

# デンソーロボット

## エラーコード表

(Ver.2.2)

### ■\*\*-D/-E シリーズ(Ver.1.\*\*~1.99)

垂直多関節型	V* -D/-E シリーズ
水平多関節型	H* -D/-E シリーズ
直角座標型	XYC-4D シリーズ

### ■\*\*-F シリーズ(Ver.2.0\*~2.2\*)

垂直多関節型	V* -F シリーズ
水平多関節型	HS-F シリーズ

### ■オプション品

視覚装置	$\mu$ Vision-21 シリーズ
パソコン教示システム	WINCAPSII



# はじめに

デンソーロボットをお買い上げいただき、誠にありがとうございます。

本書は下記に示すロボットや WINCAPS II でエラーが発生した際、ティーチングペンダント、オペレーティングパネル、ミニペンダントまたはパソコン画面に表示されるエラーコードの一覧です。その解説・処置方法などをまとめてあります。エラーが発生したときは、各取扱説明書と併せて、有効にご活用ください。

## 本書が扱うロボットシリーズ／モデル等

RC5 型コントローラ搭載の**-D/-E シリーズ ロボット (Ver. 1.** ~ 1.99)	・垂直多関節型ロボット ・水平多関節型ロボット ・直角座標型ロボット	V*-D/-E シリーズ H*-D/-E シリーズ XYC-4D シリーズ
RC7 型コントローラ搭載の**-F シリーズ ロボット (Ver. 2.0* ~ 2.2*)	・垂直多関節型ロボット ・水平多関節型ロボット	V*-F シリーズ HS-F シリーズ
オプション品	・視覚装置 ・パソコン教示システムソフト	μ Vision-21 シリーズ WINCAPS II

## 目 次

1. エラーコード表の見方 .....	1
1.1 コントローラエラーコード表の見方 .....	1
1.2 WINCAPS II エラーコード表の見方 .....	2
2. コントローラエラーコード表 .....	3
3. WINCAPS II エラーコード表 .....	119

# 1. エラーコード表の見方

エラーコードには、ロボットの操作・運転中にティーチングペンダント、ミニペンダントまたはオペレーティングパネルに表示される「コントローラエラーコード」と、WINCAPS II を操作中にパソコンに表示される「WINCAPS II エラーコード」があります。

## 1.1 コントローラエラーコード表の見方

### (1) エラーコードの表示

コントローラでエラーが発生した場合、ティーチングペンダント、ミニペンダントまたはオペレーティングパネルに「コントローラエラーコード表」に示すエラーコードを表示します。

### (2) エラーメッセージの表示

ティーチングペンダントでは、エラーの内容を「コントローラエラーコード表」に示すエラーメッセージとしても表示します。

### (3) エラーレベル表

コントローラのエラーコードには5段階（1～5）のエラーレベルが設定されており、エラー発生時のコントローラの制御が下表のように異なります。なお、エラーレベルはエラーコード表では「Level」と表示してあります。（注：600C（非常停止オン）のみレベル0を表示）

エラーレベル		エラー発生時のコントローラの制御			
		出力するエラー信号	プログラム停止	動作モードの切り替え	モータ電源
レベル1	(注3)	—	—	—	—
レベル2	TP/MP/OP 操作時のエラー (注1, 3)	—	—	—	—
	その他のエラー	ロボット警告(RC5) ロボット異常(RC7)	瞬時停止	—	—
レベル3	TP/MP/OP 操作時のエラー (注1, 3)	—	—	—	—
	その他のエラー	ロボット異常	瞬時停止	外部→内部	切り (注2)
レベル4		ロボット異常	緊急停止	外部→内部	切り
レベル5		ロボット異常	緊急停止	外部→内部	切り (再投入不可)

注1：TP/MP/OP 操作時のエラーであっても、6000 番台エラーとプログラム実行中のエラーは「その他のエラー」と同じ扱いになります。

注2：手動モードでロボット動作中にエラー6071～607B、6671～667B（ソフトリミットオーバ、可動範囲外、特異点）、607F（形態不一致）、6081～6088（指令速度限界オーバ）、6AF3（J1, J2, J3 による軸干渉検出）が発生した場合には、モータ電源を切りません。

注3：レベル1 およびレベル2, 3 の TP/MP/OP 操作時のエラーが表示されていても、外部からの操作を受け付けます。

## エラーレベル表の用語説明

項目	語句	内容
エラーレベル	TP/MP/OP 操作時のエラー	ティーチングペンダント、ミニペンダントまたはオペレーティングパネルの誤操作により発生したエラー
	その他のエラー	プログラム実行、専用 I/O 入力操作、サーボ動作などで発生したエラー
出力するエラー信号	ロボット警告	レベル 2 の軽微な異常が発生したことを外部機器 (PLC など) に通知するため「ロボット警告」信号を出力します。
	ロボット異常	レベル 3 以上の重大な異常が発生したことを外部機器 (PLC など) に通知するため「ロボット異常」信号を出力します。
プログラム停止	瞬時停止	ロボットを瞬時停止させます。減速時にも通常動作時と同一の軌道動作上を動作します。
	緊急停止	レベル 4 以上のエラーが発生したとき、ロボットを緊急停止させます。 各軸毎に最大の減速度で減速を行なうため、減速時の軌道は通常動作時と異なる場合があります。(特に CP 動作の場合)
動作モードの切り替え	外部→内部	外部自動モードで動作中にエラーが発生すると、内部自動モードに切り替えます。
モータ電源	切り	エラー発生時にモータ電源が入っていた場合には、モータ電源を切ります。
	切り (再投入不可)	エラー発生時にモータ電源が入っていた場合には、モータ電源を切ります。 再スタートするには、コントローラ電源を一旦 OFF する必要があります。 コントローラ電源を切らずにモータ電源を再投入しようとする、エラー 27A6 「致命的エラー発生のため実行できません」が発生します。

## 1.2 WINCAPS II エラーコード表の見方

WINCAPS II エラーコード表は、各マネージャ (システムマネージャ、PAC マネージャ等) 毎に分類してありますので、エラー発生時に操作中の該当マネージャのエラーコードを参照してください。

## 2. コントローラエラーコード表

ティーチングペンダント、ミニペンダントまたはオペレーティングパネルに表示されるエラーコードの内容と処理方法についてまとめてあります。

コード	メッセージ	Level	説明	復帰処置
1201	通信準備中 (コネクション未確立)	4	DeviceNetモジュールは正常に動作しており、マスタデバイスとの明示的コネクションは確立していますが、I/Oコネクションは確立していません。	マスタデバイスから、コネクションを確立させてください。 電源立ち上げ時にこのエラーが発生した後、最終的にネットワークが確立する場合は、ネットワーク異常検出待ち時間を長くしてください。
1202	通信準備中 (コネクション未確立)	4	DeviceNetモジュールは正常に動作しており、マスタデバイスとの明示的コネクションは確立していますが、I/Oコネクションは確立していません。	マスタデバイスから、コネクションを確立させてください。
1203	通信準備中 (通信アイドル状態)	4	DeviceNetモジュールは正常に動作していますが、規定時間内にマスタデバイスから空のデータしか受取れない状態です。	マスタデバイスから出力される、I/Oデータの内容を見直ししてください。 電源立上時にこのエラーが発生した後、最終的にネットワークが確立する場合は、ネットワーク異常検出待ち時間を長くしてください。
1204	通信準備中 (I/Oタイムアウト)	4	DeviceNetモジュールは正常に動作していますが、規定時間内にマスタデバイスからデータが受取れない状態です。	ネットワークケーブルの断線・コネクタの緩みがないか・ケーブル長は適切か・終端抵抗の位置は適切か確認してください。 電源立上時にこのエラーが発生した後、最終的にネットワークが確立する場合は、ネットワーク異常検出待ち時間を長くしてください。
1205	ロボット側DPRAMリトライ異常	4	ロボット側からDeviceNetボード又はCC-LinkボードのDPRAMへアクセスできない状態です。	コントローラのパワースイッチを一度切ってから再操作を行ってください。
120A	スレーブ排他フラグ異常	4	DeviceNetスレーブまたは、CC-Linkリモートデバイス通信処理部の排他フラグが正常に動作していません。	DeviceNetスレーブボードまたは、CC-Linkリモートデバイスボードの接続状態を確認してください。復帰しない場合、ボードが故障している可能性があります。
120B	マスタ排他フラグ異常	4	DeviceNetマスタ通信処理部の排他フラグが正常に動作していません。	DeviceNetマスタボードの接続状態を確認してください。復帰しない場合、ボードが故障している可能性があります。
120C	ネットワークエラーが解除されました	3	ネットワーク (DeviceNet、PROFIBUS、CC-Link) のエラーが解除されました。	ティーチングペンダント、オペレーティングペンダント、ミニペンダント、または外部よりエラークリア操作を行ってください。
1210	DeviceNet内部通信異常	4	ノイズ等により通信データが異常となりました。	コントローラのパワースイッチを一度切ってから再操作を行ってください。
1213	断線状態・バスオフ状態	4	ネットワークケーブルが断線しているか、バスオフ (ネットワーク未接続) 状態になっています。	ロボット側のケーブル・コネクタが確実に接続されているか、確認してください。また、ディップSW設定変更後にこのエラーが出た場合は、ネットワークの通信速度とディップSWの設定が合っているか確認してください。
1215	通信準備中 (初期設定異常)	4	DeviceNet通信処理部がコントローラからの初期設定を受付けていません。	ネットワークの通信速度とディップSWの設定が合っているか確認してください。
1216	送受信データ長設定異常	4	DeviceNet入出力スロット数が設定可能範囲を超えています。	DeviceNetの入力スロット数を8~32、出力スロット数を7~32の範囲に変更し、コントローラ電源をOFF→ONしてください。
1217	ノード番号重複エラー	4	コントローラのノード番号がオンライン状態の他のノードと重複しています。	コントローラのノード番号がオンライン状態の他のノードと重複しないよう、ノード番号を変更してください。

## 2 コントローラエラーコード表

コード	メッセージ	Level	説明	復帰処置
1218	FlashRom BCC異常	4	DeviceNetボードのFlashRomのBCCが異常です。	コントローラのパワースイッチを一度切ってから再操作してください。
1219	パラメータ情報エリア異常	4	DeviceNetボードのパラメータ情報エリアのデータが異常です。	コントローラのパワースイッチを一度切ってから再操作してください。
121A	ロボット制御部コントロールエリア異常	4	DeviceNetボードのロボット制御部コントロールエリアのデータ異常です。	コントローラのパワースイッチを一度切ってから再操作してください。
121D	スキャンリストデータテーブル異常	4	DeviceNetボードのスキャンリストデータテーブルのデータが異常です。	コントローラのパワースイッチを一度切ってから再操作してください。
121E	スキャンリストマッピング情報エリア異常	4	DeviceNetボードのスキャンリストマッピング情報エリアのデータが異常です。	コントローラのパワースイッチを一度切ってから再操作してください。
1220	I/Oオプションボード接続異常	4	同時に複数のI/Oオプションボードが挿入されています。同時アクセスはできません。	コントローラ電源をOFFし、I/Oオプションボードを一枚だけの取付けにしてください。
1221	DeviceNetマスタBUSY時間タイムオーバ	4	DeviceNetマスタの初期化処理が正常に終了しませんでした。	コントローラのパワースイッチを一度切ってから再操作を行なって下さい。
1222	DeviceNetマスタスキャンテーブル作成異常	4	DeviceNetマスタのスキャンリスト生成処理が失敗しました。	再度、スキャンリストの作成処理を行なって下さい。
1223	シリアルNo未確定	4	DeviceNetマスタのシリアルNoが確定していません。	ペンダントからシリアルNoを入力して下さい。
1224	DeviceNetマスタボード設定異常	4	DeviceNetマスタ側の設定情報が異常です。	コントローラのパワースイッチを一度切ってから再操作を行なって下さい。
1225	シリアルNo書換処理失敗	4	DeviceNetマスタにて何らかの要因によりシリアルNoの書換に失敗しました。	再度シリアルNoの書換処理を行なって下さい。
1226	EPR書換処理失敗	4	何らかの要因によりEPRの書換に失敗しました。	再度EPRの書換処理を行なって下さい。
1227	ISD書換処理失敗	4	DeviceNetマスタにて何らかの要因によりISDの書換に失敗しました。	再度ISDの書換処理を行なって下さい。
1228	スキャンリスト書換処理失敗	4	DeviceNetマスタにて何らかの要因によりスキャンリストの書換に失敗しました。	再度スキャンリストの書換処理を行なって下さい。
1229	DeviceNetマスタFlashROM異常(シリアルNo)	4	シリアルNoがDeviceNetマスタのFlashROMに正常に書き込めませんでした。	コントローラ電源をOFFし、ボードがしっかり挿入されているか確認し、再度同じ処理を行なって下さい。
122A	DeviceNetマスタFlashROM異常(EPR)	4	EPRがDeviceNetマスタのFlashROMに正常に書き込めませんでした。	コントローラ電源をOFFし、ボードがしっかり挿入されているか確認し、再度同じ処理を行なって下さい。
122B	DeviceNetマスタFlashROM異常(ISD)	4	ISDがDeviceNetマスタのFlashROMに正常に書き込めませんでした。	コントローラ電源をOFFし、ボードがしっかり挿入されているか確認し、再度同じ処理を行なって下さい。
122C	DeviceNetマスタFlashROM異常(スキャンリスト)	4	スキャンリストがDeviceNetマスタのFlashROMに正常に書き込めませんでした。	コントローラ電源をOFFし、ボードがしっかり挿入されているか確認し、再度同じ処理を行なって下さい。
122D	DeviceNetマスタボードが存在しません	2	DeviceNetマスタボードがセットされていないコントローラにDeviceNetマスタボード用データを変更しようとした。	DeviceNetマスタボードをコントローラにセットした後、同じ操作を行って下さい。
1230	ロボット側DPRAMリトライ異常(スレブ)	4	ロボット側からDeviceNetスレブモジュール内または、CC-Linkリモートデバイスボード内のDPRAMへアクセスできない状態です。	コントローラのパワースイッチを一度切ってから再操作を行なって下さい。
1232	リセットコマンド受信状態	4	マスタデバイスよりリセットコマンドを受信しました。	コントローラのパワースイッチを一度切ってから再操作を行なって下さい。
1234	DeviceNet内部RAM異常	4	通信部のセルフチェックにてRAM異常が検出されました。	コントローラのパワースイッチを一度切ってから再操作を行なって下さい。

## 2 コントローラエラーコード表

コード	メッセージ	Level	説明	復帰処置
1236	DeviceNet内部DPRAM異常	4	通信部のセルフチェックにてDPRAM異常が検出されました。	コントローラのパワースイッチを一度切ってから再操作を行なって下さい。
1237	DeviceNet EEPROM異常	4	通信部のセルフチェックにてEEPROM異常が検出されました。	コントローラのパワースイッチを一度切ってから再操作を行なって下さい。
1238	通信側DPRAMリトライ異常 (スレーブ)	4	DeviceNetスレーブ通信部ソフトまたは、CC-Linkリモートデバイス通信部ソフトがDPRAMへアクセスできなくなりました。	コントローラのパワースイッチを一度切ってから再操作を行なって下さい。
1239	設定された出力範囲から外れています	2	出力するアドレスが、設定範囲から外れているため、出力できません。	出力するアドレスを見直ししてください。
123A	設定された入力範囲から外れています	3	入力するアドレスが、設定範囲から外れているため、入力できません。	入力するアドレスを見直ししてください。
1240	スレーブI/Oエリアの重複	4	スレーブのノードアドレス設定が異常です。	スレーブのI/Oエリアが重ならないようにノードアドレスを設定し直して下さい。
1241	I/Oエリア範囲オーバー	4	スレーブのI/Oエリアが有効範囲を超えています。	I/Oエリアが有効範囲を超えないようにノードアドレスを設定し直して下さい。
1242	登録不能スレーブ有り	4	1スレーブのI/Oサイズが64バイトを超えています。	I/Oサイズが64バイトを超えないように設定し直して下さい。
1243	登録スレーブが存在しない	4	スキャンリストにスレーブが登録されていません。	ペンダント操作により、スキャンリストにスレーブ情報を登録して下さい。
1244	登録スレーブのI/Oサイズ異常	4	スキャンリストに登録されているスレーブとのI/Oサイズが一致しません。	ペンダントより再スキャンさせるか、スレーブ側のI/Oサイズを登録されている値に戻して下さい。
1245	スレーブからのレスポンス異常	4	スレーブからのレスポンスがありませんでした。	異常となっているスレーブを正常動作させて下さい。
1246	MACIDの重複	4	自身のノードアドレスが他のノードと重複しています。	どちらかのノードアドレスを変更してください。
1247	Bus Off状態の検出	4	ネットワークが通信不能状態に陥りました。	コントローラのパワースイッチを一度切ってから再操作を行なって下さい。
1248	ネットワーク電源供給無し	4	DeviceNetのネットワーク電源が供給されていません。	ネットワーク電源の供給ラインを確認して下さい。
1249	CAN送信のタイムアウト	4	DeviceNetボードでCANチップへの送信ができなくなりました。	ネットワーク上で発生している不具合を解決してください。 自分自身以外のノードがなく、ネットワーク電源は供給されていると、発生する場合があります。
124A	DeviceNet RAM異常	4	DeviceNet通信部ソフトがRAMのハード異常を検出しました。	コントローラのパワースイッチを一度切ってから再操作を行なってください。
124B	DeviceNetマスタROM異常	4	DeviceNetマスタ通信部ソフトがROMのハード異常を検出しました。	コントローラのパワースイッチを一度切ってから再操作を行なって下さい。
124C	DeviceNetマスタDPRAM異常	4	DeviceNetマスタ通信部ソフトがDPRAMのハード異常を検出しました。	コントローラのパワースイッチを一度切ってから再操作を行なって下さい。
124D	通信側DPRAMリトライ異常	4	DeviceNet通信部ソフトがDPRAMへアクセス出来なくなりました。	コントローラのパワースイッチを一度切ってから再操作を行なってください。
124E	ロボット側設定ビット異常	4	ロボット側からDeviceNetマスタへの設定ビットに異常があります。	コントローラのパワースイッチを一度切ってから再操作を行なって下さい。
124F	マスタ通信スタート異常	4	DeviceNetマスタ初期化時のネットワーク通信処理にて異常が発生しました。	コントローラのパワースイッチを一度切ってから再操作を行なって下さい。
126A	CIFボードアクセスエラー	5	CIFボードへのアクセスに失敗しました。	コントローラを再立上げしてください。
126B	CIFボードDPRAMアクセスエラー	5	CIFボードのDPRAMへのアクセスに失敗しました。	コントローラを再立上げしてください。 復帰しない場合、CIFボードが故障している可能性があります。

## 2 コントローラエラーコード表

コード	メッセージ	Level	説明	復帰処置
126C	CIFボード初期化異常	5	CIFボードの初期化において異常が発生しました。	コントローラを再立上げしてください。 復帰しない場合、CIFボードが故障している可能性があります。
126D	CIFウォッチドッグ異常	5	CIFボードのウォッチドッグ異常が発生しました。	コントローラを再立上げしてください。 復帰しない場合、CIFボードが故障している可能性があります。
126E	CIFボードリセット失敗	5	CIFボードのリセットに失敗しました。	コントローラを再立上げしてください。 復帰しない場合、CIFボードが故障している可能性があります。
126F	CIFボードネットワーク未確立	4	CIFボードにおけるネットワーク (PROFIBUS等) が確立されていません。	1) 通信線のコネクタが外れていないか確認してください。 2) ネットワークの設定を確認してください。(ノードアドレス等) 3) 通信線が断線していないか確認してください。
127A	CIFボード異常	5	CIFボードに異常が発生しました。	コントローラを再立上げしてください。 復帰しない場合、CIFボードが故障している可能性があります。
127B	CIFボードメッセージ送信タイムアウト	5	CIFボードのメッセージ送信時にタイムアウトが発生しました。	1) 通信線のコネクタが外れていないか確認してください。 2) ネットワークの設定を確認してください。(ノードアドレス等) 3) 通信線が断線していないか確認してください。
127C	CIFボードメッセージ受信タイムアウト	5	CIFボードのメッセージ受信時にタイムアウトが発生しました。	1) 通信線のコネクタが外れていないか確認してください。 2) ネットワークの設定を確認してください。(ノードアドレス等) 3) 通信線が断線していないか確認してください。
127D	PROFIBUS ウォッチドッグ無効	4	通信用のウォッチドッグ設定が無効です。	通信用のウォッチドッグ設定を有効にしないとネットワーク確立のチェックが出来ません。従ってウォッチドッグ設定は必ず有効にしてください。
127E	コンフィグレーション不一致	4	マスタから送られたコンフィグレーションデータがスレーブのものとは異なります。	ネットワークの設定を確認してください。(モジュールタイプ等)
127F	CIFボード 初期化中	4	CIFボードの初期化中に行なってはいけない処理をしました。	約20秒ほど待つて再度同じ処理を行なってください。
128A	CC-Link電源立ち上げ時のハード異常	4	電源立ち上げ時にCC-Linkボードのハード異常を検出しました。	コントローラのパワースイッチを一度切ってから再操作を行なって下さい。
128B	CC-Link ← コントローラ ハードウェア異常	4	コントローラの内部状態情報をCC-Linkボードとやり取りする上でエラーが発生しました。	コントローラのパワースイッチを一度切ってから再操作を行なって下さい。
128C	CC-LinkDPRAMデータ異常	4	CC-LinkボードのDPRAMのデータに異常が発生しました。	コントローラのパワースイッチを一度切ってから再操作を行なって下さい。
128D	CC-Link通信エラー	4	CC-Link通信できない状態になりました。	1. マスタの設定とコントローラのCC-Linkの設定内容とで食い違いが無い か点検してください。 2. CC-Link通信ケーブルの断線または、CC-Linkコネクタが外れていないか 点検してください。 3. ロボット本体及びコントローラの近くにノイズ発生源となる設備(溶接 機等)がない事を点検して下さい。 上記内容と、CC-Linkボード正面の各LEDの状態もあわせて参照してくだ さい。
128E	CC-Link局番設定異常	2	局番+占有局数-1が1～63の範囲を超えています。	局番+占有局数-1を1～63の範囲で設定してください。
128F	CC-Link通信速度設定異常	2	通信速度設定スイッチの設定値が0～4の範囲を超えています。	通信速度設定スイッチの設定値を0～4の範囲で設定してください。
129A	CC-Link占有局数設定異常	4	占有局数が2～4局の範囲を超えています。	占有局数を2～4局の範囲内で設定してください。

