ul style="list-style-type: none"> 請為所需的ECP(外部控制點)進行設定。 請檢查SPEL命令的參數或執行順序。對象為系統歷史記錄中記載的函數名稱和行編號對應的命令。修正方法請參閱參考手冊。 	指定的ECP編號		任務停止
2233	未指定命令的執行對象軸。	請結束任務，指定命令的執行對象後再次執行。			任務停止

編號	訊息	解決方案	註1	註2	錯誤 重置方 法
2234	指定了馬達開啟時無法執行的命令。	請結束任務後進行下列任一程序。 <ul style="list-style-type: none"> 請關閉馬達後執行。 請檢查要執行的命令。 			任務停止
2235	XYLim未定義。	請結束任務後進行下列任一程序。 <ul style="list-style-type: none"> 請設定XYLim。 請檢查SPEL命令的參數或執行順序。對象為系統歷史記錄中記載的函數名稱和行編號對應的命令。修正方法請參閱參考手冊。 			任務停止
2236	無法設定機器人參數。	請重置控制器後，進行下列任一程序。 <ul style="list-style-type: none"> 請重新啟動控制器後再次執行。 請還原包含相同機器人參數的備份資料。 請從Epson RC+的機器人管理器確認參數後重新設定。 			重置
2237	Pallet編號指定了不支援的參數。	可用的Pallet編號為0至15。請進行下列任一程序。 <ul style="list-style-type: none"> 請結束任務後，檢查SPEL命令中指定的參數。對象為系統歷史記錄中記載的函數名稱和行編號對應的命令。修正方法請參閱參考手冊。 請還原正常運作的備份檔案。 請透過更新工具更新控制器韌體。 重複發生同樣錯誤時，請洽詢本公司。 			任務停止 重置
2238	Pallet未定義。	請結束任務後進行下列任一程序。 <ul style="list-style-type: none"> 請設定所需的Pallet。 請檢查SPEL命令的參數或執行順序。對象為系統歷史記錄中記載的函數名稱和行編號對應的命令。修正方法請參閱參考手冊。 			任務停止
2240	數組變數指定了超出數組數量定義的下標。	請結束任務後，檢查SPEL命令的參數中包含的數組變數。對象為系統歷史記錄中記載的函數名稱和行編號對應的命令。修正方法請參閱參考手冊。	超出定義的維度	指定的下標	任務停止
2241	數組變數指定了不支援的維度數量或資料類型。	請結束任務後，檢查SPEL命令中指定的數組變數之維度數量。對象為系統歷史記錄中記載的函數名稱和行編號對應的命令。修正方法請參閱參考手冊。			任務停止
2242	指定了0作為除數。	請結束任務後，檢查SPEL命令中指定的參數。對象為系統歷史記錄中記載的函數名稱和行編號對應的命令。修正方法請參閱參考手冊。			任務停止

編號	訊息	解決方案	註1	註2	錯誤重置方法
2243	超出變數的最大值。	請結束任務後，根據資料類型檢查SPEL命令中所指定參數。對象為系統歷史記錄中記載的函數名稱和行編號對應的命令。修正方法請參閱參考手冊。			任務停止
2244	變數超出最小值。	請結束任務後，根據資料類型檢查SPEL命令中所指定參數。對象為系統歷史記錄中記載的函數名稱和行編號對應的命令。修正方法請參閱參考手冊。			任務停止
2245	指定了命令不支援的浮點數。	無法對Real類型或DoubleE類型執行此命令。請結束任務後，檢查SPEL命令中指定的參數。對象為系統歷史記錄中記載的函數名稱和行編號對應的命令。修正方法請參閱參考手冊。			任務停止
2246	指定了無法用Tan函數計算答案的值。	請結束任務後，檢查SPEL命令中指定的參數。對象為系統歷史記錄中記載的函數名稱和行編號對應的命令。修正方法請參閱參考手冊。	指定值		任務停止
2247	數組下標指定了小於0的值。	請結束任務後，檢查SPEL命令中指定的數組變數之下標數量。對象為系統歷史記錄中記載的函數名稱和行編號對應的命令。修正方法請參閱參考手冊。	指定值		任務停止
2248	Redim指定了非數組的變數。	請結束任務後，檢查SPEL命令中指定的參數。對象為系統歷史記錄中記載的函數名稱和行編號對應的命令。修正方法請參閱參考手冊。			任務停止
2249	非一維數組在Redim指定了Preserve。	Redim時指定了非一維數組的Preserve。請結束任務後，檢查SPEL命令中指定的數組變數之維度數量。對象為系統歷史記錄中記載的函數名稱和行編號對應的命令。修正方法請參閱參考手冊。			任務停止
2250	指定了不支援的數組變數。	請結束任務後，檢查SPEL命令中指定的數組變數之資料類型和下標數量。對象為系統歷史記錄中記載的函數名稱和行編號對應的命令。修正方法請參閱參考手冊。			任務停止

編號	訊息	解決方案	註1	註2	錯誤重置方法
2251	無法配置Redim所指定下標數量的記憶體。	請減少為Redim指定的下標數量。請適度執行Redim。請結束任務後，減少SPEL命令中指定的下標數量。對象為系統歷史記錄中記載的函數名稱和行編號對應的命令。修正方法請參閱參考手冊。			任務停止
2252	無法配置ByRef所指定下標數量的記憶體。	請減少ByRef偵測到的數組下標數量。請結束任務後，減少SPEL命令中指定的下標數量。對象為系統歷史記錄中記載的函數名稱和行編號對應的命令。修正方法請參閱參考手冊。			任務停止
2253	比較了字元和數值。	請確認是否比較了字串類型和數值類型。請結束任務後，檢查SPEL命令中所指定參數的資料類型。對象為系統歷史記錄中記載的函數名稱和行編號對應的命令。修正方法請參閱參考手冊。			任務停止
2254	指定了數量超出數組變數下標數量的資料。	請確認數組下標數量和資料數量。請結束任務後，檢查SPEL命令中指定的數組變數之下標數量和資料數量。對象為系統歷史記錄中記載的函數名稱和行編號對應的命令。修正方法請參閱參考手冊。	數組下標數量	要參照或更新的資料數量	任務停止
2255	指定了超出上限值的變數值。	指定了超出Double類型範圍的數值。請結束任務後，檢查SPEL命令中指定的參數。對象為系統歷史記錄中記載的函數名稱和行編號對應的命令。修正方法請參閱參考手冊。變數值的定義請參閱使用指南。			任務停止
2256	數組變數指定了不支援的下標數量。	請減少下標數量。請結束任務後，檢查SPEL命令中指定的數組變數之下標數量。對象為系統歷史記錄中記載的函數名稱和行編號對應的命令。修正方法請參閱參考手冊。			任務停止
2257	指定了Int64類型或UInt64類型變數。	無法指定Int64變數或UInt64變數。請結束任務後，檢查SPEL命令中指定的參數。對象為系統歷史記錄中記載的函數名稱和行編號對應的命令。修正方法請參閱參考手冊。			任務停止

編號	訊息	解決方案	註1	註2	錯誤重置方法
2260	任務編號指定了不支援的參數。	請進行下列任一程序。 <ul style="list-style-type: none"> 請結束任務後，檢查SPEL命令中指定的參數。對象為系統歷史記錄中記載的函數名稱和行編號對應的命令。修正方法請參閱參考手冊。 重複發生同樣錯誤時，請洽詢本公司。 	指定的任務編號		任務停止
2261	指定了不存在的任務編號。	請結束任務後，檢查SPEL命令中指定的參數。對象為系統歷史記錄中記載的函數名稱和行編號對應的命令。修正方法請參閱參考手冊。	指定的任務編號		任務停止
2262	指定了未註冊的機器人。	可用的機器人編號為1。請結束任務後進行下列任一程序。 <ul style="list-style-type: none"> 請設定所需的機器人。 請檢查SPEL命令中指定的參數。對象為系統歷史記錄中記載的函數名稱和行編號對應的命令。修正方法請參閱參考手冊。 	指定的機器人編號		任務停止
2263	埠編號或裝置編號指定了不支援的參數。	請結束任務後，檢查SPEL命令中指定的參數。對象為系統歷史記錄中記載的函數名稱和行編號對應的命令。修正方法請參閱參考手冊。	指定的輸出編號		任務停止
2264	命令自變量超出現有範圍。補充信息1：變量值、補充資訊2：變量號。	請結束任務後，檢查SPEL命令中指定的參數。對象為系統歷史記錄中記載的函數名稱和行編號對應的命令。修正方法請參閱參考手冊。 基本：「SPEL+ Language Reference」 視覺：「Vision Guide Property & Result Reference」 力覺：「Force Guide SPEL+ Language Reference」 GUI Builder：「GUI Builder GUI Builder Reference」 部件給料器：「Part Feeding Introduction & Hardware (Common) & Software Software Part Feeding SPEL+ Command Reference」	傳遞值	第幾個參數	任務停止
2265	關節編號指定了不支援的參數。	可用的關節編號為1至9。請結束任務後，檢查SPEL命令中指定的參數。對象為系統歷史記錄中記載的函數名稱和行編號對應的命令。修正方法請參閱參考手冊。	指定的關節編號		任務停止

編號	訊息	解決方案	註1	註2	錯誤 重置方 法
2266	等待時間指定了不支援的參數。	可用的等待時間為0至2147483。請結束任務後，檢查SPEL命令中指定的參數。對象為系統歷史記錄中記載的函數名稱和行編號對應的命令。修正方法請參閱參考手冊。	指定的等待時間		任務停止
2267	計時器編號指定了不支援的參數。	可用的計時器編號為0至15。請結束任務後，檢查SPEL命令中指定的參數。對象為系統歷史記錄中記載的函數名稱和行編號對應的命令。修正方法請參閱參考手冊。	指定的計時器編號		任務停止
2268	Trap編號指定了不支援的參數。	可用的Trap編號為1至4。請結束任務後，檢查SPEL命令中指定的參數。對象為系統歷史記錄中記載的函數名稱和行編號對應的命令。修正方法請參閱參考手冊。	指定的Trap編號		任務停止
2269	語言ID指定了不支援的參數。	請結束任務後，檢查SPEL命令中指定的參數。對象為系統歷史記錄中記載的函數名稱和行編號對應的命令。修正方法請參閱參考手冊。	指定的語言ID		任務停止
2270	指定了超出上限堆疊數量的平行處理。	可用的D參數值為0至100。請結束任務後修正程式，使平行處理的堆疊數量減少。	指定的D參數值		任務停止
2271	Arch編號指定了不支援的參數。	可用的Arch編號為0至7。請結束任務後，檢查SPEL命令中指定的參數。對象為系統歷史記錄中記載的函數名稱和行編號對應的命令。修正方法請參閱參考手冊。	指定的Arch編號		任務停止
2272	裝置編號指定了不支援的值。	請結束任務後，檢查SPEL命令中指定的參數。對象為系統歷史記錄中記載的函數名稱和行編號對應的命令。修正方法請參閱參考手冊。	指定的裝置編號		任務停止
2273	指定了大小不受支援的資料。	可用的輸出資料值為0至255。請結束任務後，檢查SPEL命令中指定資料的參數。對象為系統歷史記錄中記載的函數名稱和行編號對應的命令。修正方法請參閱參考手冊。	輸出資料	哪個編號位元組資料超出範圍	任務停止
2274	Asin函數指定了不支援的參數。	Asin函數可用-1至1。請結束任務後，檢查SPEL命令中指定的參數。對象為系統歷史記錄中記載的函數名稱和行編號對應的命令。修正方法請參閱參考手冊。			任務停止

編號	訊息	解決方案	註1	註2	錯誤重置方法
2275	Acos函數指定了不支援的參數。	Acos函數可用-1至1。請結束任務後，檢查SPEL命令中指定的參數。對象為系統歷史記錄中記載的函數名稱和行編號對應的命令。修正方法請參閱參考手冊。			任務停止
2276	Sqr函數指定了不支援的參數。	Sqr函數可用正數。請結束任務後，檢查SPEL命令中指定的參數。對象為系統歷史記錄中記載的函數名稱和行編號對應的命令。修正方法請參閱參考手冊。			任務停止
2277	Randomize函數指定了不支援的參數。	請結束任務後，檢查SPEL命令中指定的參數。對象為系統歷史記錄中記載的函數名稱和行編號對應的命令。修正方法請參閱參考手冊。			任務停止
2278	Sin、Cos、Tan任一指定了不支援的參數。	請結束任務後，檢查SPEL命令中指定的參數。對象為系統歷史記錄中記載的函數名稱和行編號對應的命令。修正方法請參閱參考手冊。			任務停止
2280	發生TMOOut命令的逾時。	請結束任務後進行下列任一程序。 <ul style="list-style-type: none"> 若為非預期逾時，請檢查TMOOut命令中指定的參數。 請再次執行。 	逾時期限		任務停止
2281	發生TMOOut命令的逾時。	請結束任務後進行下列任一程序。 <ul style="list-style-type: none"> 若為非預期逾時，請檢查TMOOut命令中指定的參數。 請再次執行。 	訊號編號	逾時期限	任務停止
2282	發生TMOOut命令的逾時。	請結束任務後進行下列任一程序。 <ul style="list-style-type: none"> 若為非預期逾時，請檢查TMOOut命令中指定的參數。 請再次執行。 	埠編號	逾時期限	任務停止
2283	無法執行SPEL命令。	請結束任務後進行下列任一程序。 <ul style="list-style-type: none"> 請再次執行。 請重新啟動控制器。 請透過更新工具更新控制器韌體。 重複發生同樣錯誤時，請洽詢本公司。 			任務停止
2285	指定的臂校正編號正在使用，無法清除。	請結束任務，停用手臂校準後再次執行。	要清除的手臂校準值號		任務停止
2286	指定了無法清除的臂校正編號0。	無法清除手臂校準值號0。請結束任務後，檢查SPEL命令中指定的參數。對象為系統歷史記錄中記載的函數名稱和行編號對應的命令。修正方法請參閱參考手冊。			任務停止

編號	訊息	解決方案	註1	註2	錯誤重置方法
2287	在指定的SPEL專案中找到不支援的參數(手臂校準值號)。	請重置控制器後，進行下列任一程序。 <ul style="list-style-type: none"> 請重新建立專案。 請透過專案同步化或還原傳輸專案。 請透過更新工具更新控制器韌體。 重複發生同樣錯誤時，請洽詢本公司。 	指定的手臂校準值號		重置
2288	無法獲取手臂校準相關設定。	請進行下列任一程序。 <ul style="list-style-type: none"> 請為所需的手臂校準值號進行設定。 請檢查SPEL命令的參數或執行順序。對象為系統歷史記錄中記載的函數名稱和行編號對應的命令。修正方法請參閱參考手冊。 請重置控制器後，重新設定手臂校準。 重複發生同樣錯誤時，請洽詢本公司。 	指定的手臂校準值號		重置
2290	在相關命令和屬性設定前嘗試執行。	無法從運動命令中透過使用者函數再執行運動命令。請結束任務後，檢查SPEL命令的執行順序。對象為系統歷史記錄中記載的函數名稱和行編號對應的命令。修正方法請參閱參考手冊。			任務停止
2291	指定了多任務執行中無法執行的命令。	無法從運動命令中透過使用者函數在其中執行OnErr。請結束任務後，檢查SPEL命令的執行順序。對象為系統歷史記錄中記載的函數名稱和行編號對應的命令。修正方法請參閱參考手冊。			任務停止
2292	安全防護啟用狀態(安全防護已打開)時未指定Forced，但指定了I/O相關命令。	請結束任務後進行下列任一程序。 <ul style="list-style-type: none"> 請停用安全防護(安全防護已關閉)後執行。 請在執行參數中新增Forced。 			任務停止
2293	緊急停止中未指定Forced，但指定了I/O相關命令。	請結束任務後進行下列任一程序。 <ul style="list-style-type: none"> 請解除緊急停止後執行。 請在執行參數中新增Forced。 			任務停止
2294	發生錯誤的狀態下未指定Forced，但指定了I/O相關命令。	請結束任務後進行下列任一程序。 <ul style="list-style-type: none"> 請依序進行下列程序。 1. 請打開系統歷史記錄後，確認所發生的錯誤。 2. 請根據錯誤採取對策。 3. 請再次執行。 請打開系統歷史記錄，對於函數名稱和行編號對應的命令，在執行參數中新增Forced。 			任務停止

編號	訊息	解決方案	註1	註2	錯誤重置方法
2295	指定了NoEmgAbort任務以及背景任務不支援的命令。	請結束任務後，檢查SPEL命令的調用。對象為系統歷史記錄中記載的函數名稱和行編號對應的命令。修正方法請參閱參考手冊。			任務停止
2297	TEACH模式下未指定Forced，但指定了I/O相關命令。	請結束任務後進行下列任一程序。 <ul style="list-style-type: none"> 請在TEACH模式以外執行。 請打開系統歷史記錄，對於函數名稱和行編號對應的命令，在執行參數中新增Forced。 			任務停止
2298	無法從Trap SGClose的處理任務執行的命令。	在Trap SGClose的處理任務中無法執行Cont和Recover命令。請結束任務後，檢查SPEL命令的執行順序。對象為系統歷史記錄中記載的函數名稱和行編號對應的命令。修正方法請參閱參考手冊。			任務停止
2299	指定了沒有控制器首選項設定的高階任務控制命令。	請結束任務後進行下列任一程序。 <ul style="list-style-type: none"> 請從控制器啟用進階任務控制命令。 請結束任務後，檢查SPEL命令的調用。 對象為系統歷史記錄中記載的函數名稱和行編號對應的命令。修正方法請參閱參考手冊。			任務停止
2300	指定了無法與執行中的命令同時執行的命令。	請結束任務後，檢查SPEL命令的使用。對象為系統歷史記錄中記載的函數名稱和行編號對應的命令。修正方法請參閱參考手冊。	正在使用的機器人任務編號		任務停止
2301	因無法正確識別啟用開關而無法執行指定的命令。	請結束任務，重新抓握啟用開關後再次執行。			任務停止
2302	無法從Trap Call的副程式執行的命令。	在透過Trap Call調用的函數中無法再調用其他函數。請結束任務後，檢查SPEL命令的執行順序。對象為系統歷史記錄中記載的函數名稱和行編號對應的命令。修正方法請參閱參考手冊。			任務停止
2303	在平行處理中指定了不支援的命令(Call)。	請結束任務後檢查，不再使用平行處理或該SPEL命令。對象為系統歷史記錄中記載的函數名稱和行編號對應的命令。修正方法請參閱參考手冊。			任務停止

編號	訊息	解決方案	註1	註2	錯誤重置方法
2304	在平行處理中指定了不支援的命令(Xqt)。	請結束任務後檢查，不再使用平行處理或該SPEL命令。對象為系統歷史記錄中記載的函數名稱和行編號對應的命令。修正方法請參閱參考手冊。			任務停止
2305	指定了不支援從命令視窗執行的命令。	無法從命令視窗執行Call。 請從SPEL程式執行命令。			任務停止
2306	指定了Trap任務不支援的命令。	無法從Trap Xqt啟動的任務執行Xqt。請結束任務後，檢查SPEL命令的使用。對象為系統歷史記錄中記載的函數名稱和行編號對應的命令。修正方法請參閱參考手冊。			任務停止
2307	指定了任務執行中無法執行的命令。	請結束任務後，檢查SPEL命令的使用。對象為系統歷史記錄中記載的函數名稱和行編號對應的命令。修正方法請參閱參考手冊。			任務停止
2308	發生嚴重錯誤，無法打開馬達。	請進行下列任一程序。 <ul style="list-style-type: none"> • 請對系統歷史記錄中發生此錯誤前發生的錯誤採取對策。 • 請重新啟動控制器。 • 請透過更新工具更新控制器韌體。 • 重複發生同樣錯誤時，請洽詢本公司。 			任務停止
2309	在安全防護啟用(安全防護已打開)時無法執行的命令。	請結束任務，並停用安全防護(安全防護已關閉)後再次執行。			任務停止
2310	指定了恢復運作前無法執行的命令。	請進行下列任一程序後再次執行。 <ul style="list-style-type: none"> • 請進行恢復運作。 • 請進行連續執行。透過設定一併執行恢復運作。 • 請結束任務。 			任務停止
2311	指定了恢復運作中無法執行的命令。	請進行下列任一程序後再次執行。 <ul style="list-style-type: none"> • 請等待恢復運作或連續執行結束。 • 請結束任務。 			任務停止
2312	緊急停止中無法執行的命令。	請結束任務，並解除緊急停止後執行。			任務停止
2313	剛停用安全防護(安全防護已關閉)，無法執行。	請依序進行下列程序。或者請結束任務。 <ol style="list-style-type: none"> 1. 請停用安全防護(安全防護已關閉)。 2. 請等待至少1.5秒。 3. 請再次執行。 			任務停止

編號	訊息	解決方案	註1	註2	錯誤重置方法
2314	在安全防護啟用(安全防護已打開)時無法執行的命令。	請結束任務，並停用安全防護(安全防護已關閉)後再次執行。			任務停止
2315	指定了恢復運作中無法執行的命令。	請進行下列任一程序後再次執行。 <ul style="list-style-type: none"> • 請等待恢復運作或連續執行結束。 • 請結束任務。 			任務停止
2316	由於發生錯誤，無法繼續執行。	請結束任務後，依序進行下列程序。 <ol style="list-style-type: none"> 1. 請打開系統歷史記錄後，確認所發生的錯誤。 2. 請根據錯誤採取對策。 3. 請再次執行。 			任務停止
2317	由於發生錯誤，無法執行任務。	請結束任務後，依序進行下列程序。 <ol style="list-style-type: none"> 1. 請打開系統歷史記錄後，確認所發生的錯誤。 2. 請根據錯誤採取對策。 3. 請再次執行。 			任務停止
2318	由於發生錯誤，無法執行運動命令。	請結束任務後，依序進行下列程序。 <ol style="list-style-type: none"> 1. 請打開系統歷史記錄後，確認所發生的錯誤。 2. 請根據錯誤採取對策。 3. 請再次執行。 			任務停止
2319	緊急停止中未指定 Forced，但指定了I/O 相關命令。	請結束任務後進行下列任一程序。 <ul style="list-style-type: none"> • 請解除緊急停止後執行。 • 請在執行參數中新增 Forced。 			任務停止
2320	作為副程式調用的函數參數之資料類型不一致。	請結束任務後，檢查函數的參數。對象為系統歷史記錄中記載的函數名稱和行編號對應的命令。修正方法請參閱參考手冊。			任務停止
2321	作為副程式調用的函數返回值之資料類型不一致。	請結束任務後，檢查函數的調用。對象為系統歷史記錄中記載的函數名稱和行編號對應的命令。修正方法請參閱參考手冊。			任務停止
2322	作為副程式調用的函數傳址參數之資料類型不一致。	請結束任務後，檢查函數的參數。對象為系統歷史記錄中記載的函數名稱和行編號對應的命令。修正方法請參閱參考手冊。			任務停止
2323	無法處理作為副程式調用的函數傳址參數。	請結束任務後，檢查函數的參數。對象為系統歷史記錄中記載的函數名稱和行編號對應的命令。修正方法請參閱參考手冊。			任務停止

編號	訊息	解決方案	註1	註2	錯誤重置方法
2324	作為副程式調用的函數傳址參數之維度數量不一致。	請結束任務後，檢查函數的參數。對象為系統歷史記錄中記載的函數名稱和行編號對應的命令。修正方法請參閱參考手冊。			任務停止
2325	Xqt指定了傳址參數 (ByRef)。	請結束任務後，檢查函數的參數。對象為系統歷史記錄中記載的函數名稱和行編號對應的命令。修正方法請參閱參考手冊。			任務停止
2326	從命令視窗執行了Call。	請從SPEL程式執行命令。			任務停止
2327	無法進行作為副程式調用的外部函數之Call。	請結束任務後進行下列任一程序。 <ul style="list-style-type: none"> · 請檢查函數的參數。對象為系統歷史記錄中記載的函數名稱和行編號對應的命令。修正方法請參閱參考手冊。 · 請透過重新啟動釋放控制器內暫存資料夾的可用空間後再次進行。 			任務停止
2328	與Epson RC+未連接狀態下保持合作模式執行了任務。	請結束任務後進行下列任一程序。 <ul style="list-style-type: none"> · 請與Epson RC+連接後再次執行任務。 · 若執行任務無需合作模式，請從控制器配置變更為獨立模式後，再次執行任務。 			任務停止
2329	在Trap Call處理中執行了Eval語句。	請結束任務後，檢查SPEL命令的執行順序。對象為系統歷史記錄中記載的函數名稱和行編號對應的命令。修正方法請參閱參考手冊。			任務停止
2330	指定了Trap Call/Xqt無法使用的參數。	請結束任務後，檢查SPEL命令中指定的參數。對象為系統歷史記錄中記載的函數名稱和行編號對應的命令。修正方法請參閱參考手冊。			任務停止
2331	無法進行Trap Goto處理。	請進行下列任一程序。 <ul style="list-style-type: none"> · 請結束任務後，檢查SPEL命令的執行順序。對象為系統歷史記錄中記載的函數名稱和行編號對應的命令。修正方法請參閱參考手冊。 · 請重新建立專案。 · 請透過專案同步化或還原傳輸專案。 · 請透過更新工具更新控制器韌體。 · 重複發生同樣錯誤時，請洽詢本公司。 			任務停止

編號	訊息	解決方案	註1	註2	錯誤重置方法
2332	無法進行Trap Goto處理。	請進行下列任一程序。 <ul style="list-style-type: none"> 請結束任務後，檢查SPEL命令的執行順序。對象為系統歷史記錄中記載的函數名稱和行編號對應的命令。修正方法請參閱參考手冊。 請重新建立專案。 請透過專案同步化或還原傳輸專案。 請透過更新工具更新控制器韌體。 重複發生同樣錯誤時，請洽詢本公司。 			任務停止
2333	嘗試執行處於預約執行的Trap。	請進行下列任一程序。 <ul style="list-style-type: none"> 請結束任務後，檢查SPEL命令的執行順序。對象為系統歷史記錄中記載的函數名稱和行編號對應的命令。修正方法請參閱參考手冊。 請重新建立專案。 請透過專案同步化或還原傳輸專案。 請透過更新工具更新控制器韌體。 重複發生同樣錯誤時，請洽詢本公司。 			任務停止
2334	嘗試從Trap Finish或Trap Abort執行Trap。	請結束任務後，檢查SPEL命令的執行順序。對象為系統歷史記錄中記載的函數名稱和行編號對應的命令。修正方法請參閱參考手冊。			任務停止
2335	指定了TEACH模式下無法執行的命令。	請進行下列任一程序。 <ul style="list-style-type: none"> 請在TEACH模式以外執行。 請打開系統歷史記錄，對於函數名稱和行編號對應的命令，參閱參考手冊檢查程式。 			任務停止
2336	指定了組合平行處理和Here的命令。	請結束任務後，檢查SPEL命令的執行順序。對象為系統歷史記錄中記載的函數名稱和行編號對應的命令。修正方法請參閱參考手冊。例如，需要如P999 = HereGo P999 Here :Z(0) ! D10; MemOn(1) !變更程式。			任務停止
2337	僅可從GUI Builder事件處理函數執行命令。	請結束任務後，檢查SPEL命令的執行順序。對象為系統歷史記錄中記載的函數名稱和行編號對應的命令。修正方法請參閱參考手冊。			任務停止
2338	指定了TEST模式下無法執行的Xqt/Input/Print # (TP)。	請結束任務後進行下列任一程序。 <ul style="list-style-type: none"> 請在TEST模式以外執行。 請打開系統歷史記錄，對於函數名稱和行編號對應的命令，參閱參考手冊檢查程式。 			任務停止

編號	訊息	解決方案	註1	註2	錯誤重置方法
2339	僅可在Epson RC+的合作模式下執行的命令。	請從控制器配置設定為獨立模式，並與Epson RC+連接後再次執行。			任務停止
2340	InBCD函數獲得的值是無效的BCD(2進位碼10進位數)值。	請結束任務後，檢查SPEL命令獲取的值。對象為系統歷史記錄中記載的函數名稱和行編號對應的命令。修正方法請參閱參考手冊。	十位數	個位數	任務停止
2341	OpBCD指定了不支援的參數。	請結束任務後，檢查SPEL命令中指定的參數。對象為系統歷史記錄中記載的函數名稱和行編號對應的命令。修正方法請參閱參考手冊。	指定值		任務停止
2342	指定了設為遠端I/O功能的I/O編號。	請結束任務後進行下列任一程序。 <ul style="list-style-type: none"> 請檢查所需I/O編號的遠端I/O設定。 請檢查SPEL命令中指定的I/O編號。對象為系統歷史記錄中記載的函數名稱和行編號對應的命令。修正方法請參閱參考手冊。 	I/O編號	1：位元 2：位元組 3：字元	任務停止
2343	透過On/Off命令的異步輸出時間指定了不支援的參數。	請結束任務後，檢查SPEL命令中指定的參數。對象為系統歷史記錄中記載的函數名稱和行編號對應的命令。修正方法請參閱參考手冊。	指定的時間		任務停止
2344	指定了所連接I/O電路板不支援的I/O編號。	請結束任務後進行下列任一程序。 <ul style="list-style-type: none"> 請確認SPEL程式所需的擴展I/O電路板和現場匯流排I/O電路板之連接。 請結束任務後，檢查SPEL命令的I/O編號。對象為系統歷史記錄中記載的函數名稱和行編號對應的命令。修正方法請參閱參考手冊。 	位元編號		任務停止
2345	指定了所連接I/O電路板不支援的I/O編號。	請結束任務後進行下列任一程序。 <ul style="list-style-type: none"> 請確認SPEL程式所需的擴展I/O電路板和現場匯流排I/O電路板之連接。 請結束任務後，檢查SPEL命令的I/O編號。對象為系統歷史記錄中記載的函數名稱和行編號對應的命令。修正方法請參閱參考手冊。 	位元組編號		任務停止
2346	指定了所連接I/O電路板不支援的I/O編號。	請結束任務後進行下列任一程序。 <ul style="list-style-type: none"> 請確認SPEL程式所需的擴展I/O電路板和現場匯流排I/O電路板之連接。 請結束任務後，檢查SPEL命令的I/O編號。對象為系統歷史記錄中記載的函數名稱和行編號對應的命令。修正方法請參閱參考手冊。 	字元編號		任務停止

編號	訊息	解決方案	註1	註2	錯誤重置方法
2347	指定了不支援的I/O編號(位元)。	請結束任務後，檢查SPEL命令中指定的參數。對象為系統歷史記錄中記載的函數名稱和行編號對應的命令。修正方法請參閱參考手冊。	位元編號		任務停止
2348	指定了不支援的I/O編號(位元組)。	請結束任務後，檢查SPEL命令中指定的參數。對象為系統歷史記錄中記載的函數名稱和行編號對應的命令。修正方法請參閱參考手冊。	位元組編號		任務停止
2349	指定了不支援的I/O編號(字元)。	請結束任務後，檢查SPEL命令中指定的參數。對象為系統歷史記錄中記載的函數名稱和行編號對應的命令。修正方法請參閱參考手冊。	字元編號		任務停止
2350	指定了虛擬I/O模式無效時無法執行的命令。	請結束任務後進行下列任一程序。 <ul style="list-style-type: none"> 請在控制器配置中啟用虛擬I/O模式。 請打開系統歷史記錄，對於函數名稱和行編號對應的命令，參閱參考手冊檢查程式。 			任務停止
2353	指定了不支援從命令視窗執行的命令。	請從SPEL程式執行命令。			任務停止
2354	TP的啟用開關處於關閉狀態下指定了I/O相關命令。	請結束任務後進行下列任一程序。 <ul style="list-style-type: none"> 請在握住TP啟用開關的狀態下執行。 請將TP切換至Auto模式後執行。 請打開系統歷史記錄，對於函數名稱和行編號對應的命令，參閱參考手冊檢查程式。 			任務停止
2360	無法獲取設定。	請進行下列任一程序。 <ul style="list-style-type: none"> 請還原正常運作的備份檔案。 請透過更新工具更新控制器韌體。 重複發生同樣錯誤時，請洽詢本公司。 			重新啟動
2361	無法保存設定。	請進行下列任一程序。 <ul style="list-style-type: none"> 請還原正常運作的備份檔案。 請透過更新工具更新控制器韌體。 請更換控制器的SD。 請更換控制器的電路板。 重複發生同樣錯誤時，請洽詢本公司。 			重新啟動
2362	無法獲取設定。	請進行下列任一程序。 <ul style="list-style-type: none"> 請重新啟動控制器。 請還原正常運作的備份檔案。 請透過更新工具更新控制器韌體。 請更換控制器的SD。 重複發生同樣錯誤時，請洽詢本公司。 			重新啟動

編號	訊息	解決方案	註1	註2	錯誤重置方法
2364	無法保存設定。	請進行下列任一程序。 <ul style="list-style-type: none"> • 請還原正常運作的備份檔案。 • 請透過更新工具更新控制器韌體。 • 請更換控制器的SD。 • 請更換控制器的電路板。 • 重複發生同樣錯誤時，請洽詢本公司。 			重新啟動
2365	無法保存設定。	請進行下列任一程序。 <ul style="list-style-type: none"> • 請還原正常運作的備份檔案。 • 請透過更新工具更新控制器韌體。 • 請更換控制器的SD。 • 請更換控制器的電路板。 • 重複發生同樣錯誤時，請洽詢本公司。 			重新啟動
2370	因SPEL命令的執行結果超出字串長度上限而失敗。	字串不能超出255字元。請結束任務後，檢查SPEL命令中指定的字串長度。對象為系統歷史記錄中記載的函數名稱和行編號對應的命令。修正方法請參閱參考手冊。	組合字串長度		任務停止
2371	指定了超出上限長度的字串。	字串不能超出255字元。請結束任務後，檢查SPEL命令中指定的參數。對象為系統歷史記錄中記載的函數名稱和行編號對應的命令。修正方法請參閱參考手冊。	指定長度		任務停止
2372	Val函數的&號後指定了不支援的參數。	請結束任務後，檢查SPEL命令中指定的參數。對象為系統歷史記錄中記載的函數名稱和行編號對應的命令。修正方法請參閱參考手冊。			任務停止
2373	Val函數指定了不支援的參數。	請結束任務後，檢查SPEL命令中指定的參數。對象為系統歷史記錄中記載的函數名稱和行編號對應的命令。修正方法請參閱參考手冊。			任務停止
2374	指定了不支援的字元類型。	請結束任務後，檢查SPEL命令中指定的參數。對象為系統歷史記錄中記載的函數名稱和行編號對應的命令。修正方法請參閱參考手冊。			任務停止
2375	指定了超出上限長度的標籤名稱。	請結束任務後，檢查SPEL命令中指定的參數。對象為系統歷史記錄中記載的函數名稱和行編號對應的命令。修正方法請參閱參考手冊。	1:VRT 2:Hand		任務停止

編號	訊息	解決方案	註1	註2	錯誤重置方法
2376	指定了超出上限長度的註解。	請結束任務後，檢查SPEL命令中指定的參數。對象為系統歷史記錄中記載的函數名稱和行編號對應的命令。修正方法請參閱參考手冊。	1:VRT 2:Hand		任務停止
2380	For...Next的Step指定了0。	請結束任務後，檢查SPEL命令中指定的參數。對象為系統歷史記錄中記載的函數名稱和行編號對應的命令。修正方法請參閱參考手冊。			任務停止
2381	For...Next和GoSub、Goto的調用順序不正確。	可能是For...Next和GoSub之間的關係無效，或透過Goto進出For...Next。請結束任務後，檢查SPEL命令的執行順序。對象為系統歷史記錄中記載的函數名稱和行編號對應的命令。修正方法請參閱參考手冊。			任務停止
2382	OnErr執行中嘗試執行return。	請結束任務後，檢查SPEL命令的執行順序。對象為系統歷史記錄中記載的函數名稱和行編號對應的命令。修正方法請參閱參考手冊。			任務停止
2383	嘗試在沒有GoSub的情況下執行return。	請結束任務後，檢查SPEL命令的執行順序。對象為系統歷史記錄中記載的函數名稱和行編號對應的命令。修正方法請參閱參考手冊。			任務停止
2384	嘗試在沒有Select的情況下執行Case或Send。	請結束任務後，檢查SPEL命令的執行順序。對象為系統歷史記錄中記載的函數名稱和行編號對應的命令。修正方法請參閱參考手冊。			任務停止
2385	GoSub執行中嘗試執行EResume。	請結束任務後，檢查SPEL命令的執行順序。對象為系統歷史記錄中記載的函數名稱和行編號對應的命令。修正方法請參閱參考手冊。			任務停止
2386	嘗試在沒有OnErr的情況下執行EResume。	請結束任務後，檢查SPEL命令的執行順序。對象為系統歷史記錄中記載的函數名稱和行編號對應的命令。修正方法請參閱參考手冊。			任務停止
2391	指定了緊急停止中無法執行的命令。	請結束任務，並解除緊急停止後執行。			任務停止

編號	訊息	解決方案	註1	註2	錯誤重置方法
2392	緊急停止 機器人因錯誤剛停止後無法重置。	緊急停止 機器人因錯誤停止後，請進行機器人以及周邊設備的安全確認。然後，請再次執行重置操作。			-
2400	未能打開指定的曲線檔案。	請結束任務後進行下列任一程序。 <ul style="list-style-type: none"> • 請確認是否有指定的檔案。 • 請指定正確的檔案。 • 請重新建立指定的檔案。 • 請重新啟動控制器。 • 請透過更新工具更新控制器韌體。 • 重複發生同樣錯誤時，請洽詢本公司。 			任務停止
2401	未能打開指定的曲線檔案。	請結束任務後進行下列任一程序。 <ul style="list-style-type: none"> • 請指定正確的檔案。 • 請重新建立指定的檔案。 • 請重新啟動控制器。 • 請透過更新工具更新控制器韌體。 • 重複發生同樣錯誤時，請洽詢本公司。 			任務停止
2402	未能建立指定的曲線檔案。	請結束任務後進行下列任一程序。 <ul style="list-style-type: none"> • 請再次執行。 • 請確認控制器的儲存空間。 • 請減少檔案的資料數量或大小。 • 請重新啟動控制器。 • 請透過更新工具更新控制器韌體。 • 重複發生同樣錯誤時，請洽詢本公司。 			任務停止
2403	未能建立指定的曲線檔案。	請結束任務後進行下列任一程序。 <ul style="list-style-type: none"> • 請確認是否有指定的檔案。 • 請指定正確的檔案。 • 請重新建立指定的檔案。 • 請重新啟動控制器。 • 請透過更新工具更新控制器韌體。 • 重複發生同樣錯誤時，請洽詢本公司。 			任務停止
2404	未能建立指定的曲線檔案。	請結束任務後進行下列任一程序。 <ul style="list-style-type: none"> • 請再次執行。 • 請確認控制器的儲存空間。 • 請減少檔案的資料數量或大小。 • 請重新啟動控制器。 • 請透過更新工具更新控制器韌體。 • 重複發生同樣錯誤時，請洽詢本公司。 			任務停止

編號	訊息	解決方案	註1	註2	錯誤 重置方 法
2405	未能打開指定的曲線檔案。	請結束任務後進行下列任一程序。 <ul style="list-style-type: none"> 請確認是否有指定的檔案。 請指定正確的檔案。 請重新建立指定的檔案。 請重新啟動控制器。 請透過更新工具更新控制器韌體。 重複發生同樣錯誤時，請洽詢本公司。 			任務停止
2406	未能打開指定的曲線檔案。	請結束任務後進行下列任一程序。 <ul style="list-style-type: none"> 請確認是否有指定的檔案。 請指定正確的檔案。 請重新建立指定的檔案。 請重新啟動控制器。 請透過更新工具更新控制器韌體。 重複發生同樣錯誤時，請洽詢本公司。 			任務停止
2407	指定了不支援的曲線檔案。	請結束任務後進行下列任一程序。 <ul style="list-style-type: none"> 請指定正確的檔案。 請重新建立指定的檔案。 請重新啟動控制器。 請透過更新工具更新控制器韌體。 重複發生同樣錯誤時，請洽詢本公司。 			任務停止
2408	指定了版本不同的曲線檔案。	請結束任務後進行下列任一程序。 <ul style="list-style-type: none"> 請指定正確的檔案。 請重新建立指定的檔案。 請重新啟動控制器。 請透過更新工具更新控制器韌體。 重複發生同樣錯誤時，請洽詢本公司。 			任務停止
2409	指定的曲線檔案註冊了不同的機器人編號。	請結束任務後進行下列任一程序。 <ul style="list-style-type: none"> 請確認是否有指定的檔案。 請指定正確的檔案。 請重新建立指定的檔案。 請重新啟動控制器。 請透過更新工具更新控制器韌體。 重複發生同樣錯誤時，請洽詢本公司。 			任務停止
2410	無法配置CVMove所需的記憶體。	請結束任務後進行下列任一程序。 <ul style="list-style-type: none"> 請減少命令中指定的資料大小。 請重新啟動控制器。 請透過更新工具更新控制器韌體。 重複發生同樣錯誤時，請洽詢本公司。 			任務停止
2411	指定了超出上限個數的連續點資料。	在Curve中可指定的點資料最大數量為1000。請結束任務後，檢查SPEL命令中指定的參數。對象為系統歷史記錄中記載的函數名稱和行編號對應的命令。修正方法請參閱參考手冊。			任務停止

編號	訊息	解決方案	註1	註2	錯誤重置方法
2412	指定了超出上限個數的參數。	在Curve中可指定的輸出命令最大數量為16。請結束任務後，檢查SPEL命令中指定的參數。對象為系統歷史記錄中記載的函數名稱和行編號對應的命令。修正方法請參閱參考手冊。			任務停止
2413	指定了超出上限大小的資料。	請結束任務後進行下列任一程序。 <ul style="list-style-type: none"> • 請減少檔案的資料數量或大小。 • 請再次執行。 • 請確認控制器的儲存空間。 • 請重新啟動控制器。 • 請透過更新工具更新控制器韌體。 • 重複發生同樣錯誤時，請洽詢本公司。 			任務停止
2414	指定了超出上限個數的連續點資料P(:)。	可連續指定的點最大數量為1000。請結束任務後，檢查SPEL命令中指定的參數。對象為系統歷史記錄中記載的函數名稱和行編號對應的命令。修正方法請參閱參考手冊。	起點	終點	任務停止
2415	未能建立指定的曲線檔案。	請結束任務後進行下列任一程序。 <ul style="list-style-type: none"> • 請指定正確的檔案。 • 請重新建立指定的檔案。 • 請重新啟動控制器。 • 請透過更新工具更新控制器韌體。 • 重複發生同樣錯誤時，請洽詢本公司。 			任務停止
2416	指定的曲線檔案不存在。	請結束任務後進行下列任一程序。 <ul style="list-style-type: none"> • 請確認是否有指定的檔案。 • 請指定正確的檔案。 • 請重新建立指定的檔案。 • 請重新啟動控制器。 • 請透過更新工具更新控制器韌體。 • 重複發生同樣錯誤時，請洽詢本公司。 			任務停止
2417	連續點資料的始端指定了輸出命令。	請確認未在點資料之前指定任何輸出命令。請結束任務後，檢查SPEL命令中指定的參數。對象為系統歷史記錄中記載的函數名稱和行編號對應的命令。修正方法請參閱參考手冊。			任務停止
2430	取得錯誤訊息失敗。 (檔案路徑)	請進行下列任一程序。 <ul style="list-style-type: none"> • 請重新啟動控制器。 • 請透過更新工具更新控制器韌體。 • 重複發生同樣錯誤時，請洽詢本公司。 			-

編號	訊息	解決方案	註1	註2	錯誤重置方法
2431	取得錯誤訊息失敗。 (檔案開啟)	請進行下列任一程序。 <ul style="list-style-type: none"> 請重新啟動控制器。 請透過更新工具更新控制器韌體。 重複發生同樣錯誤時，請洽詢本公司。 			-
2432	取得錯誤訊息失敗。 (標題資料)	請進行下列任一程序。 <ul style="list-style-type: none"> 請重新啟動控制器。 請透過更新工具更新控制器韌體。 重複發生同樣錯誤時，請洽詢本公司。 			-
2433	取得錯誤訊息失敗。 (取得檔案)	請進行下列任一程序。 <ul style="list-style-type: none"> 請重新啟動控制器。 請透過更新工具更新控制器韌體。 重複發生同樣錯誤時，請洽詢本公司。 			-
2434	取得錯誤訊息失敗。 (格式不同)	請進行下列任一程序。 <ul style="list-style-type: none"> 請重新啟動控制器。 請透過更新工具更新控制器韌體。 重複發生同樣錯誤時，請洽詢本公司。 			-
2435	取得錯誤訊息失敗。 (版本不同)	請進行下列任一程序。 <ul style="list-style-type: none"> 請重新啟動控制器。 請透過更新工具更新控制器韌體。 重複發生同樣錯誤時，請洽詢本公司。 			-
2440	指定的檔案編號正在使用。	請結束任務後進行下列任一程序。 <ul style="list-style-type: none"> 請關閉正在使用的檔案編號後執行。 請打開系統歷史記錄，檢查函數名稱和行編號對應的命令中指定的檔案名稱。 請檢查檔案操作的時間。 			任務停止
2441	無法打開指定的檔案。	請結束任務後進行下列任一程序。 <ul style="list-style-type: none"> 請打開系統歷史記錄，檢查函數名稱和行編號對應的命令中指定的檔案名稱。 請檢查檔案操作的順序。 			任務停止
2442	指定了未開啟的檔案。	請結束任務後進行下列任一程序。 <ul style="list-style-type: none"> 請打開系統歷史記錄，檢查函數名稱和行編號對應的命令中指定的檔案名稱。 請檢查檔案操作的順序。 			任務停止
2443	正在被另一個任務使用，關閉檔案失敗。	請結束任務後進行下列任一程序。 <ul style="list-style-type: none"> 請等待檔案使用結束後再次執行。 請打開系統歷史記錄，檢查函數名稱和行編號對應的命令中指定的檔案名稱。 			任務停止

編號	訊息	解決方案	註1	註2	錯誤重置方法
2444	無法保存指定的檔案。	請進行下列任一程序。 <ul style="list-style-type: none"> 請結束任務後，檢查SPEL命令中指定的檔案名稱。對象為系統歷史記錄中記載的函數名稱和行編號對應的命令。修正方法請參閱參考手冊。 請透過韌體更新工具更新。 重複發生同樣錯誤時，請洽詢本公司。 			任務停止
2445	無法操作指定的檔案。	請結束任務後，檢查SPEL命令中指定的檔案名稱和參數。對象為系統歷史記錄中記載的函數名稱和行編號對應的命令。修正方法請參閱參考手冊。			任務停止
2446	指定了正在使用的檔案編號。	請關閉非必要的檔案。			任務停止
2447	打開檔案的命令指定了不支援存取權限的命令。	請使用具備檔案讀取權限的Ropen或Uopen。			任務停止
2448	打開檔案的命令指定了不支援存取權限的命令。	請使用具備檔案寫入權限的Wopen或Uopen。			任務停止
2449	打開檔案的命令指定了不支援存取權限的命令。	請使用具備檔案讀寫權限的Bopen。			任務停止
2450	無法操作指定的檔案。	請結束任務後，檢查SPEL命令中指定的檔案名稱和參數。對象為系統歷史記錄中記載的函數名稱和行編號對應的命令。修正方法請參閱參考手冊。			任務停止
2451	無法保存指定的檔案。	請結束任務後，檢查SPEL命令中指定的檔案名稱。對象為系統歷史記錄中記載的函數名稱和行編號對應的命令。修正方法請參閱參考手冊。			任務停止
2452	無法獲取指定的檔案。	請結束任務後，檢查SPEL命令中指定的檔案名稱。對象為系統歷史記錄中記載的函數名稱和行編號對應的命令。修正方法請參閱參考手冊。			任務停止
2453	指定了目前選擇的磁碟不支援的命令。	請結束任務後進行下列任一程序。 <ul style="list-style-type: none"> 請打開系統歷史記錄，檢查函數名稱和行編號對應的命令中指定的磁碟名稱。 請透過ChDisk命令變更磁碟選擇。 			任務停止

編號	訊息	解決方案	註1	註2	錯誤重置方法
2454	指定了不支援的磁碟。	請結束任務後，檢查SPEL命令中指定的參數。對象為系統歷史記錄中記載的函數名稱和行編號對應的命令。修正方法請參閱參考手冊。			任務停止
2455	指定的驅動器不存在。	請結束任務後，檢查SPEL命令中指定的驅動器名稱。對象為系統歷史記錄中記載的函數名稱和行編號對應的命令。修正方法請參閱參考手冊。			任務停止
2456	指定的資料夾不存在。	請結束任務後，檢查SPEL命令中指定的資料夾名稱。對象為系統歷史記錄中記載的函數名稱和行編號對應的命令。修正方法請參閱參考手冊。			任務停止
2460	指定的資料庫編號正在使用。	請結束任務後進行下列任一程序。 ・請關閉指定的資料庫後再次執行。請結束任務後，檢查SPEL命令的執行順序或參數。對象為系統歷史記錄中記載的函數名稱和行編號對應的命令。修正方法請參閱參考手冊。			任務停止
2461	指定的資料庫檔案未打開。	請結束任務後，檢查SPEL命令的執行順序。對象為系統歷史記錄中記載的函數名稱和行編號對應的命令。修正方法請參閱參考手冊。			任務停止
2462	指定了正在被另一個任務使用的資料庫編號。	請結束任務後進行下列任一程序。 ・請關閉指定的資料庫後再次執行。請結束任務後，檢查SPEL命令的執行順序或參數。對象為系統歷史記錄中記載的函數名稱和行編號對應的命令。修正方法請參閱參考手冊。			任務停止
2470	無法執行與Epson RC+的合作功能。	請結束任務後進行下列任一程序。 ・請確認合作的Epson RC+與控制器之連接。 ・請重新啟動控制器。 ・請透過更新工具更新控制器韌體。 ・重複發生同樣錯誤時，請洽詢本公司。			任務停止
2471	無法執行與Epson RC+的合作功能(通訊不相符)。	請結束任務後進行下列任一程序。 ・請確認合作的Epson RC+與控制器之連接。 ・請重新啟動控制器。 ・請透過更新工具更新控制器韌體。 ・重複發生同樣錯誤時，請洽詢本公司。			任務停止

編號	訊息	解決方案	註1	註2	錯誤重置方法
2472	無法執行與Epson RC+的合作功能(重複初始化)。	請結束任務後進行下列任一程序。 <ul style="list-style-type: none"> 請確認合作的Epson RC+與控制器之連接。 請重新啟動控制器。 請透過更新工具更新控制器韌體。 重複發生同樣錯誤時，請洽詢本公司。 			任務停止
2473	無法執行與Epson RC+的合作功能(繁忙或未初始化)。	請結束任務後進行下列任一程序。 <ul style="list-style-type: none"> 請確認合作的Epson RC+與控制器之連接。 請重新啟動控制器。 請透過更新工具更新控制器韌體。 重複發生同樣錯誤時，請洽詢本公司。 			任務停止
2474	無法執行與Epson RC+的合作功能(無請求)。	請結束任務後進行下列任一程序。 <ul style="list-style-type: none"> 請確認合作的Epson RC+與控制器之連接。 請重新啟動控制器。 請透過更新工具更新控制器韌體。 重複發生同樣錯誤時，請洽詢本公司。 			任務停止
2475	接收了超出上限大小的資料。	請進行下列任一程序。 <ul style="list-style-type: none"> 請結束任務後，檢查透過SPEL命令接收的資料大小。對象為系統歷史記錄中記載的函數名稱和行編號對應的命令。修正方法請參閱參考手冊。 請確認合作的Epson RC+與控制器之連接。 請透過更新工具更新控制器韌體。 重複發生同樣錯誤時，請洽詢本公司。 			任務停止
2476	無法執行與Epson RC+的合作功能。	請結束任務後進行下列任一程序。 <ul style="list-style-type: none"> 請確認合作的Epson RC+與控制器之連接。 請重新啟動控制器。 請透過更新工具更新控制器韌體。 重複發生同樣錯誤時，請洽詢本公司。 			任務停止
2477	指定了不支援的資料夾。	請檢查資料夾指定後再次執行。			-
2478	發生系統錯誤。(無效的錯誤代碼)	請結束任務後進行下列任一程序。 <ul style="list-style-type: none"> 請確認與合作的Epson RC+之連接。 請重新啟動控制器。 請透過更新工具更新控制器韌體。 重複發生同樣錯誤時，請洽詢本公司。 			任務停止

編號	訊息	解決方案	註1	註2	錯誤重置方法
2500	Wait命令指定了超出上限個數的事件條件運算式。	可指定的事件條件最大數量為8。請結束任務後，檢查SPEL命令中指定的參數。對象為系統歷史記錄中記載的函數名稱和行編號對應的命令。修正方法請參閱參考手冊。			任務停止
2501	未執行所需命令時即嘗試執行。	請結束任務後，檢查SPEL命令的執行順序。對象為系統歷史記錄中記載的函數名稱和行編號對應的命令。修正方法請參閱參考手冊。	指定的位元編號		任務停止
2502	超出可執行任務的最大數量。	對於可同時執行的任務數量，一般任務為32個，背景任務為16個。請結束任務後，檢查SPEL程式。			任務停止
2503	指定了執行中的任務編號。	請進行下列任一程序。 <ul style="list-style-type: none"> 請等待任務結束後再次執行。 請結束任務後，檢查SPEL命令中指定的參數。對象為系統歷史記錄中記載的函數名稱和行編號對應的命令。修正方法請參閱參考手冊。 	指定的任務編號		任務停止
2504	指定了正在執行平行處理的機器人。	請結束任務後進行下列任一程序。 <ul style="list-style-type: none"> 請同步化正確的專案。 請打開系統歷史記錄，對於函數名稱和行編號對應的命令，參閱參考手冊檢查程式。 			任務停止
2505	指定了與Input命令的輸入資料不同個數的參數。	請結束任務後，檢查SPEL命令中指定的參數。對象為系統歷史記錄中記載的函數名稱和行編號對應的命令。修正方法請參閱參考手冊。			任務停止
2506	指定了超出上限個數的參數。	最多可指定32個變數。請結束任務後，檢查SPEL命令中指定的參數。對象為系統歷史記錄中記載的函數名稱和行編號對應的命令。修正方法請參閱參考手冊。			任務停止
2507	無可使用的計數器，無法執行。	同時可用的計數器為16個。請結束任務後進行下列任一程序。 <ul style="list-style-type: none"> 請等待計數器使用結束後再次執行。 請打開系統歷史記錄，檢查函數名稱和行編號對應的命令的執行順序或參數。 			任務停止
2508	指定了無效SPEL專案。	請結束任務後進行下列任一程序。 <ul style="list-style-type: none"> 請重新建立專案。 請透過專案同步化或還原傳輸專案。 請透過更新工具更新控制器韌體。 重複發生同樣錯誤時，請洽詢本公司。 			任務停止

編號	訊息	解決方案	註1	註2	錯誤重置方法
2509	指定了無效SPEL專案。	請結束任務後進行下列任一程序。 <ul style="list-style-type: none"> 請重新建立專案。 請透過專案同步化或還原傳輸專案。 請透過更新工具更新控制器韌體。 重複發生同樣錯誤時，請洽詢本公司。 			任務停止
2510	指定了未定義的I/O設定標籤。	請進行下列任一程序。 <ul style="list-style-type: none"> 請在I/O設定屏幕中定義所需標籤。 請結束任務後，檢查SPEL命令中指定的參數或執行順序。對象為系統歷史記錄中記載的函數名稱和行編號對應的命令。修正方法請參閱參考手冊。 			任務停止
2511	未執行SyncLock時即使用SyncUnlock。	請結束任務後，檢查SPEL命令的執行順序。對象為系統歷史記錄中記載的函數名稱和行編號對應的命令。修正方法請參閱參考手冊。	訊號編號		任務停止
2512	指定了無法多次執行的命令。	無法連續兩次執行SyncLock。請結束任務後，檢查SPEL命令的使用。對象為系統歷史記錄中記載的函數名稱和行編號對應的命令。修正方法請參閱參考手冊。	訊號編號		任務停止
2513	指定了未定義的點標籤。	請結束任務後進行下列任一程序。 <ul style="list-style-type: none"> 請定義所需點標籤。 請檢查SPEL命令中指定的參數。對象為系統歷史記錄中記載的函數名稱和行編號對應的命令。修正方法請參閱參考手冊。 			任務停止
2514	無法獲取機器人的累計馬達開啟時間。	請結束任務後進行下列任一程序。 <ul style="list-style-type: none"> 請再次執行。 請重新啟動控制器。 			任務停止
2515	date或time指定了不支援的參數。	請結束任務後，檢查SPEL命令中指定的參數。對象為系統歷史記錄中記載的函數名稱和行編號對應的命令。修正方法請參閱參考手冊。			任務停止
2516	無法執行適用於服務人員的命令。	請結束任務後進行下列任一程序。 <ul style="list-style-type: none"> 服務人員請檢查命令的使用方法。 重複發生同樣錯誤時，請洽詢本公司。 			任務停止
2517	無法轉換成日期或時間。	請結束任務後進行下列任一程序。 <ul style="list-style-type: none"> 請再次執行。 請確認啟動控制器上設定的時間。 請重新啟動控制器。 			任務停止

編號	訊息	解決方案	註1	註2	錯誤重置方法
2518	指定的參數之起點編號比終點編號的值小。	請結束任務後，檢查SPEL命令中指定的參數。對象為系統歷史記錄中記載的函數名稱和行編號對應的命令。修正方法請參閱參考手冊。	起點	終點	任務停止
2519	FmtStr\$指定了不支援的參數。	請結束任務後，檢查SPEL命令中指定的參數。對象為系統歷史記錄中記載的函數名稱和行編號對應的命令。修正方法請參閱參考手冊。			任務停止
2520	指定了超出上限長度的檔案名稱。	請結束任務後，檢查SPEL命令中指定的檔案名稱。對象為系統歷史記錄中記載的函數名稱和行編號對應的命令。修正方法請參閱參考手冊。			任務停止
2521	指定了超出上限長度的路徑名稱。	請結束任務後，檢查SPEL命令中指定的檔案名稱。對象為系統歷史記錄中記載的函數名稱和行編號對應的命令。修正方法請參閱參考手冊。			任務停止
2522	指定了包含不支援字元類型的檔案名稱。	請結束任務後，檢查SPEL命令中指定的檔案名稱。對象為系統歷史記錄中記載的函數名稱和行編號對應的命令。修正方法請參閱參考手冊。			任務停止
2523	指定了執行中的命令。	請結束任務後，檢查SPEL命令的使用。對象為系統歷史記錄中記載的函數名稱和行編號對應的命令。修正方法請參閱參考手冊。			任務停止
2524	指定了執行中的Trap任務編號。	請進行下列任一程序。 <ul style="list-style-type: none"> • 請等待Trap任務結束後再次執行。 • 請結束任務後，檢查SPEL命令中指定的參數。對象為系統歷史記錄中記載的函數名稱和行編號對應的命令。修正方法請參閱參考手冊。 			任務停止
2525	指定了超出上限長度的密碼。	請進行下列任一程序。 <ul style="list-style-type: none"> • 請檢查密碼長度後再次執行。 • 請透過更新工具更新控制器韌體。 • 重複發生同樣錯誤時，請洽詢本公司。 			-

編號	訊息	解決方案	註1	註2	錯誤重置方法
2526	未指定事件條件運算式。	請結束任務後進行下列任一程序。 <ul style="list-style-type: none"> 請重新建立專案。 請透過專案同步化或還原傳輸專案。 請檢查SPEL命令中指定的事件條件運算式。對象為系統歷史記錄中記載的函數名稱和行編號對應的命令。修正方法請參閱參考手冊。 			任務停止
2527	事件條件運算式指定了超出上限個數的全域變數。	請結束任務後，檢查SPEL命令中指定的事件條件運算式對象為系統歷史記錄中記載的函數名稱和行編號對應的命令。修正方法請參閱參考手冊。			任務停止
2528	在指定的SPEL專案中找到包含不支援變數的事件條件運算式(全域變數)。	請重置控制器後，進行下列任一程序。 <ul style="list-style-type: none"> 請檢查SPEL命令中指定的事件條件運算式。對象為系統歷史記錄中記載的函數名稱和行編號對應的命令。修正方法請參閱參考手冊。 請重新建立專案。 請透過專案同步化或還原傳輸專案。 			重置
2529	事件條件運算式指定了不支援的變數。	請結束任務後，檢查SPEL命令中指定的事件條件運算式對象為系統歷史記錄中記載的函數名稱和行編號對應的命令。修正方法請參閱參考手冊。			任務停止
2530	點檔案的數量超出上限。	請減少專案中註冊的點檔案數量。			任務停止
2531	指定的機器人編號與點檔案的註冊不同。	請結束任務後進行下列任一程序。 <ul style="list-style-type: none"> 請檢查指定的機器人編號。 請檢查指定的點檔案。 			任務停止
2532	指定了包含未定義的點資料。	請結束任務後，檢查SPEL命令中指定的點資料。對象為系統歷史記錄中記載的函數名稱和行編號對應的命令。修正方法請參閱參考手冊。			任務停止
2533	INP、OUTP發生錯誤。	請結束任務後進行下列任一程序。 <ul style="list-style-type: none"> 服務人員請確認INP、OUTP的使用方法。 重複發生同樣錯誤時，請洽詢本公司。 			任務停止
2534	SPEL命令作為對象的函數未執行。	調用Restart需要執行主要函數。請結束任務後，檢查SPEL命令和執行順序。對象為系統歷史記錄中記載的函數名稱和行編號對應的命令。修正方法請參閱參考手冊。			任務停止

編號	訊息	解決方案	註1	註2	錯誤重置方法
2536	無法在Teach模式下更改Enable設定。	請結束任務後進行下列任一程序。 <ul style="list-style-type: none"> 服務人員請檢查命令的使用方法。 重複發生同樣錯誤時，請洽詢本公司。 			任務停止
2537	VisCalib指定了不支援的參數。	請結束任務後，檢查SPEL命令中指定的參數。對象為系統歷史記錄中記載的函數名稱和行編號對應的命令。修正方法請參閱參考手冊。			任務停止
2540	指定了需要與Epson RC+連接的SPEL命令。	請結束任務，並檢查Epson RC+與控制器的連接後再次執行。			任務停止
2541	重複指定了相同機器人編號。	請結束任務後，檢查SPEL命令中指定的機器人編號。對象為系統歷史記錄中記載的函數名稱和行編號對應的命令。修正方法請參閱參考手冊。			任務停止
2542	工作佇列編號指定了不支援的參數。	可用的工作佇列編號為1至16。請結束任務後，檢查SPEL命令中指定的參數。對象為系統歷史記錄中記載的函數名稱和行編號對應的命令。修正方法請參閱參考手冊。			任務停止
2543	指定了未定義的視覺序列名稱。	請結束任務後進行下列任一程序。 <ul style="list-style-type: none"> 請設定所需的視覺序列。 請檢查SPEL命令中指定的視覺序列。對象為系統歷史記錄中記載的函數名稱和行編號對應的命令。修正方法請參閱參考手冊。 請重新建立專案。 請透過專案同步化或還原傳輸專案。 			任務停止
2544	指定了未定義的視覺物件名稱。	請結束任務後進行下列任一程序。 <ul style="list-style-type: none"> 請設定所需的視覺物件。 請檢查SPEL命令中指定的視覺物件名稱。對象為系統歷史記錄中記載的函數名稱和行編號對應的命令。修正方法請參閱參考手冊。 請重新建立專案。 請透過專案同步化或還原傳輸專案。 			任務停止
2545	指定了未定義的視覺校準名稱或編號。	請結束任務後進行下列任一程序。 <ul style="list-style-type: none"> 請確認視覺校準設定。 請檢查SPEL命令中指定的視覺校準名稱。對象為系統歷史記錄中記載的函數名稱和行編號對應的命令。修正方法請參閱參考手冊。 請透過專案同步化或還原傳輸專案。 			任務停止

編號	訊息	解決方案	註1	註2	錯誤重置方法
2546	在安全防護啟用(安全防護已打開)時無法執行的命令。	請結束任務後，依序進行下列程序。 1. 請停用安全防護(安全防護已關閉)。 2. 請等待至少1.5秒。 3. 請再次執行。			任務停止
2547	指定了需要軟體選項設定的SPEL命令。	完成任務後執行以下操作之一： · 請啟用選項。 · 請確認選項授權用USB金鑰是否已正確連接。 · 請從安全功能管理器停用SLS/SLP功能的設定。 · 使用部件給料器時，命令格式或值設定錯誤。請參閱下列章節提供的對應命令說明：Part Feeding 8.0 Introduction & Hardware (Common) & Software Software Part Feeding SPEL+ Command Reference，並修正程式碼。 · 請檢查使用的SPEL命令。對象為系統歷史記錄中記載的函數名稱和行編號對應的命令。修正方法請參閱參考手冊。	1:VRT		任務停止
2548	嘗試建立超出上限個數的力檔案。	請進行下列任一程序。 · 請刪除非必要的力檔案。 · 請使用現有的力檔案。 · 請重新啟動控制器。 · 請透過控制器的更新工具更新韌體。 · 請更換控制器。			任務停止
2549	指定了未註冊機器人的力檔案。	請結束任務後進行下列任一程序。 · 請檢查指定的力檔案之機器人註冊。 · 請檢查SPEL命令中指定的力檔案。對象為系統歷史記錄中記載的函數名稱和行編號對應的命令。修正方法請參閱參考手冊。			任務停止
2550	指定了所連接機器人不支援的SPEL命令。	請結束任務後，檢查SPEL命令的使用。對象為系統歷史記錄中記載的函數名稱和行編號對應的命令。修正方法請參閱參考手冊。			任務停止
2551	無法獲取零件消耗管理資訊。	請結束任務後進行下列任一程序。 · 請再次執行。 · 請重新啟動控制器。			任務停止
2552	沒有變更UL模式中設定的權限。	有關UL模式中的設定變更，請洽詢服務人員。			任務停止
2553	無法變更UL模式中的設定。	請結束任務後進行下列任一程序。 · 請再次執行。 · 請重新啟動控制器。			任務停止

編號	訊息	解決方案	註1	註2	錯誤重置方法
2554	指定了已定義的標籤名稱。	請結束任務後進行下列任一程序。 <ul style="list-style-type: none"> 請檢查SPEL命令中指定的參數。對象為系統歷史記錄中記載的函數名稱和行編號對應的命令。修正方法請參閱參考手冊。 請檢查控制器設定的末端夾具設定。 請確認機器管理器的VRT設定後，檢查標籤名稱的指定。 	1:VRT		任務停止
2555	指定了未定義的標籤。	請結束任務後進行下列任一程序。 <ul style="list-style-type: none"> 請檢查SPEL命令中指定的參數或執行順序。對象為系統歷史記錄中記載的函數名稱和行編號對應的命令。修正方法請參閱參考手冊。 請在VRT設定屏幕中定義所需標籤。 請在末端夾具設定屏幕中定義所需標籤。 	1:VRT2:Hand		任務停止
2557	TRAP處理發生錯誤。	請結束任務，並在系統歷史記錄中確認註1後，採取相應錯誤碼中記載的應變措施。	詳細的錯誤資訊		任務停止
2558	指定了超出上限長度的字串。	請結束任務後，檢查SPEL命令中指定的參數。對象為系統歷史記錄中記載的函數名稱和行編號對應的命令。修正方法請參閱參考手冊。			任務停止
2559	指定了馬達關閉時無法執行的命令。	請結束任務後進行下列任一程序。 <ul style="list-style-type: none"> 請開啟馬達後執行。 請檢查要執行的命令。 			任務停止
2560	指定了與所選機器人編號不同的編號。	請結束任務後進行下列任一程序。 <ul style="list-style-type: none"> 請選擇所需的機器人編號。 請檢查SPEL命令中指定的參數或執行順序。對象為系統歷史記錄中記載的函數名稱和行編號對應的命令。修正方法請參閱參考手冊。 	機器人編號		任務停止
2561	目前機器人類型和ForceGuide序列的RobotType不一致。	請結束任務後進行下列任一程序。 <ul style="list-style-type: none"> 請變更機器人的選擇。 請重新設定ForceGuide序列的RobotNumber屬性。 請檢查SPEL命令中指定的機器人編號。對象為系統歷史記錄中記載的函數名稱和行編號對應的命令。修正方法請參閱參考手冊。 			任務停止
2562	ForceGuide序列的RobotTool設定與控制器的Tool編號不一致。	請結束任務後進行下列任一程序。 <ul style="list-style-type: none"> 請重新選擇控制器的Tool編號。 請檢查ForceGuide序列中使用的RobotTool設定。 	Tool編號		任務停止

編號	訊息	解決方案	註1	註2	錯誤重置方法
2563	ForceGuide序列的指定與加載的點檔案名稱不一致。	請結束任務後進行下列任一程序。 <ul style="list-style-type: none"> 請檢查forceguide序列中指定的點檔案名稱。 請加載包含指定點檔案的專案。 			任務停止
2564	指定了扭矩控制時無法執行的命令。	請結束任務後進行下列任一程序。 <ul style="list-style-type: none"> 請檢查要執行的命令。 請關閉扭矩控制後執行。 			任務停止
2565	指定了追蹤時無法執行的命令。	請結束任務後進行下列任一程序。 <ul style="list-style-type: none"> 請檢查要執行的命令。 請在追蹤結束後執行。 			任務停止
2566	指定了正在執行ForceGuide序列的機器人。	無法對執行中的機器人執行FGRUN命令請結束任務後進行下列任一程序。 <ul style="list-style-type: none"> 請等待執行中的ForceGuide序列結束後再次執行。 請指定其他機器人。 			任務停止
2567	指定了執行中的ForceGuide序列。	無法對執行中的ForceGuide序列執行FGGET命令請結束任務，並等待執行中的ForceGuide序列結束後再次執行。			任務停止
2568	在平行處理中指定了不支援的命令。	請結束任務後，檢查SPEL命令的使用。對象為系統歷史記錄中記載的函數名稱和行編號對應的命令。修正方法請參閱參考手冊。			任務停止
2569	無法執行ForceGuide。	請結束任務後進行下列任一程序。 <ul style="list-style-type: none"> 請再次執行。 請重新啟動控制器。 請透過專案同步化或還原傳輸專案。 請透過更新工具更新控制器韌體。 重複發生同樣錯誤時，請洽詢本公司。 			任務停止
2570	序列編號指定了不支援的參數。	序列編號為1至64。請結束任務後，檢查SPEL命令中指定的參數。對象為系統歷史記錄中記載的函數名稱和行編號對應的命令。修正方法請參閱參考手冊。	序列編號		任務停止
2571	物件編號指定了不支援的參數。	請結束任務後，檢查SPEL命令或ForceGuide序列的參數。對象為系統歷史記錄中記載的函數名稱和行編號對應的命令。修正方法請參閱參考手冊。	物件編號		任務停止

編號	訊息	解決方案	註1	註2	錯誤重置方法
2574	無法執行ForceGuide。	請結束任務後進行下列任一程序。 <ul style="list-style-type: none"> 請再次執行。 請重新啟動控制器。 請透過專案同步化或還原傳輸專案。 請透過更新工具更新控制器韌體。 重複發生同樣錯誤時，請洽詢本公司。 			任務停止
2575	無法執行ForceGuide。	請結束任務後進行下列任一程序。 <ul style="list-style-type: none"> 請再次執行。 請重新啟動控制器。 請透過專案同步化或還原傳輸專案。 請透過更新工具更新控制器韌體。 重複發生同樣錯誤時，請洽詢本公司。 			任務停止
2576	指定了未定義的ForceGuide序列名稱。	請結束任務後進行下列任一程序。 <ul style="list-style-type: none"> 請定義所需的ForceGuide序列名稱。 請檢查SPEL命令中指定的ForceGuide序列名稱。對象為系統歷史記錄中記載的函數名稱和行編號對應的命令。修正方法請參閱參考手冊。 			任務停止
2577	指定了未定義的ForceGuide物件名稱。	請結束任務後進行下列任一程序。 <ul style="list-style-type: none"> 請定義所需的ForceGuide物件名稱。 請檢查SPEL命令中指定的ForceGuide物件名稱。對象為系統歷史記錄中記載的函數名稱和行編號對應的命令。修正方法請參閱參考手冊。 			任務停止
2578	指定了執行前的ForceGuide序列。	請結束任務後，依下列順序進程序。 <ol style="list-style-type: none"> 請從ForceGuide執行指定的ForceGuide序列。 請再次執行。 			任務停止
2579	命令執行失敗。	請更新Epson RC+與控制器韌體至最新版本。			任務停止
2580	指定了未定義的部件給料器名稱。	請結束任務後進行下列任一程序。 <ul style="list-style-type: none"> 請依序前往Epson RC+的「功能表 - [設置] - [系統配置]」，定義所需的給料器名稱。 請結束任務後，檢查SPEL命令中指定的部件給料器名稱。對象為系統歷史記錄中記載的函數名稱和行編號對應的命令。修正方法請參閱參考手冊。 			任務停止

編號	訊息	解決方案	註1	註2	錯誤重置方法
2581	由於部件給料器初始化失敗而無法執行。	請結束任務後進行下列任一程序。 <ul style="list-style-type: none"> 請檢查SPEL命令中指定的部件給料器。對象為系統歷史記錄中記載的函數名稱和行編號對應的命令。修正方法請參閱參考手冊。 請確認所指定部件給料器的給料器網路設定(IP位址、IP遮罩、埠)是否正確。 請確認所指定部件給料器與控制器之間的乙太網路連線是否正常(電纜斷開、集線器故障或未供電)。 請確認指定的部件給料器的電源。 			任務停止
2582	指定了未連接的部件給料器。	請結束任務後進行下列任一程序。 <ul style="list-style-type: none"> 請檢查SPEL命令中指定的部件給料器。對象為系統歷史記錄中記載的函數名稱和行編號對應的命令。修正方法請參閱參考手冊。 請確認所指定部件給料器的給料器網路設定(IP位址、IP遮罩、埠)是否正確。 請確認所指定部件給料器與控制器之間的乙太網路連線是否正常(電纜斷開、集線器故障或未供電)。 請確認指定的部件給料器的電源。 			任務停止
2583	指定了背光安裝設定無效的部件給料器。	請結束任務後進行下列任一程序。 <ul style="list-style-type: none"> 請依序前往Epson RC+的「功能表 - [設置] - [系統配置]」，確認部件給料器設定。 請檢查SPEL命令中指定的部件給料器。對象為系統歷史記錄中記載的函數名稱和行編號對應的命令。修正方法請參閱參考手冊。 			任務停止
2584	指定了料倉安裝設定無效的部件給料器。	請結束任務後進行下列任一程序。 <ul style="list-style-type: none"> 請依序前往Epson RC+的「功能表 - [設置] - [系統配置]」，確認部件給料器設定。 請檢查SPEL命令中指定的部件給料器。對象為系統歷史記錄中記載的函數名稱和行編號對應的命令。修正方法請參閱參考手冊。 			任務停止
2585	部件給料器類型不一致。	請依序前往「Epson RC+ 8.0 - Menu - [Setup] - [System Settings]」刪除所有給料器設定後，重新註冊。			任務停止

編號	訊息	解決方案	註1	註2	錯誤重置方法
2586	無法進行部件給料器設定。	請結束任務後進行下列任一程序。 <ul style="list-style-type: none"> 請確認給料器與控制器之間的乙太網路連接。具體請確認是否有電纜斷開、集線器故障或未供電。 請確認給料器的電源。 請確認給料器的網路設定(IP位址、子網遮罩、埠)是否正確。 			任務停止
2587	指定了虛擬控制器不支援的命令。	請結束任務後進行下列任一程序。 <ul style="list-style-type: none"> 請在實際控制器後執行。 請檢查要執行的命令。 			任務停止
2588	無法獲取部件給料器的資訊。	請結束任務後進行下列任一程序。 <ul style="list-style-type: none"> 請檢查指定的部件給料器連接。 請檢查SPEL命令的使用。對象為系統歷史記錄中記載的函數名稱和行編號對應的命令。修正方法請參閱下列參考手冊章節提供的對應命令說明：Part Feeding Introduction & Hardware (Common) & Software Software Part Feeding SPEL+ Command Reference。 			任務停止
2589	指定了所選部件給料器中無法執行的命令。	請結束任務後進行下列任一程序。 <ul style="list-style-type: none"> 若在PartFeeding中型號為IF-80，則PF_Output命令不可用。請檢視程式。 若是IF-240/380/530，請確保排料閘安裝正確。 			任務停止
2590	無法更改振動裝置	請結束任務後進行下列任一程序。 <ul style="list-style-type: none"> 請確認給料器與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)。 請確認給料器的電源。 請確認給料器的網路設定(IP位址、子網遮罩、埠)是否正確。 			任務停止
2591	未執行所需命令時即指定。	請結束任務後，檢查SPEL命令的執行順序。對象為系統歷史記錄中記載的函數名稱和行編號對應的命令。修正方法請參閱參考手冊。			任務停止
2592	指定了無法多次執行的命令PF_AccessFeeder。	請結束任務後打開系統歷史記錄，檢查函數名稱和行編號對應的命令。			任務停止