## 2 コントローラエラーコード表

コード	メッセージ	Level	説明	復帰処置
129D	CC-Linkチェックサム異常	5	CC-Link リモートデバイスボードのFlashRomのチェックサムが異常です。	コントローラのパワースイッチを一度切ってから再操作してください。
129E	通信側DPRAMリトライ異常 (CC-Link)	4	ロボット側からCC-Link リモートデバイスボードのDPRAMへアクセスできない状態です。	コントローラのパワースイッチを一度切ってから再操作してください。
15A0	受信データ異常	3	受信データに異常があります。	1. 通信設定を確認してください。 2. 通信データ数を確認してください。 3. 電源を入れ直してください。
15A1	受信タイムアウト	3	受信タイムアウトが発生しました。	1. 受信タイムアウト時間を変更してください。 2. 通信ケーブルを確認してください。 3. 電源を入れ直してください。
15A2	送信タイムアウト	3	送信タイムアウトが発生しました。	1. 受信タイムアウト時間を変更してください。 2. 通信ケーブルを確認してください。 3. 電源を入れ直してください。
15A3	受信バッファオーバーフロー	3	受信データ数が入力可能数を超えました。	1. 通信設定を確認してください。 2. 通信データ数を確認してください。 3. 電源を入れ直してください。
15A4	受信デリミタ異常	3	受信区切りコード (デリミタ) が正しくありません。	1. デリミタの確認してください。 2. 通信データ数を確認してください。 3. 電源を入れ直してください。
15A5	シリアルポート通信異常	5	リトライ数を越えた通信エラーが発生しました。	1. 通信リトライ数を変更してください。 2. 通信ケーブルを確認してください。 3. 電源を入れ直してください。
15A6	イーサネット通信異常	5	リトライ数を越えた通信エラーが発生しました。	1. 通信リトライ数を変更してください。 2. 通信ケーブルを確認してください。 3. 電源を入れ直してください。
15A8	パケット異常	1	通信パケットに異常がありました。	1. 通信設定を確認してください。 2. 通信データ数を確認してください。 3. 電源を入れ直してください。
15A9	通信データ異常	1	NAKのリトライ数を越えた通信エラーが発生しました。	1. NAKの通信リトライ数を変更してください。 2. 通信ケーブルを確認してください。 3. 電源を入れ直してください。
15AA	IPアドレスが重複しています	2	IPアドレスが重複しています。	IPアドレスが重ならないように設定してください。
2003	数値範囲外です	3	処理のパラメータとして与えた数値の範囲が、定義範囲外でした。	定義範囲内の数値を指定して、再度実行してください。
2004	CAL未実行です	2	CAL済みでなければ実行できない処理を実行しようとしてしました。	CALを実行後、再度実行してください。
2005	手動モード未選択	3	手動モードでないと実行できないコマンドを実行しようとしてしました。	手動モードに切り替え後、再度実行して下さい。
2006	モータパワーを入れてください	2	モータパワーONでなければ実行できない処理を実行しようとしてしました。	モータパワーをON後、再度実行してください。

## 2 コントローラエラーコード表

コード	メッセージ	Level	説明	復帰処置
2008	ロボット停止が入っています	2	ロボット停止が入った状態では実行できない処理を実行しようとした。	ロボット停止を切った後、再度実行してください。
200A	モータパワーを切ってください	2	モータパワーOFFでなければ実行できない処理を実行しようとした。	モータパワーをOFF後、再度実行してください。
200B	ロボットが動作中です	2	ロボットが動作中に操作不可な操作をしました。	ロボットが停止してから操作して下さい。
201E	マシンロック中です	2	マシンロック中にオペレーティングパネルでモード変更しようとした。	ティーチングペンダントにてマシンロックを解除してください。
2031	プログラムが見つかりませんでした	2	処理を実行しようとした対象のプログラムが見つかりませんでした。	<ol style="list-style-type: none"> <li>1. プログラム番号を誤って指定していないか確認してください。</li> <li>2. プログラムを転送またはコンパイル後にロードしたか確認してください。</li> <li>3. 実行形式ファイルをWINCAPS IIからコントローラに転送する際に転送エラーが発生していないか確認してください。</li> <li>4. コントローラでコンパイルを行った際にエラーが発生していないか確認してください。</li> <li>5. WINCAPS IIまたはコントローラを使って、実行形式ファイルを再度作成してください。この際WINCAPS IIでは、「日付検査」オプションを無効にしてください。</li> <li>6. 標準モードにおいて、ストロープ信号を立ち上げる際にコマンド領域・データ領域の状態が確定しているか確認してください。</li> <li>7. 互換モードにおいて、プログラムスタート信号を立ち上げる際に、プログラム選択信号の状態が確定しているか確認してください。</li> </ol>
2032	データ領域1が未定義の状態です	2	標準I/Oモードのプログラム動作コマンドで、データ領域1の内容が未定義の状態です。	<ol style="list-style-type: none"> <li>1. データ領域1の状態を修正後、再度実行してください。</li> <li>2. ストロープ信号を立ち上げる際に、データ領域1の状態が確定しているか確認してください。</li> </ol>
2033	I/Oパリティ異常が発生しました	3	I/O専用入力のパリティビットの状態が奇数パリティになっていません。	<ol style="list-style-type: none"> <li>1. パリティ算出対象となっている専用入力I/Oとパリティビットで、ONになっているビットの数が奇数となるようにパリティビットの状態を設定してください。</li> <li>2. パリティビット検出を行いたくない場合には、I/Oハードウェア設定のパリティパラメータを無効に変更してください。</li> <li>3. 標準モードにおいて、ストロープ信号を立ち上げる際にコマンド領域・データ領域の状態が確定しているか確認してください。</li> <li>4. 互換モードにおいて、プログラムスタート信号を立ち上げる際に、プログラム選択信号の状態が確定しているか確認してください。</li> </ol>
2034	内部I/O範囲外です	2	標準I/OのI/O読み込み・書込みコマンドで、内部I/O以外の領域の読み込み・書込みを行おうとしました。	I/O読み込み・書込み対象が、内部I/O範囲内となるように修正してください。
2035	データ領域が未定義の状態です	2	I/Oコマンドでデータ領域の内容が未定義の状態です。	<ol style="list-style-type: none"> <li>1. データ領域の状態を修正後、再度実行してください。</li> <li>2. ストロープ信号を立ち上げる際に、データ領域の状態が確定しているか確認してください。</li> </ol>
203C	CPU温度異常	4	CPUの内部温度が設定値を超えました。	内部温度が低下するまで待ってください。
207B	動作できない位置です	2	位置取り込みをしたポイントは特異点です。	取り込むポイントを特異点以外にしてください。

## 2 コントローラエラーコード表

コード	メッセージ	Level	説明	復帰処置
20F1	セマフォ生成異常	5	コントローラ内部のセマフォ生成に異常が発生しました。	コントローラのパワースイッチを一度切ってから再操作を行なってください。
20F2	セマフォ取得異常	5	コントローラ内部のセマフォ取得に異常が発生しました。	コントローラのパワースイッチを一度切ってから再操作を行なってください。
2103	コントローラのバックアップ電池取替え時期	1	コントローラのバックアップ電池の取り替え時期です。	コントローラのバックアップ電池を交換し、バッテリー次回点検日を設定し直してください。
2106	バックアップ電池電圧低下	4	各マネージャファイルを保存しているメモリのバックアップ用電池の電圧が低下しています、その為各マネージャファイルが正常でない場合があります。 復帰処置を行なうまで、モータオン、プログラム起動ができなくなります。	弊社サービスまでご連絡ください。
2107	バックアップメモリ異常	4	各マネージャファイルを保存しているメモリに異常が発生しました、その為各マネージャファイルが正常でない場合があります。復帰処置を行なうまで、モータオン、プログラム起動ができなくなります。	弊社サービスまでご連絡ください。
2187	TPまたはOPまたはMPが通信異常	4	ティーチングペンダントまたはオペレーティングパネルとコントローラの通信異常です。	ティーチングペンダントまたはオペレーティングパネルを正常につないで下さい。つないでも再びエラーが発生する場合はティーチングペンダント線断線またはティーチングペンダント、オペレーティングパネルの故障と思われます。
21B9	ローカル変数編集集中	2	ローカル変数編集集中に出来ない操作を実行しました。	ローカル変数編集後、再度実行してください。
21BA	干渉チェック実行エラー	4	干渉チェック実行時エラーが発生しました。	干渉チェックの設定を確認してください。 また、出力先のI/Oのポート番号が汎用出力、または内部I/Oになっているか確認してください。
21BB	ロード中	2	ロード中の為、この操作は行なえません。	ロード終了後、この操作を行なってください。
21BC	コンパイル中	2	コンパイル中の為、この操作は行なえません。	コンパイル終了後、この操作を行なってください。
21BD	プログラム編集中	2	プログラム編集中の為、この操作は行なえません。	プログラム編集終了後、この操作を行なってください。
21BE	パラメータ編集中	2	パラメータ編集中の為、この操作は行なえません。	パラメータ編集終了後、この操作を行なってください。
21BF	ロボット一時停止中は実行できません	2	ロボット一時停止中は変数移動できません。	ロボット一時停止中を解除してください。
21C0	除算エラー	5	コントローラ内部エラーが発生しました。	コントローラのパワースイッチを一度切ってから再操作を行なってください。
21C1	デバッグ例外	5	コントローラ内部エラーが発生しました。	コントローラのパワースイッチを一度切ってから再操作を行なってください。
21C2	NMI割り込み	5	コントローラ内部エラーが発生しました。	コントローラのパワースイッチを一度切ってから再操作を行なってください。
21C3	ブレークポイント	5	コントローラ内部エラーが発生しました。	コントローラのパワースイッチを一度切ってから再操作を行なってください。
21C4	INT0命令オーバーフロー	5	コントローラ内部エラーが発生しました。	コントローラのパワースイッチを一度切ってから再操作を行なってください。

## 2 コントローラエラーコード表

コード	メッセージ	Level	説明	復帰処置
21C5	境界チェックフォールト	5	コントローラ内部エラーが発生しました。	コントローラのパワースイッチを一度切ってから再操作を行なってください。
21C6	不法オペコード	5	コントローラ内部エラーが発生しました。	コントローラのパワースイッチを一度切ってから再操作を行なってください。
21C7	デバイス利用不可	5	コントローラ内部エラーが発生しました。	コントローラのパワースイッチを一度切ってから再操作を行なってください。
21C8	二重フォールト	5	コントローラ内部エラーが発生しました。	コントローラのパワースイッチを一度切ってから再操作を行なってください。
21C9	コプロセッサ・セグメント超過	5	コントローラ内部エラーが発生しました。	コントローラのパワースイッチを一度切ってから再操作を行なってください。
21CA	不法TSS	5	コントローラ内部エラーが発生しました。	コントローラのパワースイッチを一度切ってから再操作を行なってください。
21CB	不法セグメント	5	コントローラ内部エラーが発生しました。	コントローラのパワースイッチを一度切ってから再操作を行なってください。
21CC	スタックセグメントフォールト	5	コントローラ内部エラーが発生しました。	コントローラのパワースイッチを一度切ってから再操作を行なってください。
21CD	一般保護例外	5	コントローラ内部エラーが発生しました。	コントローラのパワースイッチを一度切ってから再操作を行なってください。
21CE	ページ例外	5	コントローラ内部エラーが発生しました。	コントローラのパワースイッチを一度切ってから再操作を行なってください。
21CF	(intelの予約)	5	コントローラ内部エラーが発生しました。	コントローラのパワースイッチを一度切ってから再操作を行なってください。
21D0	コプロセッサエラー (桁あふれ)	5	1. プログラム上で桁あふれが発生しました。 2. コントローラ内部エラーが発生しました。	1. コントローラを再立ち上げし、桁あふれが生じている部分を修正してください。 2. コントローラのパワースイッチを一度切ってから再操作を行なってください。
21D1	調整チェック	5	コントローラ内部エラーが発生しました。	コントローラのパワースイッチを一度切ってから再操作を行なってください。
21D2	シグナルハンドラのみ呼ばれた	5	コントローラ内部エラーが発生しました。	コントローラのパワースイッチを一度切ってから再操作を行なってください。
21D3	エラー発生中です	1	他のエラー発生中には実行できない処理を実行しようとした。	現在発生中のエラーをクリア後、再度実行してください。
21D4	TPからは実行できません	1	ティーチングペンダント・オペレーティング・パネルからは実行できない処理を実行しようとした。	実行可能な装置 (I/Oまたはパソコン) から実行してください。
21D5	PCからは実行できません	1	パソコンからは実行できない処理を実行しようとした。	実行可能な装置 (I/Oまたはティーチングペンダント・オペレーティングパネル) から実行してください。
21D6	外部I/Oからは実行できません	1	外部I/Oからは実行できない処理を実行しようとした。	実行可能な装置 (パソコンまたはティーチングペンダント・オペレーティングパネル) から実行してください。

## 2 コントローラエラーコード表

コード	メッセージ	Level	説明	復帰処置
21D7	擬似I/Oモードにしてください	1	擬似I/Oモードでなければ実行できない処理を実行しようとしてしました。	擬似I/Oモードに切り替えてから再度実行してください。
21D8	擬似I/Oモードを解除してください	1	擬似I/Oモードでは実行できない処理を実行しようとしてしました。	擬似I/Oモードを解除してから再度実行してください。
21D9	ハンドケーブル断線	3	ロボットコントローラと本体間のハンドケーブルが断線しました。	ハンドケーブルの抜け・コネクタの接触不良・ケーブル断線の有無を確認してください。
21DB	メモリ確保に失敗しました	3	プログラムを一括して停止する処理で作業用メモリを確保しようとして失敗しました。	コントローラのパワースイッチを一度切ってから再操作を行なってください。
21DC	内部タスクが停止しています	5	内部処理タスクが異常により停止状態になり、処理を続行できなくなりました。	コントローラのパワースイッチを一度切ってから再操作を行なってください。
21DD	未定義I/Oデバイスです	2	I/O装置として、定義されていないデバイスを操作しようとしてしました。	コントローラのパワースイッチを一度切ってから再操作を行なってください。
21DE	マシンロック解除してください	2	マシンロック状態では実行できない処理を実行しようとしてしました。	マシンロックを解除後、再度実行してください。
21DF	マシンロックにしてください	2	マシンロック状態でなければ実行できない処理を実行しようとしてしました。	マシンロックに設定後、再度実行してください。
21E0	プログラム動作中です	2	プログラム動作中には実行できない処理を実行しようとしてしました。	全プログラムを停止後、再度実行してください。
21E1	全プログラム停止中です	2	プログラム動作中でなければ実行できない処理を実行しようとしてしました。	プログラムを起動後、再度実行してください。
21E2	手動モードでは実行できません	2	手動モードでは実行できない処理を実行しようとしてしました。	手動モード以外の適当なモードに切り替え後、再度実行してください。
21E3	手動モードにしてください	2	手動モードでなければ実行できない処理を実行しようとしてしました。	手動モードに切り替え後、再度実行してください。
21E4	ティーチチェックモードでは実行できません	2	ティーチチェックモードでは実行できない処理を実行しようとしてしました。	ティーチチェックモード以外の適当なモードに切り替え後、再度実行してください。
21E5	ティーチチェックモードにしてください	2	ティーチチェックモードでなければ実行できない処理を実行しようとしてしました。	ティーチチェックモードに切り替え後、再度実行してください。
21E6	自動モードでは実行できません	2	自動モードでは実行できない処理を実行しようとしてしました。	自動モード以外の適当なモードに切り替え後、再度実行してください。
21E7	自動モードにしてください	2	自動モードでなければ実行できない処理を実行しようとしてしました。	自動モードに切り替え後、再度実行してください。
21E8	外部モードでは実行できません	2	外部モードでは実行できない処理を実行しようとしてしました。	外部モード以外の適当なモードに切り替え後、再度実行してください。
21E9	外部モードにしてください	2	外部モードでなければ実行できない処理を実行しようとしてしました。	外部モードに切り替え後、再度実行してください。
21EA	CAL実行済みです	2	CAL未実行でなければ実行できない処理を実行しようとしてしました。	電源スイッチを一度切ってから、CAL実行前に再度実行してください。
21EB	デッドマンスイッチを切ってください	2	デッドマンスイッチONでは実行できない処理を実行しようとしてしました。	デッドマンスイッチを離してから、再度実行してください。

## 2 コントローラエラーコード表

コード	メッセージ	Level	説明	復帰処置
21EC	デッドマンスイッチを押してください	2	デッドマンスイッチONでなければ実行できない処理を実行しようとしてしました。	デッドマンスイッチを押してから、再度実行してください。
21ED	ロボット停止が切れています	2	ロボット停止が切れた状態では実行できない処理を実行しようとしてしました。	ロボット停止を入れた後、再度実行してください。
21EE	瞬時停止が入っています	2	瞬時停止I/O入力が入った状態では実行できない処理を実行しようとしてしました。	瞬時停止I/O入力を切ってから、再度実行してください。
21EF	瞬時停止が切れています	2	瞬時停止I/O入力が入った状態では実行できない処理を実行しようとしてしました。	瞬時停止I/O入力を切ってから、再度実行してください。
21F0	ステップ停止が入っています	2	ステップ停止I/O入力が入った状態では実行できない処理を実行しようとしてしました。	ステップ停止I/O入力を切ってから、再度実行してください。
21F1	ステップ停止が切れています	2	ステップ停止I/O入力が入った状態では実行できない処理を実行しようとしてしました。	ステップ停止I/O入力を切ってから、再度実行してください。
21F2	自動イネーブルが入っています	2	自動イネーブルI/O入力が入った状態では実行できない処理を実行しようとしてしました。	自動イネーブルI/O入力を切ってから、再度実行してください。
21F3	自動イネーブルが切れています	2	自動イネーブルI/O入力が入った状態では実行できない処理を実行しようとしてしました。	自動イネーブルI/O入力を切ってから、再度実行してください。
21F4	未定義I/Oコマンドです	2	コマンド領域の状態が、標準モードI/Oで定義されていない状態でした。	1. コマンド領域の状態がI/Oコマンドとして定義された状態になっているか確認してください。 2. ストロープ信号入力の際、I/Oコマンド領域の状態が確認しているか確認してください。
21F5	同一プログラムが動作中です	2	プログラム動作中に、再度同じプログラムを動作させようとしてしました。	プログラム動作中は、同一プログラムが起動しないよう処理を見直してください。
21F6	プログラム動作中のため速度変更できません	2	プログラム動作中、外部より速度変更コマンドを受付けましたが、変更できませんでした。	プログラム動作中、外部からの速度変更は禁止されていますので、動作終了後に変更してください。
21F7	アームセマフォを取得できません	4	1. アームセマフォを取得していないタスクが、ロボット動作関連命令を実行しようとしてしました。 2. アームセマフォを取得しようとしてしましたが、既に別タスクがアームセマフォを取得しています。	1. TAKEARMステートメントによりアームセマフォを取得後にロボット動作関連命令を実行してください。 2. 複数プログラムが同時にアームセマフォを取得しようとするのがないよう、プログラムを変更してください。
21F8	アームセマフォを解放できません	4	別タスクがアームセマフォを取得しているにもかかわらず、アームセマフォを解放しようとしてしました。	TAKEARMステートメントによりアームセマフォを取得したタスク自身がアームセマフォを解放するよう、プログラムを変更してください。
21F9	視覚セマフォを取得できません	4	1. 視覚セマフォを取得していないタスクが、視覚関連命令を実行しようとしてしました。 2. 視覚セマフォを取得しようとしてしましたが、既に別タスクが視覚セマフォを取得しています。	1. TAKEVISステートメントにより視覚セマフォを取得後に視覚関連命令を実行してください。 2. 複数プログラムが同時に視覚セマフォを取得しようとするのがないよう、プログラムを変更してください。
21FA	視覚セマフォを解放できません	4	別タスクが視覚セマフォを取得しているにもかかわらず、視覚セマフォを解放しようとしてしました。	TAKEVISステートメントにより視覚セマフォを取得したタスク自身が視覚セマフォを解放するよう、プログラムを変更してください。
21FB	システムエリア書き込みエラー	3	書き込み禁止であるシステムエリアに対してアクセスしようとしてしました。	出力アドレスを見直してください。

## 2 コントローラエラーコード表

コード	メッセージ	Level	説明	復帰処置
21FC	外部自動イネーブル信号がOFFしました	2	内部・外部自動モード中に外部自動イネーブル信号がOFFしました。	セレクトSWと外部自動イネーブル信号の状態を合わせて、モードを確定してください。
21FD	外部自動イネーブル信号がONしました	2	手動・ティーチチェックモード中に外部自動イネーブル信号がONしました。	セレクトSWと外部自動イネーブル信号の状態を合わせて、モードを確定してください。
21FE	コンパイル中に電源がOFFしました	4	コンパイル途中にコントローラ電源がOFFされました。	再コンパイルするか、WINCAPS II から実行ファイルを転送してください。
220F	I/Oデバイスが変更されました	5	I/Oデバイスの状態が前回の設定から変更されました。(例: DeviceNet Slaveボードを新たに実装した時)	I/Oの割付設定をした後にコントローラ再立上してください。
222E	DeviceNetマスタの通信再開に失敗しました	2	パラメータ変更後、DeviceNetマスタの通信を再開しましたが、失敗しました。	DeviceNetマスタボードにつながっているケーブルが緩んでいないかどうか確認し、再スキャンにて通信を再開して下さい。
2257	CRC不一致のため読み込み失敗	5	読み込んだデータのCRCチェックサムが異常な為、読み込みに失敗しました。	1. ロボット本体とコントローラのFG (フレームグランド) 端子が、接地されている事を点検して下さい。 2. ロボット本体及びコントローラの近くにノイズ発生源となる設備 (溶接機等) がない事を点検して下さい。 3. コントローラのパワースイッチを一度切ってから再操作を行なって下さい。 4. それでも発生する場合は、データが破壊されています。手入力により再設定して下さい。
225B	DeviceNetマスタ用データがありません	2	コンパイル途中にコントローラ電源がOFFされました。	再コンパイルするか、WINCAPS II から実行ファイルを転送して下さい。
2280	USBデバイスの最大接続回数を超えました	1	コントローラ電源を入れた状態でUSBデバイスを接続できる最大回数を超えました。	再度USBデバイスにアクセスするには、コントローラのパワースイッチを一度切ってから再操作を行なってください。
2281	USBが認識できません	1	解放せずにUSBデバイスが取外されたなどの理由により、USBデバイスを認識できません。	再度USBデバイスにアクセスするには、コントローラのパワースイッチを一度切ってから再操作を行なってください。
2282	同時に接続できないUSBデバイスです	1	同時に接続できないUSBデバイスを接続しました。後から接続したUSBデバイスは無効です。	USBFDDなどの保存用デバイスは1つしかコントローラに接続しないようにしてください。
2283	解放せずにUSBデバイスが取外されました	1	解放せずにUSBデバイスが取外されました。電源再立ち上げするまでUSBデバイスにアクセスできません。(解放してからUSBデバイスを取外すようにしてください)	再度USBデバイスにアクセスするには、コントローラのパワースイッチを一度切ってから再操作を行なってください。
235A	受信中 又は 高速転送後未保存電源OFF	2	高速転送設定が有効時で、WINCAPS II →コントローラの転送中または、転送完了後に保存せずに電源をOFFされました。	このエラーが発生した場合、実行形式ファイルが不定になる為、削除されます。ファイルを転送完了後保存するか、ティーチングペンダントで編集しコンパイルを行って下さい。
235B	ファイル保存中に電源がOFFしました	5	ファイル保存中に電源がOFFしました、プログラムファイルが壊れている場合があります。	再起動後、プログラムファイルの内容を確認してください。必要に応じて、転送、編集及びコンパイルを実行して下さい。
235C	ファイル保存中	2	ファイル保存中の為、この操作は行えません。	ファイル保存完了後、この操作を行って下さい。
23E9	セマフォ異常	5	I/Oへのアクセスに失敗しました。	コントローラのパワースイッチを一度切ってから再操作を行なってください。

## 2 コントローラエラーコード表

コード	メッセージ	Level	説明	復帰処置
2481	アーム先端位置が許容範囲外です	3	コンティニュースタート時、自動位置ずれ修正で戻る位置と現在位置が許容範囲を外れています。	自動位置ずれ修正アーム許容範囲のパラメータを増やしてください。
2490	禁止エリア0侵入	4	ツール先端が禁止領域に侵入した。	モータオフ状態にてエリア0を無効にし禁止エリア0外に移動した後、エリア0を有効にしてください。マシンロック時は一度マシンロックを解除してください。
2491	禁止エリア1侵入	4	ツール先端が禁止領域に侵入した。	モータオフ状態にてエリア1を無効にし禁止エリア1外に移動した後、エリア1を有効にしてください。マシンロック時は一度マシンロックを解除してください。
2492	禁止エリア2侵入	4	ツール先端が禁止領域に侵入した。	モータオフ状態にてエリア2を無効にし禁止エリア2外に移動した後、エリア2を有効にしてください。マシンロック時は一度マシンロックを解除してください。
2493	禁止エリア3侵入	4	ツール先端が禁止領域に侵入した。	モータオフ状態にてエリア3を無効にし禁止エリア3外に移動した後、エリア3を有効にしてください。マシンロック時は一度マシンロックを解除してください。
2494	禁止エリア4侵入	4	ツール先端が禁止領域に侵入した。	モータオフ状態にてエリア4を無効にし禁止エリア4外に移動した後、エリア4を有効にしてください。マシンロック時は一度マシンロックを解除してください。
2495	禁止エリア5侵入	4	ツール先端が禁止領域に侵入した。	モータオフ状態にてエリア5を無効にし禁止エリア5外に移動した後、エリア5を有効にしてください。マシンロック時は一度マシンロックを解除してください。
2496	禁止エリア6侵入	4	ツール先端が禁止領域に侵入した。	モータオフ状態にてエリア6を無効にし禁止エリア6外に移動した後、エリア6を有効にしてください。マシンロック時は一度マシンロックを解除してください。
2497	禁止エリア7侵入	4	ツール先端が禁止領域に侵入した。	モータオフ状態にてエリア7を無効にし禁止エリア7外に移動した後、エリア7を有効にしてください。マシンロック時は一度マシンロックを解除してください。
2498	禁止エリア0侵入 (DIRECTモード中)	2	ダイレクトモード中にツール先端が禁止領域に侵入しました。	禁止エリア0外に移動させてください。
2499	禁止エリア1侵入 (DIRECTモード中)	2	ダイレクトモード中にツール先端が禁止領域に侵入しました。	禁止エリア1外に移動させてください。
249A	禁止エリア2侵入 (DIRECTモード中)	2	ダイレクトモード中にツール先端が禁止領域に侵入しました。	禁止エリア2外に移動させてください。
249B	禁止エリア3侵入 (DIRECTモード中)	2	ダイレクトモード中にツール先端が禁止領域に侵入しました。	禁止エリア3外に移動させてください。
249C	禁止エリア4侵入 (DIRECTモード中)	2	ダイレクトモード中にツール先端が禁止領域に侵入しました。	禁止エリア4外に移動させてください。
249D	禁止エリア5侵入 (DIRECTモード中)	2	ダイレクトモード中にツール先端が禁止領域に侵入しました。	禁止エリア5外に移動させてください。

## 2 コントローラエラーコード表

コード	メッセージ	Level	説明	復帰処置
249E	禁止エリア6侵入 (DIRECTモード中)	2	ダイレクトモード中にツール先端が禁止領域に侵入しました。	禁止エリア6外に移動させてください。
249F	禁止エリア7侵入 (DIRECTモード中)	2	ダイレクトモード中にツール先端が禁止領域に侵入しました。	禁止エリア7外に移動させてください。
24A0	ロボットのバックアップ電池取替え時期	1	エンコーダバックアップ電池 (ロボット側) の取り替え時期です。	エンコーダバックアップ電池 (ロボット側) を交換してください。
279C	DETECT機能有効時は設定できません	2	Hand I/O割り込み設定とDETECT機能は同時に設定できません。	DETECT機能を無効にしてください。
279D	Hand I/O割り込み設定有効時は設定できません	3	DETECT機能とHand I/O割り込み設定は同時に設定できません。	Hand I/O割り込み設定を無効にしてください。
279E	ロボット停止入力の1系統が入力されません	3	ロボット停止入力2系統のうち1系統の入力がされていません。	ロボット停止回路の配線を確認してください。
27A0	設定を初期化しました	5	RAMドライブ初期化エラーの為、RAMドライブ (設定等) をクリアしました。	コントローラを再起動し、各種設定を再度設定してください。
27A1	プログラム・変数を消去しました	5	ROMドライブ初期化エラーの為、ROMドライブ (プログラム・変数) をクリアしました。	コントローラを再起動し、プログラム・変数を再度コントローラにロードしてください。
27A2	FD処理中に禁止している操作を行ないました	2	FD(フロッピィディスク)処理中に禁止されている操作を行ないました。	FD(フロッピィディスク)処理終了後、再操作してください。
27A3	書き込み可設定が重複しています	2	通信権設定でCOM2、COM3、COM4、EtherNetのうち、二つ以上を“読込み書き込み可”の設定にしようとしてしました。	通信権設定の“読込み書き込み可”設定を、COM2、COM3、COM4、EtherNetのうち、どれか一つのみとしてください。
27A4	ファイル名に使用不可文字が使われています	2	ファイル名に使用不可文字が使われています。	ファイル名を変更してください。
27A5	FD処理失敗 (内部処理エラー発生)	3	FD(フロッピィディスク)処理中に内部エラーが発生しました。	再度FD(フロッピィディスク)処理を行う場合は、コントローラのパワースイッチを一度切ってから再操作を行なってください。
27A6	致命的エラー発生の為実行できません	2	レベル5以上の重大エラー発生時に許されていない操作を行ないました。	コントローラのパワースイッチを一度切ってから再操作を行なってください。
27A7	TPまたはOPが初期化通信異常	4	コントローラ立ち上げ時にTP(ティーチングペンダント)、OP(オペレーティングパネル)の通信異常が発生しました。	コントローラのパワースイッチを一度切ってから再操作を行なってください。それでも発生する場合は、ティーチングペンダントかオペレーティングパネルを交換してください。
27A8	コンティニュースタートできません	3	コンティニュースタート出来ない時に、コンティニュースタートしようとしてしました。	コンティニュースタート許可信号がONの時のみコンティニュースタートしてください。
27A9	コンティニュースタートに失敗しました	4	コンティニュースタート実行中に、出来ない処理を実行しました。	コンティニュースタート実行中には、その操作を行わないでください。
27AA	プログラムリセット信号が入っています	2	プログラムリセット信号が入っています。	リセット信号を切った後、再度実行してください。コンティニュー起動を行う時にプログラムリセット信号が入っているところのエラーが発生します。コンティニュー起動を行う場合はプログラムリセット信号はOFFにしてください。
27AB	自動位置ずれ修正に失敗しました	4	コンティニュースタート時、自動位置ずれ修正に失敗しました。	自動位置ずれ修正できない位置にロボットが移動しています。

## 2 コントローラエラーコード表

コード	メッセージ	Level	説明	復帰処置
27AC	SYSTEMデータ転送中です	2	SYSTEMデータ転送中です。	システムデータの転送が終わるまでお待ちください。
27AD	SYSTEM アップデート正常完了	5	システムアップデートが完了しました。	コントローラを再立ち上げしてください。
27AE	SYSTEM アップデート失敗	5	システムアップデートに失敗しました。	再度アップデートを行ってください。(アップデートが完了する前に電源をおとすと次回からコントローラが立ち上がりません。)
27AF	SYSTEM アップデート不許可	2	コントローラで許可されてない時に、WINCAPS2からシステムアップデートを行おうとしました。	コントローラでWINCAPS2からの、システムアップデートを許可してください。
27B0	RobotType未定です	2	RobotType未定です。	ロボットタイプが定義されていません。ペンダントでロボットタイプを設定するかまたは、保存しておいたデータを転送してください。転送時にロボットタイプが定まります。その後コントローラを再立ち上げしてください。
27B1	RobotType不一致です	2	RobotTypeが一致していません。	FDに保存されているデータのロボットタイプと、コントローラのロボットタイプが一致していません。ペンダントでロボットタイプを設定してください。その後コントローラを再立ち上げしてください。
27B2	フラッシュ領域が確保できません	2	制御ログを保存するのにフラッシュ領域を確保することが出来ませんでした。	制御ログを保存するフラッシュ領域を確保することが出来ません。電源を落とす前にWINCAPS2で制御ログデータを吸い上げてください。
27B9	エラー格納ポインタが範囲外です	3	エラー格納機能の格納ポインタが範囲外になっています。これは、エラー格納機能バッファ先頭のI型変数を書き換えることによって起こります。	エラー格納機能のI型変数のバッファは、書き換えないようにしてください。(但し、このエラー発生後エラーを格納する時、自動的にポインタをバッファの先頭にします。)
27BA	エラー格納機能の設定に誤りがあります	3	エラーを格納するI型変数のバッファの設定が間違っているか、ポインタの値を書き換えてしまっています。	バッファの設定を見直してください。設定が正しいならば、ポインタの値を書き換えてしまっていないか確かめて下さい。
27BB	エラー格納機能が有効ではありません	3	エラーをI型へ格納する機能が有効でなければ使えない機能です。	機能を有効にするか、その操作を止めて下さい。
27BC	引数が設定されていません	2	引数設定画面が開かない状態で引数付きプログラムを起動しようとした。	再度起動操作をし、引数設定画面が現れるのを確認後、起動してください。
27BD	コントローラ起動時の初期化異常です	5	コントローラ立ち上げの初期化に失敗しました	コントローラのパワースイッチを1度切って、再立ち上げして下さい
27BE	現在位置では動作できません	2	簡単教示動作時において、現在のロボットの状態では動作不可能なコマンドを実行しようとした。	簡単教示において円弧動作及びDEPART動作を行なう場合は、直前の動作命令の目標位置へ移動後、行なってください。
27BF	システムデータ書き込み中	2	システムをアップデートしています。	システムのアップデートが終わるまでお待ちください。また、システムアップデート中は電源を切らないでください。
27C0	復電完了 [コンティ起動]で停電時ステップから起動	1	プログラムが停電時の状態に正常に復帰しました。	[コンティ起動]にて、停電時の状態から動作を再開します。
27C1	復電異常 プログラム数異常	3	停電時に32本を超えるプログラムが実行していました。	復電は失敗しました。プログラムは先頭から実行されますので設備に影響がないことを十分確認してか起動してください。
27C2	復電異常 データエラー (メモリアーバー)	3	停電時のプログラム情報のバックアップに失敗しました。	復電は失敗しました。プログラムは先頭から実行されますので設備に影響がないことを十分確認してか起動してください。
27C3	復電異常 データエラー (プロセス情報)	3	停電時のプログラム情報のバックアップに失敗しました。	復電は失敗しました。プログラムは先頭から実行されますので設備に影響がないことを十分確認してか起動してください。

## 2 コントローラエラーコード表

コード	メッセージ	Level	説明	復帰処置
27C4	復電異常 データエラー (ステータス情報)	3	停電時のプログラム情報のバックアップに失敗しました。	復電は失敗しました。プログラムは先頭から実行されますので設備に影響がないことを十分確認してか起動してください。
27C5	復電異常 データエラー (コンティニュー情報)	3	停電時のプログラム情報のバックアップに失敗しました。	復電は失敗しました。プログラムは先頭から実行されますので設備に影響がないことを十分確認してか起動してください。
27C6	復電異常 データエラー (サーボ情報)	3	停電時のプログラム情報のバックアップに失敗しました。	復電は失敗しました。プログラムは先頭から実行されますので設備に影響がないことを十分確認してか起動してください。
27C7	復電異常 プログラム起動失敗	3	復電時のプログラム状態復帰に失敗しました。	復電は失敗しました。プログラムは先頭から実行されますので設備に影響がないことを十分確認してか起動してください。
27C8	復電異常 停電時視覚命令実行中	3	視覚命令を実行中に停電しました。	復電は失敗しました。プログラムは先頭から実行されますので設備に影響がないことを十分確認してか起動してください。
27C9	復電異常 停電時INPUT, LINEINPUT 実行中	3	データ受信中に停電しました。	復電は失敗しました。プログラムは先頭から実行されますので設備に影響がないことを十分確認してか起動してください。
27CA	復電異常 停電時セマフォ使用中	3	セマフォ使用のプログラム実行中に停電しました。	復電は失敗しました。プログラムは先頭から実行されますので設備に影響がないことを十分確認してか起動してください。
27CB	復電異常 ロボット停止が入っています	2	電源回復後、自動モードになった時にロボット停止がONしていました。	ロボット停止を解除してください。解除後、復電処理を再開します。
27CC	復電異常 停電時データ待避に失敗しました	3	停電時のプログラム情報のバックアップに失敗しました。	復電は失敗しました。プログラムは先頭から実行されますので設備に影響がないことを十分確認してか起動してください。
27CD	復電完了 停電時の状態に復帰しました	1	プログラムが停電時の状態に正常に復帰しました。	[コティ起動]にて、停電時の状態から動作を再開します。
27CE	復電異常 停電時力制限使用中	3	力制限を使用中に停電しました。	復電は失敗しました。プログラムは先頭から実行されますので設備に影響がないことを十分確認してから起動してください。
27CF	復電異常 メモリ読み込みエラー	3	復電時のプログラム状態復帰に失敗しました。	復電は失敗しました。プログラムは先頭から実行されますので設備に影響がないことを十分確認してか起動してください。
27D0	セマフォ解放異常	5	コントローラ内部のセマフォ解放に異常が発生しました。	コントローラのパワースイッチを一度切ってから再操作を行ってください。
27D3	1軸セマフォを取得できません	4	2. 1軸を含むアームグループを取得していないタスクが、1軸動作関連命令を実行しようとした。 2. 1軸を含むアームグループを取得しようとしたが、既に別タスクが1軸を含むアームグループを取得しています。	2. TAKEARMステートメントにより1軸を含むアームグループを取得後に、1軸動作関連命令を実行してください。 2. 複数のプログラムが同時に1軸を含むアームグループを取得しようとするのがないよう、プログラムを変更してください。
27D4	2軸セマフォを取得できません	4	2. 2軸を含むアームグループを取得していないタスクが、2軸動作関連命令を実行しようとした。 2. 2軸を含むアームグループを取得しようとしたが、既に別タスクが2軸を含むアームグループを取得しています。	2. TAKEARMステートメントにより2軸を含むアームグループを取得後に、2軸動作関連命令を実行してください。 2. 複数のプログラムが同時に2軸を含むアームグループを取得しようとするのがないよう、プログラムを変更してください。
27D5	3軸セマフォを取得できません	4	2. 3軸を含むアームグループを取得していないタスクが、3軸動作関連命令を実行しようとした。 2. 3軸を含むアームグループを取得しようとしたが、既に別タスクが3軸を含むアームグループを取得しています。	2. TAKEARMステートメントにより3軸を含むアームグループを取得後に、3軸動作関連命令を実行してください。 2. 複数のプログラムが同時に3軸を含むアームグループを取得しようとするのがないよう、プログラムを変更してください。

## 2 コントローラエラーコード表

コード	メッセージ	Level	説明	復帰処置
27D6	4軸セマフォを取得できません	4	1. 4軸を含むアームグループを取得していないタスクが、4軸動作関連命令を実行しようとした。 2. 4軸を含むアームグループを取得しようとしたが、既に別タスクが4軸を含むアームグループを取得しています。	1. TAKEARMステートメントにより4軸を含むアームグループ <sup>®</sup> を取得後に、4軸動作関連命令を実行してください。 2. 複数のプログラムが同時に4軸を含むアームグループを取得しようとするのがないよう、プログラムを変更してください。
27D7	5軸セマフォを取得できません	4	1. 5軸を含むアームグループを取得していないタスクが、5軸動作関連命令を実行しようとした。 2. 5軸を含むアームグループを取得しようとしたが、既に別タスクが5軸を含むアームグループを取得しています。	1. TAKEARMステートメントにより5軸を含むアームグループ <sup>®</sup> を取得後に、5軸動作関連命令を実行してください。 2. 複数のプログラムが同時に5軸を含むアームグループを取得しようとするのがないよう、プログラムを変更してください。
27D8	6軸セマフォを取得できません	4	1. 6軸を含むアームグループを取得していないタスクが、6軸動作関連命令を実行しようとした。 2. 6軸を含むアームグループを取得しようとしたが、既に別タスクが6軸を含むアームグループを取得しています。	1. TAKEARMステートメントにより6軸を含むアームグループ <sup>®</sup> を取得後に、6軸動作関連命令を実行してください。 2. 複数のプログラムが同時に6軸を含むアームグループを取得しようとするのがないよう、プログラムを変更してください。
27D9	7軸セマフォを取得できません	4	1. 7軸を含むアームグループを取得していないタスクが、7軸動作関連命令を実行しようとした。 2. 7軸を含むアームグループを取得しようとしたが、既に別タスクが7軸を含むアームグループを取得しています。	1. TAKEARMステートメントにより7軸を含むアームグループ <sup>®</sup> を取得後に、7軸動作関連命令を実行してください。 2. 複数のプログラムが同時に7軸を含むアームグループを取得しようとするのがないよう、プログラムを変更してください。
27DA	8軸セマフォを取得できません	4	1. 8軸を含むアームグループを取得していないタスクが、8軸動作関連命令を実行しようとした。 2. 8軸を含むアームグループを取得しようとしたが、既に別タスクが8軸を含むアームグループを取得しています。	1. TAKEARMステートメントにより8軸を含むアームグループ <sup>®</sup> を取得後に、8軸動作関連命令を実行してください。 2. 複数のプログラムが同時に8軸を含むアームグループを取得しようとするのがないよう、プログラムを変更してください。
27E3	動作軸一時停止中は実行できません	2	動作させる軸が一時停止中は、変数移動できません。	動作させる軸の一時停止中を解除してください。
27F3	変数の宣言数を超えました	3	DETECTコマンド実行時に現在位置を取得する変数の数が宣言数を超えました。	該当するグローバル変数の数を増やすか、DETECTコマンドで指定する取得変数の番号を小さくしてください。
27F4	取得個数の最大値を超えました	3	DETECTコマンド実行時に取得できる最大個数を超えました。	1. DETECTコマンドで指定する最大個数と増やしてください。 2. ロボット本体とコントローラのFG(フレームグランド)端子が、接地されていることを点検してください。 3. ロボット本体およびコントローラの近くにノイズ発生源となる設備(溶接機など)がないことを点検してください。
27F5	Vision操作中	2	視覚ボード操作中に、実行できない操作をしました。	視覚ボード操作中に、実行しないでください。