編號	訊息	解決方案	註1	註2	錯誤 重置方 法
2593	指定了排料閘安裝設定無效的部件給料器。	請結束任務後進行下列任一程序。 <ul style="list-style-type: none"> 請確認系統配置的部件給料器設定。 請確認部件給料器和排料閘的連接。 請檢查SPEL命令中指定的部件給料器。 對象為系統歷史記錄中記載的函數名稱和行編號對應的命令。修正方法請參閱參考手冊。			任務停止
2594	無法進行零件消耗管理資訊設定。	請確認指定的機器人或控制器是否支援對象零件。			-
2595	視覺序列指定了不支援的索引。	請結束任務後，檢查SPEL命令中視覺序列指定的索引。對象為系統歷史記錄中記載的函數名稱和行編號對應的命令。修正方法請參閱參考手冊。			任務停止
2596	視覺物件指定了未定義的索引。	請結束任務後進行下列任一程序。 <ul style="list-style-type: none"> 請設定所需的視覺物件。 請檢查SPEL命令中視覺物件指定的索引。對象為系統歷史記錄中記載的函數名稱和行編號對應的命令。修正方法請參閱參考手冊。 			任務停止
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。			任務停止
2600	質量屬性物件編號指定了不支援的參數。	可用的MassProperties編號為1至15。請結束任務後，檢查SPEL命令中指定的參數。對象為系統歷史記錄中記載的函數名稱和行編號對應的命令。修正方法請參閱參考手冊。			重置
2601	無法獲取質量屬性設定。	請進行下列任一程序。 <ul style="list-style-type: none"> 請重置控制器後，重新設定質量屬性。 請還原正常運作的備份檔案。 請透過更新工具更新控制器韌體。 請更換控制器的SD。 重複發生同樣錯誤時，請洽詢本公司。 			重置
2602	指定的質量屬性物件正在使用。	無法清除正在使用的質量屬性物件。請結束任務後進行下列任一程序。 <ul style="list-style-type: none"> 請選擇要指定的質量屬性物件以外的物件。 請檢查SPEL命令中指定的質量屬性物件。對象為系統歷史記錄中記載的函數名稱和行編號對應的命令。修正方法請參閱參考手冊。 			任務停止

編號	訊息	解決方案	註1	註2	錯誤重置方法
2603	指定了無法清除的質量屬性物件編號0。	無法清除質量屬性物件編號0。請進行下列任一程序。 <ul style="list-style-type: none"> 請結束任務後，檢查SPEL命令中指定的參數。對象為系統歷史記錄中記載的函數名稱和行編號對應的命令。修正方法請參閱參考手冊。 請檢查指定的質量屬性物件。 			任務停止
2610	末端夾具編號指定了不支援的參數。	可用的夾具編號為1至15。請進行下列任一程序。 <ul style="list-style-type: none"> 請重新進行末端夾具設定。 請結束任務後，檢查SPEL命令中指定的參數。對象為系統歷史記錄中記載的函數名稱和行編號對應的命令。修正方法請參閱參考手冊。 請還原正常運作的備份檔案。 重複發生同樣錯誤時，請洽詢本公司。 			重置
2611	指定了未定義的末端夾具。	請結束任務後進行下列任一程序。 <ul style="list-style-type: none"> 請檢查SPEL命令中指定的末端夾具編號。 請在Epson RC+的功能表 - [工具] - [機器人管理器] - [夾具配置]標籤中重新設定。 			任務停止
2612	指定的末端夾具有無效設定。	請結束任務後進行下列任一程序。 <ul style="list-style-type: none"> 請檢查SPEL命令中指定的末端夾具編號。 請在Epson RC+的功能表 - [工具] - [機器人管理器] - [夾具配置]標籤中重新設定。 	末端夾具編號		任務停止
2613	選擇了不支援末端夾具功能的機器人。	請結束任務後進行下列任一程序。 <ul style="list-style-type: none"> 請選擇支援末端夾具功能的機器人。 請檢查使用的SPEL命令。對象為系統歷史記錄中記載的函數名稱和行編號對應的命令。修正方法請參閱參考手冊。 			任務停止
2614	指定的末端夾具正在使用。	請結束任務後進行下列任一程序。 <ul style="list-style-type: none"> 請結束其他任務後再次執行。 請檢查SPEL命令中指定的末端夾具編號。對象為系統歷史記錄中記載的函數名稱和行編號對應的命令。修正方法請參閱參考手冊。 			任務停止

編號	訊息	解決方案	註1	註2	錯誤 重置方 法
2615	夾具編號指定了不支援的I/O位元編號。	請進行下列任一程序。 <ul style="list-style-type: none"> 請結束任務後，檢查SPEL命令中指定的參數。對象為系統歷史記錄中記載的函數名稱和行編號對應的命令。修正方法請參閱參考手冊。 請重置控制器後，重新進行末端夾具設定。 重複發生同樣錯誤時，請洽詢本公司。 	末端夾具編號		任務停止重置
2616	指定了已經分配的I/O編號。	請進行下列任一程序。 <ul style="list-style-type: none"> 請從I/O設定中移除非必要的設定。 請結束任務後，檢查SPEL命令中指定的參數。對象為系統歷史記錄中記載的函數名稱和行編號對應的命令。修正方法請參閱參考手冊。 請重置控制器後，重新進行末端夾具設定。 重複發生同樣錯誤時，請洽詢本公司。 	末端夾具編號		任務停止重置
2617	指定了事件條件運算式不支援的末端夾具。	事件條件表達式僅支援輸入點數為1的末端夾具。請結束任務後進行下列任一程序。 <ul style="list-style-type: none"> 請指定輸入點數為1的末端夾具。 請檢查使用的SPEL命令和事件條件運算式。對象為系統歷史記錄中記載的函數名稱和行編號對應的命令。修正方法請參閱參考手冊。 			任務停止
2618	無法獲取末端夾具設定。	請進行下列任一程序。 <ul style="list-style-type: none"> 請還原正常運作的備份檔案。 請透過更新工具更新控制器韌體。 重複發生同樣錯誤時，請洽詢本公司。 			-
2619	無法同時使用LJM和STM功能。	請進行下列任一程序。 <ul style="list-style-type: none"> STM如果要啟用功能，刪除移動指令的LJM。 LJM.如果希望它正常動作，執行AutoSTMSTM_OFF以停用AutoSTM。 			-
2650	無法執行此命令，因為配置的料斗類型不支援它。	請檢查零件送料器的料斗設定（類型）。			任務停止
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。			重置

編號	訊息	解決方案	註1	註2	錯誤重置方法
2702	安全功能管理器和Safety板之間發生通訊錯誤。	請進行下列任一程序。 <ul style="list-style-type: none"> 請確認RC+與控制器的連接後，重置控制器。 請確認控制器內Safety板的連接。 請更換Safety板。 	錯誤種類 2：偵測到控制器 16：反應異常 32：主副有差異 64：逾時		重置
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。			重置
2851	連接了與註冊感應器不一致的力覺感應器。	請進行下列任一程序後，重新啟動控制器。 <ul style="list-style-type: none"> 請確認連接。 請還原成連接的力覺感應器。 請停用力覺感應器後，更換新的力覺感應器。 有意更換時，請從力覺感應器設定屏幕中重新進行包括序列號等連接設定。 			重新啟動
2852	無法識別註冊的力覺感應器。	請進行下列任一程序後，重新啟動控制器。 <ul style="list-style-type: none"> 請確認連接。 若不使用力覺感應器，請停用力覺感應器。 			重新啟動
2855	無法初始化力覺感應器I/F裝置。	請依序進行下列程序。 1. 請確認力覺感應器I/F裝置的電源和連接。 2. 請重新啟動控制器。			重新啟動
2857	未連接力覺感應器設定的機器人。	請進行下列任一程序後，重新啟動控制器。 <ul style="list-style-type: none"> 請確認機器人的連接。 請檢查力覺感應器註冊的機器人設定。 請停用力覺感應器的機器人註冊。 			重新啟動
2858	無法配置記憶體(力監視器)。	請進行下列任一程序。 <ul style="list-style-type: none"> 請重新啟動控制器。 請透過更新工具更新控制器韌體。 重複發生同樣錯誤時，請洽詢本公司。 			-
2859	無法配置記憶體(力日誌)。	請進行下列任一程序。 <ul style="list-style-type: none"> 請重新啟動控制器。 請透過更新工具更新控制器韌體。 重複發生同樣錯誤時，請洽詢本公司。 			-
2860	指定的力監視器物件正在使用。	請結束任務後，檢查SPEL命令中指定的力監視器物件。對象為系統歷史記錄中記載的函數名稱和行編號對應的命令。修正方法請參閱參考手冊。			任務停止

編號	訊息	解決方案	註1	註2	錯誤重置方法
2861	可與指定命令同時執行的功能達到上限數量。	請進行下列程序。 ・請打開系統歷史記錄，檢查函數名稱和行編號對應的命令或屬性。			-
2862	無法配置記憶體(力控制)。	請結束任務後進行下列任一程序。 ・請重新啟動控制器。 ・請透過更新工具更新控制器韌體。 ・重複發生同樣錯誤時，請洽詢本公司。			任務停止
2863	forceguide序列, RecordStart, FCMStart和LogStart不能同時執行。	以LogEnd屬性結束LogStart屬性後執行。			任務停止
2864	forceguide序列, RecordStart, FCMStart和力監視器不能同時執行。請退出其中一個。	結束力監視器後執行。			任務停止
2865	可與指定命令同時執行的功能達到上限數量。	請結束任務後進行下列任一程序。 ・從ForceGuide的力監視器屏幕停止功能後再次執行。 ・請打開系統歷史記錄，參閱函數名稱和行編號對應的命令之參考手冊。			任務停止
2866	forceguide序列, RecordStart, FCMStart和力監視器不能同時執行。請退出其中一個。	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	指定的通道編號正在使用。	請結束任務後，檢查SPEL命令中指定的通道編號。對象為系統歷史記錄中記載的函數名稱和行編號對應的命令。修正方法請參閱參考手冊。			任務停止
2868	指定的力監視器物件正在使用。	請進行下列任一程序。 ・請結束任務後，檢查SPEL命令中指定的力監視器物件。對象為系統歷史記錄中記載的函數名稱和行編號對應的命令。修正方法請參閱參考手冊。 ・請重新指定力監視器物件。			任務停止
2869	指定了不支援值的參數。	請結束任務後，檢查SPEL命令中指定的參數。對象為系統歷史記錄中記載的函數名稱和行編號對應的命令。修正方法請參閱參考手冊。			任務停止

編號	訊息	解決方案	註1	註2	錯誤重置方法
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。	請結束任務後，檢查SPEL命令中指定的參數。對象為系統歷史記錄中記載的函數名稱和行編號對應的命令。修正方法請參閱參考手冊。			任務停止
2871	可與指定命令同時執行功能達到上限數量。	請結束任務後進行下列任一程序。 <ul style="list-style-type: none"> 請停止執行中的任務或命令。 從ForceGuide的力監視器屏幕停止功能後再次執行。 請打開系統歷史記錄，參閱函數名稱和行編號對應的命令之參考手冊。 			任務停止
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。			任務停止
2880	無法初始化力覺感應器。	請進行下列任一程序。 <ul style="list-style-type: none"> 請確認力覺感應器I/F電路板和力覺感應器的連接。 請重新啟動控制器。 請透過更新工具更新控制器韌體。 重複發生同樣錯誤時，請洽詢本公司。 			重新啟動
2888	設定了控制器不支援的力覺感應器。	請結束任務後進行下列任一程序。 <ul style="list-style-type: none"> 請檢查控制器的力覺感應器設定。 請透過更新工具更新控制器韌體。 重複發生同樣錯誤時，請洽詢本公司。 			任務停止重新啟動
2889	指定了ForceGuide不支援的末端夾具。	請結束任務後進行下列任一程序。 <ul style="list-style-type: none"> 請檢查ForceGuide序列指定的末端夾具。 請檢查控制器的末端夾具設定。 			任務停止
2900	無法開啟TCP/IP埠。	請結束任務後進行下列任一程序。 <ul style="list-style-type: none"> 請確認是否正確設定TCP/IP埠。 請確認是否正確連接乙太網路電纜。 			任務停止
2901	無法開啟TCP/IP埠。	請結束任務後進行下列任一程序。 <ul style="list-style-type: none"> 請確認是否正確設定TCP/IP埠。 請確認是否正確連接乙太網路電纜。 使用部件給料器時，請確認是否正確設定部件給料器。 			任務停止
2902	對方TCP/IP埠已經關閉。	請結束任務，並確認OpenNet中指定的對方TCP/IP埠是否關閉後再次執行。			任務停止
2904	指定了無效的IP位址。	請結束任務後進行下列任一程序。 <ul style="list-style-type: none"> 請檢查SPEL命令中指定的IP位址。對象為系統歷史記錄中記載的函數名稱和行編號對應的命令。修正方法請參閱參考手冊。 使用部件給料器時，請檢查部件給料器的主機名稱指定後再次執行。 			任務停止

編號	訊息	解決方案	註1	註2	錯誤重置方法
2905	OpenNet指定了不支援的參數。	請結束任務後，檢查SPEL命令中指定的參數。對象為系統歷史記錄中記載的函數名稱和行編號對應的命令。修正方法請參閱參考手冊。			任務停止
2906	指定了未定義的TCP/IP埠。	請結束任務後進行下列任一程序。 <ul style="list-style-type: none"> 請檢查SPEL命令中指定的參數。對象為系統歷史記錄中記載的函數名稱和行編號對應的命令。修正方法請參閱參考手冊。 請確認是否正確設定TCP/IP埠。 使用部件給料器時，請確認是否正確設定部件給料器。 	埠編號		任務停止
2907	指定的TCP/IP埠已在其他任務中連接。	請進行下列任一程序。 <ul style="list-style-type: none"> 請結束任務後，檢查SPEL命令中指定的參數和執行順序。對象為系統歷史記錄中記載的函數名稱和行編號對應的命令。修正方法請參閱參考手冊。 請指定其他TCP/IP埠後再次執行。 請停止與啟動了虛擬控制器的電腦之TCP/IP通訊後再次執行。 	埠編號		任務停止
2908	嘗試變更所連接TCP/IP埠的設定。	請結束任務後，檢查SPEL命令中指定的參數和執行順序。對象為系統歷史記錄中記載的函數名稱和行編號對應的命令。修正方法請參閱參考手冊。	埠編號		任務停止
2909	指定了連接前的TCP/IP埠。	請結束任務後進行下列任一程序。 <ul style="list-style-type: none"> 請檢查SPEL命令中指定的參數和執行順序。對象為系統歷史記錄中記載的函數名稱和行編號對應的命令。修正方法請參閱參考手冊。 使用部件給料器時，請確認連接和設定。 重複發生同樣錯誤時，請洽詢本公司。 	埠編號		任務停止
2910	無法透過指定的TCP/IP埠通訊。	請結束任務後進行下列任一程序。 <ul style="list-style-type: none"> 請檢查SPEL命令中指定的TCP/IP埠和執行順序。對象為系統歷史記錄中記載的函數名稱和行編號對應的命令。修正方法請參閱參考手冊。 請確認控制器與連接目標的狀態。 請確認網路的狀態。 請確認是否正確設定TCP/IP埠。 使用部件給料器時，請確認連接和設定。 	逾時值		任務停止

編號	訊息	解決方案	註1	註2	錯誤重置方法
2911	無法透過指定的TCP/IP埠通訊。	請結束任務後進行下列任一程序。 <ul style="list-style-type: none"> 請檢查SPEL命令中指定的TCP/IP埠和執行順序。對象為系統歷史記錄中記載的函數名稱和行編號對應的命令。修正方法請參閱參考手冊。 請確認控制器與連接目標的狀態。 請確認網路的狀態。 請確認是否正確設定TCP/IP埠。 使用部件給料器時，請確認連接和設定。 			任務停止
2912	指定的TCP/IP埠已在其他任務中連接。	請結束任務後，檢查SPEL命令中指定的參數和執行順序。對象為系統歷史記錄中記載的函數名稱和行編號對應的命令。修正方法請參閱參考手冊。	埠編號		任務停止
2913	無法透過指定的TCP/IP埠通訊。	請結束任務後進行下列任一程序。 <ul style="list-style-type: none"> 請檢查SPEL命令中指定的TCP/IP埠和執行順序。對象為系統歷史記錄中記載的函數名稱和行編號對應的命令。修正方法請參閱參考手冊。 請確認控制器與連接目標的狀態。 請確認網路的狀態。 請確認是否正確設定TCP/IP埠。 使用部件給料器時，請確認連接和設定。 	埠編號		任務停止
2914	指定了未連接的TCP/IP埠。	請結束任務後進行下列任一程序。 <ul style="list-style-type: none"> 請確認控制器與連接目標的狀態。 請確認網路的狀態。 請確認是否正確設定TCP/IP埠。 請檢查SPEL命令中指定的TCP/IP埠和執行順序。對象為系統歷史記錄中記載的函數名稱和行編號對應的命令。修正方法請參閱參考手冊。 	埠編號		任務停止
2915	接收了超出上限大小的資料。	1行的最大長度為255個位元組。請結束任務後進行下列任一程序。 <ul style="list-style-type: none"> 請檢查透過SPEL命令接收的資料大小。對象為系統歷史記錄中記載的函數名稱和行編號對應的命令。修正方法請參閱參考手冊。 使用部件給料器時，請確認連接和設定。 	接收1行的位元組數量		任務停止
2916	無法處理虛擬TCP/IP埠。	請結束任務後進行下列任一程序。 <ul style="list-style-type: none"> 請重新啟動控制器。 請透過更新工具更新控制器韌體。 重複發生同樣錯誤時，請洽詢本公司。 	埠編號		任務停止

編號	訊息	解決方案	註1	註2	錯誤重置方法
2920	無法進行RS-232C埠的連接。	請結束任務後進行下列任一程序。 <ul style="list-style-type: none"> 請確認是否正確設定RS-232C埠。 請確認RS-232C電纜的連接。 請確認RS-232C板的連接。 			任務停止
2921	無法進行RS-232C埠的通訊。	請結束任務後進行下列任一程序。 <ul style="list-style-type: none"> 請確認是否正確設定RS-232C埠。 請確認RS-232C電纜的連接。 請確認RS-232C板的連接。 請檢查SPEL命令中指定的RS-232C埠和執行順序。對象為系統歷史記錄中記載的函數名稱和行編號對應的命令。修正方法請參閱參考手冊。 			任務停止
2922	因緩衝區超限而無法進行RS-232C埠的通訊。	請結束任務後進行下列任一程序。 <ul style="list-style-type: none"> 請降低傳輸速度。 請減少資料量。 			任務停止
2926	因無法識別RS-232C板而無法開啟埠。	請結束任務後，確認控制器RS-232C板的連接。	埠編號		任務停止
2927	指定的RS-232C埠已在其他任務中連接。	請結束任務後，檢查SPEL命令中指定的參數和執行順序。對象為系統歷史記錄中記載的函數名稱和行編號對應的命令。修正方法請參閱參考手冊。	埠編號		任務停止
2928	嘗試變更所連接RS-232C埠的設定。	請進行下列任一程序。 <ul style="list-style-type: none"> 請結束任務後，檢查SPEL命令中指定的參數和執行順序。對象為系統歷史記錄中記載的函數名稱和行編號對應的命令。修正方法請參閱參考手冊。 請指定其他RC-232C埠後再次執行。 請停止與啟動了虛擬控制器的電腦之RS-232C通訊後再次執行。 	埠編號		任務停止
2929	嘗試變更連接前的RS-232C埠之設定。	請結束任務後，檢查SPEL命令中指定的參數和執行順序。對象為系統歷史記錄中記載的函數名稱和行編號對應的命令。修正方法請參閱參考手冊。	埠編號		任務停止
2930	無法進行RS-232C埠的通訊。	請結束任務後進行下列任一程序。 <ul style="list-style-type: none"> 請確認是否正確設定RS-232C埠。 請確認RS-232C電纜的連接。 請確認RS-232C板的連接。 請檢查SPEL命令中指定的RS-232C埠和執行順序。對象為系統歷史記錄中記載的函數名稱和行編號對應的命令。修正方法請參閱參考手冊。 	逾時值		任務停止

編號	訊息	解決方案	註1	註2	錯誤重置方法
2931	無法進行RS-232C埠的通訊。	請結束任務後進行下列任一程序。 <ul style="list-style-type: none"> 請確認是否正確設定RS-232C埠。 請確認RS-232C電纜的連接。 請確認RS-232C板的連接。 請檢查SPEL命令中指定的RS-232C埠和執行順序。對象為系統歷史記錄中記載的函數名稱和行編號對應的命令。修正方法請參閱參考手冊。 			任務停止
2932	指定的RS-232C埠已在其他任務中連接。	請結束任務後，檢查SPEL命令中指定的參數和執行順序。對象為系統歷史記錄中記載的函數名稱和行編號對應的命令。修正方法請參閱參考手冊。	埠編號		任務停止
2933	無法進行RS-232C埠的通訊。	請結束任務後進行下列任一程序。 <ul style="list-style-type: none"> 請確認是否正確設定RS-232C埠。 請確認RS-232C電纜的連接。 請確認RS-232C板的連接。 請檢查SPEL命令中指定的RS-232C埠和執行順序。對象為系統歷史記錄中記載的函數名稱和行編號對應的命令。修正方法請參閱參考手冊。 	埠編號		任務停止
2934	指定了未連接的RS-232C埠。	請結束任務後進行下列任一程序。 <ul style="list-style-type: none"> 請確認控制器與連接目標的狀態。 請確認網路的狀態。 請確認是否正確設定RS-232C埠。 請檢查SPEL命令中指定的RS-232C埠和執行順序。對象為系統歷史記錄中記載的函數名稱和行編號對應的命令。修正方法請參閱參考手冊。 			任務停止
2935	接收了超出上限大小的資料。	1行的最大長度為255個位元組。請結束任務後，檢查透過SPEL命令接收的資料大小。對象為系統歷史記錄中記載的函數名稱和行編號對應的命令。修正方法請參閱參考手冊。	接收1行的位元組數量		任務停止
2936	無法處理虛擬RS-232C埠。	請結束任務後進行下列任一程序。 <ul style="list-style-type: none"> 請重新啟動控制器。 請透過更新工具更新控制器韌體。 重複發生同樣錯誤時，請洽詢本公司。 	埠編號		任務停止
2938	指定的RS-232C埠已在其他任務中連接。	請結束任務後，檢查SPEL命令中指定的參數和執行順序。對象為系統歷史記錄中記載的函數名稱和行編號對應的命令。修正方法請參閱參考手冊。			任務停止

編號	訊息	解決方案	註1	註2	錯誤重置方法
2950	無法初始化控制器(守護線程建立錯誤)。	請進行下列任一程序。 <ul style="list-style-type: none"> 請重新啟動控制器。 請重置控制器後，透過更新工具更新控制器韌體。 重複發生同樣錯誤時，請洽詢本公司。 			重置
2951	無法初始化控制器(守護線程建立逾時)。	請進行下列任一程序。 <ul style="list-style-type: none"> 請重新啟動控制器。 請重置控制器後，透過更新工具更新控制器韌體。 重複發生同樣錯誤時，請洽詢本公司。 			重置
2952	偵測到模式切換鍵開關的輸入訊號異常。	請進行下列所有程序後重新啟動。 <ul style="list-style-type: none"> 請將TP模式切換鍵開關正確設定為TEACH或AUTO。 請確認是否正確連接TP。 			重新啟動
2953	偵測到啟用開關的輸入訊號異常。	請檢查TP連接後，重新啟動控制器。			重新啟動
2970	無法配置記憶體(MNG)。	請重置控制器後，進行下列任一程序。 <ul style="list-style-type: none"> 請重新啟動控制器。 請透過更新工具更新控制器韌體。 重複發生同樣錯誤時，請洽詢本公司。 			重置
2971	無法執行SPEL命令。	請結束任務後進行下列任一程序。 <ul style="list-style-type: none"> 請再次執行。 請重新啟動控制器。 請透過更新工具更新控制器韌體。 重複發生同樣錯誤時，請洽詢本公司。 			任務停止
2972	發生系統錯誤(MNG標準優先)。	請結束任務後進行下列任一程序。 <ul style="list-style-type: none"> 請重新啟動控制器。 請透過更新工具更新控制器韌體。 重複發生同樣錯誤時，請洽詢本公司。 			任務停止
2973	發生系統錯誤(MNG BOOST優先)。	請結束任務後進行下列任一程序。 <ul style="list-style-type: none"> 請重新啟動控制器。 請透過更新工具更新控制器韌體。 重複發生同樣錯誤時，請洽詢本公司。 			任務停止
2974	發生系統錯誤(MNG DOWN優先)。	請結束任務後進行下列任一程序。 <ul style="list-style-type: none"> 請重新啟動控制器。 請透過更新工具更新控制器韌體。 重複發生同樣錯誤時，請洽詢本公司。 			任務停止
2975	發生系統錯誤(MNG事件等待)。	請進行下列任一程序。 <ul style="list-style-type: none"> 請重新啟動控制器。 請透過更新工具更新控制器韌體。 重複發生同樣錯誤時，請洽詢本公司。 			重新啟動

編號	訊息	解決方案	註1	註2	錯誤重置方法
2977	無法釋放記憶體 (MNG)。	建議重新啟動控制器。請進行下列任一程序。 <ul style="list-style-type: none"> 請透過更新工具更新控制器韌體。 重複發生同樣錯誤時，請洽詢本公司。 			-
2978	無法初始化控制器 (MNG AddIOMem錯誤)。	請進行下列任一程序。 <ul style="list-style-type: none"> 請重新啟動控制器。 請透過更新工具更新控制器韌體。 重複發生同樣錯誤時，請洽詢本公司。 			-
2979	無法初始化控制器 (MNG AddInPort錯誤)。	請進行下列任一程序。 <ul style="list-style-type: none"> 請重新啟動控制器。 請透過更新工具更新控制器韌體。 重複發生同樣錯誤時，請洽詢本公司。 			-
2980	無法初始化控制器 (MNG AddOutPort錯誤)。	請進行下列任一程序。 <ul style="list-style-type: none"> 請重新啟動控制器。 請透過更新工具更新控制器韌體。 重複發生同樣錯誤時，請洽詢本公司。 			-
2981	無法初始化控制器 (MNG AddMemPort錯誤)。	請進行下列任一程序。 <ul style="list-style-type: none"> 請重新啟動控制器。 請透過更新工具更新控制器韌體。 重複發生同樣錯誤時，請洽詢本公司。 			-
2982	無法初始化控制器 (MNG AddOutMemPort錯誤)。	請進行下列任一程序。 <ul style="list-style-type: none"> 請重新啟動控制器。 請透過更新工具更新控制器韌體。 重複發生同樣錯誤時，請洽詢本公司。 			-
2983	無法執行SPEL命令。	請結束任務後進行下列任一程序。 <ul style="list-style-type: none"> 請再次執行。 請重新啟動控制器。 請透過更新工具更新控制器韌體。 重複發生同樣錯誤時，請洽詢本公司。 			任務停止
2984	無法執行SPEL命令。	請結束任務後進行下列任一程序。 <ul style="list-style-type: none"> 請再次執行。 請重新啟動控制器。 請透過更新工具更新控制器韌體。 重複發生同樣錯誤時，請洽詢本公司。 			任務停止
2985	無法配置記憶體。(視覺反應接收緩衝區)	請重置控制器後，進行下列任一程序。 <ul style="list-style-type: none"> 請重新啟動控制器。 請透過更新工具更新控制器韌體。 重複發生同樣錯誤時，請洽詢本公司。 			任務停止
2997	模擬器偵測到碰撞。	請結束任務後進行下列任一程序。 <ul style="list-style-type: none"> 請檢查模擬器環境的物件放置。 請檢查機器人運動。 			任務停止

編號	訊息	解決方案	註1	註2	錯誤重置方法
2998	無機器人運動的命令由AbortMotion命令中斷。	請結束任務後，確認系統歷史記錄。由AbortMotion命令喚起，由OnErr命令掛接的錯誤碼。與常數ERROR_DOINGMOTION相等。詳細資訊請參閱參考手冊。			任務停止
2999	機器人的運動命令由AbortMotion命令中斷。	請結束任務後，確認系統歷史記錄。由AbortMotion命令喚起，由OnErr命令掛接的錯誤碼。與常數ERROR_NOMOTION相等。詳細資訊請參閱參考手冊。			任務停止

2.4 代碼編號 3000 ~

編號	訊息	解決方案	註1	註2	錯誤重置方法
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。			-
3002	未找到DLL檔案。	請確認DLL檔案是否存在於下列任一資料夾中。 <ul style="list-style-type: none"> • 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函數未宣告。	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。			-

編號	訊息	解決方案	註1	註2	錯誤重置方法
3100	發生語法錯誤。	請參閱對應命令關聯的參考手冊說明，並修正程式碼。 基本：「SPEL+ Language Reference」 視覺：「Vision Guide Property & Result Reference」 力覺：「Force Guide SPEL+ Language Reference」 GUI Builder：「GUI Builder GUI Builder Reference」 部件給料器：「Part Feeding Introduction & Hardware (Common) & Software Software Part Feeding SPEL+ Command Reference」			-
3101	參數數量無效。	請參閱對應命令關聯的參考手冊說明，並修正程式碼。 基本：「SPEL+ Language Reference」 視覺：「Vision Guide Property & Result Reference」 力覺：「Force Guide SPEL+ Language Reference」 GUI Builder：「GUI Builder GUI Builder Reference」 部件給料器：「Part Feeding Introduction & Hardware (Common) & Software Software 3. Part Feeding SPEL+ Command Reference」			-
3102	檔案名稱長度超出最大長度。	請縮短檔案名稱。			-
3103	重複定義函數。	請變更函數名稱。			-
3104	重複定義變數「**」。	請變更變數名稱。			-
3105	無法在函數區塊內定義全域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	指定了未定義的函數。	請指定有效的函數名稱。 或請打開專案重新建立。			-
3107	為Do...Loop均指定了While/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	行標籤「**」未定義。	請設定行標籤。			-
3109	發生溢出错誤。	直接數字規格溢出。請降低數值。			-
3110	指定了未定義的變數。	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	錯誤重置方法
3112	無法變更數組維度。	在執行期間，無法變更Redim語句的數組維度請修正式。			-
3114	Next語句中指定的變數名稱與For中指定的不一致。	請修正變數名稱。			-
3115	第1個參數無法指定點運算式。	請針對點旗標設定指定單點。請勿指定點運算式。			-
3116	數組維度與變數宣告不一致。	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或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語句超出最大數量。	已針對Curve語句中的On/Off語句數量設定上限(最多16個)。請確認上限並修正式。			-
3124	點數量超出最大數量。	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For。	對應至For語句的Next語句數量過多。請刪除非必要的Next。			-
3129	'_'無法作為識別符的第一個字元。	請將識別符的第一個字元變更為字母字元。			-

編號	訊息	解決方案	註1	註2	錯誤 重置方 法
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。			-
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	指定了無效的參數。	在Xqt和Call語句中指定了無效的參數。請修正程式。			-
3137	無法指定數組變數的下標。	無法指定數組的下標。請修正程式。			-
3138	未在函數宣告時指定按地址傳遞(ByRef)。	在Call語句調用的函數宣告參數清單中指定ByRef。			-
3139	無法執行需要按地址傳遞(ByRef)參數的函數的Xqt語句。	無法針對指定ByRef參數的函數執行Xqt語句。請刪除ByRef參數。			-
3140	無法執行按地址傳遞(ByRef)變數的Redim語句。	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檔案損壞。	請進行下列任一程序。 <ul style="list-style-type: none"> • 請重新建立專案。 • 請還原正確運作的專案。 • 重複發生同樣錯誤時，請洽詢本公司。 			-
3142	編譯後OBJ檔案大小超出限制值。	編譯結果超出限制值(每個檔案最大1MB)。請分割程式。			-
3143	識別符字元數超出限制值。	請減少字元數，以免超出限制值。如需限制值的詳細資訊，請參閱「Epson RC+ User's Guide Function and Variable Names (Naming restriction)」。			-
3144	函數名稱使用了'***'。	請修正識別符'***'或函數名稱。			-

編號	訊息	解決方案	註1	註2	錯誤重置方法
3145	全域保留變數名稱使用了‘**’。	請修正識別符’ **‘或全域保留變數名稱。			-
3146	全域變數名稱使用了‘**’。	請修正識別符’ **‘或全域變數名稱。			-
3147	模組變數名稱使用了‘**’。	請修正識別符’ **‘或模組變數名稱。			-
3148	本地變數名稱使用了‘**’。	請修正識別符’ **‘或本地變數名稱。			-
3149	I/O標籤名稱使用了‘**’。	請修正識別符’ **‘或I/O標籤名稱。			-
3150	使用者錯誤標籤名稱使用了‘**’。	請修正識別符’ **‘或使用者錯誤標籤名稱。			-
3151	無法指定函數參數。	無法針對Trap語句執行的函數指定參數。請修正程式。			-
3152	數組下標數量超出限制值。	數組下標數量的限制值取決於變數類型。請參閱「Epson RC+ User’s Guide Array」, 並修正數組下標數量, 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I/O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I/O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I/O字元標籤。	請指定有效的記憶體I/O字元標籤。			-
3163	函數參數太多。	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	運算式中無法使用布林值。	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。			-

編號	訊息	解決方案	註1	註2	錯誤重置方法
3167	無法將布林值用於數值變數。	無法將布林值用於數值變數。請修正程式。			-
3168	無法將數值用於布林類型變數。	無法將數值用於布林類型變數。請修正程式。			-
3169	指定了未定義的I/O標籤。	請定義新的I/O標籤或指定已定義的I/O標籤。			-
3170	指定了無效的條件運算式。	已在Do或者Loop語句的條件運算式右側指定字串公式。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	行標籤名稱使用了'***'。	請修正識別符' ** '或行標籤名稱。			-
3174	重複定義行標籤'***'。	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	指定了未定義點標籤。	請定義新的點標籤或指定已定義的點標籤。			-
3176	指定了未定義變數。	請定義新的變數或指定已定義的變數。			-
3177	點標籤名稱使用了'***'。	請修正識別符'*** '或點標籤名稱。			-
3178	無法指定結果編號。	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	字串長度超出限制值。	請縮短字串長度，以免超出限制值。如需限制值的詳細資訊，請參閱「Epson RC+ User's Guide Function and Variable Names (Naming restriction)」。			-
3180	無法用VSet語句變更校準屬性。	無法在VSet語句中變更校準屬性。請修正程式。			-
3181	數組變數未指定ByRef。	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。			-

編號	訊息	解決方案	註1	註2	錯誤重置方法
3184	追蹤命令無法指定SYNC參數。	無法在追蹤命令中指定SYNC參數。請刪除SYNC參數。			-
3185	無法指定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	Queue資料和點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	點旗標值超出範圍。	請修正程式，使點旗標值介於0至127的範圍內。			-
3188	在平行處理中無法使用Call語句。	Call語句在平行處理中無法使用。請修正程式。			-
3189	Wait語句無法等待本地變數的變更。	Wait語句無法等待本地變數的變更。請修正程式。			-
3190	Wait語句無法等待數組變數的變更。	Wait語句無法等待數組變數的變更。請修正程式。			-
3191	Wait語句無法等待實數變數的變更。	Wait語句無法等待實數變數的變更。請修正程式。			-
3192	Wait語句無法等待字串變數的變更。	Wait語句無法等待字串變數的變更。請修正程式。			-
3193	沒有視覺物件名稱。	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。			-
3196	未找到的Fend。	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	指定了無效的物件。	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。			-
3200	沒有數值。	請新增數值。			-
3201	沒有', '。	請新增', '。			-

編號	訊息	解決方案	註1	註2	錯誤 重置方 法
3202	沒有' ('。	請新增' ('。			-
3203	沒有') '。	請新增') '。			-
3204	沒有識別符。	請指定識別符。			-
3205	未指定點。	請指定點。			-
3206	沒有事件條件運算式。	請新增事件條件運算式。			-
3207	沒有公式。	請新增公式。			-
3208	沒有字串公式。	請新增字串公式。			-
3209	沒有點公式。	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	'沒有指定變數。	請指定變數。			-
3212	未找到對應的Fend。	對應至Function語句的Fend語句數量不足。請新增Fend語句。			-
3213	沒有': '。	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。	對應下列任一項。 <ul style="list-style-type: none"> • 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。 • 使用無效的PF_OutputOnOff命令格式。請參閱對應命令關聯的參考手冊說明，並修正程式碼。 基本：「SPEL+ Language Reference」 部件給料器：「Part Feeding Introduction & Hardware (Common) & Software Software Part Feeding SPEL+ Command Reference」			-
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。			-

編號	訊息	解決方案	註1	註2	錯誤重置方法
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語句與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語句與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	未指定記憶體位元標籤。	未在MemOn、MemOff語句與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	未指定記憶體位元組標籤。	未在MemOn、MemOff語句與MemSw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	未指定記憶體字元標籤。	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Call、Xqt等需要指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語句參數可指定Goto/Call/Xqt。	請將GoTo、Call或Xqt指定為Trap語句的參數。			-
3230	Exit語句參數可指定For/Do/Function。	請將For、Do或Function任一指定為Exit語句的參數。			-

編號	訊息	解決方案	註1	註2	錯誤重置方法
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。			-
3233	未指定NoFlip/Flip。	未在Wrist語句中指定手腕奇異點的設定值。請指定NoFilip或Flip。			-
3234	未指定埠編號。	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Read、ReadBin、Write及WriteBin語句中指定指出檔案或通訊埠的埠編號。			-
3236	未指定RS-232C埠號碼。	請參閱SPEL+ Language Reference 「Read語句」，並指定適當的檔案編號或埠編號。			-
3237	未指定網絡通訊埠號碼。	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。			-
3238	未指定通訊速度。	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。			-
3239	未指定資料位元長度。	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。			-
3240	未指定停止位元長度。	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。			-
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	未指定結尾字元。	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語句中指定硬體流控制的設定請參閱SPEL+ Language Reference 「SetCom語句」，並指定適當的流控制。			-

編號	訊息	解決方案	註1	註2	錯誤重置方法
3244	未指定軟體流設定。	未在SetCom語句中指定軟體流控制的設定 請參閱SPEL+ Language Reference 「SetCom語句」，並指定適當的流控制。			-
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位元大小。	未在IODef、IOLabe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。			-

編號	訊息	解決方案	註1	註2	錯誤重置方法
3257	條件運算式不返回布林值。	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。			-
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	沒有'.'。	請新增'.'。			-
3262	沒有視覺序列名稱。	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	沒有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	沒有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	沒有視覺屬性名稱、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	沒有視覺校準屬性名稱。	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。			-

編號	訊息	解決方案	註1	註2	錯誤 重置方 法
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。			-
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。			-

編號	訊息	解決方案	註1	註2	錯誤重置方法
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值。	請指定0或1，或J1Flag值的運算式。			-
3286	未指定J2FLAG值。	請指定0或1，或J2Flag值的運算式。			-
3287	未指定機器人編號。	請指定機器人編號。			-
3288	未指定機器人編號/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	未指定區域ID。	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	未指定檔案編號。	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	未指定磁碟片類型。	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。			-

編號	訊息	解決方案	註1	註2	錯誤重置方法
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	未指定資料庫檔案編號。	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編號。	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Shutdown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	連結的OBJ檔案版本不一致。	未以相同版本編譯所有程式檔案。請重新建立專案。			-
3302	連結的OBJ檔案與不同的I/O標籤一起編譯。	請進行下列任一程序。 <ul style="list-style-type: none"> • 請檢查程式。 • 請重新建立專案。 • 請透過專案同步化或還原傳輸正確運作的專案。 • 重複發生同樣錯誤時，請洽詢本公司。 			-
3303	連結的OBJ檔案與不同的使用者錯誤標籤一起編譯。	專案配置已變更。請重新建立專案。			-
3304	連結的OBJ檔案與不同的編譯選項一起編譯。	專案配置已變更。請重新建立專案。			-
3305	連結的OBJ檔案與不同的連結選項一起編譯。	專案配置已變更。請重新建立專案。			-
3306	連結的OBJ檔案與不同的SPEL選項一起編譯。	專案配置已變更。請重新建立專案。			-