## 2 コントローラエラーコード表

コード	メッセージ	Level	説明	復帰処置
2AF1	エンコーダ基準位置異常	3	<ol style="list-style-type: none"> <li>1. ロボットとコントローラの組み合わせが異なっています。</li> <li>2. コントローラ電源OFF時に軸（J2軸またはJ3軸）を動作させました</li> <li>3. モータが交換されました。</li> <li>4. エンコーダの異常（J2軸またはJ3軸）が発生しました。（位置ずれの発生）</li> </ol> <p>以上により、プログラム動作を禁止しています。</p>	<p>1, 2の場合は、WINCAPS II・アームマネージャより該当ロボットのアームデータ（CALSET値含む）を送信してください。</p> <p>これにより異常解除可能です。</p> <p>3の場合は、該当軸のCALSETを行なってください。</p> <p>これにより異常解除可能です。</p> <p>1～3が該当しないならばエンコーダ異常が考えられます。</p> <p>この場合はJ2軸またはJ3軸の位置がずれている可能性がありますので、ずれている軸のCALSETを行なってください。</p> <p>注：WINCAPS II・アームマネージャより該当ロボットのアームデータ（CALSET値含む）送信で異常解除可能ですが、エンコーダ異常（位置ずれ）の可能性もあるため、J2軸またはJ3軸のずれを確認し、ずれのある軸のCALSETを行なってください。</p>
2AF2	ソフトリミットチェック解除中です	2	ソフトリミット一時解除中に変数移動動作、または現在位置を変数に取り込もうとしました。	ソフトリミット一時解除機能を取り消した後に操作を行なってください。
2AF4	冷却ファン異常	2	コントローラ内の冷却ファンの停止を検出しました。	エラークリア後、ロボットを安全な位置へ移動させて下さい。冷却ファンの交換が必要です。
330B	プロジェクトディレクトリが存在しません	5	プログラムを保存しているメモリ領域に異常が発生しました。	コントローラの電源を切った後、再度電源を入れ、WINCAPS IIまたは、FD（フロッピディスク）のデータを再度送信してください。
330C	プロジェクトファイルが作成できません	3	コンパイルに必要なメモリ容量が足りないか、プログラムを保存しているメモリ領域に異常が発生しました。	不要なファイルを消して、プログラムを減らしてください。それでもエラーが続く場合には330Bと同様の処置をしてください。
330D	プログラムファイルが開けません	3	プログラムを保存しているメモリ領域に異常が発生しました。	コントローラの電源を切った後、再度電源を入れ、WINCAPS IIまたは、FD（フロッピディスク）のデータを再度送信してください。
330E	コンパイル条件設定ファイルが開けません	3	プログラムを保存しているメモリ領域に異常が発生しました。	コントローラの電源を切った後、再度電源を入れ、WINCAPS IIまたは、FD（フロッピディスク）のデータを再度送信してください。
330F	コンパイルログファイルが作成できません	3	コンパイルに必要なメモリ容量が足りないか、プログラムを保存しているメモリ領域に異常が発生しました。	不要なファイルを消して、プログラムを減らしてください。それでもエラーが続く場合には330Bと同様の処置をしてください。
331A	プロジェクトファイルが壊れています	3	コンパイルに必要なメモリ容量が足りないか、プログラムを保存しているメモリ領域に異常が発生しました。	不要なファイルを消して、プログラムを減らしてください。それでもエラーが続く場合には330Bと同様の処置をしてください。
331B	コンパイルエラー	3	コンパイル途中でエラーが発生しました。	コンパイルログをみてエラーの発生箇所を修正してください。
331C	コンパイル時のディスク容量が足りません	3	コンパイルに必要なメモリ容量が足りません。	不要なファイルを消してコンパイルし直してください。それでもこのエラーが発生する時はファイルを削除してWINCAPS IIでコンパイルし、転送してください。
331D	リンクエラー	3	リンク途中でエラーが発生しました。	コンパイルログをみてエラーの発生箇所を修正してください。
331E	コンパイル対象のPACファイルがありません	2	コンパイル対象のPACファイルが無いままコンパイルが実行されました。	PACファイルを作成または、WINCAPS IIからPACファイルを転送して使用設定SWを使用に変更後、コンパイルを実行してください。
331F	コンパイル対象のPACファイルが256個を越えました	2	256個を超えるPACファイルをコンパイルしようとしてしました。	コンパイル対象のPACファイルを256個以下にしてください。
3A00	*** エラー数が100を超えたのでコンパイルを中止します ***	3	エラーが100件を超えたため以降のコンパイルを中断しました。	エラーを修正した後、再度コンパイルしてください。

## 2 コントローラエラーコード表

コード	メッセージ	Level	説明	復帰処置
3A01	関連ファイルが見つかりません	3	日付検査で対象となるファイルが見つかりませんでした。	プログラムのソースファイル及び、インクルードファイルが削除されていないかを確認してください。
3A02	unknown file	3	不明なファイル名が指定されました。	PACマネージャが出力するコンパイル情報ファイルが壊れている可能性があります。ファイルシステムに異常がないかを確認してください。
3A03	ファイルを開けません	3	何らかの原因でファイルを開くことができません。	ファイルが存在しないか、ファイルにアクセスできない状態にないかを確認してください。
3B00	SELECT文ではありません	3	END SELECT文に対応するブロック命令がSELECT CASEではありません。	対応するSELECT CASE文を記述してください。
3B01	IF、ELSEIF文ではありません	3	END IF文に対応するブロック命令がIF文またはELSEIF文ではありません。	対応するIF文またはELSEIF文を記述してください。
3B02	繰り返し文または条件文が閉じていません	3	繰り返し文または条件文の始まりと終わりが対応していないため、ブロックが閉じていません。	繰り返し文または条件文の対応を見直してください。
3B03	IF～END IFが正しく対応していません	3	END IF文に対応するIF文が見つかりません。	対応するIF文またはELSEIF文を記述してください。
3B04	SELECT～ENDSELECTが正しく対応していません	3	END SELECTに対応するSELECT CASEが見つかりません。	対応するSELECT CASE文を記述してください。
3B05	CASE文がありません	3	CASEが一つもないのにCASE ELSEが記述されています。	CASE ELSE文を使用する場合は必ずCASE文の一つは記述してください。
3B06	前の文がSELECT文ではありません	3	最初のCASEの前がSELECT文になっていません。	最初のCASE文の前は必ずSELECT CASE文になるようにしてください。
3B07	SELECT～ENDSELECTが正しく対応していません	3	END SELECTに対するSELECT CASE文が見つかりません。	対応するSELECT CASE文を記述してください。
3B08	ループ変数が間違っています	3	ループ変数に数値変数以外の変数が指定されています。(FOR文)	FOR文で指定されたループ変数を数値変数にしてください。
3B09	FOR～NEXTが正しく対応していません	3	NEXT文に対応するFOR文が見つかりません。	対応するFOR文を記述してください。
3B0A	ループ変数が間違っています	3	ループ変数に数値変数以外のローカル変数が指定されています。(NEXT文)	NEXT文で指定されたループ変数を数値変数にしてください。
3B0B	ループ変数が間違っています	3	ループ変数に数値変数以外のグローバル変数が指定されています。(NEXT文)	NEXT文で指定されたループ変数を数値変数にしてください。
3B0C	DO～LOOPが正しく対応していません	3	LOOP文に対応するDO文が見つかりません。	対応するDO文を記述してください。
3B0D	REPEAT～UNTILが正しく対応していません	3	UNTIL文に対応するREPEAT文が見つかりません。	対応するREPEAT文を記述してください。
3B0E	WHILE～WENDが正しく対応していません	3	WEND文に対応するWHILE文が見つかりません。	対応するWHILE文を記述してください。
3B0F	位置型データではありません	3	期待したデータがポーズ型(P型、J型、T型)ではありません。	データの型をポーズ型で指定してください。
3B10	EXIT DOがDO～LOOPの外にあります	3	EXIT DOがDO～LOOP間以外に記述されています。	EXIT DO文の記述場所を見直してください。
3B11	EXIT FORがFOR～NEXTの外にあります	3	EXIT FORがFOR～NEXT間以外に記述されています。	EXIT FOR文の記述場所を見直してください。

## 2 コントローラエラーコード表

コード	メッセージ	Level	説明	復帰処置
3B12	SELECT CASEで使用できない型です	3	SELECT CASEの条件として使用できない型が見つかりました。	指定したデータ型を確認してください。
3B13	J型データ	3	ジョイント型を期待しているところへ他の型のデータが指定されました。	ジョイント型のデータを記述してください。
3B16	J型データではありません	3	ジョイント型を期待しているところへ他の型のデータが指定されました。	ジョイント型のデータを記述してください。
3B17	V型データではありません	3	ベクトル型を期待しているところへ他の型のデータが指定されました。	ベクトル型のデータを記述してください。
3B18	P型データではありません	3	ポジション型を期待しているところへ他の型のデータが指定されました。	ポジション型のデータを記述してください。
3B19	T型データではありません	3	同次変換型を期待しているところへ他の型のデータが指定されました。	同次変換型のデータを記述してください。
3B1A	V型データ	3	ベクトル型を期待しているところへ他の型のデータが指定されました。	ベクトル型のデータを記述してください。
3B1B	I型データではありません	3	整数型を期待しているところへ他の型のデータが指定されました。	整数型のデータを記述してください。
3B1C	F型データではありません	3	単精度実数型を期待しているところへ他の型のデータが指定されました。	単精度実数型のデータを記述してください。
3B1E	T型データ	3	同次変換型を期待しているところへ他の型のデータが指定されました。	同次変換型のデータを記述してください。
3B21	誤った名称です	3	プログラム名として正しくない名前が指定されています。	正しい名前に変更してください。
3B22	補間方法指定の誤りです	3	補間方法が省略されたか、指定に誤りがあります。	正しい補間方法を指定してください。
3B23	D型データではありません	3	倍精度実数型を期待しているところへ他の型のデータが指定されました。	倍精度実数型データを記述してください。
3B25	S型データではありません	3	文字列型を期待しているところへ他の型のデータが指定されました。	文字列型データを記述してください。
3B38	演算子の誤り	3	期待しない演算子が現れました。	演算子を見直して間違いがないか確認してください。
3B39	条件文で使用できない型です	3	条件文で比較できない型のデータが使用されました。	記述したデータ型を確認して間違いがないか確認してください。
3B3A	関係演算子の誤り	3	期待しない関係演算子が現れました。	関係演算子を見直して間違いがないか確認してください。
3B3B	I/O変数ではありません	3	I/O変数として定義されていない名前を使用しています。	変数の型を確認してください。
3B3C	配列変数の添字の数が間違っています	3	配列の添字数が定義時の次元数と異なっています。	定義した次元数を確認してください。
3B3D	添字の値が許される範囲を超えています	3	<実行時エラー>配列の添字が定義された範囲を超えています。	添字として使用した変数の値を確認してください。
3B3E	値が許される範囲を超えています	3	<実行時エラー>引数として指定された数値が許される範囲を超えています。	引数として使用した変数の値を確認してください。
3B42	符号の誤り	3	符号が間違っています。	符号を外してください。
3B43	P型変数の要素数が正しくありません	3	ポジション型変数が持つ要素数を超過して指定されました。	要素数を確認して間違いがないか確認してください。

## 2 コントローラエラーコード表

コード	メッセージ	Level	説明	復帰処置
3B44	J型変数の要素数が正しくありません	3	ジョイント型変数が持つ要素数を超過して指定されました。	要素数を確認して間違いがないか確認してください。
3B47	間違った参照です	3	配列として定義されていない変数を配列として参照しています。	変数の定義を見直して間違いがないか確認してください。
3B48	V型変数の要素数が正しくありません	3	ベクトル型変数が持つ要素数を超過して指定されました。	要素数を確認して間違いがないか確認してください。
3B49	T型変数の要素数が正しくありません	3	同次変換型変数が持つ要素数を超過して指定されました。	要素数を確認して間違いがないか確認してください。
3B4E	命令が書式通りになっていません	3	記述された命令や式が書式どおりになっていません。	記述された内容を見直して間違いがないか確認してください。
3BF9	マクロ関数の引数が多すぎます	3	マクロ関数の引数の数が32個を超えました。	マクロ宣言の引数の数を確認してください。
3BFA	#defineが多すぎます	3	#defineで定義できる数2048件を超えました。	#defineではこれ以上定義できません。必要に応じて不要な定義を#undefで削除してください。
3BFB	識別子が見つかりません	3	マクロ名が定義されていません。	#defineの後にマクロ名を記述してください。
3BFC	定義内容が見つかりません	3	マクロで展開する内容が定義されていません。	マクロ名の定義でマクロ名の後にその内容を記述してください。
3BFD	マクロ関数が間違っています	3	マクロ関数の定義が間違っています。	間違いを確認の上、修正してください。
3BFE	カナ、漢字が使われています	3	コメント、文字列以外に2バイト文字および半角カタカナ文字が見つかりました。	2バイトコード(漢字)および半角カタカナがないか確認してください。
3BFF	エラー	3	続くメッセージは#errorにより定義された文字列になります。	必要に応じて削除してください。
3C00	” ” , <>が正しくありません	3	#include文で指定するファイル名の前後のダブルクォーテーションまたは、括弧が正しく対応していません。	対応が取れているか確認してください。
3C01	引数の数が違います	3	マクロの引数が定義された数と異なっています。	定義した引数の数を確認してください。
3C02	ファイルがオープンできません	3	#include文で指定したファイルを開くことができません。	指定ファイルが存在するかを確認してください。
3C03	使用できないステートメントです	3	現在予約語になっているステートメントです。	削除またはコメントにしてください。
3C04	位置型データではありません	3	指定された型がポーズ型ではありません。	ポーズ型のデータを記述してください。
3C05	使用する位置に誤りがあります	3	プログラム上で記述する場所が限られているものが正しく記述されていません。	記述場所を確認した後、修正してください。
3C09	P型データ	3	ポジション型を期待しているところへ他の型のデータが指定されました。	ポジション型のデータを記述してください。
3C19	経路点にパス開始変位が指定されました	3	円弧補間の経路点にはパス開始変位を記述できません。	経路点のパス開始変位をはずしてください。
3C1A	TIMEまたはSPEEDオプション	3	TIMEとSPEEDオプションと一緒に指定されています。	片方を削除してください。
3C1C	同じオプションを2重定義しようとしています	3	同じ意味のオプションを複数使用しようとしています。	一つになるようにしてください。
3C1D	マイナスの値は指定できません	3	精度指定にはマイナス値を記述できません。	精度指定は正数で記述してください。
3C1E	精度指定がありません	3	@に続く精度指定がないか正しくありません。	精度指定を記述してください。
3C1F	位置決め精度指定の誤りです	3	位置決め精度の指定に間違いがあります。	間違いを確認の上、修正してください。
3C21	回転面指定の誤りです	3	回転面の指定に間違いがあります。	回転面の指定を確認した後、修正してください。
3C24	オプションの誤りです	3	指定したオプションに間違いがあります。	オプションを見直して確認した後、修正してください。

## 2 コントローラエラーコード表

コード	メッセージ	Level	説明	復帰処置
3C2A	定義されていない名前です	3	定義されていない名前を参照しようとしています。	その名前を確認し、定義してください。
3C2C	プログラムがありません	3	有効なプログラム行がありません。	プログラムを記述してください。
3C2D	二重定義です	3	同じ名前を定義しようとしています。	名前を確認した後、重ならないものに変更してください。
3C2E	添字の誤りです	3	PROGRAM文にてプログラムの配列の引数に添字が記述されていません。	配列を扱う場合は添字の数を記述してください。
3C2F	配列変数の添字の数が間違っています	3	PROGRAM文にてプログラムの配列の引数が次元数の範囲を超えて記述されています。	配列の次元数は1～3で定義してください。
3C34	プログラムの引数が多すぎます	3	プログラムの引数が32個を超えています。	引数の数を確認した後、上限を超えないように修正してください。
3C35	ASの次に型名がありません	3	ASに続く型名がありません。	型名を記述してください。
3C36	プログラム名に不適当な名前です	3	プログラム名として認められない名前です。	プログラム名を確認してください。
3C37	プログラム名に不適当なファイル名です	3	プログラム名として認められないファイル名です。	ファイル名を変更するか、PROGRAM文を用いプログラム名を定義してください。
3C38	プログラム名が長すぎます	3	プログラム名が64文字を超えています。	プログラム名が64文字を超えないようにしてください。
3C39	プログラム名 PROn に引数があります	3	引数を持たないプログラムに引数が記述されています。	PRO<数字>のプログラムは引数を付けることはできません。
3C3A	プログラム名を複数定義しています	3	プログラム名を複数定義しようとしています。	名前を確認した後、重ならないように修正してください。
3C3B	二重定義です	3	同じ名前を定義しようとしています。	名前を確認した後、重ならないように修正してください。
3C3D	引数が正しくありません	3	CALL文において引数を持たないプログラムに引数が記述されています。	PRO<数字>のプログラムは引数を付けることは出来ません。
3C48	サイクルオプションを複数定義しています	3	RUN文に複数のサイクル・オプションが指定されています。	オプションを見直して確認した後、修正してください。
3C49	プライオリティオプションを複数定義しています	3	RUN文に複数のプライオリティ・オプションが指定されています。	オプションを見直して確認した後、修正してください。
3C4A	オプションが正しくありません	3	RUN文のオプションに間違いがあります。	オプションを見直して確認した後、修正してください。
3C4B	引数が正しくありません	3	RUN文において引数を持たないプログラムに引数が記述されています。	PRO<数字>のプログラムは引数を付けることはできません。
3C51	未対応命令です	3	現在サポートしていない命令です。	削除するかコメントにしてください。
3C53	命令や関数の使い方が間違っています	3	DEFENDの記述の仕方の間違いがあります。	DEFEND文の使い方を確認した後、修正してください。
3C54	ラベル名が未定義です	3	定義されていないラベルを参照しようとしています。	ラベル名を確認した後、修正してください。
3C55	文字列の終わりに ” がありません	3	定義された文字列がダブルクォーテーションで終わっていません。	文字列定数の最後はダブルクォーテーションで終わるようにしてください。
3C56	値が許される範囲を超えています	3	PACで扱える数値の限界を超えています。	使用できる数値の範囲を確認した後、修正してください。
3C5A	V型データ	3	ベクトル型を期待しているところへ他の型のデータが指定されました。	ベクトル型のデータを記述してください。
3C5B	T型データ	3	同次変換型を期待しているところへ他の型のデータが指定されました。	同次変換型のデータを記述してください。

## 2 コントローラエラーコード表

コード	メッセージ	Level	説明	復帰処置
3C5C	関数です	3	関数が指定できないところで使用されました。	関数は使用できません。
3C5F	回線番号	3	回線番号が省略されています。	回線番号を確認して、記述してください。
3C63	使用できない関数です	3	現在使用できない関数です。	削除するかコメントにしてください。
3C64	引数のない関数に括弧があります	3	引数がない関数に引数が記述されています。	関数の仕様を確認した後、引数を削除してください。
3C65	引数が省略されています	3	指定された関数の引数で、省略できない引数が記述されていません。	引数を省略しないで記述してください。
3C66	引数が省略されています	3	指定された関数の引数で、省略できない引数が記述されていません。	引数を省略しないで記述してください。
3C68	引数の数が間違っています	3	指定された関数が必要とする引数の数と一致していません。	引数の数を確認した後、修正してください。
3C69	関数に引数がありません	3	引数がある関数に引数が記述されていません。	関数の仕様を確認した後、引数を記述してください。
3C6A	ユーザー関数が未定義です	3	指定されたユーザー関数は定義されていません。	関数の定義を確認してください。
3C6B	自動行番号オプションです	3	「自動行番号」オプションが有効になっているのに、行番号が記述されています。	オプションの仕様を確認した後プログラムを修正してください。
3C6D	間違ったラベル名です	3	使用できない名前（予約語など）をラベルとして参照しています。	ラベルの名前を確認してください。
3C6E	配列変数の添字の値が間違っています	3	ポジション型かベクトル型を指定するところで、それ以外の番号付き変数が記述されています。	ポジション型またはベクトル型のデータを記述してください。
3C6F	配列変数の添字の値が間違っています	3	配列の添字として記述された値が整数になっていません。	配列の添字は整数で記述してください。
3C70	配列変数の添字の数が間違っています	3	定義された配列の次元数と添字の数が異なります。	配列の次元数は1～3までで記述してください。
3C71	配列変数の添字の値が範囲を超えています	3	配列変数の添字を定数で指定した場合で、その配列の添字として記述できる範囲を超えていることを示します。	添字の上限値を確認した後、修正してください。
3C7D	間違った後置子があります	3	型の異なる後置子が記述されています。	型が矛盾していないか確認した後、修正してください。
3CA2	間違ったラベル定義です	3	使用できない名前（予約語など）をラベルとして定義しています。	予約語を使用していないかを確認してください。
3CA3	文字列が長すぎます	3	文字列が247文字を超えて記述されています。	247文字以内になるように修正してください。
3CA4	一行が255文字を超えています	3	PAC言語の一行に記述できる文字数255文字を超えています。	一行の桁数が255文字以下になるように修正してください。
3CA5	テーブル・アンダーフロー	3	該当する作業テーブルに対し登録件数よりも多くデータを取り出そうとしました。	IF ~ THEN ~ ENDIF文等の条件分岐、FOR ~ NEXT文等の繰り返し命令の、ブロックの初めと終わりが対になっているかを確認してください。
3CA6	指定されたテーブルサイズを超えました	3	該当する作業テーブルに対し登録しようとしたデータが指定されたトータル件数を超えました。	「設定」→「コンパイル」タブの中で、該当するテーブルのサイズを変更してください。
3CA7	エラー行番号	3	行番号が複数存在しています。	行番号が重複していないかを確認してください。
3CA8	行番号未定義	3	指定された行番号が定義されていません。	指定した行番号が正しいかを確認し、指定したい行がなければ作成してください。
3CA9	関連ファイルが見つかりません	3	日付検査で対象となるファイルが見つかりませんでした。	プログラムのソースファイルおよび、インクルードファイルが削除されていないかを確認してください。
3CAA	loadModule	3	<HOST用>子プロセスの読み込みに失敗しました。	OSのメモリ不足が考えられます。OSの環境を確認してください。

## 2 コントローラエラーコード表

コード	メッセージ	Level	説明	復帰処置
3CAB	symFindByName	3	<HOST用>名前が見つかりません。	アプリケーションの実行ファイルを削除したか、OSの環境が変更されている可能性があります。
3CAC	unknown file	3	不明なファイル名が指定されました。	PACマネージャが出力するコンパイル情報ファイルが壊れている可能性があります。ファイルシステムに異常がないかを確認してください。
3CAD	ファイルを開けません	3	何らかの原因でファイルを開くことができません。	ファイルが存在しないか、ファイルにアクセスできない状態にないかを確認してください。
3CAE	オプションが間違っています	3	起動時のオプションに間違いがあります。	PACマネージャが出力するコンパイル情報ファイルが壊れている可能性があります。ファイルシステムに異常がないかを確認してください。
3CB1	未定義名です	3	指定された名前はまだ定義されていません。	名前を確認した後、修正してください。
3CB2	型が合いません	3	指定された変数、定数の型に間違いがあります。	指定したデータの型を確認した後、修正してください。
3CB4	名前が長すぎます	3	識別子、名称等が64文字を超えて記述されています。	64文字以内になるように修正してください。
3CB5	ソースファイルが開けません	3	ソース入力ファイルが何らかの原因で開くことができません。	ファイルが存在しないか、ファイルにアクセスできない状態にないかを確認してください。
3CB6	出力用オブジェクトファイルが開けません	3	オブジェクトの出力ファイルが何らかの原因で開くことができません。	ディスクの容量が一杯でないか、ファイルにアクセスできない状態にないかを確認してください。
3CB7	変数、定数の型が一致していません	3	指定された変数、定数の型に間違いがあります。	指定したデータの型を確認した後、修正してください。
3CB8	命令や関数の使い方が間違っています	3	命令や関数の使い方が間違っています。	取扱説明書（プログラム）で書式を確認した後、修正してください。
3CB9	同名のプログラムがあります	3	同じプログラム名が複数定義されています。	プログラム名が重複しないように修正してください。
3CBA	二重定義です	3	同じ名称が複数定義されています。	名前が重複しないように修正してください。
3CBB	命令が書式通りになっていません	3	文法上の間違いがあります。	構文を確認した後、修正してください。
3CBC	プログラムが大き過ぎてコンパイルを続行できません	3	コードを出力するバッファが一杯になったため、コンパイルを中断しました。	プログラムを分割するなどして一プログラムのサイズを小さくしてください。
3CBD	ネストが多すぎます	3	インクルード・ファイルの入れ子呼び出しが8回を超えました。	8回以下になるように修正してください。
3CBF	関数名に不適当な名前です	3	関数として不適当な名前がつけられています。	ユーザ関数名はFNに続く文字が必ず英字になるように修正してください。
3CC0	無効なステートメントです	2	コンパイラの設定により意味を持たないステートメントになったことを表します。	ステートメントを有効にするには「プロジェクトの設定」にてコンパイラの設定を変更してください。
3CC2	エラー処理中にエラーが発生しました	3	<実行時エラー>エラー処理中に更にエラーが発生しました。	エラーの原因を確認した後、プログラムを修正してください。
3CC3	#include文に不適当な拡張子です	3	指定されたインクルード・ファイルの拡張子が認められていないものになっています。	インクルード・ファイルは「*. PAC」か「*. H」のファイルに限られますので、該当ファイルを確認してください。
3CC4	エラー処理ルーチン以外にRESUMEがあります	3	<実行時エラー>通常処理にてRESUMEステートメントが実行されました。	エラー処理以外のところにRESUME文がないか、ON ERROR GOTO文以外の分岐命令などでエラー処理に入り込んでいないかを確認してください。
3D80	IC_DUMPを中止しました	3	リストファイル作成中にエラーが発生したため処理を中断しました。	ディスクの容量が一杯でないか、ファイルにアクセスできない状態にないかを確認してください。
3D81	オプションが間違っています	3	起動時のオプションに間違いがあります。	PACマネージャが出力するコンパイル情報ファイルが壊れている可能性があります。ファイルシステムに異常がないかを確認してください。

## 2 コントローラエラーコード表

コード	メッセージ	Level	説明	復帰処置
3D82	ソースファイルが開けません	3	ソース入力ファイルが何らかの原因で開くことができません。	ファイルが存在しないか、ファイルにアクセスできない状態にないかを確認してください。
3D83	出力用オブジェクトファイルが開けません	3	オブジェクトの出力ファイルが何らかの原因で開くことができません。	ディスクの容量が一杯でないか、ファイルにアクセスできない状態にないかを確認してください。
3E00	オプションが間違っています	3	起動時のオプションに間違いがあります。	PACマネージャが出力するコンパイル情報ファイルが壊れている可能性があります。ファイルシステムに異常がないかを確認してください。
3F01	ファイルを開けません	3	見つからないか、何らかの異常が発生したためファイルを開くことができません。	ファイルが存在しないか、ファイルにアクセスできない状態にないかを確認してください。
3F02	ファイル書き込み異常	3	ファイルへの書き込み中にエラーが発生しました。	ディスクの容量が一杯でないか、ファイルにアクセスできない状態にないかを確認してください。
3F04	メモリが確保できません	3	リンカの作業メモリが確保できませんでした。	空きメモリが多くなるようにOSの設定を変更してください。
3F05	テーブル・オーバーフロー	3	リンクで使用するテーブルサイズを超えました。	「設定」→「メイク」タブの中で、該当するテーブルのサイズを変更してください。
3F06	ライブラリが多すぎます	3	リンク・ライブラリが多すぎます。	リンク・ライブラリが多いので減らしてください。
3F07	オブジェクトが多すぎます	3	リンク・オブジェクトが多すぎます。	リンク・オブジェクトが多いので減らしてください。
3F08	オプションが間違っています	3	起動時のオプションに間違いがあります。	PACマネージャが出力するコンパイル情報ファイルが壊れている可能性があります。ファイルシステムに異常がないかを確認してください。
3F09	同名のプログラムがあります	3	同じプログラム名が複数定義されています。	プログラム名が重複しないように修正してください。
3FOA	未定義名です	3	指定された名前はまだ定義されていません。	名前を確認した後、修正してください。
3FOB	型が合いません	3	指定された変数、定数の型に間違いがあります。	指定したデータの型を確認した後、修正してください。
42A1	視覚ボード未実装	3	1. 視覚ボードが搭載されていません。 2. 認識できません。	1. 視覚ボードを搭載してください。 2. プログラムから視覚専用命令を削除してください。 3. 視覚ボードが搭載されている場合、ティーチングペンダントから視覚ボードの初期化を実行してください。 4. コントローラのパワースイッチを一度切ってから再操作を行ってください。
42A2	視覚第1パラメータ範囲外	3	視覚命令の第1パラメータが範囲外です。	該当するパラメータを修正してください。
42A3	視覚第2パラメータ範囲外	3	視覚命令の第2パラメータが範囲外です。	該当するパラメータを修正してください。
42A4	視覚第3パラメータ範囲外	3	視覚命令の第3パラメータが範囲外です。	該当するパラメータを修正してください。
42A5	視覚第4パラメータ範囲外	3	視覚命令の第4パラメータが範囲外です。	該当するパラメータを修正してください。
42A6	視覚第5パラメータ範囲外	3	視覚命令の第5パラメータが範囲外です。	該当するパラメータを修正してください。
42A7	視覚第6パラメータ範囲外	3	視覚命令の第6パラメータが範囲外です。	該当するパラメータを修正してください。
42A8	視覚第7パラメータ範囲外	3	視覚命令の第7パラメータが範囲外です。	該当するパラメータを修正してください。
42A9	視覚第8パラメータ範囲外	3	視覚命令の第8パラメータが範囲外です。	該当するパラメータを修正してください。
42AA	視覚第9パラメータ範囲外	3	視覚命令の第9パラメータが範囲外です。	該当するパラメータを修正してください。
42AB	視覚第10パラメータ範囲外	3	視覚命令の第10パラメータが範囲外です。	該当するパラメータを修正してください。
42AC	視覚第11パラメータ範囲外	3	視覚命令の第11パラメータが範囲外です。	該当するパラメータを修正してください。
42AD	視覚第12パラメータ範囲外	3	視覚命令の第12パラメータが範囲外です。	該当するパラメータを修正してください。

## 2 コントローラエラーコード表

コード	メッセージ	Level	説明	復帰処置
42AE	視覚第13パラメータ範囲外	3	視覚命令の第13パラメータが範囲外です。	該当するパラメータを修正してください。
42AF	視覚第14パラメータ範囲外	3	視覚命令の第14パラメータが範囲外です。	該当するパラメータを修正してください。
42B0	送信コマンド異常	3	視覚ボードとの通信プロトコルに異常がありました。(送信)	1. ティーチングペンダントから視覚ボードの初期化を実行してください。 2. コントローラのパワースイッチを一度切ってから再操作を行なってください。
42B1	受信コマンド異常	3	視覚ボードとの通信プロトコルに異常がありました。(受信)	1. ティーチングペンダントから視覚ボードの初期化を実行してください。 2. コントローラのパワースイッチを一度切ってから再操作を行なってください。
42B2	カメラ入力異常	3	1. カメラが未接続です。 2. カメラ、カメラケーブルの異常を検知しました。	1. カメラを接続してください。 2. ティーチングペンダントから視覚ボードの初期化を実行してください。 3. カメラとコントローラの電源を入れ直してください。
42B3	視覚未定義命令	3	1. 視覚ボードの未定義命令です。 2. 通信エラーが発生しました。	1. ティーチングペンダントから視覚ボードの初期化を実行してください。 2. コントローラのパワースイッチを一度切ってから再操作を行なってください。
42B4	視覚ボード応答なし	3	視覚ボードの通信エラーです。	1. ティーチングペンダントから視覚ボードの初期化を実行してください。 2. コントローラのパワースイッチを一度切ってから再操作を行なってください。
42B5	視覚ボード異常	3	視覚ボードの通信エラーです。	1. ティーチングペンダントから視覚ボードの初期化を実行してください。 2. コントローラのパワースイッチを一度切ってから再操作を行なってください。
42B6	ウインド形状異常	3	ウインド設定が範囲外です。	該当するウインドウの設定を修正してください。
42B7	視覚ボード未定義異常	3	視覚ボードに異常が発生しました。	1. ティーチングペンダントから視覚ボードの初期化を実行してください。 2. コントローラのパワースイッチを一度切ってから再操作を行なってください。
42B8	視覚受信タイムアウト	3	通信(受信)タイムアウトが発生しました。	1. ティーチングペンダントから視覚ボードの初期化を実行してください。 2. コントローラのパワースイッチを一度切ってから再操作を行なってください。
42B9	視覚送信タイムアウト	3	通信(送信)タイムアウトが発生しました。	1. ティーチングペンダントから視覚ボードの初期化を実行してください。 2. コントローラのパワースイッチを一度切ってから再操作を行なってください。
42BA	視覚通信プロトコルエラー	3	1. 通信において異常が発生しました。 2. 通信タイムアウト発生後、視覚命令実行時発生します。	1. ティーチングペンダントから視覚ボードの初期化を実行してください。 2. コントローラのパワースイッチを一度切ってから再操作を行なってください。
42BB	視覚命令実行時エラー	3	設定されたパラメータにおいて、視覚命令が実行不可です。	該当する視覚命令の設定(パラメータ)を修正してください。
52D0	メインメモリ異常	5	ティーチングペンダントのCPU内蔵メモリにR/Wチェックを行ない、異常を検出しました。	ティーチングペンダントを交換してください。
52D1	ブザー異常	2	ティーチングペンダントのブザーI/OにR/Wチェックを行ない、異常を検出しました。	ティーチングペンダントもしくはケーブルを交換してください。

## 2 コントローラエラーコード表

コード	メッセージ	Level	説明	復帰処置
52D2	バックライト異常	3	ティーチングペンダントのバックライトI/OにR/Wチェックを行ない、異常を検出しました。	バックライトが正常に点灯していない場合、ティーチングペンダントを交換してください。
52D3	モータLED異常	2	ティーチングペンダントのモータLED I/OにR/Wチェックを行ない、異常を検出しました。	モータLEDが正常に点灯していない場合、ティーチングペンダントを交換してください。
52D4	マシンロックLED異常	2	ティーチングペンダントのマシンロックLED I/OにR/Wチェックを行ない、異常を検出しました。	マシンロックLEDが正常に点灯していない場合、ティーチングペンダントを交換してください。
52D5	GIVF異常	3	ティーチングペンダント GIVF LOSがLow(0)になっているかチェックします。(L:デジタル伝送信号伝送中, H:デジタル伝送信号伝送停止)	映像が正常に表示されない場合、ティーチングペンダントもしくはケーブルを交換してください。
52D6	タッチパネル異常1	2	アナログタッチパネルのスキャン信号ライン(ポートEのビット2-4)に00を出力し、同一ポートを読み出しチェックします。	ティーチングペンダントを交換してください。
52D7	タッチパネル異常2	2	アナログタッチパネルのスキャン信号ライン(ポートEのビット2-4)に01を出力し、同一ポートを読み出しチェックします。	ティーチングペンダントを交換してください。
52D8	タッチパネル異常3	2	アナログタッチパネルのスキャン信号ライン(ポートEのビット2-4)に010を出力し、同一ポートを読み出しチェックします。	ティーチングペンダントを交換してください。
52D9	タッチパネル異常4	2	アナログタッチパネルのスキャン信号ライン(ポートEのビット2-4)に100を出力し、同一ポートを読み出しチェックします。	ティーチングペンダントを交換してください。
52DA	専用キー異常1	3	SWマトリクススキャン信号ライン(ポートEのビット6-9)に0001を出力し、同一ポートを読み出しチェックします。リターンラインはチェックしません。	ティーチングペンダントを交換してください。
52DB	専用キー異常2	3	SWマトリクススキャン信号ライン(ポートEのビット6-9)に,0010を出力し、同一ポートを読み出しチェックします。リターンラインはチェックしません。	ティーチングペンダントを交換してください。
52DC	専用キー異常3	3	SWマトリクススキャン信号ライン(ポートEのビット6-9)に0100を出力し、同一ポートを読み出しチェックします。リターンラインはチェックしません。	ティーチングペンダントを交換してください。
52DD	専用キー異常4	3	SWマトリクススキャン信号ライン(ポートEのビット6-9)に1000を出力し、同一ポートを読み出しチェックします。リターンラインはチェックしません。	ティーチングペンダントを交換してください。
52DE	専用キー異常5	3	SWマトリクススキャン信号ライン(ポートEのビット6-9)に0000を出力し、同一ポートを読み出しチェックします。リターンラインはチェックしません。	ティーチングペンダントを交換してください。
52DF	RTS異常	5	ティーチングペンダントとケーブルのRTS信号線をチェックし異常を検出しました。	ティーチングペンダントもしくはケーブル交換してください。
531C	コンパイル時のメモリ容量が足りません	5	コンパイルに必要なメモリが不足しています。	1,全てのウィンドウを閉じてから再度コンパイルしてください。 2,それでもだめな場合、プログラムの数を減らしてコンパイルするか、WINCAPS2でコンパイルを行いコントローラに送信してください。

## 2 コントローラエラーコード表

コード	メッセージ	Level	説明	復帰処置
53E3	メモリ不足	5	画面表示のためのメモリ確保ができませんでした。	コントローラのパワースイッチを一度切ってから再操作を行なってください。プログラム編集中に発生した場合には、編集中のプログラムの一部を削除することで解決する場合があります。
5790	ダイレクトモード時の速度オーバー	4	ダイレクトモード時のティーチングでの手動操作における速度過大が発生しました。	ロボットを動作させる際、あまり力を加えないよう注意してください。
5791	ダイレクトモード時の1軸速度オーバー	4	ダイレクトモード時のティーチングでの手動操作における速度過大(1軸)が発生しました。	ロボットを動作させる際、あまり力を加えないよう注意してください。
5792	ダイレクトモード時の2軸速度オーバー	4	ダイレクトモード時のティーチングでの手動操作における速度過大(2軸)が発生しました。	ロボットを動作させる際、あまり力を加えないよう注意してください。
5793	ダイレクトモード時の3軸速度オーバー	4	ダイレクトモード時のティーチングでの手動操作における速度過大(3軸)が発生しました。	ロボットを動作させる際、あまり力を加えないよう注意してください。
5794	ダイレクトモード時の4軸速度オーバー	4	ダイレクトモード時のティーチングでの手動操作における速度過大(4軸)が発生しました。	ロボットを動作させる際、あまり力を加えないよう注意してください。
5795	ダイレクトモード時の5軸速度オーバー	4	ダイレクトモード時のティーチングでの手動操作における速度過大(5軸)が発生しました。	ロボットを動作させる際、あまり力を加えないよう注意してください。
5796	ダイレクトモード時の6軸速度オーバー	4	ダイレクトモード時のティーチングでの手動操作における速度過大(6軸)が発生しました。	ロボットを動作させる際、あまり力を加えないよう注意してください。
5797	ダイレクトモード時の7軸速度オーバー	4	ダイレクトモード時のティーチングでの手動操作における速度過大(7軸)が発生しました。	ロボットを動作させる際、あまり力を加えないよう注意してください。
5798	ダイレクトモード時の8軸速度オーバー	4	ダイレクトモード時のティーチングでの手動操作における速度過大(8軸)が発生しました。	ロボットを動作させる際、あまり力を加えないよう注意してください。
6001	実行できません	3	実行不能な操作をしました。	1. 実行可能な状態で再度入力してください。 2. 正しいコマンドを入力してください。
6002	動作モードが違います	2	動作モードに合わない操作をしました。	操作しようとするモードを選択してください。
6003	有効な数値範囲を超えた	3	各種コマンドの数値範囲の指定オーバーがおこりました。 例)1. 速度、加速度設定値が1~100でない。 例)2. 使用条件パラメータが指定可能範囲にない。 例)3. ロボット形態が31を超えている。	正しい値を再入力してください。
6004	キャリブレーション未実行	3	1. キャリブレーション実行前にプログラムを実行しました。 2. 手動XY, TOOL動作を実行しました。	キャリブレーションを行ってから再操作してください。
6005	手動モード未選択	2	手動のXYモード、ツールモード、各軸モードが選択されていません。	手動操作しようとするモードを選択してください。
6006	モータ電源がオフです	3	モータ電源が入っていません。	モータ電源を入れてください。
6008	ロボット停止オンです	2	1. ロボット停止入力がON(短絡)の状態にされていないのにモータ電源を入れようとしてしました。 2. オペレーティングパネル、ティーチングペンダントのロボット停止ボタンが押された状態でモータ電源を入れようとしてしました。	1. 専用入力のロボット停止入力をON(短絡)にしてください。 2. ロボットの停止ボタンが押されたままの状態になっていないか点検してください。押されたままの状態なら解除してください。

## 2 コントローラエラーコード表

コード	メッセージ	Level	説明	復帰処置
6009	コントローラ電源切後再立ち上げしてください。	5	再立ち上げが必要なエラーが発生後、コントローラのパワースイッチを切らずにモータ電源を入れようとしてしまいました。	コントローラのパワースイッチを一度切ってから再操作を行なってください。
600A	モータ電源がオンです	3	モータ電源が入っているときに操作不可な操作をしました。	モータ電源を切ってから操作してください。
600B	ロボットが動作中です	3	ロボットが動作中に操作不可な操作をしました。	ロボットが停止してから操作してください。
600C	非常停止オン	0	ロボット停止入力が入力OFF(開放)され、ロボット停止がかけられました。ロボット停止ボタンが押されました。この時外部自動モードである場合は、内部自動モードに変わります。	ロボット停止入力をON(短絡)し、ロボット停止の解除を行なってください。ロボット停止ボタンを解除してください。
600D	デッドマンスイッチオフ	2	デッドマンスイッチをOFFしました。	デッドマンスイッチを押したまま操作してください。
600E	ロボット型式設定異常	5	ロボット型式が未設定、あるいは誤った設定がされています。	ロボット型式を再設定、あるいは必要なパラメータをコントローラに転送し、パワースイッチを一度切ってから再操作してください。
600F	エンコーダデータを初期化した為CALしてください。	3	エンコーダ未受信等のエラーが発生し、エンコーダのプリセットデータが初期化されました。	キャリブレーションを行ってから再操作してください。
6014	キャリブレーション中断	3	キャリブレーション実行を中断しました。	運転準備スタートで自動立ち上げ動作中にこのエラーが発生した場合、専用入力のステップ停止、瞬時停止入力が入力OFFになっていないか点検してください。OFFであれば、ON(短絡)にしてください。
6017	ベクトル演算異常	3	姿勢ベクトル(ノーマル・オリエン特・アプローチ)が正しく設定されていません。	指定したベクトル、T型変数を正しく設定してください。
6018	円弧補間演算異常	4	指定した通過位置を通り、目標位置へ動作する円弧補間ができません。または減速停止等による軌道のずれが発生しました。	通過・目標位置を正しく設定してください。動作中にモータOFFなどにより停止させ、再起動時に発生する場合は、ロボットの停止手段として瞬時停止を使用してください。
6019	軌道平面設定異常	4	MKPL, ROTATE命令で軌道平面が算出できません。	引数として指定したベクトルでは平面が形成されません。正しく設定し直してください。
601A	ツール変更不可	3	ツール変更できない状態でツール変更しようとしてしまいました。	ロボット動作中はツール変更できません。動作終了後、再操作してください。
601B	パラメータ変更不可	3	パラメータ変更不可な状態でパラメータ変更しようとしてしまいました。	モータ電源入りの場合、パラメータ変更できません。モータ電源を切ってから再操作してください。
601C	形態を変更してください。	1	動作目標位置の形態と動作終了時の形態が一致していません。	CP動作時、動作目標位置の形態と動作終了時の形態が一致しない場合があります。動作終了位置で動作目標位置を再度教示ください。(ただし、このエラーが発生する場合でも動作には影響ありません)
601D	動作再開命令未実施	3	コントローラ内部異常が発生しました。	ロボット停止入力をONし、さらに解除後、再操作してください。
601E	マシンロック中です	2	マシンロック中に 1. モータON 2. ブレーキ解除 3. キャリブレーション、キヤルセットなどの操作不可な操作をしました。	マシンロックを解除してから再操作してください。
601F	パス開始変位量の数値を小さくしてください。	1	設定したパス開始変位量が許容値を超えています。	パス開始変位量を再設定してください。パス開始変位量は、移動距離の1/2以下です。