編號	訊息	解決方案	註1	註2	錯誤重置方法
3307	重複定義函數。	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	重複定義全域保留變數。	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	重複定義全域變數。	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	重複定義模組變數。	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。	請進行下列任一程序。 <ul style="list-style-type: none"> • 請檢查程式。 • 請重新建立專案。 • 請透過專案同步化或還原傳輸正確運作的專案。 • 重複發生同樣錯誤時，請洽詢本公司。 			-
3312	OBJ檔案損壞。	請進行下列任一程序。 <ul style="list-style-type: none"> • 請檢查程式。 • 請重新建立專案。 • 請透過專案同步化或還原傳輸正確運作的專案。 • 重複發生同樣錯誤時，請洽詢本公司。 			-
3313	檔案名稱包含無法使用的字元。	請修正檔案名稱。			-
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	函數名稱使用了'***'。	請修正識別符'***'或函數名稱。請重新建立專案。			-
3316	全域保留變數名稱使用了'***'。	請修正識別符'***'或全域保留變數名稱。請重新建立專案。			-
3317	全域變數名稱使用了'***'。	請修正識別符'***'或全域變數名稱。請重新建立專案。			-
3318	模組變數名稱使用了'***'。	請修正識別符'***'或模組變數名稱。請重新建立專案。			-
3319	數組維度與宣告不一致。	請修正數組的維度並重新建立專案。			-
3320	函數返回值類型不一致。	請修正函數的返回值類型並重新建立專案。			-

編號	訊息	解決方案	註1	註2	錯誤重置方法
3321	函數名稱使用了'***'。	請修正識別符'***'或函數名稱。請重新建立專案。			-
3322	全域保留變數名稱使用了'***'。	請修正識別符'***'或全域保留變數名稱。請重新建立專案。			-
3323	全域變數名稱使用了'***'。	請修正識別符'***'或全域變數名稱。請重新建立專案。			-
3324	模組變數名稱使用了'***'。	請修正識別符'***'或模組變數名稱。請重新建立專案。			-
3325	本地變數名稱使用了'***'。	請修正識別符'***'或本地變數名稱。請重新建立專案。			-
3326	參數數量與宣告不一致。	請修正程式後重新建立。			-
3327	第**個參數未在函數宣告時指定按地址傳遞(ByRef)。	請在參數指定按地址傳遞或確認函數定義。			-
3328	第**個參數未指定ByRef。	請在參數指定按地址傳遞或確認函數定義。			-
3329	第**個參數的變數類型不一致。	請修正參數的變數類型。			-
3330	連結的OBJ檔案與不同的視覺專案檔案一起編譯。	請進行下列任一程序。 <ul style="list-style-type: none"> • 請檢查程式。 • 請重新建立專案。 • 請透過專案同步化或還原傳輸正確運作的專案。 • 重複發生同樣錯誤時，請洽詢本公司。 			-
3331	連結後的OBJ檔案大小超出限制值。	OBJ檔案大小超出限制值(8MB)。請降低程式大小。			-
3332	再次定義變數'***'。	變數'***'過載。請刪除非必要的變數定義並重新建立專案。			-
3333	連結的OBJ檔案與不同的GUI Builder專案檔案一起編譯。	請進行下列任一程序。 <ul style="list-style-type: none"> • 請檢查程式。 • 請重新建立專案。 • 請透過專案同步化或還原傳輸正確運作的專案。 • 重複發生同樣錯誤時，請洽詢本公司。 			-
3334	使用Wait命令的等待中變數個數超出最大數量。	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。			-

編號	訊息	解決方案	註1	註2	錯誤重置方法
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	變數類型不一致。	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。	請進行下列任一程序。 <ul style="list-style-type: none"> • 請檢查程式。 • 請重新建立專案。 • 請透過專案同步化或還原傳輸正確運作的專案。 • 請透過更新工具更新控制器韌體。 • 重複發生同樣錯誤時，請洽詢本公司。 			-
3352	沒有ForceGuide序列名稱。	請進行下列任一程序。 <ul style="list-style-type: none"> • 請檢查程式。 • 請重新建立專案。 • 請透過專案同步化或還原傳輸正確運作的專案。 • 請透過更新工具更新控制器韌體。 • 重複發生同樣錯誤時，請洽詢本公司。 			-
3353	沒有ForceGuide屬性名稱或者結果名稱。	請進行下列任一程序。 <ul style="list-style-type: none"> • 請檢查程式。 • 請重新建立專案。 • 請透過專案同步化或還原傳輸正確運作的專案。 • 請透過更新工具更新控制器韌體。 • 重複發生同樣錯誤時，請洽詢本公司。 			-
3354	沒有ForceGuide屬性名稱、結果名稱或者物件名稱。	請進行下列任一程序。 <ul style="list-style-type: none"> • 請檢查程式。 • 請重新建立專案。 • 請透過專案同步化或還原傳輸正確運作的專案。 • 請透過更新工具更新控制器韌體。 • 重複發生同樣錯誤時，請洽詢本公司。 			-
3355	ForceGuide設定檔案為不支援的檔案格式。	請進行下列任一程序。 <ul style="list-style-type: none"> • 請檢查程式。 • 請重新建立專案。 • 請透過專案同步化或還原傳輸正確運作的專案。 • 請透過更新工具更新控制器韌體。 • 重複發生同樣錯誤時，請洽詢本公司。 			-

編號	訊息	解決方案	註1	註2	錯誤重置方法
3356	連結的OBJ檔案與不同的ForceGuide專案檔案一起編譯。	請進行下列任一程序。 <ul style="list-style-type: none"> 請檢查程式。 請重新建立專案。 請透過專案同步化或還原傳輸正確運作的專案。 重複發生同樣錯誤時，請洽詢本公司。 			-
3400	未指定Dialog ID。	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	未指定主要函數名稱。	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	未指定視覺物件名稱。	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點資料。請以下列格式指定連續的點資料：P (start : end)			-

編號	訊息	解決方案	註1	註2	錯誤重置方法
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。			-
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Point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	未指定埠編號。	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。			-
3420	只可以使用Integer或Short類型數組變數。	請進行下列任一程序。 <ul style="list-style-type: none"> • 請指定Integer或Short類型數組變數。 • 重複發生同樣錯誤時，請洽詢本公司。 			-
3421	未指定表單名稱或Window ID。	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」。			-

編號	訊息	解決方案	註1	註2	錯誤重置方法
3422	未指定Window ID。	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。			-
3423	未指定動作模式。	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	未指定通訊協定類型。	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	未指定座標軸編號。	請指定座標軸編號。			-
3431	未指定座標軸編號。	請指定座標軸編號。			-

編號	訊息	解決方案	註1	註2	錯誤重置方法
3432	未指定點或沒有公式。	請進行下列任一程序。 <ul style="list-style-type: none"> 請檢查程式。 請重新啟動控制器。 請透過更新工具更新控制器韌體。 重複發生同樣錯誤時，請洽詢本公司。 			-
3433	未指定布林類型陣列變數。	在FGet語句中，未指定布林類型數組變數作為儲存Enabled或LPF_Enabled屬性值的變數。請指定布林數組變數。			-
3434	未指定Real或Double類型數組變數。	在FGet或MPGet語句中，未指定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。	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。			-
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。			-
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。	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。	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。	請進行下列任一程序。 <ul style="list-style-type: none"> 請添加物件名稱。 請重新啟動控制器。 請透過更新工具更新控制器韌體。 重複發生同樣錯誤時，請洽詢本公司。 			-
3453	未指定質量屬性物件。	請指定有效的質量屬性物件。			-

編號	訊息	解決方案	註1	註2	錯誤重置方法
3454	未指定力座標系物件。	請指定有效的力座標系物件。			-
3455	未指定力控制物件。	請指定有效的力控制物件。			-
3456	未指定力監視器物件。	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。	在FCSMove語句中，未指定力控制物件或力座標系物件。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	未指定力物件或標籤。	請指定力物件或標籤。			-
3462	未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。			-
3464	未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。	在FSet語句中，未指定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。	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。			-

編號	訊息	解決方案	註1	註2	錯誤重置方法
3476	未指定Operator屬性設定值。	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。	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。			-
3478	未指定Polarity屬性設定值。	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。	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中重複定義巨集。	已定義名稱相同的其他巨集。請變更巨集名稱。			-
3501	沒有指定巨集名稱	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稱。	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	指定的包含檔案未在專案中登錄。	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	巨集函數的參數數量與宣告不一致。	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	在包含檔案中只有#define、#ifdef、#ifndef、#else、#endif、#undef和變數宣告語句有效。	請確認並修正包含檔案的內容。			-
3507	#fdef或#ifndef層次級超出限制值。	層次級最大為7。請修正程式，使其未超出限制值。			-
3508	沒有對應的#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。			-

編號	訊息	解決方案	註1	註2	錯誤重置方法
3509	#沒有對應至ifdef或ifndef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	未能配置巨集工作區。	請進行下列任一程序。 <ul style="list-style-type: none"> • 請重新啟動Epson RC+。 • 請重新安裝Epson RC+。 • 重複發生同樣錯誤時，請洽詢本公司。 			-
3550	未指定巨集函數參數。	在沒有參數的情況下調用宣告為巨集函數的巨集。請修正程式。			-
3600	進入追蹤的運動命令無法使用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	外部定義函數'***'的參數在檔案中有不一致。	在BGo、TGo、Arc、Arc3、BMove、Move及TMove語句中，無法指定LJM參數。請刪除LJM參數。			-
3602	無法指定LJM參數。	在Wait語句中，無法使用InReal函數。請修正程式。			-
3603	InReal函數無法用於Wait語句。	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。	在BGo、TGo、Arc、Arc3、BMove、Move及TMove語句中，無法指定LJM參數。請刪除LJM參數。			-
3606	無法指定索引編號。	除了List屬性外，在GSet和GGet語句中無法指定索引編號。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	指定了無效的控制索引。	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。	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	標籤名稱無法使用關鍵字。	將命令、函數等關鍵字用於標籤名稱。請將標籤名稱變更為非關鍵字的名稱。			-

編號	訊息	解決方案	註1	註2	錯誤重置方法
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。	請減少專案中的檔案數量。			-
3614	Declare命令不允許為返回值指定字串。	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。			-
3615	標籤名稱重複。	命令中指定的標籤名稱重複指定。請修正程式及點資料等的定義，使標籤名稱不重複。			-
3733	沒有視覺序列名稱或校準名稱。	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”。	在參數中指定相對關係選擇。			-
3766	未指定索引。	在參數中指定補償類型。			-
3767	未指定SLS編號。	在參數中指定“Cnv”。			-
3768	未指定索引。	在參數中指定索引。			-
3800	取消編譯處理。	請再次執行。			-
3801	取消連結處理。	請再次執行。			-
3802	編譯錯誤達到最大數量，取消編譯處理。	請修正程式的錯誤後，重新建立專案。			-
3803	連結錯誤達到最大數量，取消連結處理。	請修正程式的錯誤後，重新建立專案。			-
3804	指定了無法從命令視窗執行的命令。	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WorkQueue_List語句。請從程式中刪除這些語句。			-

編號	訊息	解決方案	註1	註2	錯誤重置方法
3806	指定了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	指定了無法在目前版本使用的格式。	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。對於LJM參數：6.0.x.x或更高版本，對於PerformMode參數：7.0.4.x或更高版本，請從專案屬性確認編譯器版本。			-
3809	無法在命令視窗中使用模組變數。	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、使用者函數及變數。	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	執行用代碼大小超出限制值。	多個語句的組合超出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。	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	可執行檔案不存在。	請進行下列任一程序。 • 請重新創建程式。 • 請透過專案同步化或還原傳輸專案。			-
3851	點檔案不存在。	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。			-
3852	I/O標籤檔案不存在。	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	使用者錯誤檔案不存在。	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。	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標籤檔案為不支援的格式。	請重新產生I/O標籤檔案。			-

編號	訊息	解決方案	註1	註2	錯誤重置方法
3861	使用者錯誤檔案為不支援的格式。	請重新產生使用者錯誤檔案。			-
3862	點檔案為不支援的格式。	請重新產生點檔案。			-
3863	視覺設定檔案為不支援的格式。	請重新產生視覺序列。			-
3864	GUI Builder設定檔案為不支援的格式。	請重新產生GUI Builder表單。			-
3865	OBJ檔案為不支援的格式。	請重新建立專案。			-
3866	力檔案為不支援的格式。	請重新產生力檔案。			-
3870	無法指定質量屬性物件。	在FSet、FGet、FDef、FList語句以及FDef、FLabel\$函數中，無法指定質量屬性物件。請修正程式。			-
3871	無法指定力座標系物件。	在Go、BGo、TGo、Jump、Jump3、Move、BMove、TMove、Arc、Arc3語句，以及MPSet、MPGet、MPDel、MPLList語句，以及MPDef、MPLable\$函數中，無法指定力座標系物件。請修正程式。			-
3872	無法指定力控制物件。	在Go、BGo、TGo、Jump、Jump3語句，以及MPSet、MPGet、MPDel、MPLList語句，以及MPDef、MPLable\$函數中，無法指定力控制物件。請修正程式。			-
3873	無法指定力動作限制物件。	在MPSet、MPGet、MPDel、MPLList語句，以及MPDef、MPLable\$函數中，無法指定力監視器物件。請修正程式。			-
3874	無法指定力觸發器物件。	在MPSet、MPGet、MPDel、MPLList語句，以及MPDef、MPLable\$函數中，無法指定力觸發器物件。請修正程式。			-
3875	無法指定力覺感應器物件。	在FDef、FList語句，以及FDef、FLabel\$函數，以及MPSet、MPGet、MPDel、MPLList語句，以及MPDef、MPLable\$函數中，無法指定力覺感應器物件。請修正程式。			-

編號	訊息	解決方案	註1	註2	錯誤重置方法
3876	無法指定機器人物件。	在FDel、FList語句，以及FDef、FLable\$函數，以及MPSet、MPGet、MPDel、MPList語句，以及MPDef、MPLable\$函數中，無法指定機器人物件。請修正程式。			-
3877	無法同時指定力控制物件和力座標系物件。	在FCSMove語句中，無法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。	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。	在MPDel和MPList語句中，無法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。	在FDel和FList語句中，無法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。	在FDel和FList語句中，無法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。	在FDel和FList語句中，無法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。	在FDel和FList語句中，無法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。	請進行下列任一程序。 <ul style="list-style-type: none"> • 請檢查程式。 • 請重新啟動控制器。 • 請透過更新工具更新控制器韌體。 • 重複發生同樣錯誤時，請洽詢本公司。 			-
3885	無法指定質量屬性物件編號。	在MPNumber函數中，無法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。	在FNumber函數中，無法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。	在FNumber函數中，無法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。	在FNumber函數中，無法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。	在FNumber函數中，無法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	錯誤重置方法
3890	無法指定力覺感應器物件編號。	請進行下列任一程序。 • 請檢查程式。 • 重複發生同樣錯誤時，請洽詢本公司。			-
3891	指定的兩個物件類型不相符。	在FDel、FList、MPDel和MPList語句中，第一參數和第二參數的資料類型不一致。請修正程式。			-
3894	無法指定力覺動作限制物件的標籤。	在FDel和FList語句中，無法指定力覺動作限制物件標籤。請修正程式。			-
3900	無法獲取內部通訊緩衝區。	請進行下列任一程序。 • 請重新啟動控制器。 • 請透過更新工具更新控制器韌體。 • 重複發生同樣錯誤時，請洽詢本公司。			-
3901	未能配置緩衝區大小。	請進行下列任一程序。 • 請重新啟動控制器。 • 請透過更新工具更新控制器韌體。 • 重複發生同樣錯誤時，請洽詢本公司。			-
3910	指定了未定義語句。	請進行下列任一程序。 • 請重新啟動控制器。 • 請透過更新工具更新控制器韌體。 • 重複發生同樣錯誤時，請洽詢本公司。			-
3911	未能在檔案名稱緩衝區中輸入檔案名稱。	請進行下列任一程序。 • 請重新啟動控制器。 • 請透過更新工具更新控制器韌體。 • 重複發生同樣錯誤時，請洽詢本公司。			-
3912	未能獲取內部緩衝區。	請進行下列任一程序。 • 請重新啟動控制器。 • 請透過更新工具更新控制器韌體。 • 重複發生同樣錯誤時，請洽詢本公司。			-
3913	未能設定優先級。	請進行下列任一程序。 • 請重新啟動控制器。 • 請透過更新工具更新控制器韌體。 • 重複發生同樣錯誤時，請洽詢本公司。			-
3914	中間代碼無效(函數ID)。	請重新建立專案。			-
3915	中間代碼無效(Preserve變數ID)。	請重新建立專案。			-
3916	中間代碼無效(全域變數ID)。	請重新建立專案。			-
3917	中間代碼無效(本地變數ID)。	請重新建立專案。			-

編號	訊息	解決方案	註1	註2	錯誤 重置方 法
3919	中間代碼無效(字串)。	請重新建立專案。			-
3921	中間代碼無效(行標頭)。	請重新建立專案。			-
3930	未指定VDefTool Type ID。	請針對VdefTool命令的第2參數指定數值。			-
3931	未指定VDefArm Type ID。	請針對VdefArm命令的第2參數指定數值。			-
3932	未指定VDefArm ArmSetMode。	請針對VdefArm命令的第3參數指定數值。			-
3933	未指定VDefLocal Type ID。	請針對VdefLocal命令的第2參數指定數值。			-
3934	未指定VDefLocal CalibPlate Type ID。	請針對VdefLocal命令的第3參數指定數值。			-
3940	未指定LatchPos Type ID。	請針對LatchPos命令的第1參數指定數值。			-
3945	未指定給料器名稱。	命令文法錯誤。請參閱「Part Feeding 8.0 Introduction & Hardware (Common) & Software Software」的「Part Feeding SPEL+ Command Reference」中對應命令說明，並修正程式碼。			-
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」的「Part Feeding SPEL+ Command Reference」中對應命令說明，並修正程式碼。			-
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」的「Part Feeding SPEL+ Command Reference」中對應命令說明，並修正程式碼。			-
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」的「Part Feeding SPEL+ Command Reference」中對應命令說明，並修正程式碼。			-
3949	未指定PartOrient。	命令文法錯誤。請參閱「Part Feeding 8.0 Introduction & Hardware (Common) & Software Software」的「Part Feeding SPEL+ Command Reference」中對應命令說明，並修正程式碼。			-

編號	訊息	解決方案	註1	註2	錯誤重置方法
3960	未指定機器人名稱、物件名稱或ResetCollision。	請進行下列任一程序。 <ul style="list-style-type: none"> 請指定機器人名稱。 請指定物件名稱。 請指定ResetCollision。 			-
3961	未指定末端夾具或屬性名稱。	請進行下列任一程序。 <ul style="list-style-type: none"> 請指定末端夾具名稱。 請指定屬性名稱。 			-
3962	指定了無效屬性。	請檢查屬性名稱。			-
3963	未指定機器人名稱或物件名稱。	請進行下列任一程序。 <ul style="list-style-type: none"> 請指定機器人名稱。 請指定物件名稱。 			-
3964	指定了無效的模擬物件。	請進行下列任一程序。 <ul style="list-style-type: none"> 請確認指定的模擬物件。 請重新建立模擬物件。 			-
3965	指定了無效的模擬物件索引。	請進行下列任一程序。 <ul style="list-style-type: none"> 請確認指定的模擬物件索引。 請在指定的索引建立模擬物件。 			-
3990	未指定Analog I/O TCPSpeed Type。	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	錯誤重置方法
4001	嘗試運動至超出脈衝運動範圍。	請確認目標點、目前點及Range設定。			任務停止
4002	指定的參數超出範圍。	請檢視設定參數。		超出範圍的參數值	任務停止
4003	運動裝置驅動程式錯誤。發生運動控制模組內通訊錯誤。	請進行下列任一程序。 <ul style="list-style-type: none"> 請重新啟動控制器。 請重新安裝控制器韌體。 請更換控制器。 			任務停止 重置 重新啟動
4004	運動裝置驅動程式錯誤。發生運動相關事件等待錯誤。	請進行下列任一程序。 <ul style="list-style-type: none"> 請重新啟動控制器。 請重新安裝控制器韌體。 請更換控制器。 			重新啟動

編號	訊息	解決方案	註1	註2	錯誤重置方法
4005	目前點位置高於LimZ指定值。	請進行下列任一程序。 • 請降低Z軸。 • 請增大LimZ指定值。			任務停止
4006	目標點位置高於LimZ指定值。	請進行下列任一程序。 • 請降低目標點的Z座標位置。 • 請增大LimZ指定值。			任務停止
4007	座標轉換錯誤。目標點/經過點在動作區域以外。Jog運動時超出運動區域。	請確認未指定超出運動範圍的座標。			任務停止
4008	目前點位置或LimZ指定值超出脈衝範圍。	請變更LimZ指定值。			任務停止
4009	運動裝置驅動程式錯誤。發生運動相關逾時錯誤。	請進行下列任一程序。 • 請重新啟動控制器。 • 請重新安裝控制器韌體。 • 請更換控制器。			任務停止
4010	指定的Local座標系未定義。	請定義Local座標系。		Local編號	任務停止
4011	嘗試運動至超出XYLim語句指定的直角座標運動範圍。	請確認XYLim語句限制的區域。			任務停止
4012	Box上限位置值小於下限位置值。	請將上限值設為大於下限值。			任務停止
4013	無法進行Arch運動計時計算。	請進行下列任一程序。 • 確認並修改Arch參數 • 停用Arch			任務停止
4014	MCal未完成。	請進行下列任一程序。 • 請執行MCal。 • 請確認已針對脈衝輸出电路板的關節設定MCordr。			任務停止
4016	無法將本關節設定為Servo Free(無通電)狀態。	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。			任務停止
4018	運動控制模組內通訊錯誤。偵測到Checksum錯誤。	請進行下列任一程序。 • 請重新啟動控制器。 • 請重新安裝控制器韌體。 • 請更換控制器。			任務停止
4021	Local的指定點位置太靠近。	請將各點之間的距離設定為至少1 μ m。			任務停止

編號	訊息	解決方案	註1	註2	錯誤重置方法
4022	Local所指定點的座標系資料無效。	請使欲指定點的座標資料一致。			任務停止
4023	嘗試執行馬達關閉時無法進行的處理。	請開啟馬達電源後執行。			任務停止
4024	未能用當前的Fine規格完成定位。	請進行下列任一程序。 <ul style="list-style-type: none"> • 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。 			任務停止
4025	緊急停止條件下無法執行運動命令。	請解除緊急停止狀態。			任務停止
4026	運動控制模組內通訊錯誤。偵測到伺服器I/F異常。	請進行下列任一程序。 <ul style="list-style-type: none"> • 請重新啟動控制器。 • 請重新安裝控制器韌體。 • 請更換控制器。 			任務停止
4027	運動控制模組內通訊錯誤。偵測到Checksum錯誤。	請進行下列任一程序。 <ul style="list-style-type: none"> • 請重新啟動控制器。 • 請重新安裝控制器韌體。 • 請更換控制器。 			任務停止
4028	運動控制模組內通訊錯誤。偵測到裝置驅動程式狀態異常。	請進行下列任一程序。 <ul style="list-style-type: none"> • 請重新啟動控制器。 • 請重新安裝控制器韌體。 • 請更換控制器。 			任務停止
4029	運動控制模組內通訊錯誤。偵測到裝置驅動程式狀態異常。	請進行下列任一程序。 <ul style="list-style-type: none"> • 請重新啟動控制器。 • 請重新安裝控制器韌體。 • 請更換控制器。 			任務停止
4030	扭矩有效值計算緩衝區超載。	請將從ATCLR到ATRQ的時間間隔縮短為約兩分鐘以下。			任務停止
4031	馬達處於關閉狀態時無法執行運動命令。	請開啟馬達電源。			任務停止
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。			任務停止
4033	在機器人搭載脈衝輸出电路板的關節上不支援的命令。	不允許在搭載PG基板的關節上執行指定的命令。			任務停止
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。			任務停止

編號	訊息	解決方案	註1	註2	錯誤重置方法
4035	CP動作命令嘗試只改變關節方向。	請進行下列任一程序。 <ul style="list-style-type: none"> 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。 			任務停止
4036	CP動作命令的關節方向轉速太快。	請進行下列任一程序。 <ul style="list-style-type: none"> 請減小SpeedS和AccelS語句的設定值。 請使用ROT參數、SpeedR語句及AccelR語句。 			任務停止
4037	CP動作命令嘗試改變點屬性。	請使點屬性相符。			任務停止
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至少1 μ m。			任務停止
4039	Arc命令生成的圓弧幾乎為直線。	請使用Move語句。			任務停止
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。			任務停止
4042	運動裝置驅動程式錯誤。無法偵測到軌跡生成中斷。	請進行下列任一程序。 <ul style="list-style-type: none"> 請重新啟動控制器。 請將控制器韌體初始化。 請更換控制器。 			任務停止
4043	目前機器人型號或關節類型不支援的命令。	請從程式中移除不支援的命令。			任務停止
4044	曲線錯誤。指定了不支援的曲線類型。	請以Curve語句再次建立曲線檔案。			任務停止
4045	曲線錯誤。指定了不支援的模式。	請正確指定Curve模式。請以Curve語句再次建立曲線檔案。			任務停止
4046	曲線錯誤。指定的座標軸數量超出範圍。	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			任務停止
4047	曲線錯誤。未指定點資料。	請以Curve語句再次建立曲線檔案。			任務停止
4048	曲線錯誤。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。			任務停止
4049	曲線錯誤。指定的平行處理數量超出範圍。	請以Curve語句再次建立曲線檔案。			任務停止

編號	訊息	解決方案	註1	註2	錯誤重置方法
4050	曲線錯誤。點數量超出範圍。	可用的點數量數字因曲線類型而異。請再次確認點數量。			任務停止
4051	曲線錯誤。所有指定點的本地屬性和點屬性並非都相符。	請使所有指定點的本地和點旗標相符。			任務停止
4052	曲線錯誤。沒有足夠的記憶體空間生成曲線檔案。	請重新啟動控制器。			任務停止
4053	曲線錯誤。無法生成曲線檔案。	請檢查點資料。請確認相鄰兩點未在指定點線路上重疊。			任務停止
4054	曲線錯誤。發生曲線檔案錯誤。	曲線檔案損壞。請以Curve語句再次建立曲線檔案。			任務停止
4055	曲線錯誤。曲線檔案沒有移動距離。	請檢查點資料。			任務停止
4056	曲線錯誤。Curve命令的點位置太近。	請在指定點將相鄰的兩點間距離設定為至少0.001 mm。			任務停止
4058	執行了追蹤時禁止的命令。	請從程式中刪除禁止的命令。			任務停止
4059	馬達處於開啟狀態時無法執行編碼器重置命令。	請關閉馬達電源。			任務停止
4060	馬達處於開啟狀態時執行無效命令。	請關閉馬達電源。			任務停止
4061	指定的參數正在使用。	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。			任務停止
4062	方向變化太大。	嘗試以CP動作命令將關節#J6旋轉超過360度。			任務停止
4063	相鄰點的方向變化太大。	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。			任務停止
4064	無法自動執行方向修正。	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。			任務停止

編號	訊息	解決方案	註1	註2	錯誤重置方法
4065	以相同方向旋轉J6一圈。	嘗試以CP動作命令將關節#J6旋轉超過360度。嘗試以與動作開始方向相同的方向，使關節#J6旋轉一圈。請變更目標點，使關節#J6旋轉少於一圈。			任務停止
4066	透過關節組合在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。			任務停止
4068	在CP動作命令中指定ROT，但無方向旋轉。	請從CP動作命令中刪除ROT。			任務停止
4069	在CP動作命令中指定ECP，但未選擇ECP。	請指定有效的ECP。			任務停止
4070	目前選擇的ECP編號與曲線檔案建立時的ECP編號不同。	請指定有效的ECP。			任務停止
4071	在電磁制動器鎖止狀態下執行了運動命令。	請釋放電磁制動器。			任務停止
4073	相鄰點的方向變化太大。	U、V或W任一項的變化超過90度。請變更點或方向。			任務停止
4074	馬達類型與目前機器人設定不同。	請確認是否連接指定的機器人型號。			重新啟動
4075	選項未啟用。	請啟用選項。			任務停止
4076	Plane命令的點位置太近。	請將各點之間的距離設定為至少1 μ m。			任務停止
4077	Plane命令指定的點座標系資料無效。	請檢查指定點的座標系資料。			任務停止
4078	CP動作命令嘗試只移動附加軸。	請使用PTP動作命令，以便只移動附加軸。			任務停止
4079	CP動作命令的附加軸動作太快。	請減小SpeedS和AccelS語句的設定值。			任務停止
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。			任務停止

編號	訊息	解決方案	註1	註2	錯誤重置方法
4081	MCal動作時發生錯誤。	請進行下列任一程序。 <ul style="list-style-type: none"> 請確認脈衝輸出電路板。 請確認與馬達驅動器的連接。 請更換脈衝輸出電路板。 請更換控制器。 			任務停止
4082	MCal動作時發生脈衝輸出電路板錯誤。	請進行下列任一程序。 <ul style="list-style-type: none"> 請確認脈衝輸出電路板。 請確認與馬達驅動器的連接。 請更換脈衝輸出電路板。 			任務停止
4083	指定時間內MCal動作未完成。	請設定PG參數，使MCal能在120秒內完成。			任務停止
4084	MCal動作時偵測到極限感測器錯誤。	請檢查極限感測器。			任務停止
4085	無法更改為指定座標。	請進行下列任一程序。 <ul style="list-style-type: none"> 請重新啟動控制器。 請重新安裝控制器韌體。 請更換控制器。 			任務停止
4086	只能在乾運行模式中執行。	請變更為乾運行模式並執行。			任務停止
4087	無法生成回放檔案。	請進行下列任一程序。 <ul style="list-style-type: none"> 請確認電腦磁碟的可用空間量。 請重新啟動電腦。 請重新安裝Epson RC+。 請更換 PC。 			任務停止
4088	平均速度計算緩衝區超載。	請將從AvgSpeedClear到AvgSpeed的時間縮短。			任務停止
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。			任務停止
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而再次執行HealthRBStop，也會發生此錯誤。			任務停止
4091	指定的類比I/O通道不存在。	請進行下列任一程序。 <ul style="list-style-type: none"> 請確認通道編號。 請安裝類比I/O選項板。 			任務停止

編號	訊息	解決方案	註1	註2	錯誤重置方法
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。			任務停止
4093	在迴避奇異點中暫停動作將無法繼續。	請終止運動命令。 若是SF_LimitSpeedSEnable為On, 可能會發生此錯誤。 SF_LimitSpeedSEnable的預設設定為On, 請設為Off後使用。 詳細資訊請參閱SPEL+ Language Reference 「SF_LimitSpeedSEnable 語句」。			任務停止
4094	目前的位置超出運動範圍。	J1或J2軸任一超出運動範圍。請依下列任一方法操作, 並在運動範圍內移動機器人。 • 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)			任務停止
4096	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。	無法同時從多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自動恢復。			任務停止
4097	手臂校準值無效。	請確保水平距離在預設臂長的正負0.75mm內, 并且關節的偏移角度在正負2度以內。	參數編號	設定值的1000倍	任務停止
4099	動作時發生伺服器錯誤。	請確認系統歷史記錄中是否同時發生編號5000~錯誤。若發生, 請採取編號5000~錯誤的對策。			重新啟動
4100	運動控制模組內通訊異常。無法計算目前位置或脈沖。	請進行下列任一程序。 • 請重新啟動控制器。 • 請重新安裝控制器韌體。 • 請更換控制器。			重新啟動
4101	運動控制模組內通訊異常。無法獲取目前位置或脈沖。	請進行下列任一程序。 • 請重新啟動控制器。 • 請重新安裝控制器韌體。 • 請更換控制器。			重新啟動
4104	脈衝輸出電路板關節定位逾時。	無法從連接至PG基板的伺服馬達接收定位完成訊號(DEND)。			重新啟動
4152	偵測到主電路繼電器熔接錯誤。	偵測到因電源系統過電流的繼電器熔接。請進行下列任一程序。 • 請更換控制器。 • 請更換機器人。			重新啟動

編號	訊息	解決方案	註1	註2	錯誤重置方法
4154	再生電阻器溫度高於指定溫度。	機器人的Duty(負荷)過高。請進行下列任一程序。 <ul style="list-style-type: none"> 請延長機器人等待時間或降低Accel值。 若降低Duty(負荷)後，仍發生錯誤，請更換DPU。 			重新啟動
4210	RAS電路偵測到伺服器系統故障。	請進行下列任一程序。 <ul style="list-style-type: none"> 請重新啟動控制器。 請採取抗噪措施。 請更換MAIN板。 			重新啟動
4211	伺服器CPU內部RAM故障。	請進行下列任一程序。 <ul style="list-style-type: none"> 請重新啟動控制器。 請採取抗噪措施。 請更換MAIN板。 			重新啟動
4212	主CPU和伺服器CPU通訊用RAM故障。	請進行下列任一程序。 <ul style="list-style-type: none"> 請重新啟動控制器。 請採取抗噪措施。 請更換MAIN板。 			重新啟動
4213	伺服器CPU內部RAM故障。	請進行下列任一程序。 <ul style="list-style-type: none"> 請重新啟動控制器。 請採取抗噪措施。 請更換MAIN板。 			重新啟動
4214	主CPU和伺服器CPU初始化通訊異常。	請進行下列任一程序。 <ul style="list-style-type: none"> 請重新啟動控制器。 請採取抗噪措施。 請更換MAIN板。 			重新啟動
4215	主CPU和伺服器CPU初始化通訊異常。	請進行下列任一程序。 <ul style="list-style-type: none"> 請重新啟動控制器。 請採取抗噪措施。 請更換MAIN板。 			重新啟動
4216	主CPU和伺服器CPU通訊異常。	請進行下列任一程序。 <ul style="list-style-type: none"> 請重新啟動控制器。 請採取抗噪措施。 請更換MAIN板。 			重新啟動
4217	主CPU和伺服器CPU通訊異常。	請進行下列任一程序。 <ul style="list-style-type: none"> 請重新啟動控制器。 請採取抗噪措施。 請更換MAIN板。 			重新啟動
4218	發生長時間命令超限。	請進行下列任一程序。 <ul style="list-style-type: none"> 請重新啟動控制器。 請採取抗噪措施。 請更換MAIN板。 			重新啟動

編號	訊息	解決方案	註1	註2	錯誤重置方法
4219	偵測到長時間命令Checksum錯誤。	請進行下列任一程序。 <ul style="list-style-type: none"> 請重新啟動控制器。 請採取抗噪措施。 請更換MAIN板。 			重新啟動
4220	偵測到系統看門狗定時器故障。	請進行下列任一程序。 <ul style="list-style-type: none"> 請重新啟動控制器。 請採取抗噪措施。 請更換MAIN板。 			重新啟動
4221	發生驅動裝置檢查故障。	請進行下列任一程序。 <ul style="list-style-type: none"> 請重新啟動控制器。 請採取抗噪措施。 請更換MAIN板。 			重新啟動
4222	伺服器CPU內部RAM故障。	請進行下列任一程序。 <ul style="list-style-type: none"> 請重新啟動控制器。 請採取抗噪措施。 請更換MAIN板。 			重新啟動
4223	緊急停止/安全防護(安全門)雙重線路故障。	請確認緊急停止或安全防護(安全門)的接線。			重新啟動
4224	偵測到主電路電源電壓低。	請進行下列任一程序。 <ul style="list-style-type: none"> 請進行電源電壓確認。 請重新啟動控制器。 			重新啟動
4225	主電路電源控制繼電器接點熔接。	請更換 DPU。			重新啟動
4230	實時狀態異常。偵測到Checksum錯誤。	在控制器中偵測到資料Checksum錯誤。請進行下列任一程序。 <ul style="list-style-type: none"> 請確認周邊設備接線是否短路和不當連接。(EMERGENCY、D-I/O及擴展I/O接頭) 請更換控制器。 			重新啟動
4232	實時狀態異常。發生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。請進行下列任一程序。 <ul style="list-style-type: none"> 請確認周邊設備接線是否短路和不當連接。(EMERGENCY、D-I/O及擴展I/O接頭) 請更換控制器。 			重新啟動

編號	訊息	解決方案	註1	註2	錯誤重置方法
4241	偵測到低功率模式超速。	<p>在低功率模式下偵測到機器人超速。請進行下列任一程序。</p> <ul style="list-style-type: none"> • CP動作時，請降低SpeedS值。 • 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) • 請確認周邊設備接線是否短路和不當連接。(EMERGENCY、D-I/O及擴展I/O接頭) • 請更換馬達驅動器。 • 請更換馬達。(馬達和編碼器故障) 			重置
4242	發生不適當的加速度指令。	<p>嘗試以超出指定值的加速度指令操作機器人。請進行下列任一程序。</p> <ul style="list-style-type: none"> • CP動作時，請降低AccelS值。 • 使用輸送帶時，也請降低Cnv_Accel的值。 • 請使用「AvoidSingularity」的SING_VSD。 • 若在控制器配置的[CP ON時連接CP動作與PTP動作]啟用狀態下嘗試連接CP動作與PTP動作，請設為CP Off。 			重置
4243	高功率模式下生成不適當的速度指令。	<p>在高功率模式下偵測到機器人超速。請進行下列任一程序。</p> <ul style="list-style-type: none"> • 請降低Speed、SpeedS值。 • 請使用「AvoidSingularity」的SING_VSD。 • 若在控制器配置的[CP ON時連接CP動作與PTP動作]啟用狀態下嘗試連接CP動作與PTP動作，請設為CP Off。 			重置
4244	使用VRT功能時發生異常的加速度指令	<p>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。</p>			重置
4245	使用VRT功能時發生異常的速度指令	<p>嘗試以超出指定值的速度指令操作機器人。請降低Accel、AccelS或Speed、SpeedS值。</p>			重置
4246	使用VRT功能時發生路徑錯誤。	<p>更改VRTPram1、VRTPram2的值或停用VRT功能。</p>			重置

編號	訊息	解決方案	註1	註2	錯誤重置方法
4247	使用VRT功能時發生內部運算錯誤。	更改VRTPrm1、VRTPrm2的值或停用VRT功能。			重置
4248	機器人撞到機器人自身。	請設定中繼點。或變更目標點。			重置
4249	偵測到異常的指令值。	請降低Accel的值。			重置
4250	動作執行中發生超出脈衝運動範圍錯誤。	請確認CP動作軌道在運動範圍內。			重置
4251	動作執行中發生超出XYLim規定的直角座標運動範圍錯誤。	請確認XYLim設定。			重置
4252	發生座標轉換錯誤。	請確認軌道在運動範圍內。			重置
4255	因SpeedS太大，機器人無法通過肘奇異點位置。	請降低SpeedS值。			重置
4256	機器人通過肘奇異點位置時，執行了Stop或Pause。	請勿執行Stop或Pause。			重置
4257	機器人無法通過肘奇異點區域。	機器人無法通過肘奇異點區域。若要迴避肘奇異點區域，請使用「AvoidSingularity」的SING_AVOID。			重置
4261	發生輸送帶追蹤中超出運動範圍錯誤。	請將輸送帶設置於運動範圍內。同時，請考慮從追蹤切換為不追蹤狀態時的減速寬限，設定追蹤範圍。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。			重置
4262	發生輸送帶追蹤中超出直角座標運動範圍錯誤。	請將輸送帶設置於運動範圍內。同時，請考慮從追蹤切換為不追蹤狀態時的減速寬限，設定追蹤範圍。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。			重置
4263	發生輸送帶追蹤中超出脈衝運動範圍錯誤。	請將輸送帶設置於運動範圍內。同時，請考慮從追蹤切換為不追蹤狀態時的減速寬限，設定追蹤範圍。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。			重置

編號	訊息	解決方案	註1	註2	錯誤重置方法
4267	在未指示的情況下試圖超過J4Flag的極限。	在無J4Flag指示的情況下，嘗試在運動期間超過J4Flag的極限。請變更目標點的J4Flag。			重置
4268	在未指示的情況下試圖超過J6Flag的極限。	在無J6Flag指示的情況下，嘗試在運動期間超過J6Flag的極限。請變更目標點的J6Flag。			重置
4269	在未指示的情況下試圖超過手腕奇異點位置。	在無Wrist指示的情況下，嘗試在運動期間超過手腕奇異點位置。請進行下列任一程序。 <ul style="list-style-type: none"> • 請變更目標點的Wrist。 • 請變更目標點，以免通過奇異點位置。 			重置
4270	在未指示的情況下試圖超過手奇異點位置。	在無Hand指示的情況下，嘗試在運動期間超過奇異點位置。請進行下列任一程序。 <ul style="list-style-type: none"> • 請變更目標點的Hand。 • 請變更目標點，以免通過奇異點位置。 			重置
4271	在未指示的情況下試圖超過肘奇異點位置。	在無Elbow指示的情況下，嘗試在運動期間超過奇異點位置。請進行下列任一程序。 <ul style="list-style-type: none"> • 請變更目標點的Elbow。 • 請變更目標點，以免通過奇異點位置。 			重置
4272	指定的點旗標無效。	對於CP動作命令，抵達目標點時的手臂姿態與針對目標點指定的點旗標不同。請變更目標點的點旗標。			重置
4273	已開始輸送帶追蹤的上升動作，無法改變J6Flag。	請調整工具方向，使J6Flag不會改變。			重置
4274	執行的動作和目標點J6Flag不一致。	對於CP動作命令，抵達目標點時的J6Flag與針對目標點指定的J6Flag不同。請變更目標點的J6Flag。			重置
4275	執行的動作和目標點J4Flag不一致。	對於CP動作命令，抵達目標點時的J4Flag與針對目標點指定的J4Flag不同。請變更目標點的J4Flag。			重置
4276	執行的動作和目標點ArmFlag不一致。	對於CP動作命令，抵達目標點時的ArmFlag與針對目標點指定的ArmFlag不同。請變更目標點的ArmFlag。			重置

編號	訊息	解決方案	註1	註2	錯誤重置方法
4277	執行的動作和目標點ElbowFlag不一致。	對於CP動作命令，抵達目標點時的ElbowFlag與針對目標點指定的ElbowFlag不同。請變更目標點的ElbowFlag。			重置
4278	執行的動作和目標點WristFlag不一致。	對於CP動作命令，抵達目標點時的WristFlag與針對目標點指定的WristFlag不同。請變更目標點的WristFlag。			重置
4279	執行的動作和目標點J1Flag不一致。	對於CP動作命令，抵達目標點時的J1Flag與針對目標點指定的J1Flag不同。請變更目標點的J1Flag。			重置
4299	扭矩控制中關閉了啟用開關。	重新開啟前，請進行機器人以及周邊設備的安全確認。			重置
4301	脈衝輸出電路板偵測到一個極限的訊號。	請先重置再執行下一個動作。			重置
4302	偵測到脈衝輸出電路板一個報警的訊號。	請解除脈衝馬達驅動器的報警。			重置
4401	指定的輸送帶編號錯誤。	請檢視輸送帶編號。			任務停止
4402	註冊的Queue已滿。	註冊數量達到上限(1000件)。請刪除Queue。			任務停止
4403	在追蹤運動中終止／暫停之後無法繼續執行。	無法在終止／暫停之後繼續追蹤運動。 若是SF_LimitSpeedSEnable為On, 可能會發生此錯誤。 SF_LimitSpeedSEnable的預設設定為On, 請設為Off後使用。 詳細資訊請參閱SPEL+ Language Reference 「SF_LimitSpeedSEnable 語句」。			任務停止
4404	指定的Queue資料不存在。	請檢視Queue編號。或者，請確認是否註冊Queue。			任務停止
4405	輸送帶初始化錯誤。	請重新創建程式。請先刪除輸送帶，再重新設定。			任務停止

編號	訊息	解決方案	註1	註2	錯誤重置方法
4406	指定的Queue資料超出範圍。	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。			任務停止
4407	編碼器未設定。	請設定編碼器。			任務停止
4409	輸送帶相關的命令參數無效。	請檢視參數。			任務停止
4410	發生輸送帶座標轉換錯誤。	請進行下列任一程序。 <ul style="list-style-type: none"> 請重新創建程式。 請先刪除輸送帶，再重新設定。 			任務停止
4411	發生輸送帶相關的運動控制模組內通訊錯誤。	請進行下列任一程序。 <ul style="list-style-type: none"> 請重新啟動控制器。 請重新安裝控制器韌體。 請更換控制器。 			任務停止
4413	發生輸送帶追蹤開始錯誤。	請進行下列任一程序。 <ul style="list-style-type: none"> 請重新啟動控制器。 請重新安裝控制器韌體。 請更換控制器。 			任務停止
4414	CP ON時輸送帶追蹤無法開始。	請在CP OFF狀態下開始輸送帶追蹤。			任務停止
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。			任務停止
4416	機器人無法追蹤指定的傳送帶佇列。	提高機器人的動作速度和加減速度。			任務停止
4500	指定的功能不能同時執行。 註1,2: 功能類型	請檢視程式。	提高機器人的動作速度和加減速度。	功能的種類*同註1	任務停止
4501	裝置使用中。註1: 裝置類型	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		任務停止

編號	訊息	解決方案	註1	註2	錯誤 重置方 法
4502	控制功能執行中此命令無法執行。 註1: 控制功能類型	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 2: 輸送帶追蹤 3: CVMove		任務停止
4503	參數未定義。 註1: 參數類型	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		任務停止
4505	無法開啟馬達，因為Safety板正在發出停止信號。	請進行下列任一程序。 • 請確認代碼編號27、28的內容與以下內容，解除Safety板的停止信號。 註解 補充說明 • 請結束安全功能管理器，並重置控制器。 • 請重新啟動控制器。			重置 重新啟動
4506	發生控制器內部運算錯誤。	請進行下列任一程序。 • 請重新啟動控制器。 • 請重新安裝控制器韌體。 • 請更換控制器。			重新啟動 任務停止
4511	未定義區域	請定義區域。			任務停止

編號	訊息	解決方案	註1	註2	錯誤重置方法
4512	參考點不正確。 註1:確認錯誤類型	請根據註1的資訊，檢查參考點和示教點。	錯誤類型 1: 參考點數量不一致 2: 包括點旗標不同的點 3: 參考點包含重複的點 4: 參考點數量太少 5: 平面校正時, 參考點不應在一條直線上 6: 立體校正時, 參考點不應在同一平面上 7: 平面校正應指定同一平面上的點 8: 包括無法校正的姿勢 9: 對應的參考點姿勢差異太大 10: 對應的參考點位置差異太大		任務停止

編號	訊息	解決方案	註1	註2	錯誤重置方法
4513	輸入的點不正確。 註1: 確認錯誤類型	請檢查輸入的點。	錯誤類型 1: 點旗標不同 2: 參考點的姿勢和輸入點的姿勢不同		任務停止
4514	工具嚮導示教的點姿勢變化太小。	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。			任務停止
4520	Arc命令指定的半徑太短，無法畫圓弧。	請將半徑指定為目前點到目標點距離至少一半的長度。			任務停止
4521	Arc命令指定的3個點位於直線上，無法確定圓弧。	Arc命令中若在直線上指定3個點，請將中心點置於目前點和目標點之間。Arc3命令中若目前點、目標點和中心點位於直線上，將無法確定畫圓弧的平面。請使用經過點指定方式的Arc3命令。			任務停止
4522	Arc命令指定的角度超出範圍。	請將角度指定為大於-360度，小於360度。無法指定0度。			任務停止
4602	動作的內部運算錯誤，	請進行下列任一程序。 • 請重新啟動控制器。 • 請重新安裝控制器韌體。 • 請更換控制器。			重置
4603	感應器的值在範圍外，	請進行下列任一程序。 • 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，請確認並調整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		重置
4604	接近奇異點，	請進行下列任一程序。 • 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移到奇異點附近。 • 請檢視機器人的安裝位置。			重置

2.6 代碼編號 5000 ~

編號	訊息	解決方案	註1	註2	錯誤重置方法
5000	伺服器控制閘數組錯誤。	請進行下列任一程序。 <ul style="list-style-type: none"> 請確認周邊設備接線是否短路和不當連接。(EMERGENCY和I/O接頭) 請更換MAIN板。 請更換附加軸裝置。 			重新啟動
5002	未安裝馬達驅動器。	請進行下列任一程序。 <ul style="list-style-type: none"> 請確認是否已安裝馬達驅動器。 請確認型號設定和硬體設定。 請更換馬達驅動器。 請更換MAIN板。 			重新啟動
5005	編碼器分區設定失敗。	請確認型號設定。			重新啟動
5007	編碼器多旋轉超過最大範圍。	請進行下列任一程序。 <ul style="list-style-type: none"> 請重置編碼器。 請更換馬達。 			重新啟動
5008	位置超出運動範圍。	請進行下列任一程序。 <ul style="list-style-type: none"> 請重置編碼器。 請更換MAIN板。 請更換馬達。 			重新啟動
5009	編碼器無反應。	請進行下列任一程序。 <ul style="list-style-type: none"> 請確認型號設定。 請確認訊號線的連接。 請更換MAIN板和編碼器I/F板。 			重新啟動
5010	編碼器初始化失敗。	請進行下列任一程序。 <ul style="list-style-type: none"> 請重新啟動控制器。 請確認機器人設定。 請確認訊號線的連接。 請更換MAIN板和編碼器I/F板。 			重新啟動
5011	編碼器通訊異常。	請進行下列任一程序。 <ul style="list-style-type: none"> 請重新啟動控制器。 請確認機器人設定。 請確認訊號線的連接。 請更換MAIN板和編碼器I/F板。 			重新啟動
5012	偵測到伺服器CPU監視看門狗定時器故障。	請進行下列任一程序。 <ul style="list-style-type: none"> 請重新啟動控制器。 請確認抗噪措施。 請更換MAIN板。 			重新啟動

編號	訊息	解決方案	註1	註2	錯誤重置方法
5013	偵測到電流控制電路WDT故障。	請進行下列任一程序。 <ul style="list-style-type: none"> 請重新啟動控制器。 請確認電源線的連接。 請確認15V電源供應器和電纜的連接。 請確認抗噪措施。 請更換MAIN板。 			重新啟動
5014	MAIN板不適用於此機器人。	請進行下列任一程序。 <ul style="list-style-type: none"> 請確認機器人設定。 請更時換成支援的MAIN板。 			重新啟動
5015	已經重置編碼器。	請重新啟動控制器。			重新啟動
5016	編碼器的資料備份電源故障。	請進行下列任一程序。 <ul style="list-style-type: none"> 請確認訊號線的連接。 請更換編碼器的電池後重置。 			重新啟動
5017	編碼器備份資料錯誤。	請進行下列任一程序。 <ul style="list-style-type: none"> 請重置編碼器。 請確認訊號線的連接。 			重新啟動
5019	編碼器位置管理失敗。	請進行下列任一程序。 <ul style="list-style-type: none"> 請重置編碼器。 請更換馬達。(編碼器故障) 			重新啟動
5020	編碼器電源ON時的速度變快。	請進行下列任一程序。 <ul style="list-style-type: none"> 請確認機器人是否與其他裝置相互干擾。 請確認機器人停止後, 重新啟動控制器。 請重置編碼器。 			重新啟動
5022	R/D轉換器偵測到異常。	請進行下列任一程序。 <ul style="list-style-type: none"> 請確認機器人訊號類接線。(引腳遺失、中斷連接、短路) 請重置編碼器。 			重新啟動
5023	G感測器通訊異常。	請進行下列任一程序。 <ul style="list-style-type: none"> 請確認訊號線的連接。 請確認機器人訊號類接線。(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MAIN板。 			重新啟動
5024	G感測器資料錯誤。	請更換控制板。			重新啟動

編號	訊息	解決方案	註1	註2	錯誤重置方法
5025	多旋轉資料和R/D轉換資料產生偏差。	請確認抗噪措施。			重新啟動
5026	分解器激磁訊號斷開。	請進行下列任一程序。 <ul style="list-style-type: none"> • 請確認機器人訊號類接線。(引腳遺失、中斷連接、短路) • 請重置編碼器。 			重新啟動
5027	S-DSP檢測到DSP通訊失敗。	請進行下列任一程序。 <ul style="list-style-type: none"> • 請重新啟動控制器。 • 請確認抗噪措施。 • 請更換MAIN板。 			重新啟動
5028	偵測到電流回饋資料異常。	請進行下列任一程序。 <ul style="list-style-type: none"> • 請重新啟動控制器。 • 請確認抗噪措施。 • 請更換MAIN板。 			重新啟動
5029	D-DSP檢測到DSP通訊失敗。	請進行下列任一程序。 <ul style="list-style-type: none"> • 請重新啟動控制器。 • 請確認抗噪措施。 • 請更換MAIN板。 			重新啟動
5030	編碼器電源OFF中的速度變快。	請進行下列任一程序。 <ul style="list-style-type: none"> • 請重置編碼器。 • 請更換馬達。 			重新啟動
5031	編碼器的速度變快。	請進行下列任一程序。 <ul style="list-style-type: none"> • 請重置編碼器。 • 請更換馬達。 			重新啟動
5032	伺服器報警A。	請重新啟動控制器。			重新啟動
5033	G感應器初始化失敗。	請進行下列任一程序。 <ul style="list-style-type: none"> • 請重新啟動控制器。 • 請確認訊號線的連接。 • 請確認抗噪措施。 			重新啟動
5034	編碼器重置失敗。	請進行下列任一程序。 <ul style="list-style-type: none"> • 請重新啟動控制器。 • 請再次重置編碼器。 • 請確認訊號線的連接。 • 請更換馬達。(編碼器故障) • 請確認抗噪措施。 			重新啟動

編號	訊息	解決方案	註1	註2	錯誤 重置方法
5040	高功率狀態 下馬達扭矩 輸出失敗。	<p>請進行下列任一程序。</p> <ul style="list-style-type: none"> • 請指定Weight/Inertia設定。 • 請確認負載。 • 請確認型號設定。 • 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) • 請確認與周邊設備未互相干擾。(碰撞、接觸) • 請確認電源線的連接。 • 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MAIN板。 • 請更換馬達。 			重置
5041	低功率狀態 下馬達扭矩 輸出失敗。	<p>請進行下列任一程序。</p> <ul style="list-style-type: none"> • 請確認型號設定。 • 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) • 請確認與周邊設備未互相干擾。(碰撞、接觸) • 請確認電源線的連接。 • 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MAIN板。 • 請更換馬達。 			重置

編號	訊息	解決方案	註1	註2	錯誤 重置方法
5042	高功率狀態 下位置偏差 錯誤。	請進行下列任一程序。 ・請指定Weight/Inertia設定。 ・請確認負載。 ・請確認型號設定。 ・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) ・請確認與周邊設備未互相干擾。(碰撞、接觸) ・請確認電源線的連接。 ・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MAIN板。 ・請更換馬達。			重置
5043	低功率狀態 下位置偏差 錯誤。	請進行下列任一程序。 ・請確認型號設定。 ・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) ・請確認與周邊設備未互相干擾。(碰撞、接觸) ・請確認電源線的連接。 ・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MAIN板。 ・請更換馬達。			重置

編號	訊息	解決方案	註1	註2	錯誤 重置方法
5044	高功率狀態 下速度偏差 錯誤。	請進行下列任一程序。 ・請指定Weight/Inertia設定。 ・請確認負載。 ・請確認型號設定。 ・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) ・請確認與周邊設備未互相干擾。(碰撞、接觸) ・請確認電源線的連接。 ・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MAIN板。 ・請更換馬達。			重置
5045	低功率狀態 下速度偏差 錯誤。	請進行下列任一程序。 ・請確認型號設定。 ・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) ・請確認與周邊設備未互相干擾。(碰撞、接觸) ・請確認電源線的連接。 ・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MAIN板。 ・請更換馬達。			重置

編號	訊息	解決方案	註1	註2	錯誤 重置方法
5046	高功率狀態 下超速。	請進行下列任一程序。 ・請降低CP動作SpeedS值。 ・請變更CP動作的姿勢。 ・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) ・請確認與周邊設備未互相干擾。(碰撞、接觸) ・請確認型號設定。 ・請確認電源線的連接。 ・請確認訊號線的連接。 ・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MAIN板。 ・請更換馬達。			重置
5047	低功率狀態 下超速。	請進行下列任一程序。 ・請確認在高功率狀態下的運動。 ・請確認型號設定。 ・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) ・請確認與周邊設備未互相干擾。(碰撞、接觸) ・請確認電源線的連接。 ・請確認訊號線的連接。 ・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MAIN板。 ・請更換馬達。			重置

編號	訊息	解決方案	註1	註2	錯誤重置方法
5048	偵測到主電路過電壓。	<p>請進行下列任一程序。</p> <ul style="list-style-type: none"> 請指定Weight/Inertia設定。 請確認負載。 請確認型號設定。 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) 請確認與周邊設備未互相干擾。(碰撞、接觸) 請確認電源線的連接。 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) 請檢查再生裝置。 請更換馬達驅動器。 請更換MAIN板。 請更換馬達。 			重置
5049	馬達驅動器過電流。	<p>請進行下列任一程序。</p> <ul style="list-style-type: none"> 請確認電源線是否出現短路和接地故障。 請更換馬達驅動器。 請更換MAIN板。 			重置
5050	扭矩控制期間偵測到超速。	<p>請確認扭矩控制期間的動作速度是否在指定範圍內。</p>			重置
5051	馬達驅動器 PWM 15V 驅動電源故障。	<p>請進行下列任一程序。</p> <ul style="list-style-type: none"> 請重新啟動控制器。 請確認DPU和電纜連接。 請更換馬達驅動器。 請更換MAIN板。 			重置
5054	馬達過載。	<p>請進行下列任一程序。</p> <ul style="list-style-type: none"> 請降低動作負荷。 請降低Accel。 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) 			重置
5055	馬達過載。	<p>請進行下列任一程序。</p> <ul style="list-style-type: none"> 請降低動作負荷。 請降低Accel。 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) 			重置

編號	訊息	解決方案	註1	註2	錯誤重置方法
5056	G感測器資料急劇變化。	請進行下列任一程序。 <ul style="list-style-type: none"> ・請確認抗噪措施。 ・請更換控制板。 			重置
5057	高功率狀態下偵測出碰撞(機器人動作異常偵測)。	碰撞偵測功能(機器人動作異常偵測)生效。 偵測到下列異常： <ul style="list-style-type: none"> ・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。 ・因多個關節的複合動作和揮動長型物件導致扭矩飽和。 ・電源電圧低下によるトルク飽和 ・因硬體異常或軟體誤動作導致錯誤。應變措施： 請進行下列任一程序。 <ul style="list-style-type: none"> ・請確認機器人手臂與周邊未碰撞或接觸，並變更配置方式，以免發生干擾。 請確認是否發生扭矩飽和。 扭矩飽和時： 請確認Weight和Inertia的設定是否正確，並視需要加以修正。 複合動作時： 請調整加速和減速，避免扭矩飽和。 電源電圧の確認と修正 若同時發生其他錯誤： 請先採取應變措施處理該錯誤。 參考：Epson RC+ User's Guide 「Collision Detection Function (Error detection function of robot motion)」			重置
5058	低功率狀態下偵測出碰撞(機器人動	碰撞偵測功能(機器人動作異常偵測)生效。 偵測到下列異常： <ul style="list-style-type: none"> ・發生機器人手臂碰撞或接觸。 ・因保持重量超過規格限制值的末端夾具或握持長型物件，導致扭矩飽和。 因硬體異常或軟體誤動作導致錯誤。應變措施：請進行下列任一程序。 <ul style="list-style-type: none"> ・請確認機器人手臂與周邊未碰撞或接觸，並變更配置方式，以免發生干擾。 			重置

編號	訊息	解決方案	註1	註2	錯誤重置方法
	作異常偵測)。	<ul style="list-style-type: none"> 請確認末端夾具重量，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：請變更為在高功率模式下保持。 若同時發生其他錯誤：請先採取應變措施處理該錯誤。參考：Epson RC+ User's Guide 「Collision Detection Function (Error detection function of robot motion)」 			
5059	G感測器通訊異常經常發生。	<p>請進行下列任一程序。</p> <ul style="list-style-type: none"> 請確認訊號線的連接。 請確認抗噪措施。 			重置
5072	伺服器報警B。	<p>請進行下列任一程序。</p> <ul style="list-style-type: none"> 請重置控制器。 請重新啟動控制器。 			重置
5080	馬達過載。	<p>請進行下列任一程序。</p> <ul style="list-style-type: none"> 請降低動作負荷。 請降低Accel。 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) 			重置
5098	編碼器溫度變高。	<p>請進行下列任一程序。</p> <ul style="list-style-type: none"> 請靜待編碼器內部溫度下降。 請降低動作負荷。 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) 			重置
5099	馬達驅動器溫度變高。	<p>請進行下列任一程序。</p> <ul style="list-style-type: none"> 請清潔冷卻風扇過濾器。 請降低動作負荷。 請確認Weight/Inertia設定。 請降低環境溫度。 			重置
5112	伺服器報警C。	<p>請重新啟動控制器。</p>			重置
5120	偵測到伺服器CPU系統故障。	<p>請進行下列任一程序。</p> <ul style="list-style-type: none"> 請重新啟動控制器。 請確認抗噪措施。 請更換MAIN板。 			重新啟動

編號	訊息	解決方案	註1	註2	錯誤 重置方 法
5510	力控制計算錯誤。	請進行下列任一程序。 <ul style="list-style-type: none"> 請重新啟動控制器。 請重新安裝韌體。 請更換控制器。 			重置
5511	力控制的座標轉換錯誤。	請進行下列任一程序。 <ul style="list-style-type: none"> 請確認未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。 			重置
5520	Mass、Damper、Spring屬性中任一個或組合異常。	請確認Spring、Damper及Mass的組合。請確認對於Damper屬性，Mass屬性值是否太小。			重置
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。			重置
5522	選擇了未定義資料。	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。			重置
5523	CF持續執行力控制時指定了無法持續的參數。	請確認透過CF參數繼續執行力控制之前和之後的運動命令所使用力控制物件和力座標系物件。			重置
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。			重置
5531	執行力控制時接近奇異點。	請進行下列任一程序。 <ul style="list-style-type: none"> 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。 請檢視機器人的安裝位置。 			重置

編號	訊息	解決方案	註1	註2	錯誤重置方法
5532	力覺感應器平均值計算緩衝區超載。	請將從AvgForceClear到AvgForce的時間間隔設定為10分鐘以內。			任務停止
5533	已超過CF執行力控制的可持續時間。	請確認運動命令的間隔是否為一分鐘以內。			重置
5535	SCARA型機器人在V或W不為0時，無法執行力控制。	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。			任務停止重置
5536	此機器人型號不支援力控制。	請進行下列任一程序。 <ul style="list-style-type: none"> ・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。 			重置
5537	無法進行減速處理。	請將力觸發器物件的TillStopMode屬性變更為G_STANDARD_STOP。			重置
5540	向力覺感應器傳輸錯誤。	請進行下列任一程序。 <ul style="list-style-type: none"> ・請執行力覺感應器物件的Reboot屬性。 ・請確認力覺感應器的接線。 ・請重新啟動力覺感應器。 ・若在採取上述應變措施後，仍發生同樣錯誤，請洽詢本公司。 			重置
5541	從力覺感應器接收錯誤。	請進行下列任一程序。 <ul style="list-style-type: none"> ・請執行力覺感應器物件的Reboot屬性。 ・請確認力覺感應器的接線。 ・請重新啟動力覺感應器。 ・若在採取上述應變措施後，仍發生同樣錯誤，請洽詢本公司。 			重置
5542	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。			重置

編號	訊息	解決方案	註1	註2	錯誤重置方法
5543	力覺感應器通訊錯誤。	請進行下列任一程序。 <ul style="list-style-type: none"> 請執行力覺感應器物件的 Reboot屬性。 請確認力覺感應器的接線。 請重新啟動力覺感應器。 若在採取上述應變措施後，仍發生同樣錯誤，請洽詢本公司。 			重置
5544	力覺感應器元素錯誤。	若長時間未重置力覺感應器，可能會發生此錯誤。請進行下列任一程序。 <ul style="list-style-type: none"> 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。 若在採取上述應變措施後，仍發生同樣錯誤，請洽詢本公司。 			重置
5545	力覺感應器電路錯誤1。	請進行下列任一程序。 <ul style="list-style-type: none"> 請執行力覺感應器物件的 Reset屬性。 請重新啟動力覺感應器。 若在採取上述應變措施後，仍發生同樣錯誤，請洽詢本公司。 			重置
5546	力覺感應器電路錯誤2。	請進行下列任一程序。 <ul style="list-style-type: none"> 請執行力覺感應器物件的 Reset屬性。 請重新啟動力覺感應器。 若在採取上述應變措施後，仍發生同樣錯誤，請確認機器人手臂尖端是否振動。 			重置
5547	力覺感應器高溫錯誤。	請進行下列任一程序。 <ul style="list-style-type: none"> 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。 若在採取上述應變措施後，仍發生同樣錯誤，請洽詢本公司。 			重置

編號	訊息	解決方案	註1	註2	錯誤 重置方 法
5548	力覺感應器偵測到力超過額定值。	請進行下列任一程序。 <ul style="list-style-type: none"> 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。 若在採取上述應變措施後，仍發生同樣錯誤，請洽詢本公司。 			重置
5549	未連接力覺感應器。	請進行下列任一程序。 <ul style="list-style-type: none"> 請確認力覺感應器的接線。 請重新啟動力覺感應器。 若在採取上述應變措施後，仍發生同樣錯誤，請洽詢本公司。 			重置
5550	力覺感應器的力感測關閉。	請進行下列任一程序。 <ul style="list-style-type: none"> 請確認力覺感應器設定。 請重新啟動力覺感應器。 			重置
5551	連接了控制器不支援的力覺感應器。	請進行下列任一程序。 <ul style="list-style-type: none"> 請確認控制器韌體是否支援力覺感應器。 請確認力覺感應器的接線。 請重新啟動力覺感應器。 			重置
5552	力覺感應器設定失敗，	請確認力覺感應器設定。			重置
5553	連接的力覺感應器執行了不支援的功能。	請進行下列任一程序。 <ul style="list-style-type: none"> 請確認力覺感應器設定。 請檢視程式。 			重置
5560	力覺感應器漂移校正錯誤。	請進行下列任一程序。 <ul style="list-style-type: none"> 請確認力覺感應器的接線。 請重新啟動力覺感應器。 			重置
5800	無法初始化力控制。	請進行下列任一程序。 <ul style="list-style-type: none"> 請重新啟動控制器。 請重新安裝控制器韌體。 請更換控制器。 			重新啟動
5802	力控制計算錯誤。	請進行下列任一程序。 <ul style="list-style-type: none"> 請重新啟動控制器。 請重新安裝控制器韌體。 請更換控制器。 			任務停止

編號	訊息	解決方案	註1	註2	錯誤重置方法
5803	力覺感應器無法與機器人連接。	請確認力覺感應器的連接設定。			任務停止
5810	力控制參數錯誤。	請確認指定參數的範圍。			任務停止
5811	力控制物件參數超出範圍。註1：參數類型。註2：軸。	請確認力控制物件的屬性值。	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1:J2:S3:R	任務停止
5812	力控制物件的LimitSpeed屬性或LimitAccel屬性低於機器人的設定速度或加速度。	請確認Speed、SpeedS、SpeedR、Accel、AccelS、AccelR、LimitSpeed及LimitAccel的值。			任務停止
5813	力控制物件的Enabled屬性全部為FALSE。	請啟用至少一個軸的Enabled。			任務停止
5814	SCARA型機器人在V或W不為0狀態，或者Tx、Ty_Enabled設為true狀態下無法執行力控制。	請進行下列任一程序。 ・請停用Tx和Ty的Enabled。 ・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。			任務停止

編號	訊息	解決方案	註1	註2	錯誤重置方法
5815	力觸發器物件參數超出範圍。 註1：參數類型。 註2：軸。	請確認力觸發器物件的屬性值。	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小於LowerLevel 13:LPF_Enabled 14:LPF_TimeConstant	1:Fx 2:Fy 3:Fz 4:Tx 5:Ty 6:Tz 7:Fmag 8:Tmag	任務停止
5816	力座標系物件參數超出範圍。 註1：參數類型。 註2：軸。	請確認力座標系物件的屬性值。	1:Number 2:Position 3:Orientation_Mode 4:Orientation_UVW 5:Orientation_RobotLocal	1:X2:Y3:Z或1:U2:V3:W	任務停止
5817	力監視器物件參數超出範圍。 註1：參數類型。 註2：軸。	請確認力監視器物件的屬性值。	1:Number 2:Force Sensor 3:CoordinateSystem 4:FMag_Axes 5:TMag_Axes 6:LPF_Enabled 7:LPF_TimeConstant		任務停止
5818	力動作限制物件參數超出範圍。	請確認力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小於LowerLevel 11:Operator 12:ForceSensor 13:HoldTimeThresh 14:DatumPoint 15:RobotLocal 16:RobotTool 17:TriggerMode 18:Enabled		任務停止

編號	訊息	解決方案	註1	註2	錯誤重置方法
5819	FCKeep的指定持續時間超出範圍。	請確認指定的持續時間是否為600秒以下。			任務停止
5830	無法從暫停重新開始力控制。	請終止運動。 若是SF_LimitSpeedSEnable為On, 可能會發生此錯誤。 SF_LimitSpeedSEnable的預設設定為On, 請設為Off後使用。 詳細資訊請參閱SPEL+ Language Reference「SF_LimitSpeedSEnable語句」。			任務停止
5831	力控制中無法執行此命令。	請透過FCEnd停止力控制後執行。			任務停止
5832	力控制中無法執行沒有力控制物件的動作命令。	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。			任務停止
5833	無法使用重力補償。	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。			任務停止
5834	連接的力覺感應器執行了不支援的功能。	請進行下列任一程序。 ・請確認力覺感應器設定。 ・請檢視程式。			任務停止
5840	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。			任務停止
5841	力覺感應器重置失敗。 註1: 詳細錯誤資訊	請進行下列任一程序。 ・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語句調整重置時間, 或消除外部震動。	1: 已逾時, 因為未滿足Fine條件。 2: 已逾時, 因為震動未停止。		任務停止
5901	無法配置記憶體(力控制)。	請進行下列任一程序。 ・請重新啟動控制器。 ・請透過更新工具更新控制器韌體。 ・重複發生同樣錯誤時, 請洽詢本公司。			重置重新啟動

編號	訊息	解決方案	註1	註2	錯誤重置方法
5903	指定了不支援的機器人編號。	請進行下列任一程序。 <ul style="list-style-type: none"> 請確認機器人設定。 請檢查SPEL命令中指定的機器人編號。對象為系統歷史記錄中記載的函數名稱和行編號對應的命令。修正方法請參閱參考手冊。 			任務停止重置
5904	無法配置記憶體(力控制)。	請進行下列任一程序。 <ul style="list-style-type: none"> 請重新啟動控制器。 請透過更新工具更新控制器韌體。 重複發生同樣錯誤時，請洽詢本公司。 			重置
5906	力物件指定了不支援的編號。	請進行下列任一程序。 <ul style="list-style-type: none"> 請確認力物件的定義。 請檢查SPEL命令中指定的力物件編號。對象為系統歷史記錄中記載的函數名稱和行編號對應的命令。修正方法請參閱參考手冊。 			任務停止重置
5907	指定的力資料編號未定義。	請結束任務後進行下列任一程序。 <ul style="list-style-type: none"> 請確認力物件的定義。 請檢查SPEL命令中指定的力物件編號。對象為系統歷史記錄中記載的函數名稱和行編號對應的命令。修正方法請參閱參考手冊。 			任務停止重置
5908	指定的力座標系資料編號未定義。	請結束任務後進行下列任一程序。 <ul style="list-style-type: none"> 請確認力座標系資料編號的定義。 請檢查SPEL命令中指定的力座標系資料編號。對象為系統歷史記錄中記載的函數名稱和行編號對應的命令。修正方法請參閱參考手冊。 			任務停止
5909	指定的力物件無法刪除、變更。	請結束任務後，檢查SPEL命令中指定的力物件對象為系統歷史記錄中記載的函數名稱和行編號對應的命令。修正方法請參閱參考手冊。			任務停止

編號	訊息	解決方案	註1	註2	錯誤重置方法
5910	指定了不支援值的參數。	請結束任務後，檢查SPEL命令中指定的參數。對象為系統歷史記錄中記載的函數名稱和行編號對應的命令。修正方法請參閱參考手冊。			任務停止
5911	指定了不支援值的參數。	請結束任務後，檢查SPEL命令中指定的參數。對象為系統歷史記錄中記載的函數名稱和行編號對應的命令。修正方法請參閱參考手冊。			任務停止
5912	指定參數的個數不受支援(命令)。	請結束任務後，檢查SPEL命令中指定的參數。對象為系統歷史記錄中記載的函數名稱和行編號對應的命令。修正方法請參閱參考手冊。	參數數量		任務停止
5913	指定參數的個數不受支援(函數)。	請結束任務後，檢查SPEL命令中指定的參數。對象為系統歷史記錄中記載的函數名稱和行編號對應的命令。修正方法請參閱參考手冊。	參數數量		任務停止
5914	指定參數的資料類型不受支援。	請結束任務後，檢查SPEL命令中指定的參數。對象為系統歷史記錄中記載的函數名稱和行編號對應的命令。修正方法請參閱參考手冊。			任務停止
5918	未找到指定的力資料標籤。	請指定有效的已定義力資料標籤。			-
5921	在指定的SPEL專案中找到標籤名稱重複。	請進行下列任一程序。 <ul style="list-style-type: none"> ・請修正專案中所包含力資料的標籤名稱。 ・請重新建立專案。 ・請透過專案同步化或還原傳輸專案。 			-
5927	無法從力檔案讀取力資料。	力資料無效，無法讀取。請重新建立力檔案。	0: FC1: FCS2: FT3: FM4: MASS	力資料編號	-

編號	訊息	解決方案	註1	註2	錯誤重置方法
5928	無法配置記憶體(力控制)。	請進行下列任一程序。 <ul style="list-style-type: none"> • 請重新啟動控制器。 • 請透過更新工具更新控制器韌體。 • 重複發生同樣錯誤時，請洽詢本公司。 			重置重新啟動
5929	在指定的SPEL專案中找到無效力檔案。	請進行下列任一程序。 <ul style="list-style-type: none"> • 請檢查指定的力檔案名稱。 • 請還原正常運作的專案。 • 請重新啟動控制器。 • 請透過更新工具更新控制器韌體。 • 重複發生同樣錯誤時，請洽詢本公司。 			任務停止重置
5930	指定了超出上限長度的標籤名稱。	請進行下列任一程序。 <ul style="list-style-type: none"> • 請結束任務後，檢查SPEL命令中指定的標籤名稱。對象為系統歷史記錄中記載的函數名稱和行編號對應的命令。修正方法請參閱參考手冊「Label屬性」。 • 請修正專案中所包含力資料的標籤名稱。 • 請重新建立專案。 • 請透過專案同步化或還原傳輸專案。 			任務停止重置
5931	指定了超出上限長度的註解。	請進行下列任一程序。 <ul style="list-style-type: none"> • 請結束任務後，檢查SPEL命令中指定的註解。對象為系統歷史記錄中記載的函數名稱和行編號對應的命令。修正方法請參閱參考手冊「Description屬性」。 • 請修正專案中所包含力資料的註解。 • 請重新建立專案。 • 請透過專案同步化或還原傳輸專案。 			任務停止
5932	指定了無效的力檔案。	請進行下列任一程序。 <ul style="list-style-type: none"> • 請檢查指定的力檔案名稱。 • 請還原正常運作的專案。 • 請重新啟動控制器。 • 請透過更新工具更新控制器韌體。 • 重複發生同樣錯誤時，請洽詢本公司。 			任務停止重置

編號	訊息	解決方案	註1	註2	錯誤重置方法
5933	指定了無效的力檔案。	請進行下列任一程序。 <ul style="list-style-type: none"> 請檢查指定的檔案名稱。 請還原正常運作的專案。 請重新啟動控制器。 請透過更新工具更新控制器韌體。 重複發生同樣錯誤時，請洽詢本公司。 			任務停止重置
5934	無法存取力資料檔案。	請結束任務後進行下列任一程序。 <ul style="list-style-type: none"> 請確認控制器的容量。 請檢查SPEL命令中指定的檔案路徑名稱。對象為系統歷史記錄中記載的函數名稱和行編號對應的命令。修正方法請參閱參考手冊。 	機器人編號		任務停止
5940	指定的力資料標籤名稱不受支援。	請進行下列任一程序。 <ul style="list-style-type: none"> 請檢查所指定專案的SPEL命令中指定的參數。對象為系統歷史記錄中記載的函數名稱和行編號對應的命令。修正方法請參閱參考手冊。 請修正專案中所包含力資料的標籤名稱。 請重新建立專案。 請透過專案同步化或還原傳輸專案。 			任務停止重置
5941	指定的力資料標籤名稱無效。	請進行下列任一程序。 <ul style="list-style-type: none"> 請檢查所指定專案的SPEL命令中指定的參數。對象為系統歷史記錄中記載的函數名稱和行編號對應的命令。修正方法請參閱參考手冊。 請修正專案中所包含力資料的標籤名稱。 請重新建立專案。 請透過專案同步化或還原傳輸專案。 			-

編號	訊息	解決方案	註1	註2	錯誤重置方法
5944	在指定的 SPEL 專案中找到無效力檔案。	請進行下列任一程序。 <ul style="list-style-type: none"> • 請檢查指定的力檔案名稱。 • 請還原正常運作的專案。 • 請重新啟動控制器。 • 請透過更新工具更新控制器韌體。 • 重複發生同樣錯誤時，請洽詢本公司。 			任務停止重置