## 2 コントローラエラーコード表

コード	メッセージ	Level	説明	復帰処置
6038	アームパラメータ異常	3	アームパラメータが異常です。	ロボットに対応したアームマネージャファイルを転送し、再度立ち上げてください。
6039	サーボウォッチドッグ異常	5	割込み処理に遅延が発生しました。	コントローラのパワースイッチを一度切ってから再操作を行なってください。
603A	サーボCPU異常	5	コントローラ内部異常 (サーボCPUが停止)	コントローラのパワースイッチを一度切ってから再操作を行なってください。
603B	制御方法変更のため再立ち上げして下さい	5	制御方法を変更するためには、一度電源を落とす必要があります。	コントローラを再立ち上げして下さい。
6071	現位置がJ1ソフトリミットオーバ	3	1. 動作中に1軸のソフトウエアリミットを超えました。 2. 1軸が減速停止時にソフトリミットを超えるようなCP動作をしました。	1. 動作目標位置を可動範囲内に修正してください。 2. ロボットの仕様変更 (CALSET) を行なった後に、このエラーが発生した場合は、仕様変更手順に間違いがないかを点検してください。 3. CP動作で特異点近傍を通過していないか確認の上、特異点を避けるようなプログラムに修正して下さい。 ただし、ロボットを可動範囲内へ戻すときは、手動の各軸モードを用いてください。XY、TOOLモードでは動かさない場合があります。 4. CP動作時に速度を上げると発生する場合は、速度を下げてください。
6072	現位置がJ2ソフトリミットオーバ	3	1. 動作中に2軸のソフトウエアリミットを超えました。 2. 2軸が減速停止時にソフトリミットを超えるようなCP動作をしました。	1. 動作目標位置を可動範囲内に修正してください。 2. ロボットの仕様変更 (CALSET) を行なった後に、このエラーが発生した場合は、仕様変更手順に間違いがないかを点検してください。 3. CP動作で特異点近傍を通過していないか確認の上、特異点を避けるようなプログラムに修正して下さい。 ただし、ロボットを可動範囲内へ戻すときは、手動の各軸モードを用いてください。XY、TOOLモードでは動かさない場合があります。 4. CP動作時に速度を上げると発生する場合は、速度を下げてください。
6073	現位置がJ3ソフトリミットオーバ	3	1. 動作中に3軸のソフトウエアリミットを超えました。 2. 3軸が減速停止時にソフトリミットを超えるようなCP動作をしました。	1. 動作目標位置を可動範囲内に修正してください。 2. ロボットの仕様変更 (CALSET) を行なった後に、このエラーが発生した場合は、仕様変更手順に間違いがないかを点検してください。 3. CP動作で特異点近傍を通過していないか確認の上、特異点を避けるようなプログラムに修正して下さい。 ただし、ロボットを可動範囲内へ戻すときは、手動の各軸モードを用いてください。XY、TOOLモードでは動かさない場合があります。 4. CP動作時に速度を上げると発生する場合は、速度を下げてください。

## 2 コントローラエラーコード表

コード	メッセージ	Level	説明	復帰処置
6074	現位置がJ4ソフトリミットオーバ	3	<ol style="list-style-type: none"> <li>動作中に4軸のソフトウエアリミットを超えました。</li> <li>4軸が減速停止時にソフトリミットを超えるようなCP動作をしました。</li> </ol>	<ol style="list-style-type: none"> <li>動作目標位置を可動範囲内に修正してください。</li> <li>ロボットの仕様変更(CALSET)を行なった後に、このエラーが発生した場合は、仕様変更手順に間違いがないかを点検してください。</li> <li>CP動作で特異点近傍を通過していないか確認の上、特異点を避けるようなプログラムに修正して下さい。</li> </ol> <p>ただし、ロボットを可動範囲内へ戻すときは、手動の各軸モードを用いてください。XY、TOOLモードでは動かさない場合があります。</p> <ol style="list-style-type: none"> <li>CP動作時に速度を上げると発生する場合は、速度を下げてください。</li> </ol>
6075	現位置がJ5ソフトリミットオーバ	3	<ol style="list-style-type: none"> <li>動作中に5軸のソフトウエアリミットを超えました。</li> <li>5軸が減速停止時にソフトリミットを超えるようなCP動作をしました。</li> </ol>	<ol style="list-style-type: none"> <li>動作目標位置を可動範囲内に修正してください。</li> <li>ロボットの仕様変更(CALSET)を行なった後に、このエラーが発生した場合は、仕様変更手順に間違いがないかを点検してください。</li> <li>CP動作で特異点近傍を通過していないか確認の上、特異点を避けるようなプログラムに修正して下さい。</li> </ol> <p>ただし、ロボットを可動範囲内へ戻すときは、手動の各軸モードを用いてください。XY、TOOLモードでは動かさない場合があります。</p> <ol style="list-style-type: none"> <li>CP動作時に速度を上げると発生する場合は、速度を下げてください。</li> </ol>
6076	現位置がJ6ソフトリミットオーバ	3	<ol style="list-style-type: none"> <li>動作中に6軸のソフトウエアリミットを超えました。</li> <li>6軸が減速停止時にソフトリミットを超えるようなCP動作をしました。</li> </ol>	<ol style="list-style-type: none"> <li>動作目標位置を可動範囲内に修正してください。</li> <li>ロボットの仕様変更(CALSET)を行なった後に、このエラーが発生した場合は、仕様変更手順に間違いがないかを点検してください。</li> <li>CP動作で特異点近傍を通過していないか確認の上、特異点を避けるようなプログラムに修正して下さい。</li> </ol> <p>ただし、ロボットを可動範囲内へ戻すときは、手動の各軸モードを用いてください。XY、TOOLモードでは動かさない場合があります。</p> <ol style="list-style-type: none"> <li>CP動作時に速度を上げると発生する場合は、速度を下げてください。</li> </ol>
6077	現位置がJ7ソフトリミットオーバ	3	<ol style="list-style-type: none"> <li>動作中に7軸のソフトウエアリミットを超えました。</li> <li>7軸が減速停止時にソフトリミットを超える様なCP動作をしました。</li> </ol>	<ol style="list-style-type: none"> <li>動作目標位置を可動範囲内に修正してください。</li> <li>ロボットの仕様変更(CALSET)を行なった後に、このエラーが発生した場合は、仕様変更手順に間違いがないかを点検してください。</li> <li>CP動作で特異点近傍を通過していないか確認の上、特異点を避けるようなプログラムに修正して下さい。</li> </ol> <p>ただし、ロボットを可動範囲内へ戻すときは、手動の各軸モードを用いてください。XY、TOOLモードでは動かさない場合があります。</p> <ol style="list-style-type: none"> <li>CP動作時に速度を上げると発生する場合は、速度を下げてください。</li> </ol>

## 2 コントローラエラーコード表

コード	メッセージ	Level	説明	復帰処置
6078	現位置がJ8ソフトリミットオーバ	3	1. 動作中に8軸のソフトウェアリミットを超えました。 2. 8軸が減速停止時にソフトリミットを超える様なCP動作をしました。	1. 動作目標位置を可動範囲内に修正してください。 2. ロボットの仕様変更(CALSET)を行なった後に、このエラーが発生した場合は、仕様変更手順に間違いがないかを点検してください。 3. CP動作で特異点近傍を通過していないか確認の上、特異点を避けるようなプログラムに修正して下さい。 ただし、ロボットを可動範囲内へ戻すときは、手動の各軸モードを用いてください。XY、TOOLモードでは動かさない場合があります。 4. CP動作時に速度を上げると発生する場合は、速度を下げてください。
6079	現位置が可動範囲外1	3	可動範囲外に到達しました。	1. 動作目標位置を可動範囲内に修正してください。 2. ロボットの仕様変更(CALSET)を行なった後に、このエラーが発生した場合は、仕様変更手順に間違いがないかを点検してください。 3. PTP動作の動作目標位置、P2J、T2JコマンドのP、T変数に物理的に実現不可能な位置、形態を指定していないか確認してください。
607A	現位置が可動範囲外2	3	可動範囲外に到達しました。	1. 動作目標位置を可動範囲内に修正してください。 2. ロボットの仕様変更(CALSET)を行なった後に、このエラーが発生した場合は、仕様変更手順に間違いがないかを点検してください。 3. PTP動作の動作目標位置、P2J、T2JコマンドのP、T変数に物理的に実現不可能な位置、形態を指定していないか確認してください。
607B	現位置が特異点です	3	現在位置が特異点であるため、逆座標変換コマンドを実行できません。	位置変数の内容を特異点でない値にしてください。
607D	特異点近傍のため動作できません	4	CP動作時、特異点付近を通過するため、動作できません。	1. 動作経路に干渉などの問題がなければPTP動作にしてください。 2. CP動作で特異点近傍を避けるようにプログラムを修正してください。 3. 速度を上げると発生する場合は、速度を下げてください。
607E	この形態では動作できません	3	この形態では、指定した位置へ動作できません。	形態を変更して、再度実行してください。
607F	ロボット形態不一致	3	1. CP動作時の目標位置に現在の形態と異なる形態を指定したため、指定動作できません。 2. PTP動作からCP動作のパス動作中の瞬時停止再開時に、瞬時停止時の形態とCP動作目標位置の形態が一致していません。	1. CP動作時の目標位置の形態のうち、手首、ひじ、腕形態は、一部の例外を除き、現在の形態と一致していないと動作しません。このエラーが発生した場合は、目標位置の手首、ひじ、腕形態を現在の形態と一致するよう、教示してください。 2. PTP動作からCP動作へのパス動作中に瞬時停止をかけ、再開させた際に、このエラーが発生する場合があります。PTP動作からCP動作へのパス中に瞬時停止をかけ、再開させる必要がある場合は、パス指定しないようにしてください。
6081	J1 指令速度限界オーバ	3	1軸の速度指令値が限界値を超えているので指定された速度でCP動作できません。	1. 速度を下げる。または動作経路に干渉などの問題がなければPTP動作にしてください。 2. CP動作で特異点近傍を通過していないか確認の上、特異点近傍を避けるようにプログラムを修正してください。 3. 最適可搬質量設定モードを2または3にしてください。

## 2 コントローラエラーコード表

コード	メッセージ	Level	説明	復帰処置
6082	J2 指令速度限界オーバ	3	2軸の速度指令値が限界値を超えているので指定された速度でCP動作できません。	<ol style="list-style-type: none"> <li>1. 速度を下げる。または動作経路に干渉などの問題がなければPTP動作にしてください。</li> <li>2. CP動作で特異点近傍を通過していないか確認の上、特異点近傍を避けるようにプログラムを修正してください。</li> <li>3. 最適可搬質量設定モードを2または3にしてください。</li> </ol>
6083	J3 指令速度限界オーバ	3	3軸の速度指令値が限界値を超えているので指定された速度でCP動作できません。	<ol style="list-style-type: none"> <li>1. 速度を下げる。または動作経路に干渉などの問題がなければPTP動作にしてください。</li> <li>2. CP動作で特異点近傍を通過していないか確認の上、特異点近傍を避けるようにプログラムを修正してください。</li> <li>3. 最適可搬質量設定モードを2または3にしてください。</li> </ol>
6084	J4 指令速度限界オーバ	3	4軸の速度指令値が限界値を超えているので指定された速度でCP動作できません。	<ol style="list-style-type: none"> <li>1. 速度を下げる。または動作経路に干渉などの問題がなければPTP動作にしてください。</li> <li>2. CP動作で特異点近傍を通過していないか確認の上、特異点近傍を避けるようにプログラムを修正してください。</li> <li>3. 最適可搬質量設定モードを2または3にしてください。</li> </ol>
6085	J5 指令速度限界オーバ	3	5軸の速度指令値が限界値を超えているので指定された速度でCP動作できません。	<ol style="list-style-type: none"> <li>1. 速度を下げる。または動作経路に干渉などの問題がなければPTP動作にしてください。</li> <li>2. CP動作で特異点近傍を通過していないか確認の上、特異点近傍を避けるようにプログラムを修正してください。</li> <li>3. 最適可搬質量設定モードを2または3にしてください。</li> </ol>
6086	J6 指令速度限界オーバ	3	6軸の速度指令値が限界値を超えているので指定された速度でCP動作できません。	<ol style="list-style-type: none"> <li>1. 速度を下げる。または動作経路に干渉などの問題がなければPTP動作にしてください。</li> <li>2. CP動作で特異点近傍を通過していないか確認の上、特異点近傍を避けるようにプログラムを修正してください。</li> <li>3. 最適可搬質量設定モードを2または3にしてください。</li> </ol>
6087	J7 指令速度限界オーバ	3	7軸の速度指令値が限界値を超えているので指定された速度でCP動作できません。	<ol style="list-style-type: none"> <li>1. 速度を下げる。または動作経路に干渉などの問題がなければPTP動作にしてください。</li> <li>2. CP動作で特異点近傍を通過していないか確認の上、特異点近傍を避けるようにプログラムを修正してください。</li> <li>3. 最適可搬質量設定モードを2または3にしてください。</li> </ol>
6088	J8 指令速度限界オーバ	3	8軸の速度指令値が限界値を超えているので指定された速度でCP動作できません。	<ol style="list-style-type: none"> <li>1. 速度を下げる。または動作経路に干渉などの問題がなければPTP動作にしてください。</li> <li>2. CP動作で特異点近傍を通過していないか確認の上、特異点近傍を避けるようにプログラムを修正してください。</li> <li>3. 最適可搬質量設定モードを2または3にしてください。</li> </ol>

## 2 コントローラエラーコード表

コード	メッセージ	Level	説明	復帰処置
6089	J1 指令速度限界オーバ(サーボ)	4	1軸の速度指令値が限界値を超えているので指定された速度でCP動作できません。	1. ロボット本体とコントローラのFG (フレームグランド) 端子が、接地されていることを点検してください。 2. ロボット本体およびコントローラの近くにノイズ発生源となる設備(溶接機など)がないことを点検してください。 3. 速度を下げてください。
608A	J2 指令速度限界オーバ(サーボ)	4	2軸の速度指令値が限界値を超えているので指定された速度でCP動作できません。	1. ロボット本体とコントローラのFG (フレームグランド) 端子が、接地されていることを点検してください。 2. ロボット本体およびコントローラの近くにノイズ発生源となる設備(溶接機など)がないことを点検してください。 3. 速度を下げてください。
608B	J3 指令速度限界オーバ(サーボ)	4	3軸の速度指令値が限界値を超えているので指定された速度でCP動作できません。	1. ロボット本体とコントローラのFG (フレームグランド) 端子が、接地されていることを点検してください。 2. ロボット本体およびコントローラの近くにノイズ発生源となる設備(溶接機など)がないことを点検してください。 3. 速度を下げてください。
608C	J4 指令速度限界オーバ(サーボ)	4	4軸の速度指令値が限界値を超えているので指定された速度でCP動作できません。	1. ロボット本体とコントローラのFG (フレームグランド) 端子が、接地されていることを点検してください。 2. ロボット本体およびコントローラの近くにノイズ発生源となる設備(溶接機など)がないことを点検してください。 3. 速度を下げてください。
608D	J5 指令速度限界オーバ(サーボ)	4	5軸の速度指令値が限界値を超えているので指定された速度でCP動作できません。	1. ロボット本体とコントローラのFG (フレームグランド) 端子が、接地されていることを点検してください。 2. ロボット本体およびコントローラの近くにノイズ発生源となる設備(溶接機など)がないことを点検してください。 3. 速度を下げてください。
608E	J6 指令速度限界オーバ(サーボ)	4	6軸の速度指令値が限界値を超えているので指定された速度でCP動作できません。	1. ロボット本体とコントローラのFG (フレームグランド) 端子が、接地されていることを点検してください。 2. ロボット本体およびコントローラの近くにノイズ発生源となる設備(溶接機など)がないことを点検してください。 3. 速度を下げてください。
608F	J7 指令速度限界オーバ(サーボ)	4	7軸の速度指令値が限界値を超えているので指定された速度でCP動作できません。	1. ロボット本体とコントローラのFG (フレームグランド) 端子が、接地されていることを点検してください。 2. ロボット本体およびコントローラの近くにノイズ発生源となる設備(溶接機など)がないことを点検してください。 3. 速度を下げてください。

## 2 コントローラエラーコード表

コード	メッセージ	Level	説明	復帰処置
6090	J8 指令速度限界オーバ(サーボ)	4	8軸の速度指令値が限界値を超えているので指定された速度でCP動作できません。	1. ロボット本体とコントローラのFG (フレームグランド) 端子が、接地されていることを点検してください。 2. ロボット本体およびコントローラの近くにノイズ発生源となる設備(溶接機など)がないことを点検してください。 3. 速度を下げてください。
6091	J1 パワーモジュール異常	5	1軸のパワーモジュール異常が発生しました。	コントローラが故障するおそれがあるため、以下を実施してください。 1. 取扱説明書通りコントローラが設置されているかの確認をしてください。 2. 使用環境温度の確認をしてください。 3. ファンのフィルタ清掃を実施してください。
6092	J2 パワーモジュール異常	5	2軸のパワーモジュール異常が発生しました。	コントローラが故障するおそれがあるため、以下を実施してください。 1. 取扱説明書通りコントローラが設置されているかの確認をしてください。 2. 使用環境温度の確認をしてください。 3. ファンのフィルタ清掃を実施してください。
6093	J3 パワーモジュール異常	5	3軸のパワーモジュール異常が発生しました。	コントローラが故障するおそれがあるため、以下を実施してください。 1. 取扱説明書通りコントローラが設置されているかの確認をしてください。 2. 使用環境温度の確認をしてください。 3. ファンのフィルタ清掃を実施してください。
6094	J4 パワーモジュール異常	5	4軸のパワーモジュール異常が発生しました。	コントローラが故障するおそれがあるため、以下を実施してください。 1. 取扱説明書通りコントローラが設置されているかの確認をしてください。 2. 使用環境温度の確認をしてください。 3. ファンのフィルタ清掃を実施してください。
6095	J5 パワーモジュール異常	5	5軸のパワーモジュール異常が発生しました。	コントローラが故障するおそれがあるため、以下を実施してください。 1. 取扱説明書通りコントローラが設置されているかの確認をしてください。 2. 使用環境温度の確認をしてください。 3. ファンのフィルタ清掃を実施してください。
6096	J6 パワーモジュール異常	5	6軸のパワーモジュール異常が発生しました。	コントローラが故障するおそれがあるため、以下を実施してください。 1. 取扱説明書通りコントローラが設置されているかの確認をしてください。 2. 使用環境温度の確認をしてください。 3. ファンのフィルタ清掃を実施してください。
6097	J7 パワーモジュール異常	5	7軸のパワーモジュール異常が発生しました。	コントローラが故障するおそれがあるため、以下を実施してください。 1. 取扱説明書通りコントローラが設置されているかの確認をしてください。 2. 使用環境温度の確認をしてください。 3. ファンのフィルタ清掃を実施してください。
6098	J8 パワーモジュール異常	5	8軸のパワーモジュール異常が発生しました。	コントローラが故障するおそれがあるため、以下を実施してください。 1. 取扱説明書通りコントローラが設置されているかの確認をしてください。 2. 使用環境温度の確認をしてください。 3. ファンのフィルタ清掃を実施してください。