2.7 代碼編號 6000 ~

編號	訊息	解決方案	註1	註2	錯誤重置方法
6001	校準編號指定了不支援的參數。	請結束任務後，檢查 SPEL 命令中指定的參數。對象為系統歷史記錄中記載的函數名稱和行編號對應的命令。修正方法請參閱參考手冊。			任務停止
6002	指定了未定義的校準資料。	請結束任務後進行下列任一程序。 <ul style="list-style-type: none"> • 請進行所需的視覺校準。 • 請檢查 SPEL 命令中指定的校準資料。對象為系統歷史記錄中記載的函數名稱和行編號對應的命令。修正方法請參閱參考手冊。 			任務停止
6003	指定了不支援的參數(攝影機安裝方向)。	請結束任務後，檢查 SPEL 命令中指定的參數。對象為系統歷史記錄中記載的函數名稱和行編號對應的命令。修正方法請參閱參考手冊。變數值的定義請參閱使用指南。			任務停止
6005	指定了無效的點資料。	請結束任務後進行下列任一程序。 <ul style="list-style-type: none"> • 請重新示教指定的點資料後再次執行。 • 請檢查 SPEL 命令中指定的點資料。對象為系統歷史記錄中記載的函數名稱和行編號對應的命令。修正方法請參閱參考手冊。 			任務停止

編號	訊息	解決方案	註1	註2	錯誤重置方法
6006	指定了無效的點資料。	請結束任務後進行下列任一程序。 ・請重新示教指定的點資料後再次執行。 ・請檢查SPEL命令中指定的點資料。對象為系統歷史記錄中記載的函數名稱和行編號對應的命令。修正方法請參閱參考手冊。			任務停止
6007	指定了無效的點資料。	請結束任務後進行下列任一程序。 ・請重新示教指定的點資料後再次執行。 ・請檢查SPEL命令中指定的點資料。對象為系統歷史記錄中記載的函數名稱和行編號對應的命令。修正方法請參閱參考手冊。			任務停止
6009	指定了不支援的校準檔案名稱。	請結束任務後，修正校準檔案的檔案名稱。			任務停止
6010	指定的校準檔案不存在。	請結束任務後，檢查校準檔案名稱的長度。 ・請檢查校準檔案名稱的副檔名。			任務停止
6012	無法讀取視覺校準檔案。	請結束任務後，檢查視覺校準檔案的指定。			任務停止
6013	無法保存視覺校準檔案。	請結束任務後進行下列任一程序。 ・請檢查視覺校準檔案的名稱。 ・請檢查專案中所包含檔案的數量。 ・請檢查專案中所包含檔案的大小。			任務停止
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。			任務停止
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。			任務停止
6016	請指定9個連續的機器人座標資料。	請重新示教點位。			任務停止
6017	請指定18個連續的機器人座標資料。	請重新示教點位。			任務停止

編號	訊息	解決方案	註1	註2	錯誤重置方法
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。			任務停止
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。			任務停止
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)。			任務停止
6503	視覺處理。記憶體錯誤(-11)。	請重新啟動RC+。			任務停止
6506	視覺處理。建模時出錯(-14)。	請變更目標並再次示教。			任務停止
6507	視覺處理。恢復錯誤(-15)。	請指定適當格式的檔案。			任務停止
6508	視覺處理。重複次數無效(-16)。	請設定在有效範圍內的值。			任務停止
6509	視覺處理。模式無效(-17)。	請設定有效的值。			任務停止
6510	視覺處理。閾值無效(-18)。	請設定在有效範圍內的值。			任務停止
6511	視覺處理。極性無效(-19)。	請設定在有效範圍內的值。			任務停止
6512	視覺處理。無法開啟檔案(-20)。	請指定正確的檔案。			任務停止
6513	視覺處理。無法初始化(-21)。	請重新安裝Epson RC+。			任務停止
6514	視覺處理。狀態錯誤(-22)。	請確認與攝影機的連接情形。			任務停止
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。			任務停止
6520	視覺處理。屬性值無效(-100)。	請設定在有效範圍內的值。			任務停止
6521	視覺處理。曝光結束處理失敗(-201)。	請停用Windows防火牆。			任務停止

編號	訊息	解決方案	註1	註2	錯誤重置方法
6523	無法與其他裝置正在使用的攝像機連接。	請確認攝像機是否正在被使用。			任務停止
6533	視覺處理。Blob屬性 ThresholdLow值無效 (-11004)。	請設定在有效範圍內的值。			任務停止
6534	視覺處理。Blob屬性 ThresholdHigh值無效 (-11005)。	請設定在有效範圍內的值。			任務停止
6535	視覺處理。Blob屬性 Polarity值無效(-11006)。	請設定在有效範圍內的值。			任務停止
6536	視覺處理。Blob屬性 NumberToFind值無效 (-11007)。	請設定在有效範圍內的值。			任務停止
6537	視覺處理。Blob屬性 MinArea值無效(-11008)。	請設定在有效範圍內的值。			任務停止
6538	視覺處理。Blob屬性 MaxArea值無效(-11009)。	請設定在有效範圍內的值。			任務停止
6539	視覺處理。Blob屬性 RejectOnEdge值無效 (-11010)。	請設定在有效範圍內的值。			任務停止
6540	視覺處理。Blob屬性 SizeToFind值無效 (-11011)。	請設定在有效範圍內的值。			任務停止
6553	視覺處理。Geom屬性 Accept值無效(-11504)。	請設定在有效範圍內的值。			任務停止
6554	視覺處理。Geom屬性 NumberToFind值無效 (-11505)。	請設定在有效範圍內的值。			任務停止
6555	視覺處理。Geom屬性 AngleEnable值無效 (-11506)。	請設定在有效範圍內的值。			任務停止
6556	視覺處理。Geom屬性 AngleRange值無效 (-11507)。	請設定在有效範圍內的值。			任務停止

編號	訊息	解決方案	註1	註2	錯誤 重置方 法
6557	視覺處理。Geom屬性 AngleStart值無效 (-11508)。	請設定在有效範圍內的值。			任務停 止
6558	視覺處理。Geom屬性 ScaleEnable值無效 (-11509)。	請設定在有效範圍內的值。			任務停 止
6559	視覺處理。Geom屬性 ScaleFactorMax值無效 (-11510)。	請設定在有效範圍內的值。			任務停 止
6560	視覺處理。Geom屬性 ScaleFactorMin值無效 (-11511)。	請設定在有效範圍內的值。			任務停 止
6561	視覺處理。Geom屬性 ScaleTarget值無效 (-11512)。	請設定在有效範圍內的值。			任務停 止
6562	視覺處理。Geom屬性 SeparationMinX值無效 (-11513)。	請設定在有效範圍內的值。			任務停 止
6563	視覺處理。Geom屬性 SeparationMinY值無效 (-11514)。	請設定在有效範圍內的值。			任務停 止
6564	視覺處理。Geom屬性 SeparationAngle值無效 (-11515)。	請設定在有效範圍內的值。			任務停 止
6565	視覺處理。Geom屬性 SeparationScale值無效 (-11516)。	請設定在有效範圍內的值。			任務停 止
6566	視覺處理。Geom屬性 Confusion值無效 (-11517)。	請設定在有效範圍內的值。			任務停 止
6567	視覺處理。Geom屬性 ModelOrgAutoCenter值無 效(-11518)。	請設定在有效範圍內的值。			任務停 止
6570	視覺處理。Geom屬性 DetailLevel值無效 (-11521)。	請設定在有效範圍內的值。			任務停 止

編號	訊息	解決方案	註1	註2	錯誤 重置方 法
6571	視覺處理。Geom屬性 Smoothness值無效 (-11522)。	請設定在有效範圍內的值。			任務停 止
6572	視覺處理。Geom屬性 RejectOnEdge值無效 (-11523)。	請設定在有效範圍內的值。			任務停 止
6573	視覺處理。Geom屬性 SharedEdges值無效 (-11524)。	請設定在有效範圍內的值。			任務停 止
6574	視覺處理。Geom屬性 Timeout值無效(-11525)。	請設定在有效範圍內的值。			任務停 止
6575	視覺處理。Geom屬性 RejectByArea值無效 (-11526)。	請設定在有效範圍內的值。			任務停 止
6576	視覺處理。Geom屬性 SearchReversed值無效 (-11527)。	請設定在有效範圍內的值。			任務停 止
6577	視覺處理。Geom屬性 ScaleTargetPriority值無 效。	請設定在有效範圍內的值。			任務停 止
6578	視覺處理。Geom屬性 SearchReducedImage值無 效(-11529)。	請設定在有效範圍內的值。			任務停 止
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。			任務停 止
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。			任務停 止
6603	視覺處理。Corr屬性 Accept值無效(-12004)。	請設定在有效範圍內的值。			任務停 止
6604	視覺處理。Corr屬性 NumberToFind值無效 (-12005)。	請設定在有效範圍內的值。			任務停 止

編號	訊息	解決方案	註1	註2	錯誤重置方法
6605	視覺處理。Corr屬性 AngleEnable值無效 (-12006)。	請設定在有效範圍內的值。			任務停止
6606	視覺處理。Corr屬性 AngleRange值無效 (-12007)。	請設定在有效範圍內的值。			任務停止
6607	視覺處理。Corr屬性 AngleStart值無效 (-12008)。	請設定在有效範圍內的值。			任務停止
6608	視覺處理。Corr屬性 AngleAccuracy值無效 (-12009)。	請設定在有效範圍內的值。			任務停止
6609	視覺處理。Corr屬性 Confusion值無效 (-12010)。	請設定在有效範圍內的值。			任務停止
6610	視覺處理。Corr屬性 ModelOrgAutoCenter值無效(-12011)。	請設定在有效範圍內的值。			任務停止
6613	視覺處理。Corr屬性 RejectOnEdge值無效 (-12014)。	請設定在有效範圍內的值。			任務停止
6614	視覺處理。Corr屬性 Timeout值無效(-12015)。	請設定在有效範圍內的值。			任務停止
6615	視覺處理。Corr屬性 RejectByArea值無效 (-12016)。	請設定在有效範圍內的值。			任務停止
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。			任務停止
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。			任務停止
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。			任務停止
6633	視覺處理。Edge屬性 EdgeType值無效 (-12504)。	請設定在有效範圍內的值。			任務停止

編號	訊息	解決方案	註1	註2	錯誤重置方法
6634	視覺處理。Edge屬性 NumberToFind值無效 (-12505)。	請設定在有效範圍內的值。			任務停止
6635	視覺處理。Edge屬性 Polarity值無效(-12506)。	請設定在有效範圍內的值。			任務停止
6636	視覺處理。Edge屬性 SearchWidth值無效 (-12507)。	請設定在有效範圍內的值。			任務停止
6637	視覺處理。Edge屬性 Accept值無效(-12508)。	請設定在有效範圍內的值。			任務停止
6638	視覺處理。Edge屬性 ScoreWeightContrast值無效(-12509)。	請設定在有效範圍內的值。			任務停止
6639	視覺處理。Edge屬性 ContrastTarget值無效 (-12510)。	請設定在有效範圍內的值。			任務停止
6640	視覺處理。Edge屬性 ContrastVariation值無效 (-12511)。	請設定在有效範圍內的值。			任務停止
6641	視覺處理。Edge屬性 StrengthTarget值無效 (-12512)。	請設定在有效範圍內的值。			任務停止
6642	視覺處理。Edge屬性 StrengthVariation值無效 (12513)。	請設定在有效範圍內的值。			任務停止
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。			任務停止
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。			任務停止
6655	視覺處理。Code Reader訊 息太長(-1012)。	請變更代碼。			任務停止
6686	視覺處理。OCR識別字典 已滿(-2132)。	請刪除已註冊的字元。			任務停止

編號	訊息	解決方案	註1	註2	錯誤重置方法
6900	安全極限速度功能偵測到轉速超過。	<p>請進行下列任一程序。</p> <ul style="list-style-type: none"> 請修正式式，避免超過安全功能管理器中設定的轉速 (SCARA機器人的J3時為上下移動速度)。 請確認已正確進行安全功能管理器的安全極限速度設定。 請確認已正確進行機器人註冊和校準。 	<p>千位…SLS_1~T2 識別(0… SLS_T(Teach/Test1) 1…SLS_1 2…SLS_2 3…SLS_3 9…SLST_2 示例：SLS_2的J3速度超過 ⇒ 2000 (十進)</p>		重置
6901	安全極限速度功能偵測到移動速度超過。	<p>請進行下列任一程序。</p> <ul style="list-style-type: none"> 請修改程式，避免超過安全功能管理器中設定的速度。 請確認已適當進行安全功能管理器的安全極限速度設定。 請確認已正確進行機器人註冊和校準。 	<p>千位…SLS_1~T2 識別(0… SLS_T(Teach/Test1)1… SLS_12…SLS_23… SLS_39…SLS_T2) 個位…速度超過的部位 (1…P1_TCP2…P2_肘 3…P3_手腕4…P4_肩) 示例：SLS_2的P1速度超過 ⇒ 2001 (十進)</p>		重置
6902	安全極限位置功能偵測到進入限制區域。	<p>請進行下列任一程序。</p> <ul style="list-style-type: none"> 請修改程式，避免進入安全功能管理器中設定的限制區域。 請確認已適當進行安全功能管理器的安全極限位置設定。 請確認已正確進行機器人註冊和校準。 <p>注：若在多個偵測位置偵測，可能是進入了任一進入偵測位置。請分別確認各進入偵測位置。</p>	<p>千位…SLP類型 1…SLP_A2…SLP_B3… SLP_C 百位…Z的偵測位置 1…Z1 偵測2…Z2 偵測3…Z1/Z2偵測 • SLP的範圍設定為牆壁時 十位…Y的偵測位置 1…Y1 偵測2…Y2 偵測3…Y1/Y2偵測 個位…X的偵測 位置1…X1 偵測2…X2 偵測3…X1/X2偵測 • SLP的範圍設定為限制區域時 十位…1 (固定值) 個位…0 (固定值) 示例：SLP_B的J3超出XL、ZU牆壁 ⇒ 2201(10進) SLP_C的J1進入限制區域內 ⇒ 3010(10進)</p>		重置

編號	訊息	解決方案	註1	註2	錯誤重置方法
6903	軟軸極限功能偵測到軸超出限制區域。	請進行下列任一程序。 <ul style="list-style-type: none"> 請修改程式，避免超出安全功能管理器中設定的軟軸限制區域。 請確認已適當進行安全功能管理器的軟軸極限設定。 請確認是否已正確進行機器人註冊和校準。 			重置
6904	偵測到減速異常。	請進行下列任一程序。 <ul style="list-style-type: none"> 請確認工件和末端夾具的重量是否超出可搬運重量。 請確認程式的 weight/inertia 設定。 請確認已正確進行機器人註冊和校準。 			重置
6905	關節角度極限功能偵測到超出限制區域。	請進行下列任一程序。 <ul style="list-style-type: none"> 請修改程式，避免機器人在關節角度極限功能啟動期間運行。 請確認已適當進行安全功能管理器的關節角度極限設定。 請確認已正確進行機器人註冊和校準。 			重置

2.8 代碼編號 7000 ~

編號	訊息	解決方案	註1	註2	錯誤重置方法
7003	指定了未註冊的機器人。	請進行下列任一程序。 <ul style="list-style-type: none"> 請設定所需的機器人。 請檢查SPEL命令中指定的機器人編號。對象為系統歷史記錄中記載的函數名稱和行編號對應的命令。修正方法請參閱參考手冊。 請重新啟動控制器。 請還原正常運作的備份檔案。 請透過更新工具更新控制器韌體。 重複發生同樣錯誤時，請洽詢本公司。 			任務停止
7004	無法配置記憶體(點資料重複獲取)。	請重置控制器後，進行下列任一程序。 <ul style="list-style-type: none"> 請重新啟動控制器。 請透過更新工具更新控制器韌體。 重複發生同樣錯誤時，請洽詢本公司。 			重置

編號	訊息	解決方案	註1	註2	錯誤 重置方 法
7006	指定了不支援的點編號。	請進行下列任一程序。 <ul style="list-style-type: none"> 請檢查指定的點編號後再次執行。 請重新建立專案。 請檢查SPEL命令的規格。對象為系統歷史記錄中記載的函數名稱和行編號對應的命令。修正方法請參閱參考手冊。 請透過更新工具更新控制器韌體。 重複發生同樣錯誤時，請洽詢本公司。 			任務停止
7007	指定了未定義的點資料。	請進行下列任一程序。 <ul style="list-style-type: none"> 請指定已定義的點編號。 請在指定的點編號進行示教或定義。 請檢查SPEL命令中指定的點資料。對象為系統歷史記錄中記載的函數名稱和行編號對應的命令。修正方法請參閱參考手冊。 			任務停止
7010	無法配置記憶體(托盤定義)。	請重置控制器後，進行下列任一程序。 <ul style="list-style-type: none"> 請重新啟動控制器。 請透過更新工具更新控制器韌體。 重複發生同樣錯誤時，請洽詢本公司。 			重置
7012	指定了不存在的托盤編號。	請進行下列任一程序。 <ul style="list-style-type: none"> 請檢查SPEL命令中指定的參數。對象為系統歷史記錄中記載的函數名稱和行編號對應的命令。修正方法請參閱參考手冊。 請還原正常運作的備份檔案。 請透過更新工具更新控制器韌體。 重複發生同樣錯誤時，請洽詢本公司。 			任務停止
7013	指定了未定義的托盤編號。	請進行下列任一程序。 <ul style="list-style-type: none"> 請在托盤設定屏幕中定義所需編號。 請檢查SPEL命令中指定的參數或執行順序。對象為系統歷史記錄中記載的函數名稱和行編號對應的命令。修正方法請參閱參考手冊。 請還原正常運作的備份檔案。 請透過更新工具更新控制器韌體。 重複發生同樣錯誤時，請洽詢本公司。 			任務停止
7014	托盤分區數量指定了不支援的參數。	請進行下列任一程序。 <ul style="list-style-type: none"> 請結束任務後，檢查SPEL命令中指定的參數。對象為系統歷史記錄中記載的函數名稱和行編號對應的命令。修正方法請參閱參考手冊。 請還原正常運作的備份檔案。 請透過更新工具更新控制器韌體。 重複發生同樣錯誤時，請洽詢本公司。 			任務停止

編號	訊息	解決方案	註1	註2	錯誤 重置方 法
7017	無法配置記憶體。	請重置控制器後，進行下列任一程序。 <ul style="list-style-type: none"> 請重新啟動控制器。 請透過更新工具更新控制器韌體。 重複發生同樣錯誤時，請洽詢本公司。 			重置
7018	指定了未定義的點標籤。	請結束任務後進行下列任一程序。 <ul style="list-style-type: none"> 請定義所需點標籤。 請檢查SPEL命令中指定的參數。對象為系統歷史記錄中記載的函數名稱和行編號對應的命令。修正方法請參閱參考手冊。 			任務停 止
7019	無法初始化控制器(參數錯誤)。	請進行下列任一程序。 <ul style="list-style-type: none"> 請重新啟動控制器。 請透過更新工具更新控制器韌體。 請更換控制器。 重複發生同樣錯誤時，請洽詢本公司。 			重新啟 動
7021	指定了已定義的點標籤名稱。	請結束任務後進行下列任一程序。 <ul style="list-style-type: none"> 請刪除非必要的點標籤。 請檢查SPEL命令中指定的參數。對象為系統歷史記錄中記載的函數名稱和行編號對應的命令。修正方法請參閱參考手冊。 			任務停 止
7022	指定了未定義的Local編號。	請結束任務後進行下列任一程序。 <ul style="list-style-type: none"> 請在Local座標設定屏幕中定義所需編號。 請檢查SPEL命令中指定的參數或執行順序。對象為系統歷史記錄中記載的函數名稱和行編號對應的命令。修正方法請參閱參考手冊。 			任務停 止
7024	無法配置所指定機器人的點資料用記憶體。	請結束任務後進行下列任一程序。 <ul style="list-style-type: none"> 請重新建立專案。 請重新加載專案。 			任務停 止
7027	無法讀取指定的點檔案。	請進行下列任一程序。 <ul style="list-style-type: none"> 請打開系統歷史記錄，檢查函數名稱和行編號對應的命令中指定的點檔案。 請重新建立點檔案。 請檢查專案中註冊的點檔案。 請檢查指定的專案。 			重置
7028	指定了超出上限個數的點資料。	請重置控制器後，進行下列程序。 <ul style="list-style-type: none"> 請檢查SPEL命令中指定的點資料。對象為系統歷史記錄中記載的函數名稱和行編號對應的命令。修正方法請參閱參考手冊。 請檢查專案中所包含點資料的個數。 			重置任 務停止

編號	訊息	解決方案	註1	註2	錯誤 重置方 法
7029	在指定的SPEL專案中找到檔案名稱不受支援的點檔案。	請重置控制器後，進行下列任一程序。 <ul style="list-style-type: none"> 請檢查專案中註冊的點檔案名稱和副檔名。 請檢查指定的專案。 			重置
7030	指定了超出上限長度的標籤名稱。	請結束任務後進行下列任一程序。 <ul style="list-style-type: none"> 請從點編輯器修正點標籤。 請檢查SPEL命令中指定的點檔案。對象為系統歷史記錄中記載的函數名稱和行編號對應的命令。修正方法請參閱參考手冊。 			任務停止
7031	指定了超出上限長度的註解。	請結束任務後進行下列任一程序。 <ul style="list-style-type: none"> 請從點編輯器檢查點資料的註解。 請檢查SPEL命令中指定的點檔案。對象為系統歷史記錄中記載的函數名稱和行編號對應的命令。修正方法請參閱參考手冊。 			任務停止
7032	指定了損壞的點檔案。	請進行下列任一程序。 <ul style="list-style-type: none"> 請打開系統歷史記錄，檢查函數名稱和行編號對應的命令中指定的點檔案。 請重新建立點檔案。 請檢查專案中註冊的點檔案。 請檢查指定的專案。 			重置任務停止
7033	指定的點檔案不存在。	請進行下列任一程序。 <ul style="list-style-type: none"> 請結束任務後，檢查SPEL命令中指定的點檔案。對象為系統歷史記錄中記載的函數名稱和行編號對應的命令。修正方法請參閱參考手冊。 請重新建立點檔案。 請檢查專案中註冊的點檔案。 請檢查指定的專案。 			重置任務停止
7034	無法保存點檔案。	請進行下列任一程序。 <ul style="list-style-type: none"> 請重置控制器後再次執行。 請重新啟動控制器。 請透過更新工具更新控制器韌體。 請更換控制器。 			重置任務停止
7035	無法保存點檔案。	請進行下列任一程序。 <ul style="list-style-type: none"> 請重置控制器後再次執行。 請重新啟動控制器。 請透過更新工具更新控制器韌體。 請更換控制器。 			重置任務停止

編號	訊息	解決方案	註1	註2	錯誤 重置方 法
7036	無法保存點檔案。	請進行下列任一程序。 <ul style="list-style-type: none"> • 請重置控制器後再次執行。 • 請重新啟動控制器。 • 請透過更新工具更新控制器韌體。 • 請更換控制器。 			重置任 務停止
7037	無法保存點檔案。	請進行下列任一程序。 <ul style="list-style-type: none"> • 請重置控制器後再次執行。 • 請重新啟動控制器。 • 請透過更新工具更新控制器韌體。 • 請更換控制器。 			重置任 務停止
7038	無法保存點檔案。	請進行下列任一程序。 <ul style="list-style-type: none"> • 請重置控制器後再次執行。 • 請重新啟動控制器。 • 請透過更新工具更新控制器韌體。 • 請更換控制器。 			重置任 務停止
7039	無法保存點檔案。	請進行下列任一程序。 <ul style="list-style-type: none"> • 請重置控制器後再次執行。 • 請重新啟動控制器。 • 請透過更新工具更新控制器韌體。 • 請更換控制器。 			重置任 務停止
7040	指定了無效的點標籤名稱。	請重置控制器後，進行下列任一程序。 <ul style="list-style-type: none"> • 請從點編輯器修正所指定SPEL專案的點檔案。 • 請檢查使用的點檔案後，重新建立專案。 • 請透過將已確認運作的專案同步化或還原傳輸。 			重置任 務停止
7041	指定了無效的點標籤名稱。	請進行下列任一程序。 <ul style="list-style-type: none"> • 請結束任務後，檢查SPEL命令中指定的參數。對象為系統歷史記錄中記載的函數名稱和行編號對應的命令。修正方法請參閱參考手冊。 • 請從點編輯器修正所指定SPEL專案的點檔案。 • 請檢查使用的點檔案後，重新建立專案。 • 請透過將已確認運作的專案同步化或還原傳輸。 			重置任 務停止
7043	指定了版本不同的點檔案。	請進行下列任一程序。 <ul style="list-style-type: none"> • 請重新建立點檔案。 • 請檢查指定的點檔案。 			重置任 務停止

編號	訊息	解決方案	註1	註2	錯誤重置方法
7044	指定了版本不同的點檔案。	請進行下列任一程序。 <ul style="list-style-type: none"> 請重新建立點檔案。 請檢查指定的點檔案。 			重置任務停止
7045	工作佇列編號指定了不支援的參數。	請進行下列任一程序。 <ul style="list-style-type: none"> 請結束任務後，檢查SPEL命令中指定的參數。對象為系統歷史記錄中記載的函數名稱和行編號對應的命令。修正方法請參閱參考手冊。 請重置控制器後，重新進行工作佇列設定。 請還原正常運作的備份檔案。 請透過更新工具更新控制器韌體。 請更換控制器的SD。 重複發生同樣錯誤時，請洽詢本公司。 			重新啟動重置任務停止
7046	工作佇列指定了超出上限個數的點資料數量。	請結束任務後，檢查所指定工作佇列中註冊的點資料。			任務停止
7047	工作佇列的點資料指定的索引不存在。	請結束任務後，檢查SPEL命令中指定的參數。對象為系統歷史記錄中記載的函數名稱和行編號對應的命令。修正方法請參閱參考手冊。			任務停止
7048	無法初始化工作佇列。	請結束任務後進行下列任一程序。 <ul style="list-style-type: none"> 請重新啟動控制器。 請透過更新工具更新控制器韌體。 請更換控制器。 			任務停止
7049	工作佇列相關命令指定了不支援的參數。	請進行下列任一程序。 <ul style="list-style-type: none"> 請結束任務後，檢查SPEL命令中指定的參數。對象為系統歷史記錄中記載的函數名稱和行編號對應的命令。修正方法請參閱參考手冊。 請還原正常運作的備份檔案。 請透過更新工具更新控制器韌體。 重複發生同樣錯誤時，請洽詢本公司。 			重新啟動任務停止
7050	指定了點資料已註冊的工作佇列。	無法指定點資料已註冊的工作佇列的SPEL命令。請結束任務後，檢查SPEL命令中指定的參數或執行順序。對象為系統歷史記錄中記載的函數名稱和行編號對應的命令。修正方法請參閱參考手冊。			任務停止

編號	訊息	解決方案	註1	註2	錯誤重置方法
7051	部件給料器佇列編號指定了不支援的參數。	PF佇列編號為1至16。請進行下列任一程序。 <ul style="list-style-type: none"> 請結束任務後，檢查SPEL命令中指定的參數。對象為系統歷史記錄中記載的函數名稱和行編號對應的命令。修正方法請參閱參考手冊。部件給料器的參考手冊為「Part Feeding Introduction & Hardware (Common) & Software Software Part Feeding SPEL+ Command Reference」。 請還原正常運作的備份檔案。 請透過更新工具更新控制器韌體。 請更換控制器的SD。 重複發生同樣錯誤時，請洽詢本公司。 			重新啟動
7052	部件給料器佇列指定了超出上限個數的點資料。	PF佇列中註冊的資料數量不能超過1000。請結束任務後，檢查所指定部件給料器佇列中註冊的點資料。			任務停止
7053	部件給料器佇列的點資料指定的索引不存在。	請結束任務後，檢查SPEL命令中指定的參數。對象為系統歷史記錄中記載的函數名稱和行編號對應的命令。修正方法請參閱參考手冊。			任務停止
7054	無法初始化部件給料器佇列。	請結束任務後進行下列任一程序。 <ul style="list-style-type: none"> 請重新啟動控制器。 請透過更新工具更新控制器韌體。 請更換控制器。 			任務停止
7055	部件給料器佇列相關命令指定了不支援的參數。	請進行下列任一程序。 <ul style="list-style-type: none"> 請結束任務後，檢查SPEL命令中指定的參數。對象為系統歷史記錄中記載的函數名稱和行編號對應的命令。修正方法請參閱參考手冊。部件給料器的參考手冊為「Part Feeding Introduction & Hardware (Common) & Software Software Part Feeding SPEL+ Command Reference」。 請還原正常運作的備份檔案。 請透過更新工具更新控制器韌體。 重複發生同樣錯誤時，請洽詢本公司。 			重新啟動
7056	指定了點資料已註冊的部件給料器佇列。	註冊PF佇列后無法執行PF_QueSort命令。請結束任務後，檢查SPEL命令中指定的參數或執行順序。對象為系統歷史記錄中記載的函數名稱和行編號對應的命令。修正方法請參閱參考手冊。			任務停止

編號	訊息	解決方案	註1	註2	錯誤重置方法
7101	現場匯流排I/O發生通訊錯誤。	請在系統歷史記錄中確認註1後進行下列程序。對於1、2、3、4、10：現場匯流排從站板損壞，或控制器軟體損毀。 <ul style="list-style-type: none"> 請修復控制器韌體。對於11、12：通訊期間偵測到通訊資料錯誤。通訊電纜發生問題。 請確認通訊電纜及其周邊。對於13、14、15：現場匯流排從站板損壞，或控制器軟體損毀。 請修復控制器韌體。對於20：通訊期間偵測到通訊資料錯誤(CRC Error)。 請確認通訊電纜及其周邊。(使用CCLink時)對於21：通訊期間偵測到通訊資料錯誤(Time Out Error)。 請確認通訊電纜及其周邊。(使用CCLink時)對於23、24、25：偵測到接收資料數量錯誤。 請檢查PLC和通訊電纜及其周邊。(使用CCLink時) 	錯誤的詳細編號		任務停止重新啟動
7103	現場匯流排I/O通訊期間發生逾時。	請在系統歷史記錄中確認註1後進行下列程序。對於1、2、3： <ul style="list-style-type: none"> 請修復控制器韌體。 請確認通訊電纜及其周邊。對於4：通訊期間偵測到通訊資料錯誤。通訊電纜發生問題。 請確認通訊電纜及其周邊。 	錯誤的詳細編號		任務停止重新啟動
7150	偵測到現場匯流排主站斷開連接。	請進行下列任一程序。 <ul style="list-style-type: none"> 請檢查現場匯流排通訊電纜的連接狀態。 請檢查現場匯流排主板的連接。 			任務停止重新啟動
7151	現場匯流排主站電源斷開。	請進行下列任一程序。 <ul style="list-style-type: none"> 請檢查現場匯流排通訊電纜的供電。 請檢查現場匯流排主板的連接。 			任務停止重新啟動
7152	偵測到現場匯流排主站狀態異常。	請進行下列任一程序。 <ul style="list-style-type: none"> 請檢查現場匯流排主板的連接。 請更換現場匯流排主站板。 			任務停止重新啟動
7200	指定了不支援的參數。	請結束任務後，檢查SPEL命令中指定的參數。對象為系統歷史記錄中記載的函數名稱和行編號對應的命令。修正方法請參閱參考手冊。			任務停止

編號	訊息	解決方案	註1	註2	錯誤重置方法
7201	系統錯誤發生。	請結束任務後進行下列任一程序。 <ul style="list-style-type: none"> 請重新啟動合作的電腦與控制器。 請透過更新工具更新控制器韌體。 重複發生同樣錯誤時，請洽詢本公司。 			任務停止
7202	無法配置記憶體。	請結束任務後進行下列任一程序。 <ul style="list-style-type: none"> 請重新啟動合作的電腦與控制器。 請透過更新工具更新控制器韌體。 重複發生同樣錯誤時，請洽詢本公司。 			任務停止
7203	無法存取指定的埠或檔案。	請結束任務後進行下列任一程序。 <ul style="list-style-type: none"> 請檢查啟動合作模式Epson RC+的使用者之執行權限。 請檢查SPEL命令中指定的埠狀態、檔案和資料庫檔案的存取權限。 			任務停止
7211	指定的檔案路徑不存在。	請結束任務後進行下列任一程序。 <ul style="list-style-type: none"> 請準備所需的目錄和檔案。 請檢查SPEL命令和視覺序列中指定的檔案路徑名稱。對象為系統歷史記錄中記載的函數名稱和行編號對應的命令。修正方法請參閱參考手冊。 			任務停止
7211	指定的檔案路徑不存在。	請結束任務後進行下列任一程序。 <ul style="list-style-type: none"> 請準備所需的目錄和檔案。 請檢查視覺序列中指定的檔案路徑名稱。對象為系統歷史記錄中記載的函數名稱和行編號對應的命令。修正方法請參閱參考手冊。 			任務停止
7212	指定的子資料夾名稱已經存在。	請結束任務後進行下列任一程序。 <ul style="list-style-type: none"> 請刪除非必要的資料夾或檔案。 請檢查SPEL命令中指定的資料夾名稱。對象為系統歷史記錄中記載的函數名稱和行編號對應的命令。修正方法請參閱參考手冊。 			任務停止
7213	指定的檔案不存在。	請結束任務後，檢查SPEL命令中指定的檔案名稱或檔案編號。對象為系統歷史記錄中記載的函數名稱和行編號對應的命令。修正方法請參閱參考手冊。			任務停止
7214	指定的檔案過大，無法獲取。	無法指定2G位元組以上的檔案。請結束任務後進行下列任一程序。 <ul style="list-style-type: none"> 請指定SPEL可處理的變數上限以下的檔案。 請檢查命令的使用。 			任務停止

編號	訊息	解決方案	註1	註2	錯誤 重置方 法
7215	指定的檔案編號正在使用。	請結束任務後進行下列任一程序。 <ul style="list-style-type: none"> 請關閉指定的檔案後再次執行。 請檢查SPEL命令中指定的檔案編號。 對象為系統歷史記錄中記載的函數名稱和行編號對應的命令。修正方法請參閱參考手冊。			任務停止
7216	指定了打開檔案時存取指定中無權限的命令。	請結束任務後進行下列任一程序。 <ul style="list-style-type: none"> 請檢查用於打開檔案的SPEL命令。 請檢查相關SPEL命令的執行順序。 請檢查SPEL命令中指定的檔案編號。 			任務停止
7217	未能從檔案獲取資料。	請結束任務後進行下列任一程序。 <ul style="list-style-type: none"> 請檢查指定的檔案中是否包含資料。 請檢查SPEL命令中指定的檔案編號。 			任務停止
7230	指定的資料庫編號正在使用。	請結束任務後進行下列任一程序。 <ul style="list-style-type: none"> 請關閉指定的資料庫後再次執行。請結束任務後，檢查SPEL命令的執行順序或參數。對象為系統歷史記錄中記載的函數名稱和行編號對應的命令。修正方法請參閱參考手冊。 			任務停止
7231	無法存取指定的資料庫檔案。	請結束任務後進行下列任一程序。 <ul style="list-style-type: none"> 請確認指定的資料庫的存取權限。 請檢查指定的資料庫編號。 			任務停止
7232	指定的資料庫檔案未打開。	請結束任務後進行下列任一程序。 <ul style="list-style-type: none"> 請重新開啟指定的資料庫後再次執行。 請檢查相關命令的執行順序。 請檢查指定的資料庫編號。 			任務停止
7233	指定資料的資料類型不受支援。	請結束任務後，檢查資料庫中所指定資料的資料類型。			任務停止
7234	指定了超出上限大小的資料。	請結束任務後進行下列任一程序。 <ul style="list-style-type: none"> 請檢查資料庫中指定的查詢。 請檢查資料庫中所指定資料的大小。 請檢查指定的資料庫。 			任務停止
7235	指定資料庫的檔案類型不受支援。	請結束任務後進行下列任一程序。 <ul style="list-style-type: none"> 請檢查指定的資料庫檔案格式和版本。 請檢查指定的資料庫。 			任務停止
7236	無法獲取指定的資料。	請結束任務後進行下列任一程序。 <ul style="list-style-type: none"> 請檢查資料庫中是否包含指定的資料。 請檢查指定的資料庫。 			任務停止

編號	訊息	解決方案	註1	註2	錯誤重置方法
7251	指定了無效的通訊埠。	請結束任務後進行下列任一程序。 <ul style="list-style-type: none"> 請檢查所指定通訊埠的設定。 請檢查指定的通訊埠編號。 請檢查通訊埠與控制器的連接。 請檢查合作中的電腦與控制器之連接。 			任務停止
7252	指定了正在通訊中的通訊埠。	請結束任務後進行下列任一程序。 <ul style="list-style-type: none"> 請關閉通訊埠後執行。 請檢查指定的通訊埠編號。 請檢查相關命令的執行順序。 請檢查通訊埠與控制器的連接。 請檢查合作中的電腦與控制器之連接。 			任務停止
7253	指定的通訊埠未開啟。	請結束任務後進行下列任一程序。 <ul style="list-style-type: none"> 請檢查指定的通訊埠編號。 請檢查相關命令的執行順序。 請檢查通訊埠與控制器的連接。 請檢查合作中的電腦與控制器之連接。 			任務停止
7254	指定的通訊埠未開啟。	請結束任務後進行下列任一程序。 <ul style="list-style-type: none"> 請檢查指定的通訊埠編號。 請檢查相關命令的執行順序。 請檢查通訊埠與控制器的連接。 請檢查合作中的電腦與控制器之連接。 			任務停止
7255	透過通訊埠通訊時發生逾時。	請結束任務後進行下列任一程序。 <ul style="list-style-type: none"> 請檢查通訊埠的逾時期限。 請檢查通訊埠的連接。 請檢查合作中的電腦與控制器之連接。 			任務停止
7256	通訊埠通訊時發生逾時。	請結束任務後進行下列任一程序。 <ul style="list-style-type: none"> 請檢查通訊埠的逾時期限。 請檢查通訊埠的連接。 請檢查合作中的電腦與控制器之連接。 			任務停止
7260	可執行檔案的Checksum無效。	請結束任務後進行下列任一程序。 <ul style="list-style-type: none"> 請重新建立專案。 請透過專案同步化或還原傳輸專案。 重複發生同樣錯誤時，請洽詢本公司。 			任務停止
7261	指定了不支援的函數定義。	請結束任務後進行下列任一程序。 <ul style="list-style-type: none"> 請檢查所指定DLL和DLL內的函數定義。 請重新啟動合作狀態下的電腦與控制器。 請重新建立專案。 請透過專案同步化或還原傳輸專案。 請透過更新工具更新控制器韌體。 重複發生同樣錯誤時，請洽詢本公司。 			任務停止

編號	訊息	解決方案	註1	註2	錯誤重置方法
7262	指定了與函數定義不同的參數。	請結束任務後，檢查調用函數中指定的參數。對象為系統歷史記錄中記載的函數名稱和行編號對應的命令。修正方法請參閱參考手冊。			任務停止
7263	擴展DLL創建中。	請在一段時間後再次執行。			任務停止
7264	無法建立擴展DLL。	請確認擴展DLL的路徑後再次執行。			任務停止
7265	指定的DLL不存在。	請結束任務後，檢查SPEL命令中指定的DLL名稱和驅動器指定。對象為系統歷史記錄中記載的函數名稱和行編號對應的命令。修正方法請參閱參考手冊。			任務停止
7300	發生系統錯誤(視覺伺服器指定)。	請結束任務後進行下列任一程序。 <ul style="list-style-type: none"> • 請檢查系統配置內的視覺設定。 • 請重新啟動控制器。 • 請還原正常運作的備份檔案。 • 請透過更新工具更新控制器韌體。 • 重複發生同樣錯誤時，請洽詢本公司。 			任務停止
7302	無法進行視覺攝影機與控制器的通訊。	請結束任務後進行下列任一程序。 <ul style="list-style-type: none"> • 請確認攝影機的狀態和連接。 • 請檢查系統配置內的視覺設定。 • 請檢查專案設定內的攝影機設定。 			任務停止
7303	接收了超出上限大小的資料。	請結束任務後進行下列任一程序。 <ul style="list-style-type: none"> • 請檢查透過SPEL命令接收的資料大小。對象為系統歷史記錄中記載的函數名稱和行編號對應的命令。修正方法請參閱參考手冊。 • 請檢查系統配置內的視覺設定。 • 請重新啟動控制器。 • 請還原正常運作的備份檔案。 • 請透過更新工具更新控制器韌體。 • 重複發生同樣錯誤時，請洽詢本公司。 			任務停止
7304	無法初始化與視覺攝影機的通訊。	請結束任務後進行下列任一程序。 <ul style="list-style-type: none"> • 請檢查系統配置內的視覺設定。 • 請重新啟動控制器。 • 請還原正常運作的備份檔案。 • 請透過更新工具更新控制器韌體。 • 重複發生同樣錯誤時，請洽詢本公司。 			任務停止

編號	訊息	解決方案	註1	註2	錯誤重置方法
7305	視覺攝影機設定了無效IP位址。	請結束任務後進行下列任一程序。 <ul style="list-style-type: none"> 請檢查系統配置內的視覺設定。 請重新啟動控制器。 請還原正常運作的備份檔案。 請透過更新工具更新控制器韌體。 重複發生同樣錯誤時，請洽詢本公司。 			任務停止
7306	無法初始化與視覺攝影機的通訊。	請結束任務後進行下列任一程序。 <ul style="list-style-type: none"> 請檢查系統配置內的視覺設定。 請重新啟動控制器。 請還原正常運作的備份檔案。 請透過更新工具更新控制器韌體。 重複發生同樣錯誤時，請洽詢本公司。 			任務停止
7307	視覺攝影機已經關閉埠。	請確認與攝影機的連接情形。			-
7308	連接了不支援的視覺攝影機。	請結束任務後進行下列任一程序。 <ul style="list-style-type: none"> 請檢查視覺攝影機。 請透過更新工具更新視覺攝影機韌體。 			任務停止
7321	無法與視覺攝影機連接(設定錯誤)。	請結束任務後進行下列任一程序。 <ul style="list-style-type: none"> 請檢查視覺攝影機與控制器的連接。 請檢查系統配置內的視覺設定。 請結束任務後，檢查SPEL命令中指定的攝影機編號和執行順序。對象為系統歷史記錄中記載的函數名稱和行編號對應的命令。修正方法請參閱參考手冊。 			任務停止
7322	無法進行視覺攝影機與控制器的通訊。	請結束任務後進行下列任一程序。 <ul style="list-style-type: none"> 請檢查視覺攝影機與控制器的連接。 請檢查系統配置內的視覺設定。 			任務停止
7323	無法與視覺攝影機通訊。	請結束任務後進行下列任一程序。 <ul style="list-style-type: none"> 請檢查視覺攝影機與控制器的連接。 請檢查系統配置內的視覺設定。 			任務停止
7324	無法與視覺攝影機通訊。	請結束任務後進行下列任一程序。 <ul style="list-style-type: none"> 請檢查視覺攝影機與控制器的連接。 請檢查系統配置內的視覺設定。 			任務停止
7325	無法與視覺攝影機通訊。	請結束任務後進行下列任一程序。 <ul style="list-style-type: none"> 請檢查視覺攝影機與控制器的連接。 請檢查系統配置內的視覺設定。 			任務停止
7326	接收了超出上限大小的資料。	請結束任務後進行下列任一程序。 <ul style="list-style-type: none"> 請檢查透過SPEL命令接收的資料大小。對象為系統歷史記錄中記載的函數名稱和行編號對應的命令。修正方法請參閱參考手冊。 請檢查系統配置內的視覺設定。 			任務停止

編號	訊息	解決方案	註1	註2	錯誤重置方法
7327	指定了未定義的視覺序列。	請結束任務後進行下列任一程序。 <ul style="list-style-type: none"> 請設定所需的視覺序列。 請檢查SPEL命令中指定的視覺序列。 對象為系統歷史記錄中記載的函數名稱和行編號對應的命令。修正方法請參閱參考手冊。 <ul style="list-style-type: none"> 請重新建立專案。 請透過專案同步化或還原傳輸專案。 			任務停止
7328	指定了未定義的視覺攝影機。	請結束任務後進行下列任一程序。 <ul style="list-style-type: none"> 請在系統配置內的視覺設定中設定所需視覺攝影機。 請檢查SPEL命令中指定的攝影機編號。對象為系統歷史記錄中記載的函數名稱和行編號對應的命令。修正方法請參閱參考手冊。 請還原正常運作的備份檔案。 			任務停止
7329	SPEL專案中設定的Vis檔案不存在。	請結束任務後進行下列任一程序。 <ul style="list-style-type: none"> 請重新建立專案。 請還原正常運作的專案。 請重新建立Vis檔案。 			任務停止
7330	無法配置記憶體(視覺)。	請結束任務後進行下列任一程序。 <ul style="list-style-type: none"> 請減少執行的序列、物件及校準的數量。 請重新啟動控制器。 請透過更新工具更新控制器韌體。 重複發生同樣錯誤時，請洽詢本公司。 			任務停止
7341	在指定的SPEL專案中找到超出上限台數的視覺攝影機。	請檢查必要的攝影機註冊。			重置
7342	視覺攝影機編號指定了不支援的參數。	請結束任務後，檢查SPEL命令中指定的參數。對象為系統歷史記錄中記載的函數名稱和行編號對應的命令。修正方法請參閱參考手冊。			任務停止
7343	指定了超出上限大小的資料。	請結束任務後進行下列任一程序。 <ul style="list-style-type: none"> 請檢查視覺序列中指定的序列名稱、物件名稱及校準名稱與字串變數。 請檢查從視覺序列獲取的資料大小。 			任務停止
7344	指定了超出上限個數的參數。	指定變數的數量超過32個。請結束任務後，檢查SPEL命令中指定的參數。對象為系統歷史記錄中記載的函數名稱和行編號對應的命令。修正方法請參閱參考手冊。			任務停止

編號	訊息	解決方案	註1	註2	錯誤重置方法
7345	未能從視覺攝影機獲取所需資料。	請結束任務後進行下列任一程序。 <ul style="list-style-type: none"> 請重新啟動視覺攝影機。 請確認視覺攝影機版本。 			任務停止
7346	指定了不支援從命令視窗執行的命令。	請從SPEL程式執行命令。			任務停止
7400	嘗試在虛擬攝影機執行不支援的操作。	請結束任務後進行下列任一程序。 <ul style="list-style-type: none"> 若指定了虛擬攝影機，請指定實際攝影機。 請重新啟動攝影機。 			任務停止
7402	最大移動距離指定了不支援的參數。	請結束任務後，檢查SPEL命令中指定的參數。對象為系統歷史記錄中記載的函數名稱和行編號對應的命令。修正方法請參閱參考手冊。			任務停止
7403	最大姿勢變化角度指定了不支援的參數。	請結束任務後，根據所需變數值檢查SPEL命令中指定的參數。對象為系統歷史記錄中記載的函數名稱和行編號對應的命令。修正方法請參閱參考手冊。變數值的定義請參閱使用指南。			任務停止
7404	LJMMode指定了不支援的參數。	請結束任務後，根據所需變數值檢查SPEL命令中指定的參數。對象為系統歷史記錄中記載的函數名稱和行編號對應的命令。修正方法請參閱參考手冊。變數值的定義請參閱使用指南。			任務停止
7405	使用者中斷命令。	請結束任務後再次執行。			任務停止
7406	視覺校準期間第1軸姿勢變化超出最大角度允許值。	請結束任務後，調整第1軸的開始角度。			任務停止
7407	視覺校準期間第2軸姿勢變化超出最大角度允許值。	請結束任務後，調整第2軸的開始角度。			任務停止
7408	視覺校準期間第4軸姿勢變化超出最大角度允許值。	請結束任務後，調整第4軸的開始角度。			任務停止
7409	視覺校準期間第6軸姿勢變化超出最大角度允許值。	請結束任務後，調整第6軸的開始角度。			任務停止
7410	無法從電腦傳輸圖像檔案至攝影機。	請結束任務，檢查電腦與攝影機的連接後再次執行。			任務停止

編號	訊息	解決方案	註1	註2	錯誤重置方法
7411	指定了未定義的目標序列。	請結束任務後進行下列任一程序。 • 請檢查指定的目標序列。 • 請重新建立目標序列。			任務停止
7412	指定了不包含視覺校準設定的目標序列。	請結束任務後進行下列任一程序。 • 請檢查指定的目標序列。 • 請在目標序列中設定校準。			任務停止
7413	所指定向上攝影機的序列校準未完成。	請結束任務後，完成目標序列的校準。			任務停止
7414	目標序列中設定了不支援的RuntimeAcquire屬性。	請結束任務後進行下列任一程序。 • 請檢查指定的目標序列。 • 請將目標序列的RuntimeAcquire變更為Stationary。			任務停止
7415	指定了參考類型無效的校準資料。	請結束任務後進行下列任一程序。 • 請檢查指定的校準資料。 • 請檢查攝影機的方向設定。			任務停止
7416	指定了無效的校準資料。	請結束任務後，重新執行校準中參考的點資料示教。			任務停止
7417	無法進行視覺校準設置。	請結束任務後進行下列任一程序。 • 請重新執行校準的點示教。 • 請檢查指定的目標序列。			任務停止
7418	指定了無效的校準目標序列。	請結束任務後進行下列任一程序。 • 請檢查目標序列的選擇。 • 請檢查是否指定了與視覺校準之攝影機編號相同的目標序列。			任務停止
7419	目標序列的攝影機與校準的攝影機不同。	請結束任務後，指定相同攝影機的序列。			任務停止
7420	指定了不包含視覺物件的目標序列。	請結束任務後，將偵測物件新增至目標序列。			任務停止
7421	無法執行視覺校準目標序列的最後步驟。	請結束任務後，檢查目標序列的最後步驟。			任務停止
7422	視覺校準的目標偵測失敗。	請結束任務後，檢查目標序列。			任務停止
7423	指定了結果數無效的序列。	請結束任務後建立序列，以偵測到校準所需目標數的結果。			任務停止
7424	未能加載指定的點資料。	請結束任務後，重新執行校準中參考的點資料示教。			任務停止

編號	訊息	解決方案	註1	註2	錯誤重置方法
7425	指定了設定的攝影機方向不支援的命令。	請結束任務後進行下列任一程序。 <ul style="list-style-type: none"> 請檢查視覺校準中指定的CaemraOrientation屬性。 請檢查指定的視覺校準名稱。 請檢查使用的SPEL命令。 			任務停止
7426	失真校正的校準未完成。	請結束任務後進行下列任一程序。 <ul style="list-style-type: none"> 請執行失真校正。 請停用失真校正。 			任務停止
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。請結束任務後進行下列任一程序。 <ul style="list-style-type: none"> 請重新示教所需的視覺模型。 請檢查SPEL命令中指定的視覺模型。 對象為系統歷史記錄中記載的函數名稱和行編號對應的命令。修正方法請參閱參考手冊。			任務停止
7428	校準SCARA機器人，但Base的V和W不為0。	請將Base的V和W設定為0。			-
7429	機器人速度指定了不支援的參數。	請結束任務後，檢查SPEL命令中指定的參數。對象為系統歷史記錄中記載的函數名稱和行編號對應的命令。修正方法請參閱參考手冊。			任務停止
7430	機器人加速度指定了不支援的參數。	請結束任務後，檢查SPEL命令中指定的參數。對象為系統歷史記錄中記載的函數名稱和行編號對應的命令。修正方法請參閱參考手冊。			任務停止
7431	ShowWarning指定了不支援的參數。	請結束任務後，根據所需變數值檢查SPEL命令中指定的參數。對象為系統歷史記錄中記載的函數名稱和行編號對應的命令。修正方法請參閱參考手冊。變數值的定義請參閱使用指南。			任務停止
7432	指定了正在使用的攝影機不支援的視覺物件。	請結束任務後進行下列任一程序。 <ul style="list-style-type: none"> 請檢查指定的視覺物件。 請重新建立專案。 請透過專案同步化或還原傳輸專案。 請透過更新工具更新攝影機韌體。 			任務停止

編號	訊息	解決方案	註1	註2	錯誤重置方法
7433	指定了不支援的模型資料。	載入的模型可能不相容於目前版本的CV或RC+。請結束任務後進行下列任一程序。 <ul style="list-style-type: none"> 請檢查指定的視覺模型名稱。 請重新示教所需的視覺模型。 請重新建立專案。 請透過專案同步化或還原傳輸專案。 			任務停止
7434	視覺攝影機的连接密碼錯誤。	請結束任務後進行下列任一程序。 <ul style="list-style-type: none"> 請從Epson RC+攝影機設定頁面設定正確的连接密碼。 請依序進行下列程序設定新的连接密碼。1. 請從CV監視器設定新的连接密碼。2. 請在Epson RC+攝影機設定頁面設定相同密碼。 請依序進行下列程序重置密碼。1. 請將緊湊型視覺重置成原廠預設值。2. 請重新建立專案並檢查運作情形。 			任務停止
7435	攝影機錯誤。登入失敗無法執行指令。	請結束任務後進行下列任一程序。 <ul style="list-style-type: none"> 請從Epson RC+攝影機設定頁面設定正確的连接密碼。 請依序進行下列程序設定新的连接密碼。1. 請從CV監視器設定新的连接密碼。2. 請在Epson RC+攝影機設定頁面設定相同密碼。 請依序進行下列程序重置密碼。1. 請將緊湊型視覺重置成原廠預設值。2. 請重新建立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	指定了解析度無效的圖像檔。	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	物件未執行。	請檢查序列。執行序列時未執行物件。			-
7500	無法配置記憶體(攝影機)。	請進行下列任一程序。 <ul style="list-style-type: none"> 請將攝影機初始化。 請降低專案大小。 			-

編號	訊息	解決方案	註1	註2	錯誤重置方法
7501	發生系統錯誤(未知專案)。	請結束任務後進行下列任一程序。 <ul style="list-style-type: none"> 請重新啟動攝影機或控制器。 請重新建立專案。 請透過專案同步化或還原傳輸專案。 請透過更新工具更新攝影機韌體。 重複發生同樣錯誤時，請洽詢本公司。 			任務停止
7502	指定了未設定SPEL專案的視覺攝影機。	請結束任務後進行下列任一程序。 <ul style="list-style-type: none"> 請重新啟動視覺攝影機。 請重新建立專案。 請透過專案同步化或還原傳輸專案。 			任務停止
7503	攝影機錯誤。指定了不支援的屬性或結果。	請更新攝影機韌體。			-
7504	無法開啟攝影機專案。	請結束任務後進行下列任一程序。 <ul style="list-style-type: none"> 請重新建立專案。 請透過專案同步化或還原傳輸專案。 			-
7505	指定了未定義的序列名稱。	請進行下列任一程序。 <ul style="list-style-type: none"> 請設定所需的序列。 請檢查SPEL命令中指定的序列。對象為系統歷史記錄中記載的函數名稱和行編號對應的命令。修正方法請參閱參考手冊。 請重新建立專案。 請透過專案同步化或還原傳輸專案。 			任務停止
7506	指定了未定義的物件名稱。	請結束任務後進行下列任一程序。 <ul style="list-style-type: none"> 請設定所需的物件。 請檢查SPEL命令中指定的物件名稱。對象為系統歷史記錄中記載的函數名稱和行編號對應的命令。修正方法請參閱參考手冊。 請重新建立專案。 請透過專案同步化或還原傳輸專案。 			任務停止
7507	攝影機處理發生異常。	請進行下列任一程序。 <ul style="list-style-type: none"> 請將攝影機初始化。 請重新建立專案。 			-
7508	指定了不支援的命令。	請結束任務後進行下列任一程序。 <ul style="list-style-type: none"> 請檢查指定的命令。 請確認命令的支援對象為虛擬攝影機亦或實際攝影機。 請檢查命令對象中指定的攝影機。 請透過更新工具更新攝影機韌體。 			任務停止

編號	訊息	解決方案	註1	註2	錯誤重置方法
7509	視覺屬性指定了不支援的值。	請結束任務後進行下列任一程序。 <ul style="list-style-type: none"> 請檢查視覺屬性的指定值。 請透過更新工具更新攝影機韌體。 			任務停止
7510	指定了不支援的視覺屬性名稱。	請結束任務後進行下列任一程序。 <ul style="list-style-type: none"> 請檢查指定的視覺屬性。 請透過更新工具更新攝影機韌體。 			任務停止
7511	指定了未定義的視覺模型。	請結束任務後進行下列任一程序。 <ul style="list-style-type: none"> 請重新示教所需的視覺模型。 請檢查SPEL命令中指定的視覺模型。 對象為系統歷史記錄中記載的函數名稱和行編號對應的命令。修正方法請參閱參考手冊。			任務停止
7512	指定了未定義的視覺校準名稱。	請結束任務後進行下列任一程序。 <ul style="list-style-type: none"> 請確認視覺校準設定。 請檢查SPEL命令中指定的視覺校準名稱。對象為系統歷史記錄中記載的函數名稱和行編號對應的命令。修正方法請參閱參考手冊。 請透過專案同步化或還原傳輸專案。 			任務停止
7513	指定了其他視覺模型正在使用的視覺屬性。	請結束任務後進行下列任一程序。 <ul style="list-style-type: none"> 請檢查指定的視覺屬性。 請檢查其他視覺模型的狀態。 			任務停止
7514	指定了無效的視覺結果。	請結束任務後進行下列任一程序。 <ul style="list-style-type: none"> 請檢查視覺結果名稱。 請透過更新工具更新攝影機韌體。 			任務停止
7515	指定了偵測前的視覺物件。	請結束任務，並透過Found結果確認有無偵測後執行。			任務停止
7516	指定了未定義的視覺校準名稱。	請結束任務後進行下列任一程序。 <ul style="list-style-type: none"> 請確認視覺校準設定。 請檢查SPEL命令中指定的視覺校準名稱。對象為系統歷史記錄中記載的函數名稱和行編號對應的命令。修正方法請參閱參考手冊。 請透過專案同步化或還原傳輸專案。 			任務停止
7517	未執行視覺校準。	請結束任務，並執行視覺校準後再次執行。			任務停止
7518	無法與視覺攝影機連接。	請結束任務，並確認視覺攝影機的連接後再次執行。			任務停止
7519	無法進行視覺攝影機與Epson RC+的通訊。	請結束任務，並確認視覺攝影機的連接後再次執行。			任務停止

編號	訊息	解決方案	註1	註2	錯誤 重置方 法
7520	視窗指定超出邊界。	請結束任務，並檢查視窗指定後再次執行。			任務停止
7521	指定了未註冊的OCR字型。	請結束任務，並註冊所需OCR字型後再次執行。			任務停止
7522	指定了已定義的視覺校準名稱。	請結束任務後進行下列任一程序。 <ul style="list-style-type: none"> • 請檢查指定的視覺校準名稱。 • 請刪除非必要的視覺校準。 			任務停止
7523	指定了已定義的序列名稱。	請結束任務後進行下列任一程序。 <ul style="list-style-type: none"> • 請檢查指定的序列名稱。 • 請刪除非必要的序列。 			任務停止
7524	指定了已定義的視覺物件名稱。	請結束任務後進行下列任一程序。 <ul style="list-style-type: none"> • 請檢查指定的視覺物件名稱。 • 請刪除非必要的視覺物件。 			任務停止
7525	無法讀取視覺物件。	請結束任務後進行下列任一程序。 <ul style="list-style-type: none"> • 請檢查指定的視覺物件是否已註冊。 • 請重新建立專案。 • 請透過專案同步化或還原傳輸專案。 			任務停止
7526	無法保存視覺物件。	請結束任務後進行下列任一程序。 <ul style="list-style-type: none"> • 請檢查保存專案的資料夾之存取權限。 • 請檢查保存專案的資料夾之容量。 			任務停止
7527	發生系統錯誤(視覺裝置嚴重錯誤)。	請結束任務後進行下列任一程序。 <ul style="list-style-type: none"> • 請重新啟動攝影機或控制器。 • 請重新建立專案。 • 請透過專案同步化或還原傳輸專案。 • 請透過更新工具更新攝影機韌體。 • 重複發生同樣錯誤時，請洽詢本公司。 			任務停止
7528	指定的檔案不存在。	請結束任務後進行下列任一程序。 <ul style="list-style-type: none"> • 請檢查SPEL命令中指定的檔案名稱。 對象為系統歷史記錄中記載的函數名稱和行編號對應的命令。修正方法請參閱參考手冊。			任務停止
7529	無法識別視覺攝影機。	請結束任務，並確認視覺攝影機的連接後再次執行。			任務停止
7530	無法獲取圖像。	請結束任務，並確認攝影機的連接後再次執行。			任務停止
7531	指定的視覺物件未示教。	請結束任務，並示教所需視覺物件後再次執行。			任務停止

編號	訊息	解決方案	註1	註2	錯誤重置方法
7532	指定了格式無效的圖像檔。	請進行下列任一程序。 <ul style="list-style-type: none"> 請確認圖像檔的格式和副檔名。 請確認圖像檔的檔案名稱。 			任務停止
7532	指定了格式無效的圖像檔。	請進行下列任一程序。 <ul style="list-style-type: none"> 請確認圖像檔的格式和副檔名。 請確認圖像檔的檔案名稱。 			任務停止
7533	指定了設定的攝影機不支援的功能。	Epson RC+8.0不支援SC300/SC1200。 請使用CV1/CV2。請結束任務後進行下列任一程序。 <ul style="list-style-type: none"> 請檢查使用的攝影機。 請檢查所需功能。 			任務停止
7534	指定了設定的攝影機不支援的功能。	請結束任務後進行下列任一程序。 <ul style="list-style-type: none"> 請更新攝影機韌體。 請檢查所需功能。 			任務停止
7535	緊湊型視覺的資料無效。	請將攝影機初始化。			-
7536	緊湊型視覺無法匯出狀態。	請將攝影機初始化。			-
7537	視覺屬性指定了正在使用的攝影機不支援的值。	無法指定超出攝影機解析度的 ImageSize。請結束任務後進行下列任一程序。 <ul style="list-style-type: none"> 請檢查視覺屬性的值。 請檢查攝影機。 			任務停止
7538	指定的視覺屬性ZoomFactor值對於搜尋範圍太小。	可指定的值為0.1到10.0。請結束任務後進行下列任一程序。 <ul style="list-style-type: none"> 請檢查視覺屬性的值。 請檢查範圍指定。 			任務停止
7539	指定了設定的攝影機不支援的視覺物件。	請結束任務後進行下列任一程序。 <ul style="list-style-type: none"> 請指定支援所指定視覺物件的攝影機。 請更新攝影機韌體。 			任務停止
7540	指定了設定的攝影機不支援的視覺物件。	請結束任務後進行下列任一程序。 <ul style="list-style-type: none"> 請指定支援所指定視覺物件的攝影機。 請更新攝影機韌體。 			任務停止
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	指定了未定義的點資料。	請結束任務後進行下列任一程序。 <ul style="list-style-type: none"> 請在指定的點資料進行示教或定義。 請檢查SPEL命令中指定的點資料。對象為系統歷史記錄中記載的函數名稱和行編號對應的命令。修正方法請參閱參考手冊。 			任務停止

編號	訊息	解決方案	註1	註2	錯誤重置方法
7544	指定了非固定式向上攝影機的校準資料。	請結束任務後進行下列任一程序。 ・請指定已設定固定式向上攝影機之校準資料的序列。 ・請透過固定式向上攝影機重新建立校準資料。			任務停止
7545	校準點未定義。	請結束任務後，示教校準點。			任務停止
7546	未能校準RobotPlacePos。	請結束任務，並按一下CalRobotPlacePos後校準RobotPlacePos。			任務停止
7547	攝影機設定了超出目前連接的子網路範圍的IP位址。	請結束任務後，修正攝影機設定的IP位址。			任務停止
7548	未偵測到攝影機。	請確認與攝影機的接線。			-
7549	視覺屬性Raduis指定了不支援的值(RadiusInner-RaduisOuter)。	請結束任務後，檢查視覺序列中指定的視覺屬性值。對象為系統歷史記錄中記載的函數名稱和行編號對應的命令。修正方法請參閱視覺引導的參考手冊。			任務停止
7550	OCR無字元註冊。	請註冊OCR字元。			-
7551	指定了需要OCR軟體選項設定的SPEL命令。	請結束任務後進行下列任一程序。 ・請設定執行SPEL命令所需的軟體選項。 ・請檢查使用的SPEL命令。對象為系統歷史記錄中記載的函數名稱和行編號對應的命令。修正方法請參閱參考手冊。			任務停止
7552	序列ImageSize與校準圖像寬度和高度不一致。	請結束任務後進行下列任一程序。 ・請將ImageSize恢復為校準時的設置。 ・請重新執行視覺校準。			任務停止
7553	示教OCR的字型字元時，僅允許一個非ASCII字元。	請進行下列任一程序。 ・請指定一個字元。 ・請檢查字元類型。			-
7560	失真校正校準無法執行目標序列。	請結束任務後，使目標序列處於可執行狀態。			任務停止
7561	失真校正校準中執行了無效的目標序列。	請結束任務後，使目標處於可被發現的狀態。			任務停止
7562	失真校正校準失敗。	請結束任務後，檢查攝影機和目標的位置以及鏡頭的選擇。			任務停止

編號	訊息	解決方案	註1	註2	錯誤重置方法
7563	失真校正校準找不到校準點。	請結束任務後，檢查攝影機和目標的位置以及鏡頭的選擇。			任務停止
7564	失真校正校準的目標序列中，RuntimeAcquire屬性不為Stationary。	請結束任務後，確認目標序列的屬性。			任務停止
7565	視覺校準中指定的攝影機不一致。	請結束任務後，確認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。			任務停止
7566	視覺校準已完成，無法變更RobotLocal屬性。	請結束任務後，檢查指定的視覺屬性。			任務停止
7567	未能找到模型旋轉中心	請結束任務，並手動設定模型原點後再次執行。			任務停止
7568	無法找到用於執行失真校正校準的足夠點數量。	請結束任務後，更改視野或校準目標，以便偵測到100個以上的點。			任務停止
7569	ArcSearchType設定與ArcObject所設定ArcFinder的ArcSearchType不一致。	請結束任務後，確認ArcSearchType的設定。			任務停止
7570	指定的視覺屬性因ThresholdAuto啟用無法變更。	請結束任務，停用ThresholdAuto後再次執行。			任務停止
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(_)。			任務停止
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(_)。			任務停止
7574	指定了已定義的視覺序列名稱或視覺校準名稱。	請結束任務後， <ul style="list-style-type: none"> 刪除非必要的視覺序列或視覺校準。 檢查SPEL命令中指定的視覺序列名稱或視覺校準名稱。對象為系統歷史記錄中記載的函數名稱和行編號對應的命令。修正方法請參閱參考手冊。 			任務停止
7575	指定了無效的攝影機。	請結束任務後， <ul style="list-style-type: none"> 設定使用的攝影機。 檢查SPEL命令中指定的攝影機。對象為系統歷史記錄中記載的函數名稱和行編號對應的命令。修正方法請參閱參考手冊。 			任務停止
7576	指定的視覺目標不存在。	請結束任務後，確認視覺序列，以偵測到目標。			任務停止

編號	訊息	解決方案	註1	註2	錯誤重置方法
7577	無法將視覺目標定位在指定的容限內。	請結束任務後，確認視覺序列，以偵測到目標。			任務停止
7578	搜尋視窗中沒有序列中的物件。	請結束任務後新增物件，以偵測視覺序列中的目標。			任務停止
7579	初始旋轉角指定了不支援的參數。	請結束任務後，檢查SPEL命令中指定的參數。對象為系統歷史記錄中記載的函數名稱和行編號對應的命令。修正方法請參閱參考手冊。			任務停止
7580	最終旋轉角指定了不支援的參數。	請結束任務後，檢查SPEL命令中指定的參數。對象為系統歷史記錄中記載的函數名稱和行編號對應的命令。修正方法請參閱參考手冊。			任務停止
7581	目標容限指定了不支援的參數。	請結束任務後，檢查SPEL命令中指定的參數。對象為系統歷史記錄中記載的函數名稱和行編號對應的命令。修正方法請參閱參考手冊。			任務停止
7582	工具定義類型指定了不支援的參數。	請結束任務後，檢查SPEL命令中指定的參數。對象為系統歷史記錄中記載的函數名稱和行編號對應的命令。修正方法請參閱參考手冊。			任務停止
7583	旋轉角指定了不支援的參數。	請結束任務後，檢查SPEL命令中指定的參數。對象為系統歷史記錄中記載的函數名稱和行編號對應的命令。修正方法請參閱參考手冊。			任務停止
7584	本地定義類型指定了不支援的參數。	請結束任務後，檢查SPEL命令中指定的參數。對象為系統歷史記錄中記載的函數名稱和行編號對應的命令。修正方法請參閱參考手冊。			任務停止
7585	視覺校準板偵測失敗。	請結束任務，並調整鏡頭焦點和曝光時間，使目標清楚顯示後，再次執行。			任務停止
7586	焦距偵測失敗。	請結束任務，並縮小鏡頭光圈後再次執行。			任務停止
7587	本地定義尺度偵測失敗。	請結束任務，並調整鏡頭焦點和曝光時間，使目標清楚顯示後，再次執行。			任務停止
7588	視覺校準板姿勢偵測失敗。	請結束任務，並調整鏡頭焦點和曝光時間，使目標清楚顯示後，再次執行。			任務停止

編號	訊息	解決方案	註1	註2	錯誤重置方法
7589	指定了無效的視覺物件名稱。	請結束任務後，檢查視覺序列中指定的視覺物件名稱。對象為系統歷史記錄中記載的函數名稱和行編號對應的命令。修正方法請參閱參考手冊。			任務停止
7590	最大移動距離超出 VDefSetMotionRange 設定的限制。	請結束任務後進行下列任一程序。 <ul style="list-style-type: none"> 請調整視覺校準的開始位置。 請提高限制值 VDefSetMotionRange 的設定。 			任務停止
7591	最大姿勢變化角度超出 VDefSetMotionRange 設定的限制。	請結束任務後進行下列任一程序。 <ul style="list-style-type: none"> 請調整視覺校準的開始位置。 請提高限制值 VDefSetMotionRange 的設定。 			任務停止
7596	透過視覺校準進行的本地定義粗略攝影機對準失敗。	請結束任務，並調整開始位置後再次執行。			任務停止
7597	視覺校準所需的本地定義平面無法計算。	請結束任務後，調整視覺序列，以清楚顯示校準板。			任務停止
7598	視覺校準算出的點移動距離太小。	請結束任務後進行下列任一程序。 <ul style="list-style-type: none"> 請擴大視覺校準中指定的搜尋範圍。 請縮小視覺校準中指定的目標。 			任務停止
7599	視覺校準算出的攝影機與機器人位置關係不正確。	請結束任務後進行下列任一程序。 <ul style="list-style-type: none"> 若指定了虛擬攝影機，請指定實際攝影機後再次執行。 請重新執行機器人校準後，再次執行視覺校準。 			任務停止
7600	指定了不支援從命令視窗執行的命令。	請從 SPEL 程式執行命令。			任務停止
7602	指定了超出上限長度的字串。	請結束任務後，檢查 SPEL 命令中指定的參數。對象為系統歷史記錄中記載的函數名稱和行編號對應的命令。修正方法請參閱參考手冊。			任務停止
7603	指定了超出上限個數的參數。	請結束任務後，檢查 SPEL 命令中指定的參數。對象為系統歷史記錄中記載的函數名稱和行編號對應的命令。修正方法請參閱參考手冊。			任務停止

編號	訊息	解決方案	註1	註2	錯誤重置方法
7604	參數指定不足。	請結束任務後進行下列任一程序。 <ul style="list-style-type: none"> 請檢查SPEL命令中指定的參數。對象為系統歷史記錄中記載的函數名稱和行編號對應的命令。修正方法請參閱參考手冊。 請檢查與Epson RC+的連接。 			任務停止
7610	指定了PAUSE中無法啟動的任務。	請結束任務後進行下列任一程序。 <ul style="list-style-type: none"> 請將TaskType設為NoPause。 請檢查SPEL命令的使用。對象為系統歷史記錄中記載的函數名稱和行編號對應的命令。修正方法請參閱參考手冊。 			任務停止
7611	指定了安全防護啟用(安全防護已打開)時無法啟動的任務。	請結束任務後進行下列任一程序。 <ul style="list-style-type: none"> 請停用安全防護(安全防護已關閉)後啟動。 請將TaskType設為NoEmgAbort。 請檢查SPEL命令的使用。對象為系統歷史記錄中記載的函數名稱和行編號對應的命令。修正方法請參閱參考手冊。 			任務停止
7612	指定了緊急停止中無法啟動的任務。	請結束任務後進行下列任一程序。 <ul style="list-style-type: none"> 請將TaskType設為NoEmgAbort。 請檢查SPEL命令的使用。對象為系統歷史記錄中記載的函數名稱和行編號對應的命令。修正方法請參閱參考手冊。 			任務停止
7613	指定了錯誤狀態下無法啟動的任務。	請結束任務後進行下列任一程序。 <ul style="list-style-type: none"> 請將TaskType設為NoEmgAbort。 請檢查SPEL命令的使用。對象為系統歷史記錄中記載的函數名稱和行編號對應的命令。修正方法請參閱參考手冊。 			任務停止
7650	指定了無效的GUI Builder屬性。	請結束任務後，檢查SPEL命令中指定的GUI Builder屬性。對象為系統歷史記錄中記載的函數名稱和行編號對應的命令。修正方法請參閱參考手冊。			任務停止
7651	指定了無效的GUI Builder表單。	請結束任務後，檢查SPEL命令中指定的GUI Builder表單。對象為系統歷史記錄中記載的函數名稱和行編號對應的命令。修正方法請參閱參考手冊。			任務停止
7652	指定了無效的GUI Builder控制項。	請結束任務後，檢查SPEL命令中指定的GUI Builder控制項。對象為系統歷史記錄中記載的函數名稱和行編號對應的命令。修正方法請參閱參考手冊。			任務停止

編號	訊息	解決方案	註1	註2	錯誤重置方法
7653	指定了已啟動的GUI Builder表單。	請結束任務後，檢查SPEL命令的使用和執行順序。對象為系統歷史記錄中記載的函數名稱和行編號對應的命令。修正方法請參閱參考手冊。			任務停止
7654	沒有指定的事件函數。	請結束任務後，檢查SPEL命令中指定的事件函數。對象為系統歷史記錄中記載的函數名稱和行編號對應的命令。修正方法請參閱參考手冊。			任務停止
7655	沒有指定的GUI Builder項目。	請結束任務後，檢查SPEL命令中指定的GUI Builder項目。對象為系統歷史記錄中記載的函數名稱和行編號對應的命令。修正方法請參閱參考手冊。			任務停止
7656	指定了無效的GUI Builder屬性值。	請結束任務後，檢查SPEL命令中指定的GUI Builder屬性。對象為系統歷史記錄中記載的函數名稱和行編號對應的命令。修正方法請參閱參考手冊。			任務停止
7657	指定的行編號不存在。	請確認行編號。			任務停止
7658	指定的列編號不存在。	請確認列編號。			任務停止
7659	指定的行數無效。	請減少行數。			任務停止
7700	安全。無效的使用者。	請聯絡系統管理員，以註冊使用者。			任務停止
7701	安全。無效的密碼。	請確認密碼。			任務停止
7703	安全。選配件不可使用。	請註冊選配件。			任務停止
7710	匯入目的地指定了與匯入來源相同的檔案名稱。	請結束任務後，檢查SPEL命令中指定的檔案名稱。對象為系統歷史記錄中記載的函數名稱和行編號對應的命令。修正方法請參閱參考手冊。			任務停止
7711	指定了其他機器人正在使用的點檔案。	請結束任務後，檢查SPEL命令中指定的點檔案名稱。對象為系統歷史記錄中記載的函數名稱和行編號對應的命令。修正方法請參閱參考手冊。			任務停止

編號	訊息	解決方案	註1	註2	錯誤重置方法
7712	指定了無效的軸。	請結束任務後，檢查SPEL命令中指定的軸。對象為系統歷史記錄中記載的函數名稱和行編號對應的命令。修正方法請參閱參考手冊。			任務停止
7713	指定了需要軟體選項設定的SPEL命令。	請結束任務後進行下列任一程序。 <ul style="list-style-type: none"> 請設定執行SPEL命令所需的軟體選項。 請檢查使用的SPEL命令。對象為系統歷史記錄中記載的函數名稱和行編號對應的命令。修正方法請參閱參考手冊。 			任務停止
7714	指定的檔案不存在。	請結束任務後進行下列任一程序。 <ul style="list-style-type: none"> 請檢查SPEL命令中指定的檔案名稱。對象為系統歷史記錄中記載的函數名稱和行編號對應的命令。修正方法請參閱參考手冊。 			任務停止
7715	指定了未註冊的機器人。	請結束任務後進行下列任一程序。 <ul style="list-style-type: none"> 請確認機器人設定。 請檢查SPEL命令中指定的機器人編號。對象為系統歷史記錄中記載的函數名稱和行編號對應的命令。修正方法請參閱參考手冊。 			任務停止
7716	指定了未註冊的機器人。	請確認機器人是否已註冊。			任務停止
7717	指定的資料夾不存在。	請結束任務後進行下列任一程序。 <ul style="list-style-type: none"> 請確認視覺序列中指定的資料夾名稱。 請建立指定的資料夾。 			任務停止
7718	電腦無法寫入檔案。	請結束任務後進行下列任一程序。 <ul style="list-style-type: none"> 請確認電腦的可用空間量。 請確認所指定資料夾的寫入授權。 			任務停止
7719	USB選配鑰無效。	請透過USB選項授權金鑰啟用選項。			任務停止
7720	部件給料器。給料器不存在。	請確認RC+的[Setup]-[System Configuration]-[Controller]-[Part Feeding]頁面。			任務停止
7730	嘗試在部件給料器設定超出上限台數的機器人。	使用PartFeeding選項時，每個給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。			任務停止