## 2 コントローラエラーコード表

コード	メッセージ	Level	説明	復帰処置
609F	パワーモジュール異常	5	軸番号不明のパワーモジュール異常が発生しました。	コントローラが故障する恐れがあるため、以下を実施してください。 1. 取扱説明書通りコントローラが設置されているかを確認してください。 2. 全ての軸のパワーモジュールが正しく挿入されているかを確認してください。 3. 使用環境温度の確認をしてください。 4. ファンのフィルタ清掃を実施してください。
60B1	J1 電流オフセット異常	5	1軸検出電流のオフセットが基準値を超えています。	1軸のパワーモジュールの点検・修理が必要です。
60B2	J2 電流オフセット異常	5	2軸検出電流のオフセットが基準値を超えています。	2軸のパワーモジュールの点検・修理が必要です。
60B3	J3 電流オフセット異常	5	3軸検出電流のオフセットが基準値を超えています。	3軸のパワーモジュールの点検・修理が必要です。
60B4	J4 電流オフセット異常	5	4軸検出電流のオフセットが基準値を超えています。	4軸のパワーモジュールの点検・修理が必要です。
60B5	J5 電流オフセット異常	5	5軸検出電流のオフセットが基準値を超えています。	5軸のパワーモジュールの点検・修理が必要です。
60B6	J6 電流オフセット異常	5	6軸検出電流のオフセットが基準値を超えています。	6軸のパワーモジュールの点検・修理が必要です。
60B7	J7 電流オフセット異常	5	7軸検出電流のオフセットが基準値を超えています。	7軸のパワーモジュールの点検・修理が必要です。
60B8	J8 電流オフセット異常	5	8軸検出電流のオフセットが基準値を超えています。	8軸のパワーモジュールの点検・修理が必要です。
60BE	マルチ動作バッファオーバーフロー	5	コントローラ内部異常(ソフトウェア異常)が発生しました。	コントローラのパワースイッチを一度切ってから再操作を行なってください。
60BF	マルチ動作バッファ解放異常	5	コントローラ内部異常(ソフトウェア異常)が発生しました。	コントローラのパワースイッチを一度切ってから再操作を行なってください。
60C0	ロボット1動作管理バッファ異常	5	コントローラ内部エラー(ソフトウェア異常)が発生しました。	コントローラのパワースイッチを一度切ってから再操作を行なってください。
60C1	ロボット2動作管理バッファ異常	5	コントローラ内部エラー(ソフトウェア異常)が発生しました。	コントローラのパワースイッチを一度切ってから再操作を行なってください。
60C2	軌道生成スタック異常	5	コントローラ内部エラー(ソフトウェア異常)が発生しました。	コントローラのパワースイッチを一度切ってから再操作を行なってください。
60C3	軌道生成バッファ異常	5	コントローラ内部エラー(ソフトウェア異常)が発生しました。	コントローラのパワースイッチを一度切ってから再操作を行なってください。
60C4	軌道生成ファイル異常	5	軌道生成パラメータが異常です。	ロボットに対応したアームマネージャファイルを転送し、再度立ち上げてください。
60C5	サーボファイル異常	5	サーボパラメータが異常です。	ロボットに対応したアームマネージャファイルを転送し、再度立ち上げてください。
60C6	減速停止指令異常	4	コントローラ内部異常(減速停止時の指令値が作成できない)が発生しました。	コントローラのパワースイッチを一度切ってから再操作を行なってください。
60C7	指令値転送バッファ書き込み異常	5	コントローラ内部異常(指令値の記憶バッファがない)が発生しました。	コントローラのパワースイッチを一度切ってから再操作を行なってください。
60C8	指令値転送バッファ読み出し異常	5	コントローラ内部異常(指令値が作成されていない)が発生しました。	コントローラのパワースイッチを一度切ってから再操作を行なってください。
60C9	軌道生成処理停止	5	コントローラ内部異常(軌道生成処理停止異常)が発生しました。	コントローラのパワースイッチを一度切ってから再操作を行なってください。

## 2 コントローラエラーコード表

コード	メッセージ	Level	説明	復帰処置
60CA	瞬時停止処理停止	5	コントローラ内部異常(瞬時停止処理異常)が発生しました。	コントローラのパワースイッチを一度切ってから再操作を行なってください。
60CB	減速停止処理停止	5	コントローラ内部異常(減速停止処理異常)が発生しました。	コントローラのパワースイッチを一度切ってから再操作を行なってください。
60CC	瞬時停止時間オーバ	5	コントローラ内部異常(瞬時停止処理未終了)が発生しました。	コントローラのパワースイッチを一度切ってから再操作を行なってください。
60CD	減速停止時間オーバ	5	コントローラ内部異常(減速停止処理未終了)が発生しました。	コントローラのパワースイッチを一度切ってから再操作を行なってください。
60CE	内部周期処理停止	5	コントローラ内部異常(ホスト内部周期処理停止異常)が発生しました。	コントローラのパワースイッチを一度切ってから再操作を行なってください。
60CF	動作命令処理停止	5	コントローラ内部異常(動作命令処理停止異常)が発生しました。	コントローラのパワースイッチを一度切ってから再操作を行なってください。
60D0	最適可搬質量機能実行異常	4	最適可搬質量設定モードが2または3のとき、指令速度を修正できませんでした。	1. CP動作で特異点近傍を通過していないか確認の上、特異点を避けるようなプログラムに修正してください。 2. 速度を下げる。または、動作経路に干渉などの問題がなければPTP動作にしてください。
60D1	最適可搬質量機能パラメータ異常	4	最適可搬質量設定モードが1または3のとき、負荷条件パラメータが異常なため、加速度計算できません。	負荷条件値を実際の負荷に合わせて、正しく入力してください。
60D2	先端負荷設定値が許容値を越えました	3	先端負荷設定値が、ロボットの仕様を越えています。	先端負荷設定値を正しく入力してください。
60DA	指定したZ軸位置まで動作しません	1	現在のアーチ開始、完了距離の設定では指定したZ軸位置に到達しません。	アーチ開始、完了距離の設定を変更して下さい。
60DB	TCP速度低減	1	回転動作量が多いため指定したTCP速度では動作できません。速度を低減して動作しました。	回転動作量を小さくしてください。小さくできない場合は動作全体の速度を抑えてください。
60DC	パス再起動処理実行中	1	パス動作中に停止処理が入ったため、再起動時に退避処理が実行されました。	退避処理完了後、通常動作に戻ります。
60DD	CAL実行が必要です	2	正確な位置データの取得ができませんでした。CAL実行が必要です。	モータONしてCALを実行して下さい。
60DE	指定した回転動作と異なる動作をします	4	円弧補間命令を他の動作命令のパス動作後に実行中、一時停止させて動作再開しようとした。	円弧補間命令を、他の動作命令のパス動作後に実行中に一時停止された場合、動作再開すると回転半径と動作位置が変化してしまいます。そのような使い方はしないでください。
60DF	自動速度低減中	1	最適可搬質量設定モードが2または3のとき、指令速度を修正しました。	指令速度修正をさせないためには、最適可搬質量設定モードを0,1にし、指令速度異常が発生しないよう、速度を下げてください。
60E0	ログデータ取出異常	5	コントローラ内部異常(制御ログ取得失敗)が発生しました。	コントローラのパワースイッチを一度切ってから再操作を行なってください。
60E1	ログデータ記録異常	5	コントローラ内部異常(制御ログ記録失敗)が発生しました。	コントローラのパワースイッチを一度切ってから再操作を行なってください。
60E2	ログ取得を実行してください	2	制御ログ未取得時に負荷予想値を参照しようとした。	制御ログを取得した後、再操作してください。

## 2 コントローラエラーコード表

コード	メッセージ	Level	説明	復帰処置
60E3	制御ログ領域確保失敗	4	制御ログ機能に必要なデータ領域が不足しており、制御ログは使用できません。	1. 制御ログ記録モードを変更した場合にはデフォルト値に戻してください。 2. デフォルト値になっていても発生する場合は、メモリが不足していますので制御ログ機能を使用したい場合にはメモリを増設してください。
60EF	力制限は解除されました	2	コンプライアンス制御中にモータOFFし、コンプライアンス制御が強制終了しました。	コンプライアンス制御中にモータOFFされた場合は、コンティニュー起動できません。プログラムリセットし、再起動してください。
60F0	タスク生成異常	5	コントローラ内部異常(OS異常)が発生しました。	コントローラのパワースイッチを一度切ってから再操作を行なってください。
60F1	セマフォ生成異常	5	コントローラ内部異常(OS異常)が発生しました。	コントローラのパワースイッチを一度切ってから再操作を行なってください。
60F2	セマフォ取得異常	5	コントローラ内部異常(OS異常)が発生しました。	コントローラのパワースイッチを一度切ってから再操作を行なってください。
60F3	重力補償タスク停止	5	コントローラ内部異常(OS異常)が発生しました。	コントローラのパワースイッチを一度切ってから再操作を行なってください。
60F4	力制限処理遅延	4	力制限処理が間に合いませんでした。	力制限有効時にRS232C、イーサネットによる通信頻度が高い場合やコントローラのキーボード操作を実行すると、このエラーが発生する場合があります。通信頻度を下げて下さい。
60F5	力制限実行できません。	4	力制限有効時に、電流制限中か重力補償が無効になっています。	電流制限を無効に、重力補償を有効にし、再度実行して下さい。
60F6	力制限パラメータ異常	5	力制限パラメータの設定範囲を超えました。	範囲内に設定し直してください。
60F7	力制限切り替え状態異常	4	力制限機能切り替え処理異常です。	コントローラのパワースイッチを一度切ってから再操作を行ってください。
60F8	力制限時位置偏差過大異常	4	力制限時の位置偏差が許容値を超えました。	力制限時の位置偏差許容値を変更してください。
60F9	力制限有効、無効操作異常です	4	力制限有効、無効操作中に、プログラムリセット、ステップバック操作をしました。エラー発生によりプログラムリセットされました。	力制限無効操作中の瞬時停止時、プログラムリセット、ステップバック操作する場合は、一度モータOFFし、力制限を無効にしてください。
60FA	力制限中です	4	力制限中に重力補償無効、電流制限有効、コンプライアンスパラメータ変更操作しました。	重力補償無効、電流制限有効、コンプライアンスパラメータ変更操作は、力制限を無効状態で実行してください。
60FB	力制限指令値異常	4	力制限時の力指令値異常です。	ロボットが干渉し、過大な力が加わっていないか確認してください。力制限方向に動作させていないか確認してください。
60FC	力制限時の指令速度制限値を超えました	3	力制限中は、指令速度が最大50%に制限されます。50%を超える動作を実行した場合にエラーとなります。	指令速度が50%以下になる様に、内部速度を設定してください。
60FD	力制限時は、PTP動作できません	3	力制限中は、PTP動作を実行できません。PTP動作を実行した場合にエラーとなります。	CP動作に変更してください。
60FE	サーボバージョンを変更してください	2	サーボが古く機能が使えません。	サーボのバージョンアップを実施ください。
60FF	例外処理発生	5	サーボが古く機能が使えません。	コントローラのパワースイッチを一度切ってから再操作を行なって下さい。
6101	ウォッチドッグ異常	5	割込み処理が停止しました。	コントローラのパワースイッチを一度切ってから再操作を行なってください。 電源を再投入してもエラーが発生する場合は、コントローラの点検・修理が必要です。

## 2 コントローラエラーコード表

コード	メッセージ	Level	説明	復帰処置
6102	電源異常	5	AC電源の異常が発生しました。 コントローラの電源スイッチを切った時に表示するこのエラーは、異常ではありません。	1. AC電源の電圧が規定された範囲から外れていないか点検してください。 2. AC電源ケーブルの各線が確実に接続されていることを点検してください。 コントローラのパワースwitchをONのまま、コネクタを着脱しないでください。必ずコントローラのパワースwitchをOFFにしてください。 3. 電源を再投入してもエラーが発生する場合は、コントローラの点検・修理が必要です。
6103	バックアップ電池電圧低下警告	1	メモリバックアップ用電池の電圧が低下しています。	各マネージャファイルをWINCAPS II でセーブし、バックアップ電池を交換してください。
6104	電源異常	5	1. +24V出力の短絡 2. コントローラ内電源電圧低下 3. サーボモータ逆起電力異常 4. 電源ボード異常  コントローラの電源スイッチを切った時に表示するこのエラーは、異常ではありません。	1. コントローラのI/Oケーブルの配線先で+24Vと0V, +24Vと出力端子が短絡していないか点検してください。 2. ハンド(含むワーク)の仕様がロボットの基準を越えていないか点検してください。 3. 電源を再投入してもエラーが発生する場合は、コントローラの点検・修理が必要です。
6105	電源異常	5	1. DBリレーの溶着 2. 電源ボード異常	電源を再投入してもエラーが発生する場合は、コントローラの点検・修理が必要です。
6111	J1 偏差過大	4	1軸の偏差過大エラーです。サーボ偏差が許容値を越えました。	1. いずれかの軸(含むハンド、ワーク)が障害物(周辺装置、配管、配線)と接触していないか点検してください。 2. 該当軸が、メカエンドに当たって、このエラーが発生している場合は、ソフトリミットの変更、CALSETの手順に間違いがないかを点検してください。 3. ハンド(含むワーク)の仕様が、ロボットの基準を越えていないか点検してください。 4. ロボット本体とコントローラ間のケーブルがしっかり接続されているか点検してください。 5. 各軸のサーボモータのコネクタがしっかり接続されているか点検してください。 6. AC200V電源の電圧が低下していないか点検してください。 7. 速度・加速度を下げてください。

## 2 コントローラエラーコード表

コード	メッセージ	Level	説明	復帰処置
6112	J2 偏差過大	4	2軸の偏差過大エラーです。サーボ偏差が許容値を越えました。	<ol style="list-style-type: none"> <li>1. いずれかの軸(含むハンド、ワーク)が障害物(周辺装置、配管、配線)と接触していないか点検してください。</li> <li>2. 該当軸が、メカエンドに当って、このエラーが発生している場合は、ソフトリミットの変更、CALSETの手順に間違いがないかを点検してください。</li> <li>3. ハンド(含むワーク)の仕様が、ロボットの基準を越えていないか点検してください。</li> <li>4. ロボット本体とコントローラ間のケーブルがしっかり接続されているか点検してください。</li> <li>5. 各軸のサーボモータのコネクタがしっかり接続されているか点検してください。</li> <li>6. AC200V電源の電圧が低下していないか点検してください。</li> <li>7. 速度・加速度を下げてください。</li> </ol>
6113	J3 偏差過大	4	3軸の偏差過大エラーです。サーボ偏差が許容値を越えました。	<ol style="list-style-type: none"> <li>1. いずれかの軸(含むハンド、ワーク)が障害物(周辺装置、配管、配線)と接触していないか点検してください。</li> <li>2. 該当軸が、メカエンドに当って、このエラーが発生している場合は、ソフトリミットの変更、CALSETの手順に間違いがないかを点検してください。</li> <li>3. ハンド(含むワーク)の仕様が、ロボットの基準を越えていないか点検してください。</li> <li>4. ロボット本体とコントローラ間のケーブルがしっかり接続されているか点検してください。</li> <li>5. 各軸のサーボモータのコネクタがしっかり接続されているか点検してください。</li> <li>6. AC200V電源の電圧が低下していないか点検してください。</li> <li>7. 速度・加速度を下げてください。</li> </ol>
6114	J4 偏差過大	4	4軸の偏差過大エラーです。サーボ偏差が許容値を越えました。	<ol style="list-style-type: none"> <li>1. いずれかの軸(含むハンド、ワーク)が障害物(周辺装置、配管、配線)と接触していないか点検してください。</li> <li>2. 該当軸が、メカエンドに当って、このエラーが発生している場合は、ソフトリミットの変更、CALSETの手順に間違いがないかを点検してください。</li> <li>3. ハンド(含むワーク)の仕様が、ロボットの基準を越えていないか点検してください。</li> <li>4. ロボット本体とコントローラ間のケーブルがしっかり接続されているか点検してください。</li> <li>5. 各軸のサーボモータのコネクタがしっかり接続されているか点検してください。</li> <li>6. AC200V電源の電圧が低下していないか点検してください。</li> <li>7. 速度・加速度を下げてください。</li> </ol>

## 2 コントローラエラーコード表

コード	メッセージ	Level	説明	復帰処置
6115	J5 偏差過大	4	5軸の偏差過大エラーです。サーボ偏差が許容値を越えました。	<ol style="list-style-type: none"> <li>1. いずれかの軸(含むハンド、ワーク)が障害物(周辺装置、配管、配線)と接触していないか点検してください。</li> <li>2. 該当軸が、メカエンドに当って、このエラーが発生している場合は、ソフトリミットの変更、CALSETの手順に間違いがないかを点検してください。</li> <li>3. ハンド(含むワーク)の仕様が、ロボットの基準を越えていないか点検してください。</li> <li>4. ロボット本体とコントローラ間のケーブルがしっかり接続されているか点検してください。</li> <li>5. 各軸のサーボモータのコネクタがしっかり接続されているか点検してください。</li> <li>6. AC200V電源の電圧が低下していないか点検してください。</li> <li>7. 速度・加速度を下げてください。</li> </ol>
6116	J6 偏差過大	4	6軸の偏差過大エラーです。サーボ偏差が許容値を越えました。	<ol style="list-style-type: none"> <li>1. いずれかの軸(含むハンド、ワーク)が障害物(周辺装置、配管、配線)と接触していないか点検してください。</li> <li>2. 該当軸が、メカエンドに当って、このエラーが発生している場合は、ソフトリミットの変更、CALSETの手順に間違いがないかを点検してください。</li> <li>3. ハンド(含むワーク)の仕様が、ロボットの基準を越えていないか点検してください。</li> <li>4. ロボット本体とコントローラ間のケーブルがしっかり接続されているか点検してください。</li> <li>5. 各軸のサーボモータのコネクタがしっかり接続されているか点検してください。</li> <li>6. AC200V電源の電圧が低下していないか点検してください。</li> <li>7. 速度・加速度を下げてください。</li> </ol>
6117	J7 偏差過大	4	7軸の偏差過大エラーです。サーボ偏差が許容値を越えました。	<ol style="list-style-type: none"> <li>1. いずれかの軸(含むハンド、ワーク)が障害物(周辺装置、配管、配線)と接触していないか点検してください。</li> <li>2. 該当軸が、メカエンドに当って、このエラーが発生している場合は、ソフトリミットの変更、CALSETの手順に間違いがないかを点検してください。</li> <li>3. ハンド(含むワーク)の仕様が、ロボットの基準を越えていないか点検してください。</li> <li>4. ロボット本体とコントローラ間のケーブルがしっかり接続されているか点検してください。</li> <li>5. 各軸のサーボモータのコネクタがしっかり接続されているか点検してください。</li> <li>6. AC200V電源の電圧が低下していないか点検してください。</li> <li>7. 速度・加速度を下げてください。</li> </ol>

## 2 コントローラエラーコード表

コード	メッセージ	Level	説明	復帰処置
6118	J8 偏差過大	4	8軸の偏差過大エラーです。サーボ偏差が許容値を越えました。	<ol style="list-style-type: none"> <li>1. いずれかの軸(含むハンド、ワーク)が障害物(周辺装置、配管、配線)と接触していないか点検してください。</li> <li>2. 該当軸が、メカエンドに当って、このエラーが発生している場合は、ソフトリミットの変更、CALSETの手順に間違いがないかを点検してください。</li> <li>3. ハンド(含むワーク)の仕様が、ロボットの基準を越えていないか点検してください。</li> <li>4. ロボット本体とコントローラ間のケーブルがしっかり接続されているか点検してください。</li> <li>5. 各軸のサーボモータのコネクタがしっかり接続されているか点検してください。</li> <li>6. AC200V電源の電圧が低下していないか点検してください。</li> <li>7. 速度・加速度を下げてください。</li> </ol>
6119	J1過電流	4	1軸のV相過電流エラーです。モータへの電流が許容値を越えました。	<ol style="list-style-type: none"> <li>1. いずれかの軸(含むハンド、ワーク)が障害物(周辺装置、配管、配線)と接触していないか点検してください。</li> <li>2. 該当軸が、メカエンドに当って、このエラーが発生している場合は、ソフトリミットの変更、CALSETの手順に間違いがないかを点検してください。</li> <li>3. ハンド(含むワーク)の仕様が、ロボットの基準を超えていないかを点検してください。</li> <li>4. ロボット本体とコントローラ間のケーブルがしっかり接続されているか点検してください。</li> <li>5. ロボット本体コントローラ/FG端子が接地されていることを点検してください。</li> <li>6. 速度・加速度を下げてください。</li> </ol>
611A	J2過電流	4	2軸のV相過電流エラーです。モータへの電流が許容値を越えました。	<ol style="list-style-type: none"> <li>1. いずれかの軸(含むハンド、ワーク)が障害物(周辺装置、配管、配線)と接触していないか点検してください。</li> <li>2. 該当軸が、メカエンドに当って、このエラーが発生している場合は、ソフトリミットの変更、CALSETの手順に間違いがないかを点検してください。</li> <li>3. ハンド(含むワーク)の仕様が、ロボットの基準を超えていないかを点検してください。</li> <li>4. ロボット本体とコントローラ間のケーブルがしっかり接続されているか点検してください。</li> <li>5. ロボット本体コントローラ/FG端子が接地されていることを点検してください。</li> <li>6. 速度・加速度を下げてください。</li> </ol>