編號	訊息	解決方案	註1	註2	錯誤重置方法
7732	指定了所選部件給料器中無法執行的命令。	在執行PF_Start時使用者函數無法執行的命令。請檢查SPEL命令的使用。對象為系統歷史記錄中記載的函數名稱和行編號對應的命令。修正方法請參閱參考手冊。			任務停止
7733	透過指定的SPEL命令不支援的方法被調用。	請進行下列任一程序。 <ul style="list-style-type: none"> 請變更為在回呼函數內調用SPEL命令。 請檢查SPEL命令的使用。對象為系統歷史記錄中記載的函數名稱和行編號對應的命令。修正方法請參閱參考手冊。 			任務停止
7734	指定的任務正在使用者代碼中使用。	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。請檢查從SPEL專案同時使用的任務數量。			任務停止
7735	無法關閉排料閘。	請進行下列任一程序。 <ul style="list-style-type: none"> 請確認排料閘的開關部分是否有異物夾住。 請確認是否可以與給料器通訊。可以在Epson RC+軟體的[Setup]-[System Configuration]-[Controller]-[Part Feeding]頁面選擇給料器，然後按一下[test]按鈕測試通訊。 			任務停止
7736	排料閘未連接。	請確認排料閘是否正確安裝並正確接線。			任務停止
7737	搜尋視窗旋轉角度超出範圍。	旋轉搜尋視窗時，請將旋轉角度設定在正負45度以內。			任務停止
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。			任務停止
7750	模擬器。由於初始化失敗而無法執行。	請重新啟動Epson RC+。			-
7751	模擬器。無法保存檔案。	請重新啟動Epson RC+。			-
7752	模擬器。無法讀取檔案。	請重新啟動Epson RC+。			-
7753	無法進行模擬器記憶體對映。	請重新啟動Epson RC+。			-

編號	訊息	解決方案	註1	註2	錯誤重置方法
7754	模擬器。虛擬控制器資訊已經存在。	請確認虛擬控制器名稱。			-
7755	模擬器。無法建立虛擬控制器資訊。	請重新啟動Epson RC+。			-
7756	模擬器。複製來源的虛擬控制器資訊不存在。	請確認虛擬控制器名稱。			-
7757	模擬器。複製目的地的虛擬控制器資訊已經存在。	請確認虛擬控制器名稱。			-
7758	模擬器。無法複製虛擬控制器資訊。	請重新啟動Epson RC+。			-
7759	模擬器。無法刪除虛擬控制器資訊。	請重新啟動Epson RC+。			-
7760	模擬器。無法刪除控制器資訊。	請重新啟動Epson RC+。			-
7761	模擬器。無法變更控制器資訊名稱。	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資訊不存在。	請確認虛擬控制器名稱。			-
7763	模擬器。重新命名目的地的虛擬控制器資訊已經存在。	請確認虛擬控制器名稱。			-
7764	模擬器。機器人編號無效。	請重新啟動Epson RC+。			-
7765	模擬器。無法讀取機器人定義檔案。	請確認定義檔案是否存在。			-
7766	模擬器。無法複製佈局物件。	請重新啟動Epson RC+。			-
7767	模擬器。無法剪下佈局物件。	請重新啟動Epson RC+。			-
7768	模擬器。無法貼上佈局物件。	請重新啟動Epson RC+。			-
7769	模擬器。無法刪除機器人。	請重新啟動Epson RC+。			-
7773	模擬器。未指定機器人或物件。	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。未找到機器人。	請確認是否設定機器人，或請確認機器人名稱。			-

編號	訊息	解決方案	註1	註2	錯誤重置方法
7776	模擬器。未找到物件。	請確認是否設定物件，或請確認物件名稱。			-
7777	模擬器。未找到末端夾具。	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。			-
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。未找到指定的工具。	請指定設定的工具。			-
7781	模擬器。子物件無法抓取。	請變更為父物件。			-
7782	模擬器。父物件無法指定為Part、手臂安裝設備或移動攝影機。	請取消作為Part、手臂安裝設備或移動攝影機的設定。			-
7783	模擬器。無法指定機器人。	請指定機器人以外的物件。			-
7784	模擬器。同一個物件無法指定為父物件。	請指定其他物件。			-
7785	模擬器。子物件無法指定為父物件。	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。無法指定末端夾具。	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	指定了非PG軸的軸編號。	請確認設定值。			-
7801	無法保存PG參數的設定。	請進行下列任一程序。 <ul style="list-style-type: none"> • 請再次執行。 • 請重新啟動控制器。 • 請還原正常運作的備份檔案。 • 請透過更新工具更新控制器韌體。 • 請更換控制器的SD。 • 重複發生同樣錯誤時，請洽詢本公司。 			-

編號	訊息	解決方案	註1	註2	錯誤重置方法
7802	指定了非關節的機器人類型。	請進行下列任一程序。 <ul style="list-style-type: none"> 請檢查機器人類型。 請指定正確的設定檔案後再次執行。 請重新啟動控制器。 請從韌體更新工具更新控制器韌體。 			-
7803	指定了不支援的參數。	請進行下列任一程序。 <ul style="list-style-type: none"> 請檢查UI中指定的參數。 請透過更新工具更新控制器韌體。 重複發生同樣錯誤時，請洽詢本公司。 			-
7804	未選擇機器人。	請選擇機器人。			-
7805	取得設定失敗。(MCD)	請進行下列任一程序。 <ul style="list-style-type: none"> 請重新啟動控制器。 請還原正常運作的備份檔案。 請透過更新工具更新控制器韌體。 請更換控制器的SD。 重複發生同樣錯誤時，請洽詢本公司。 			-
7806	取得設定失敗。(MCD)	請進行下列任一程序。 <ul style="list-style-type: none"> 請重新啟動控制器。 請還原正常運作的備份檔案。 請透過更新工具更新控制器韌體。 請更換控制器的SD。 重複發生同樣錯誤時，請洽詢本公司。 			-
7807	儲存設定失敗。(MCD)	請進行下列任一程序。 <ul style="list-style-type: none"> 請重新啟動控制器。 請還原正常運作的備份檔案。 請透過更新工具更新控制器韌體。 請更換控制器的SD。 請更換控制器的電路板。 重複發生同樣錯誤時，請洽詢本公司。 			-
7808	儲存設定失敗。(MCD)	請進行下列任一程序。 <ul style="list-style-type: none"> 請重新啟動控制器。 請還原正常運作的備份檔案。 請透過更新工具更新控制器韌體。 請更換控制器的SD。 請更換控制器的電路板。 重複發生同樣錯誤時，請洽詢本公司。 			-
7810	取得系統設定失敗。(MPL)	請進行下列任一程序。 <ul style="list-style-type: none"> 請再次執行。 請重新啟動控制器。 請透過更新工具更新控制器韌體。 請更換控制器的SD。 重複發生同樣錯誤時，請洽詢本公司。 			-

編號	訊息	解決方案	註1	註2	錯誤重置方法
7811	取得系統設定失敗。(MPL)	請進行下列任一程序。 <ul style="list-style-type: none"> • 請再次執行。 • 請重新啟動控制器。 • 請透過更新工具更新控制器韌體。 • 請更換控制器的SD。 • 重複發生同樣錯誤時，請洽詢本公司。 			-
7812	無法保存MT機器人的系統配置。	請進行下列任一程序。 <ul style="list-style-type: none"> • 請重新啟動控制器。 • 請透過更新工具更新控制器韌體。 			-
7815	無法獲取系統配置。	請進行下列任一程序。 <ul style="list-style-type: none"> • 請再次執行。 • 請重新啟動控制器。 • 請透過更新工具更新控制器韌體。 • 請更換控制器的SD。 • 重複發生同樣錯誤時，請洽詢本公司。 			-
7816	無法獲取系統配置。	請進行下列任一程序。 <ul style="list-style-type: none"> • 請再次執行。 • 請重新啟動控制器。 • 請透過更新工具更新控制器韌體。 • 請更換控制器的SD。 • 重複發生同樣錯誤時，請洽詢本公司。 			-
7817	無法保存系統配置。	請進行下列任一程序。 <ul style="list-style-type: none"> • 請再次執行。 • 請重新啟動控制器。 • 請透過更新工具更新控制器韌體。 • 請更換控制器的SD。 • 重複發生同樣錯誤時，請洽詢本公司。 			-
7822	無法獲取MT機器人的系統配置(MTR)。	請透過MT設置工具修復或更新。			-
7824	無法保存MT機器人的系統配置(MTR)。	請透過MT設置工具修復或更新。			-
7829	無法保存機器人設定。	請進行下列任一程序。 <ul style="list-style-type: none"> • 請重新啟動控制器。 • 請還原正常運作的備份檔案。 • 請透過更新工具更新控制器韌體。 • 請更換控制器的SD。 • 請更換控制器的電路板。 • 重複發生同樣錯誤時，請洽詢本公司。 			-

編號	訊息	解決方案	註1	註2	錯誤重置方法
7830	無法獲取系統配置。	請進行下列任一程序。 <ul style="list-style-type: none"> 請再次執行。 請重新啟動控制器。 請透過更新工具更新控制器韌體。 請更換控制器的SD。 重複發生同樣錯誤時，請洽詢本公司。 			-
7831	無法獲取系統配置(馬達類型錯誤)。	請進行下列任一程序。 <ul style="list-style-type: none"> 請再次執行。 請重新啟動控制器。 請透過更新工具更新控制器韌體。 請更換控制器的SD。 重複發生同樣錯誤時，請洽詢本公司。 			-
7840	無法配置記憶體。	請進行下列任一程序。 <ul style="list-style-type: none"> 請重新啟動控制器。 請透過更新工具更新控制器韌體。 重複發生同樣錯誤時，請洽詢本公司。 			-
7845	取得設定失敗。(FGI)	請進行下列任一程序。 <ul style="list-style-type: none"> 請重新啟動控制器。 請還原正常運作的備份檔案。 請透過更新工具更新控制器韌體。 請更換控制器的SD。 重複發生同樣錯誤時，請洽詢本公司。 			-
7900	無法識別現場匯流排主站板。	請結束任務後進行下列任一程序。 <ul style="list-style-type: none"> 請確認現場匯流排主站板是否註冊為電腦的第一顆。 請確認是否安裝現場匯流排主站板。 請重新啟動安裝了現場匯流排主站板的電腦。 請更換現場匯流排主站板。 			任務停止
7901	現場匯流排主站與從站通訊期間偵測到異常。	請結束任務後進行下列任一程序。 <ul style="list-style-type: none"> 請確認設定。 請確認現場匯流排主站與從站的通訊電纜連接。 若現場匯流排主站與從站的通訊電纜需要供電，請確認電源。 請確認現場匯流排從站的狀態。 			任務停止
7902	無法進行現場匯流排主站與從站的通訊。	請結束任務後進行下列任一程序。 <ul style="list-style-type: none"> 請確認現場匯流排主站與從站的通訊電纜連接。 若現場匯流排主站與從站的通訊電纜需要供電，請確認電源。 請確認現場匯流排從站的狀態。 			任務停止

編號	訊息	解決方案	註1	註2	錯誤重置方法
7903	無法初始化現場匯流排主站板。	請結束任務後進行下列任一程序。 <ul style="list-style-type: none"> 請確認是否安裝現場匯流排主站板。 請重新啟動安裝了現場匯流排主站板的電腦。 請更換現場匯流排主站板。 			任務停止
7904	無法識別現場匯流排主站板。	請結束任務後進行下列任一程序。 <ul style="list-style-type: none"> 請確認現場匯流排主站板是否註冊為電腦的第一顆。 請確認是否安裝現場匯流排主站板。 請重新啟動安裝了現場匯流排主站板的電腦。 請更換現場匯流排主站板。 			任務停止
7905	無法識別現場匯流排主站板。	請結束任務後進行下列任一程序。 <ul style="list-style-type: none"> 請確認是否安裝現場匯流排主站板。 請重新啟動安裝了現場匯流排主站板的電腦。 請更換現場匯流排主站板。 			任務停止
7906	無法初始化現場匯流排主站板。	請結束任務後進行下列任一程序。 <ul style="list-style-type: none"> 請確認是否安裝現場匯流排主站板。 請重新啟動安裝了現場匯流排主站板的電腦。 請更換現場匯流排主站板。 			任務停止
7907	無法進行現場匯流排主站板與控制器的通訊。	請結束任務後進行下列任一程序。 <ul style="list-style-type: none"> 請確認是否安裝現場匯流排主站板。 請重新啟動安裝了現場匯流排主站板的電腦。 請更換現場匯流排主站板。 			任務停止
7908	發生現場匯流排設定錯誤。	請確認現場匯流排主站設定。			-
7909	現場匯流排主站未設定從站。	請結束任務後，透過隨附的applicomIO Console應用程式將從站註冊至現場匯流排主站。			任務停止
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	指定了不支援的裝置ID。	請結束任務後，檢查SPEL命令中指定的裝置ID對象為系統歷史記錄中記載的函數名稱和行編號對應的命令。修正方法請參閱參考手冊。			任務停止

編號	訊息	解決方案	註1	註2	錯誤重置方法
7913	指定了不支援的訊息服務號碼。	請結束任務，並檢查SPEL命令中指定的傳送資料後，指定有效的外顯訊息服務號碼。對象為系統歷史記錄中記載的函數名稱和行編號對應的命令。修正方法請參閱參考手冊。			任務停止
7914	現場匯流排。無法打開主站板的驅動程式。	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	現場匯流排。無法打開主站板的通道。	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。發生匯流排通訊逾時。	請確認匯流排電源和從站的連接情形。			-
7930	由於OPC UA伺服器未啟用而無法啟動。	請啟用OPC UA功能。			-
7931	由於OPC UA伺服器憑證未註冊而無法啟動。	請進行下列任一程序。 <ul style="list-style-type: none"> • 請註冊伺服器憑證。 • 請檢查伺服器憑證的使用類型。 			-
7932	由於OPC UA伺服器配置無效而無法啟動。	請檢查OPC UA伺服器的配置。			-
7933	OPC UA伺服器埠編號指定了已設定的編號。	請進行下列任一程序。 <ul style="list-style-type: none"> • 請設定其他的埠編號。 • 請從設定中移除非必要的埠編號。 			-
7975	ForceGuide指定了不支援的值。	請進行下列任一程序。 <ul style="list-style-type: none"> • 請檢查ForceGuide中指定的參數。修正方法請參閱參考手冊。 • 重複發生同樣錯誤時，請洽詢本公司。 			-
7976	ForceGuide指定了不支援的屬性值。	請進行下列任一程序。 <ul style="list-style-type: none"> • 請檢查ForceGuide指定的屬性值。修正方法請參閱參考手冊。 • 重複發生同樣錯誤時，請洽詢本公司。 			-
7977	沒有使用ForceGuide力覺感應器的機器人。	請確認Epson RC+的[Setup]-[System Configuration]-[Controller]-[Force Sensing]-[Force Sensor]頁面。			-

2.9 代碼編號 9000 ~

編號	訊息	解決方案	註1	註2	錯誤重置方法
9001	偵測到緊急停止線路故障。雙重輸入訊號的其中一個發生連接斷開或其他故障。	請確認緊急停止輸入訊號未發生連接斷開、接地故障、短路等情形，然後重新啟動控制器。			重新啟動
9002	偵測到安全防護(安全門)線路故障。雙重輸入訊號的其中一個發生連接斷開或其他故障。	請確認安全防護(安全門)輸入訊號未發生連接斷開、接地故障、短路等情形，然後重新啟動控制器。			重新啟動
9003	初始化失敗。初始化軟體失敗。	若在確認接線正確並重新啟動控制器後，錯誤仍未清除，請聯絡本公司。			重新啟動
9006	初始化失敗。無法初始化遠端I/O。	請確認遠端I/O設定值。			重新啟動
9007	力覺傳感器錯誤。補充資訊1: 各錯誤代碼。	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		重新啟動
9008	在校準過程中，RC+和控制器之間的通訊被切斷。	請重新啟動控制器。	各錯誤代碼		重新啟動
9009	連接了控制器不支援的Safety板。	請移除連接的Safety板後，重新啟動控制器。			重新啟動
9010	連接了控制器不支援的電路板。	請移除連接的電路板後，重新啟動控制器。	IO埠	電路板種類	重新啟動
9011	請檢查備用電池。	請檢查備份用電池安裝。	目前值的100倍	邊界值的100倍	重新啟動

編號	訊息	解決方案	註1	註2	錯誤重置方法
9012	MAIN板的5V輸入電壓低於指定值。	請更換MAIN板。	目前值的100倍	邊界值的100倍	重新啟動
9013	馬達制動器、編碼器和風扇的24V輸入電壓低於指定值。	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	重新啟動
9014	控制器內部溫度高於指定值。	請儘快停止控制器，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	重新啟動
9015	控制器風扇轉速低於指定值 (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	重新啟動
9016	控制器風扇轉速低於指定值 (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	重新啟動
9017	控制器內部溫度高於指定值。	請儘快停止控制器，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	重新啟動
9019	MAIN板的3.3V輸入電壓低於指定值。	請更換MAIN板。	目前值的100倍	邊界值的100倍	重新啟動
9020	MAIN板的DC輸入電壓超出指定值範圍。	請更換MAIN板。	目前值的100倍	邊界值的100倍	重新啟動
9100	無法配置記憶體。	請進行下列任一程序。 <ul style="list-style-type: none"> • 請重新啟動控制器。 • 請透過更新工具更新控制器韌體。 • 重複發生同樣錯誤時，請洽詢本公司。 			重新啟動

編號	訊息	解決方案	註1	註2	錯誤重置方法
9101	無法進行與控制裝置的通訊。	請進行下列任一程序。 <ul style="list-style-type: none"> 請重新啟動控制器、控制裝置與連接設備。 請透過更新工具更新控制器韌體。 重複發生同樣錯誤時,請洽詢本公司。 			重新啟動
9102	無法初始化Modbus設定。	請進行下列任一程序。 <ul style="list-style-type: none"> (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正在使用。 			重新啟動
9103	無法初始化使用者定義遠端輸出I/O。	若在指定機器人,請確認是否已註冊指定的機器人。			重新啟動
9104	無法執行使用者定義遠端輸出I/O。	請依序進行下列程序。 1. 請從Epson RC+ [System Configuration]-[Controller]-[remote]-[user output]檢查條件運算式。 2. 請重新啟動 3. 請再次執行。			重新啟動
9105	連接了控制器不支援的TP。	請移除連接的TP,並重新啟動控制器。	1:TP12:TP23:TP3		重新啟動
9106	升級授權期限不一致。	請與供應商聯絡後,更新升級授權。			重新啟動
9107	控制器電源劣化。	偵測到控制器電源劣化。 <ul style="list-style-type: none"> 請與供應商聯絡。 			重新啟動
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。請修復控制器軟體。			重新啟動
9234	無法初始化現場匯流排I/O。	模組損壞或控制器軟體損毀。請修復控制器軟體。			重新啟動
9610	RAS電路偵測到伺服器系統故障。	請進行下列任一程序。 <ul style="list-style-type: none"> 請重新啟動控制器。 請採取抗噪措施。 請更換MAIN板。 			重新啟動

編號	訊息	解決方案	註1	註2	錯誤重置方法
9611	伺服器CPU內部RAM故障。	請進行下列任一程序。 <ul style="list-style-type: none"> • 請重新啟動控制器。 • 請採取抗噪措施。 • 請更換MAIN板。 			重新啟動
9612	主CPU和伺服器CPU通訊用RAM故障。	請進行下列任一程序。 <ul style="list-style-type: none"> • 請重新啟動控制器。 • 請採取抗噪措施。 • 請更換MAIN板。 			重新啟動
9613	伺服器CPU內部RAM故障。	請進行下列任一程序。 <ul style="list-style-type: none"> • 請重新啟動控制器。 • 請採取抗噪措施。 • 請更換MAIN板。 			重新啟動
9614	主CPU和伺服器CPU初始化通訊異常。	請進行下列任一程序。 <ul style="list-style-type: none"> • 請重新啟動控制器。 • 請採取抗噪措施。 • 請更換MAIN板。 			重新啟動
9615	主CPU和伺服器CPU初始化通訊異常。	請進行下列任一程序。 <ul style="list-style-type: none"> • 請重新啟動控制器。 • 請採取抗噪措施。 • 請更換MAIN板。 			重新啟動
9616	主CPU和伺服器CPU通訊異常。	請進行下列任一程序。 <ul style="list-style-type: none"> • 請重新啟動控制器。 • 請採取抗噪措施。 • 請更換MAIN板。 			重新啟動
9617	主CPU和伺服器CPU通訊異常。	請進行下列任一程序。 <ul style="list-style-type: none"> • 請重新啟動控制器。 • 請採取抗噪措施。 • 請更換MAIN板。 			重新啟動
9618	發生長時間命令超限。	請進行下列任一程序。 <ul style="list-style-type: none"> • 請重新啟動控制器。 • 請採取抗噪措施。 • 請更換MAIN板。 			重新啟動
9619	偵測到長時間命令Checksum錯誤。	請進行下列任一程序。 <ul style="list-style-type: none"> • 請重新啟動控制器。 • 請採取抗噪措施。 • 請更換MAIN板。 			重新啟動
9620	偵測到系統看門狗定時器故障。	請進行下列任一程序。 <ul style="list-style-type: none"> • 請重新啟動控制器。 • 請採取抗噪措施。 • 請更換MAIN板。 			重新啟動

編號	訊息	解決方案	註1	註2	錯誤重置方法
9621	發生驅動裝置檢查故障。	請進行下列任一程序。 <ul style="list-style-type: none"> 請重新啟動控制器。 請採取抗噪措施。 請更換MAIN板。 			-
9622	伺服器CPU內部RAM故障。	請進行下列任一程序。 <ul style="list-style-type: none"> 請重新啟動控制器。 請採取抗噪措施。 請更換MAIN板。 			重新啟動
9623	緊急停止/安全防護(安全門)雙重線路故障。	請確認緊急停止或安全防護(安全門)的接線。			重新啟動
9624	偵測到主電路電源電壓低。	請進行下列任一程序。 <ul style="list-style-type: none"> 請進行電源電壓確認。 請重新啟動控制器。 			重新啟動
9625	主電路電源控制繼電器接點熔接。	請更換 DPU。			重新啟動
9630	實時狀態異常。偵測到Checksum錯誤。	在控制器中偵測到資料Checksum錯誤。請進行下列任一程序。 <ul style="list-style-type: none"> 請確認周邊設備接線是否短路和不當連接。(EMERGENCY、D-I/O及擴展I/O接頭) 請更換控制器。 			重新啟動
9632	實時狀態異常。發生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。請進行下列任一程序。 <ul style="list-style-type: none"> 請確認周邊設備接線是否短路和不當連接。(EMERGENCY、D-I/O及擴展I/O接頭) 請更換控制器。 			重新啟動
9700	伺服器控制閘數組錯誤。	請進行下列任一程序。 <ul style="list-style-type: none"> 請確認周邊設備接線是否短路和不當連接。(EMERGENCY和I/O接頭) 請更換MAIN板。 請更換附加軸裝置。 			重新啟動

編號	訊息	解決方案	註1	註2	錯誤重置方法
9702	未安裝馬達驅動器。	請進行下列任一程序。 <ul style="list-style-type: none"> • 請確認是否已安裝馬達驅動器。 • 請確認型號設定和硬體設定。 • 請更換馬達驅動器。 • 請更換MAIN板。 			重新啟動
9705	編碼器分區設定失敗。	請確認型號設定。			重新啟動
9707	編碼器多旋轉超過最大範圍。	請進行下列任一程序。 <ul style="list-style-type: none"> • 請重置編碼器。 • 請更換馬達。 			重新啟動
9708	位置超出運動範圍。	請進行下列任一程序。 <ul style="list-style-type: none"> • 請重置編碼器。 • 請更換MAIN板。 • 請更換馬達。 			重新啟動
9709	編碼器無反應。	請進行下列任一程序。 <ul style="list-style-type: none"> • 請確認型號設定。 • 請確認訊號線的連接。 • 請更換MAIN板和編碼器I/F板。 			重新啟動
9710	編碼器初始化失敗。	請進行下列任一程序。 <ul style="list-style-type: none"> • 請重新啟動控制器。 • 請確認機器人設定。 • 請確認訊號線的連接。 • 請更換MAIN板和編碼器I/F板。 			重新啟動
9711	編碼器通訊異常。	請進行下列任一程序。 <ul style="list-style-type: none"> • 請重新啟動控制器。 • 請確認機器人設定。 • 請確認訊號線的連接。 • 請更換MAIN板和編碼器I/F板。 			重新啟動
9712	偵測到伺服器CPU監視看門狗定時器故障。	請進行下列任一程序。 <ul style="list-style-type: none"> • 請重新啟動控制器。 • 請確認抗噪措施。 • 請更換MAIN板。 			重新啟動

編號	訊息	解決方案	註1	註2	錯誤重置方法
9713	偵測到電流控制電路WDT故障。	請進行下列任一程序。 <ul style="list-style-type: none"> 請重新啟動控制器。 請確認電源線的連接。 請確認15V電源供應器和電纜的連接。 請確認抗噪措施。 請更換MAIN板。 			重新啟動
9714	MAIN板不適用於此機器人。	請進行下列任一程序。 <ul style="list-style-type: none"> 請確認機器人設定。 請更時換成支援的MAIN板。 			重新啟動
9715	已經重置編碼器。	請重新啟動控制器。			重新啟動
9716	編碼器的資料備份電源故障。	請進行下列任一程序。 <ul style="list-style-type: none"> 請確認訊號線的連接。 請更換編碼器的電池後重置。 			重新啟動
9717	編碼器備份資料錯誤。	請進行下列任一程序。 <ul style="list-style-type: none"> 請重置編碼器。 請確認訊號線的連接。 			重新啟動
9719	編碼器位置管理失敗。	請進行下列任一程序。 <ul style="list-style-type: none"> 請重置編碼器。 請更換馬達。(編碼器故障) 			重新啟動
9720	編碼器電源ON時的速度變快。	請進行下列任一程序。 <ul style="list-style-type: none"> 請確認機器人是否與其他裝置相互干擾。 請確認機器人停止後,重新啟動控制器。 請重置編碼器。 			重新啟動
9722	R/D轉換器偵測到異常。	請進行下列任一程序。 <ul style="list-style-type: none"> 請確認機器人訊號類接線。(引腳遺失、中斷連接、短路) 請重置編碼器。 			重新啟動

編號	訊息	解決方案	註1	註2	錯誤重置方法
9723	G感測器通訊異常。	請進行下列任一程序。 <ul style="list-style-type: none"> • 請確認訊號線的連接。 • 請確認機器人訊號類接線。(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MAIN板。 			重新啟動
9724	G感測器資料錯誤。	請更換控制板。			重新啟動
9725	多旋轉資料和R/D轉換資料產生偏差。	請進行下列任一程序。 <ul style="list-style-type: none"> • 請確認抗噪措施。 			重新啟動
9726	分解器激磁訊號斷開。	請進行下列任一程序。 <ul style="list-style-type: none"> • 請確認機器人訊號類接線。(引腳遺失、中斷連接、短路) • 請重置編碼器。 			重新啟動
9727	S-DSP檢測到DSP通訊失敗。	請進行下列任一程序。 <ul style="list-style-type: none"> • 請重新啟動控制器。 • 請確認抗噪措施。 • 請更換MAIN板。 			重新啟動
9728	偵測到電流回饋資料異常。	請進行下列任一程序。 <ul style="list-style-type: none"> • 請重新啟動控制器。 • 請確認抗噪措施。 • 請更換MAIN板。 			重新啟動
9729	D-DSP檢測到DSP通訊失敗。	請進行下列任一程序。 <ul style="list-style-type: none"> • 請重新啟動控制器。 • 請確認抗噪措施。 • 請更換MAIN板。 			重新啟動
9730	編碼器電源OFF中的速度變快。	請進行下列任一程序。 <ul style="list-style-type: none"> • 請重置編碼器。 • 請更換馬達。 			重新啟動
9731	編碼器的速度變快。	請進行下列任一程序。 <ul style="list-style-type: none"> • 請重置編碼器。 • 請更換馬達。 			重新啟動
9732	伺服器報警A。	請重新啟動控制器。			重新啟動

編號	訊息	解決方案	註1	註2	錯誤重置方法
9733	G感應器初始化失敗。	請進行下列任一程序。 <ul style="list-style-type: none"> • 請重新啟動控制器。 • 請確認訊號線的連接。 • 請確認抗噪措施。 			重新啟動
9734	編碼器重置失敗。	請進行下列任一程序。 <ul style="list-style-type: none"> • 請重新啟動控制器。 • 請再次重置編碼器。 • 請確認訊號線的連接。 • 請更換馬達。(編碼器故障) • 請確認抗噪措施。 			重新啟動
9740	發生伺服器CPU系統故障。	請進行下列任一程序。 <ul style="list-style-type: none"> • 請重新啟動控制器。 • 請確認抗噪措施。 • 請更換MAIN板。 			重新啟動
9800	Safety板偵測到編碼器異常。	請進行下列任一程序。 <ul style="list-style-type: none"> • 請重新啟動控制器。 • 請依序進行下列程序。 <ol style="list-style-type: none"> 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。 <ul style="list-style-type: none"> - 請確認Safety板的連接。 - 請更換Safety板。 	偵測異常部位 1：通訊 2：內部	關節編號 1:J12:J24:J38:J416:J532:J6	重新啟動
9801	Safety板偵測到位置錯誤。	請進行下列任一程序。 <ul style="list-style-type: none"> • 請重新啟動控制器。 • 請依序進行下列程序。 <ol style="list-style-type: none"> 1. 打開系統歷史記錄，同時對所發生的位置錯誤採取相關的除錯措施。 2. 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。 3. 未發生相關錯誤時，請從安全功能管理器進行HOFs設定。 		關節編號 1:J12:J24:J38:J416:J532:J6	重新啟動

編號	訊息	解決方案	註1	註2	錯誤重置方法
9802	偵測到Safety板輸入雙重化異常。	請進行下列任一程序。 <ul style="list-style-type: none"> 請重新啟動控制器。 請確認TP的使用。請重新啟動控制器後，握住啟用開關的中間位置，並均勻施力操作。 請確認緊急停止按鈕、TP等輸入設備與Safety板的連接。若要插拔接頭，請務必在關閉控制器電源的狀態下進行。 	偵測異常部位 1: SAFETY_IN 12: SAFETY_IN 24: SAFETY_IN 38: SAFETY_IN 416: SAFETY_IN 532: 啟用開關 64: 緊急停止開關 (TP) 128: 緊急停止開關 (控制器連接)		重新啟動
9803	偵測到Safety板輸出雙重化異常。	請進行下列任一程序。 <ul style="list-style-type: none"> 請重新啟動控制器。 請確認外部設備與Safety板的連接。 請確認TP的使用。請握住啟用開關的中間位置，並均勻施力操作。 請修改設定值或程式，確保機器人動作時對於安全極限速度和安全極限位置的設定值留有寬限。 請確認安全I/O接頭電源的連接。若要插拔接頭，請務必在關閉控制器的狀態下進行。 	偵測異常部位 1: SAFETY_OUT 12: SAFETY_OUT 24: SAFETY_OUT 3128: 安全扭矩已關閉		重新啟動
9804	偵測到Safety板的異常。	請進行下列任一程序。 <ul style="list-style-type: none"> 請重新啟動控制器。 請確認控制器內Safety板的連接。 請更換Safety板。 	(註1)偵測異常部位 2:看門狗計時器偵測 4:電源(5V) 8:電源(3.3V) 64:通訊匯流排		重新啟動

編號	訊息	解決方案	註1	註2	錯誤重置方法
9805	偵測到Safety板的MCU異常。	請在系統歷史記錄中確認註解後，根據情況採取除錯措施。[參數異常時(註1=1並且註2=255)時]*請使用安全功能管理器將機器人參數寫入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。 <ul style="list-style-type: none"> 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 ROM2:程式 ROM4:RAM16:序列監視器 128:CPU	註1為1時 0~254:資料故障處 255:參數異常	重新啟動
9806	Safety板偵測到控制器異常。	請進行下列任一程序。 <ul style="list-style-type: none"> 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:操作模式接收錯誤		重新啟動
9807	Safety板偵測到繼電器熔接。	請重新啟動控制器。重複發生同樣錯誤時，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。 <ul style="list-style-type: none"> 請確認控制器內Safety板的連接。 請更換Safety板。 	偵測異常部位 繼電器熔接		重新啟動
9809	Safety板中發生信號不相符。	請進行下列任一程序。 <ul style="list-style-type: none"> 請重新啟動控制器。 請確認TP的使用。請重新啟動控制器後，握住啟用開關的中間位置，並均勻施力操作。 請修改設定值或程式，確保機器人動作時對於安全極限速度和極限位置的設定值留有寬限。 請確認控制器內Safety板的連接。 請更換Safety板。 	(註1)偵測異常部位 1:狀態不一致 2:手臂尖端位置不一致		重新啟動

編號	訊息	解決方案	註1	註2	錯誤重置方法
9810	Safety板未連接。	請進行下列任一程序。 <ul style="list-style-type: none"> 請重新啟動控制器。 請確認控制器內Safety板的連接。 請更換Safety板。 	偵測異常部位 1: Safety板		重新啟動
9811	控制器的機器人型號設定和Safety板設定不同。	請依序進行下列程序。 <ol style="list-style-type: none"> 請從控制器設定處選擇機器人型號。 請從安全功能管理員修正Safety板的設定。 			重新啟動
9812	控制器的機器人雜湊值和Safety板設定不同。	請依序進行下列程序。 <ol style="list-style-type: none"> 請從控制器設定處選擇機器人型號。 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	重新啟動
9814	控制器設定和Safety板設定不同。	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: Dry run設定		重新啟動

2.10 代碼編號 10000 ~

編號	訊息	解決方案	註1	註2	錯誤重置方法
10000	使用者中斷命令。	請在確認狀態後再次執行。			-
10001	命令逾時。	請進行下列任一程序。 <ul style="list-style-type: none"> 請重新啟動Epson RC+。 請重新安裝Epson RC+。 			-
10002	點資料被損壞。	請進行下列任一程序。 <ul style="list-style-type: none"> 請確認點檔案。 請還原正確運作的備份檔案。 			-
10003	無法建立項目。	請進行下列任一程序。 <ul style="list-style-type: none"> 請確認專案。 請重新啟動Epson RC+。 			-
10004	無法初始化Spel類實例。	請進行下列任一程序。 <ul style="list-style-type: none"> 請重新啟動Epson RC+。 請重新安裝Epson RC+。 			-
10005	無法初始化編譯程式。	請進行下列任一程序。 <ul style="list-style-type: none"> 請重新啟動Epson RC+。 請重新安裝Epson RC+。 			-

編號	訊息	解決方案	註1	註2	錯誤重置方法
10006	無法初始化通訊驅動程式。	請進行下列任一程序。 <ul style="list-style-type: none"> 請重新啟動Epson RC+。 請重新安裝Epson RC+。 			-
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	無法打開檔案。	請確認專案名稱和路徑是否正確。			-
10010	無法建立檔案。	請進行下列任一程序。 <ul style="list-style-type: none"> 請確認專案名稱和路徑是否正確。 請確認儲存位置的可用空間量。 			-
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。另一個應用程式已鎖止項目。	請終止其他應用程式。			-
10015	項目無法同步化。	請進行下列任一程序。 <ul style="list-style-type: none"> 請確認專案。 請確認控制器與Epson RC+的連接。 			-
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遮罩無效。	請確認IP遮罩。			-
10019	IP閘道無效。	請確認IP閘道。			-
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。	請等待執行中的命令結束後執行。			-

編號	訊息	解決方案	註1	註2	錯誤重置方法
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。發生命令執行逾時。	請確認與PLC的連接情形。			-
10251	函數塊。由於位元設定而無法執行命令。	ExtError位元為High或ExtCmdReset位元為Low。請確認ExtError位元和ExtCmdReset位元。			-
10252	函數塊。偵測到無效配置。	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。由於正在執行其他函數塊而無法執行命令。	函數塊不能同時運行。			-
10501	連接失敗。	請確認控制器與Epson RC+的連接。			-
10502	無法連接SPEL控制器板。	請確認控制器與Epson RC+的連接。			-
10503	控制器韌體不相容於RC+版本。	請升級RC+版本。			-
10504	該系統的USB連接已為RC620控制器保留，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

注意

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的部位的速度超過SLS_3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	
		2001 (*3)	J2, YU	
		4001 (*3)	J2, XL	
		8001 (*3)	J2, XU	
		16001 (*3)	J2, ZL	
		32001 (*3)	J2, ZU	
		1002 (*3)	J3, YL	
		2002 (*3)	J3, YU	
		4002 (*3)	J3, XL	
		8002 (*3)	J3, XU	
		16002 (*3)	J3, ZL	
		32002 (*3)	J3, ZU	
		1004 (*3)	J5, YL	
		2004 (*3)	J5, YU	
		4004 (*3)	J5, XL	

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

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

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

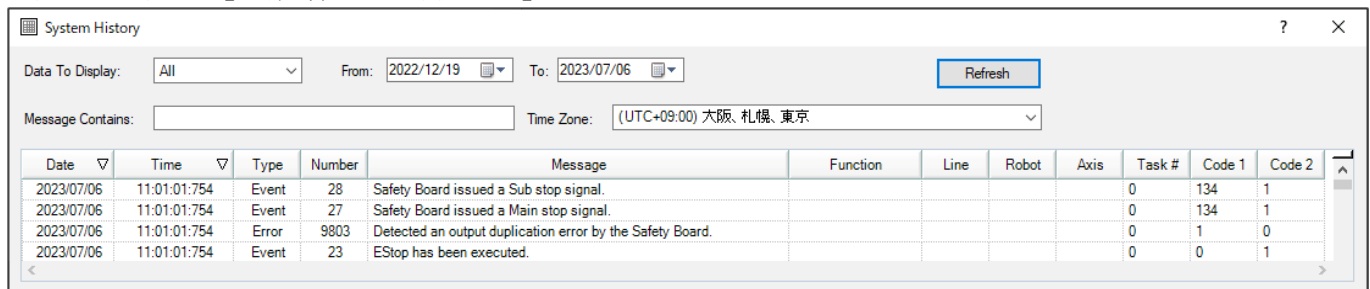
補充說明				概要、對策
註1 (*1)		註2		
編號	停止信號的種類	停止信號的詳情		
117	安全極限位置 (SLP_C)	編號	關節編號, 監控區域 (*2)	由於註2中顯示的關節編號、關節位置進入SLP_C的監控區域, 機器人停止。 請參閱「基於安全極限位置(SLP)停止時的確認項目」, 並進行恢復作業或採取對策。
		1001 (*3)	J2, YL	
		2001 (*3)	J2, YU	
		4001 (*3)	J2, XL	
		8001 (*3)	J2, XU	
		16001 (*3)	J2, ZL	
		32001 (*3)	J2, ZU	
		1002 (*3)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

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	
		16004 (*3)	J5, ZL	
		32004 (*3)	J5, ZU	
		1008 (*3)	J6, YL	
		2008 (*3)	J6, YU	
		4008 (*3)	J6, XL	
		8008 (*3)	J6, XU	
		16008 (*3)	J6, ZL	
		32008 (*3)	J6, ZU	
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。請參考使用這些參數顯示的速度，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。