## 2 コントローラエラーコード表

コード	メッセージ	Level	説明	復帰処置
611B	J3過電流	4	3軸のV相過電流エラーです。モータへの電流が許容値を越えました。	<ol style="list-style-type: none"> <li>1. いずれかの軸（含むハンド、ワーク）が障害物（周辺装置、配管、配線）と接触していないか点検してください。</li> <li>2. 該当軸が、メカエンドに当って、このエラーが発生している場合は、ソフトリミットの変更、CALSETの手順に間違いがないかを点検してください。</li> <li>3. ハンド（含むワーク）の仕様が、ロボットの基準を超えていないかを点検してください。</li> <li>4. ロボット本体とコントローラ間のケーブルがしっかり接続されているか点検してください。</li> <li>5. ロボット本体トコントローラ/FG端子が接地されていることを点検してください。</li> <li>6. 速度・加速度を下げてください。</li> </ol>
611C	J4過電流	4	4軸のV相過電流エラーです。モータへの電流が許容値を越えました。	<ol style="list-style-type: none"> <li>1. いずれかの軸（含むハンド、ワーク）が障害物（周辺装置、配管、配線）と接触していないか点検してください。</li> <li>2. 該当軸が、メカエンドに当って、このエラーが発生している場合は、ソフトリミットの変更、CALSETの手順に間違いがないかを点検してください。</li> <li>3. ハンド（含むワーク）の仕様が、ロボットの基準を超えていないかを点検してください。</li> <li>4. ロボット本体とコントローラ間のケーブルがしっかり接続されているか点検してください。</li> <li>5. ロボット本体トコントローラ/FG端子が接地されていることを点検してください。</li> <li>6. 速度・加速度を下げてください。</li> </ol>
611D	J5過電流	4	5軸のV相過電流エラーです。モータへの電流が許容値を越えました。	<ol style="list-style-type: none"> <li>1. いずれかの軸（含むハンド、ワーク）が障害物（周辺装置、配管、配線）と接触していないか点検してください。</li> <li>2. 該当軸が、メカエンドに当って、このエラーが発生している場合は、ソフトリミットの変更、CALSETの手順に間違いがないかを点検してください。</li> <li>3. ハンド（含むワーク）の仕様が、ロボットの基準を超えていないかを点検してください。</li> <li>4. ロボット本体とコントローラ間のケーブルがしっかり接続されているか点検してください。</li> <li>5. ロボット本体トコントローラ/FG端子が接地されていることを点検してください。</li> <li>6. 速度・加速度を下げてください。</li> </ol>

## 2 コントローラエラーコード表

コード	メッセージ	Level	説明	復帰処置
611E	J6過電流	4	6軸のV相過電流エラーです。モータへの電流が許容値を越えました。	<ol style="list-style-type: none"> <li>1. いずれかの軸（含むハンド、ワーク）が障害物（周辺装置、配管、配線）と接触していないか点検してください。</li> <li>2. 該当軸が、メカエンドに当たって、このエラーが発生している場合は、ソフトリミットの変更、CALSETの手順に間違いがないかを点検してください。</li> <li>3. ハンド（含むワーク）の仕様が、ロボットの基準を超えていないかを点検してください。</li> <li>4. ロボット本体とコントローラ間のケーブルがしっかり接続されているか点検してください。</li> <li>5. ロボット本体トコントローラ/FG端子が接地されていることを点検してください。</li> <li>6. 速度・加速度を下げてください。</li> </ol>
611F	J7過電流	4	7軸のV相過電流エラーです。モータへの電流が許容値を越えました。	<ol style="list-style-type: none"> <li>1. いずれかの軸（含むハンド、ワーク）が障害物（周辺装置、配管、配線）と接触していないか点検してください。</li> <li>2. 該当軸が、メカエンドに当たって、このエラーが発生している場合は、ソフトリミットの変更、CALSETの手順に間違いがないかを点検してください。</li> <li>3. ハンド（含むワーク）の仕様が、ロボットの基準を超えていないかを点検してください。</li> <li>4. ロボット本体とコントローラ間のケーブルがしっかり接続されているか点検してください。</li> <li>5. ロボット本体トコントローラ/FG端子が接地されていることを点検してください。</li> <li>6. 速度・加速度を下げてください。</li> </ol>
6120	J8過電流	4	8軸のV相過電流エラーです。モータへの電流が許容値を越えました。	<ol style="list-style-type: none"> <li>1. いずれかの軸（含むハンド、ワーク）が障害物（周辺装置、配管、配線）と接触していないか点検してください。</li> <li>2. 該当軸が、メカエンドに当たって、このエラーが発生している場合は、ソフトリミットの変更、CALSETの手順に間違いがないかを点検してください。</li> <li>3. ハンド（含むワーク）の仕様が、ロボットの基準を超えていないかを点検してください。</li> <li>4. ロボット本体とコントローラ間のケーブルがしっかり接続されているか点検してください。</li> <li>5. ロボット本体トコントローラ/FG端子が接地されていることを点検してください。</li> <li>6. 速度・加速度を下げてください。</li> </ol>

## 2 コントローラエラーコード表

コード	メッセージ	Level	説明	復帰処置
6121	J1過電流	4	1軸のU相過電流エラーです。モータへの電流が許容値を越えました。	<ol style="list-style-type: none"> <li>1. いずれかの軸（含むハンド、ワーク）が障害物（周辺装置、配管、配線）と接触していないか点検してください。</li> <li>2. 該当軸が、メカエンドに当って、このエラーが発生している場合は、ソフトリミットの変更、CALSETの手順に間違いがないかを点検してください。</li> <li>3. ハンド（含むワーク）の仕様が、ロボットの基準を超えていないかを点検してください。</li> <li>4. ロボット本体とコントローラ間のケーブルがしっかり接続されているか点検してください。</li> <li>5. ロボット本体トコントローラ/FG端子が接地されていることを点検してください。</li> <li>6. 速度・加速度を下げてください。</li> </ol>
6122	J2過電流	4	2軸のU相過電流エラーです。モータへの電流が許容値を越えました。	<ol style="list-style-type: none"> <li>1. いずれかの軸（含むハンド、ワーク）が障害物（周辺装置、配管、配線）と接触していないか点検してください。</li> <li>2. 該当軸が、メカエンドに当って、このエラーが発生している場合は、ソフトリミットの変更、CALSETの手順に間違いがないかを点検してください。</li> <li>3. ハンド（含むワーク）の仕様が、ロボットの基準を超えていないかを点検してください。</li> <li>4. ロボット本体とコントローラ間のケーブルがしっかり接続されているか点検してください。</li> <li>5. ロボット本体トコントローラ/FG端子が接地されていることを点検してください。</li> <li>6. 速度・加速度を下げてください。</li> </ol>
6123	J3過電流	4	3軸のU相過電流エラーです。モータへの電流が許容値を越えました。	<ol style="list-style-type: none"> <li>1. いずれかの軸（含むハンド、ワーク）が障害物（周辺装置、配管、配線）と接触していないか点検してください。</li> <li>2. 該当軸が、メカエンドに当って、このエラーが発生している場合は、ソフトリミットの変更、CALSETの手順に間違いがないかを点検してください。</li> <li>3. ハンド（含むワーク）の仕様が、ロボットの基準を超えていないかを点検してください。</li> <li>4. ロボット本体とコントローラ間のケーブルがしっかり接続されているか点検してください。</li> <li>5. ロボット本体トコントローラ/FG端子が接地されていることを点検してください。</li> <li>6. 速度・加速度を下げてください。</li> </ol>

## 2 コントローラエラーコード表

コード	メッセージ	Level	説明	復帰処置
6124	J4過電流	4	4軸のU相過電流エラーです。モータへの電流が許容値を越えました。	<ol style="list-style-type: none"> <li>1. いずれかの軸（含むハンド、ワーク）が障害物（周辺装置、配管、配線）と接触していないか点検してください。</li> <li>2. 該当軸が、メカエンドに当って、このエラーが発生している場合は、ソフトリミットの変更、CALSETの手順に間違いがないかを点検してください。</li> <li>3. ハンド（含むワーク）の仕様が、ロボットの基準を超えていないかを点検してください。</li> <li>4. ロボット本体とコントローラ間のケーブルがしっかり接続されているか点検してください。</li> <li>5. ロボット本体トコントローラ/FG端子が接地されていることを点検してください。</li> <li>6. 速度・加速度を下げてください。</li> </ol>
6125	J5過電流	4	5軸のU相過電流エラーです。モータへの電流が許容値を越えました。	<ol style="list-style-type: none"> <li>1. いずれかの軸（含むハンド、ワーク）が障害物（周辺装置、配管、配線）と接触していないか点検してください。</li> <li>2. 該当軸が、メカエンドに当って、このエラーが発生している場合は、ソフトリミットの変更、CALSETの手順に間違いがないかを点検してください。</li> <li>3. ハンド（含むワーク）の仕様が、ロボットの基準を超えていないかを点検してください。</li> <li>4. ロボット本体とコントローラ間のケーブルがしっかり接続されているか点検してください。</li> <li>5. ロボット本体トコントローラ/FG端子が接地されていることを点検してください。</li> <li>6. 速度・加速度を下げてください。</li> </ol>
6126	J6過電流	4	6軸のU相過電流エラーです。モータへの電流が許容値を越えました。	<ol style="list-style-type: none"> <li>1. いずれかの軸（含むハンド、ワーク）が障害物（周辺装置、配管、配線）と接触していないか点検してください。</li> <li>2. 該当軸が、メカエンドに当って、このエラーが発生している場合は、ソフトリミットの変更、CALSETの手順に間違いがないかを点検してください。</li> <li>3. ハンド（含むワーク）の仕様が、ロボットの基準を超えていないかを点検してください。</li> <li>4. ロボット本体とコントローラ間のケーブルがしっかり接続されているか点検してください。</li> <li>5. ロボット本体トコントローラ/FG端子が接地されていることを点検してください。</li> <li>6. 速度・加速度を下げてください。</li> </ol>

## 2 コントローラエラーコード表

コード	メッセージ	Level	説明	復帰処置
6127	J7過電流	4	7軸のU相過電流エラーです。モータへの電流が許容値を越えました。	<ol style="list-style-type: none"> <li>1. いずれかの軸（含むハンド、ワーク）が障害物（周辺装置、配管、配線）と接触していないか点検してください。</li> <li>2. 該当軸が、メカエンドに当って、このエラーが発生している場合は、ソフトリミットの変更、CALSETの手順に間違いがないかを点検してください。</li> <li>3. ハンド（含むワーク）の仕様が、ロボットの基準を超えていないかを点検してください。</li> <li>4. ロボット本体とコントローラ間のケーブルがしっかり接続されているか点検してください。</li> <li>5. ロボット本体とコントローラ/FG端子が接地されていることを点検してください。</li> <li>6. 速度・加速度を下げてください。</li> </ol>
6128	J8過電流	4	8軸のU相過電流エラーです。モータへの電流が許容値を越えました。	<ol style="list-style-type: none"> <li>1. いずれかの軸（含むハンド、ワーク）が障害物（周辺装置、配管、配線）と接触していないか点検してください。</li> <li>2. 該当軸が、メカエンドに当って、このエラーが発生している場合は、ソフトリミットの変更、CALSETの手順に間違いがないかを点検してください。</li> <li>3. ハンド（含むワーク）の仕様が、ロボットの基準を超えていないかを点検してください。</li> <li>4. ロボット本体とコントローラ間のケーブルがしっかり接続されているか点検してください。</li> <li>5. ロボット本体とコントローラ/FG端子が接地されていることを点検してください。</li> <li>6. 速度・加速度を下げてください。</li> </ol>
6129	J1 過電流（ソフト）	4	1軸の過電流エラーです。モータへの電流がソフトウェアで設定された許容値を越えました。	<ol style="list-style-type: none"> <li>1. いずれかの軸（含むハンド、ワーク）が障害物（周辺装置、配管、配線）と接触していないか点検してください。</li> <li>2. 該当軸が、メカエンドに当って、このエラーが発生している場合は、ソフトリミットの変更、CALSETの手順に間違いがないかを点検してください。</li> <li>3. ハンド（含むワーク）の仕様が、ロボットの基準を超えていないかを点検してください。</li> <li>4. ロボット本体とコントローラ間のケーブルがしっかり接続されているか点検してください。</li> <li>5. ロボット本体とコントローラのFG端子が接地されていることを点検してください。</li> <li>6. 速度・加速度を下げてください。</li> </ol>

## 2 コントローラエラーコード表

コード	メッセージ	Level	説明	復帰処置
612A	J2 過電流 (ソフト)	4	2軸の過電流エラーです。モータへの電流がソフトウェアで設定された許容値を越えました。	<ol style="list-style-type: none"> <li>1. いずれかの軸(含むハンド、ワーク)が障害物(周辺装置、配管、配線)と接触していないか点検してください。</li> <li>2. 該当軸が、メカエンドに当って、このエラーが発生している場合は、ソフトリミットの変更、CALSETの手順に間違いがないかを点検してください。</li> <li>3. ハンド(含むワーク)の仕様が、ロボットの基準を越えていないか点検してください。</li> <li>4. ロボット本体とコントローラ間のケーブルがしっかり接続されているか点検してください。</li> <li>5. ロボット本体とコントローラのFG端子が接地されていることを点検してください。</li> <li>6. 速度・加速度を下げてください。</li> </ol>
612B	J3 過電流 (ソフト)	4	3軸の過電流エラーです。モータへの電流がソフトウェアで設定された許容値を越えました。	<ol style="list-style-type: none"> <li>1. いずれかの軸(含むハンド、ワーク)が障害物(周辺装置、配管、配線)と接触していないか点検してください。</li> <li>2. 該当軸が、メカエンドに当って、このエラーが発生している場合は、ソフトリミットの変更、CALSETの手順に間違いがないかを点検してください。</li> <li>3. ハンド(含むワーク)の仕様が、ロボットの基準を越えていないか点検してください。</li> <li>4. ロボット本体とコントローラ間のケーブルがしっかり接続されているか点検してください。</li> <li>5. ロボット本体とコントローラのFG端子が接地されていることを点検してください。</li> <li>6. 速度・加速度を下げてください。</li> </ol>
612C	J4 過電流 (ソフト)	4	4軸の過電流エラーです。モータへの電流がソフトウェアで設定された許容値を越えました。	<ol style="list-style-type: none"> <li>1. いずれかの軸(含むハンド、ワーク)が障害物(周辺装置、配管、配線)と接触していないか点検してください。</li> <li>2. 該当軸が、メカエンドに当って、このエラーが発生している場合は、ソフトリミットの変更、CALSETの手順に間違いがないかを点検してください。</li> <li>3. ハンド(含むワーク)の仕様が、ロボットの基準を越えていないか点検してください。</li> <li>4. ロボット本体とコントローラ間のケーブルがしっかり接続されているか点検してください。</li> <li>5. ロボット本体とコントローラのFG端子が接地されていることを点検してください。</li> <li>6. 速度・加速度を下げてください。</li> </ol>

## 2 コントローラエラーコード表

コード	メッセージ	Level	説明	復帰処置
612D	J5 過電流 (ソフト)	4	5軸の過電流エラーです。モータへの電流がソフトウェアで設定された許容値を越えました。	<ol style="list-style-type: none"> <li>1. いずれかの軸(含むハンド、ワーク)が障害物(周辺装置、配管、配線)と接触していないか点検してください。</li> <li>2. 該当軸が、メカエンドに当って、このエラーが発生している場合は、ソフトリミットの変更、CALSETの手順に間違いがないかを点検してください。</li> <li>3. ハンド(含むワーク)の仕様が、ロボットの基準を越えていないか点検してください。</li> <li>4. ロボット本体とコントローラ間のケーブルがしっかり接続されているか点検してください。</li> <li>5. ロボット本体とコントローラのFG端子が接地されていることを点検してください。</li> <li>6. 速度・加速度を下げてください。</li> </ol>
612E	J6 過電流 (ソフト)	4	6軸の過電流エラーです。モータへの電流がソフトウェアで設定された許容値を越えました。	<ol style="list-style-type: none"> <li>1. いずれかの軸(含むハンド、ワーク)が障害物(周辺装置、配管、配線)と接触していないか点検してください。</li> <li>2. 該当軸が、メカエンドに当って、このエラーが発生している場合は、ソフトリミットの変更、CALSETの手順に間違いがないかを点検してください。</li> <li>3. ハンド(含むワーク)の仕様が、ロボットの基準を越えていないか点検してください。</li> <li>4. ロボット本体とコントローラ間のケーブルがしっかり接続されているか点検してください。</li> <li>5. ロボット本体とコントローラのFG端子が接地されていることを点検してください。</li> <li>6. 速度・加速度を下げてください。</li> </ol>
612F	J7 過電流 (ソフト)	4	7軸の過電流エラーです。モータへの電流がソフトウェアで設定された許容値を越えました。	<ol style="list-style-type: none"> <li>1. いずれかの軸(含むハンド、ワーク)が障害物(周辺装置、配管、配線)と接触していないか点検してください。</li> <li>2. 該当軸が、メカエンドに当って、このエラーが発生している場合は、ソフトリミットの変更、CALSETの手順に間違いがないかを点検してください。</li> <li>3. ハンド(含むワーク)の仕様が、ロボットの基準を越えていないか点検してください。</li> <li>4. ロボット本体とコントローラ間のケーブルがしっかり接続されているか点検してください。</li> <li>5. ロボット本体とコントローラのFG端子が接地されていることを点検してください。</li> <li>6. 速度・加速度を下げてください。</li> </ol>

## 2 コントローラエラーコード表

コード	メッセージ	Level	説明	復帰処置
6130	J8 過電流 (ソフト)	4	8軸の過電流エラーです。モータへの電流がソフトウェアで設定された許容値を越えました。	<ol style="list-style-type: none"> <li>1. いずれかの軸(含むハンド、ワーク)が障害物(周辺装置、配管、配線)と接触していないか点検してください。</li> <li>2. 該当軸が、メカエンドに当って、このエラーが発生している場合は、ソフトリミットの変更、CALSETの手順に間違いがないかを点検してください。</li> <li>3. ハンド(含むワーク)の仕様が、ロボットの基準を越えていないか点検してください。</li> <li>4. ロボット本体とコントローラ間のケーブルがしっかり接続されているか点検してください。</li> <li>5. ロボット本体とコントローラのFG端子が接地されていることを点検してください。</li> <li>6. 速度・加速度を下げてください。</li> </ol>
6131	J1 エンコーダケーブル断線	4	1軸が未接続あるいは断線しています。	<ol style="list-style-type: none"> <li>1. ロボット本体とコントローラ間のケーブルがしっかり接続されているか点検してください。</li> <li>2. ロボット本体とコントローラのFG端子が接地されている事を点検してください。</li> <li>3. 該当軸が断線していないか点検してください。</li> </ol>
6132	J2 エンコーダケーブル断線	4	2軸が未接続あるいは断線しています。	<ol style="list-style-type: none"> <li>1. ロボット本体とコントローラ間のケーブルがしっかり接続されているか点検してください。</li> <li>2. ロボット本体とコントローラのFG端子が接地されている事を点検してください。</li> <li>3. 該当軸が断線していないか点検してください。</li> </ol>
6133	J3 エンコーダケーブル断線	4	3軸が未接続あるいは断線しています。	<ol style="list-style-type: none"> <li>1. ロボット本体とコントローラ間のケーブルがしっかり接続されているか点検してください。</li> <li>2. ロボット本体とコントローラのFG端子が接地されている事を点検してください。</li> <li>3. 該当軸が断線していないか点検してください。</li> </ol>
6134	J4 エンコーダケーブル断線	4	4軸が未接続あるいは断線しています。	<ol style="list-style-type: none"> <li>1. ロボット本体とコントローラ間のケーブルがしっかり接続されているか点検してください。</li> <li>2. ロボット本体とコントローラのFG端子が接地されている事を点検してください。</li> <li>3. 該当軸が断線していないか点検してください。</li> </ol>
6135	J5 エンコーダケーブル断線	4	5軸が未接続あるいは断線しています。	<ol style="list-style-type: none"> <li>1. ロボット本体とコントローラ間のケーブルがしっかり接続されているか点検してください。</li> <li>2. ロボット本体とコントローラのFG端子が接地されている事を点検してください。</li> <li>3. 該当軸が断線していないか点検してください。</li> </ol>

## 2 コントローラエラーコード表

コード	メッセージ	Level	説明	復帰処置
6136	J6 エンコーダケーブル断線	4	6軸が未接続あるいは断線しています。	1. ロボット本体とコントローラ間のケーブルがしっかり接続されているか点検してください。 2. ロボット本体とコントローラのFG端子が接地されている事を点検してください。 3. 該当軸が断線していないか点検してください。
6137	J7 エンコーダケーブル断線	4	7軸が未接続あるいは断線しています。	1. ロボット本体とコントローラ間のケーブルがしっかり接続されているか点検してください。 2. ロボット本体とコントローラのFG端子が接地されている事を点検してください。 3. 該当軸が断線していないか点検してください。
6138	J8 エンコーダケーブル断線	4	8軸が未接続あるいは断線しています。	1. ロボット本体とコントローラ間のケーブルがしっかり接続されているか点検してください。 2. ロボット本体とコントローラのFG端子が接地されている事を点検してください。 3. 該当軸が断線していないか点検してください。
6139	温度異常検出	4	コントローラ内部の温度が上昇しました。	1. 使用環境温度の確認をしてください。 2. コントローラのファン周辺に送風を妨げる原因がないか確認してください。 エラー発生後は内部温度が低下するまでモータONできません。再操作する場合は1分以上経過後に行なってください。
613A	温度異常検出	4	コントローラ内部の温度が上昇しました。	1. 使用環境温度の確認をしてください。 2. コントローラのファン周辺に送風を妨げる原因がないか確認してください。 エラー発生後は内部温度が低下するまでモータONできません。再操作する場合は1分以上経過後に行なってください。
6140	モータブレーキヒューズ断	4	モータブレーキ電源用ヒューズが断線しました。	1. コントローラ、ロボット本体間のモータケーブルの点検が必要です。 2. モータの点検が必要です。
6141	J1 パワーモジュール故障	4	1軸パワーモジュールのヒューズが断線しました。	パワーモジュールの点検、修理が必要です。(パワーモジュールのヒューズ交換は、行なわないでください。) このエラーの前に偏差過大、過電流、モータ過負荷、コントローラ過負荷が発生した場合は、エラーに応じた処置も実施してください。
6142	J2 パワーモジュール故障	4	2軸パワーモジュールのヒューズが断線しました。	パワーモジュールの点検、修理が必要です。(パワーモジュールのヒューズ交換は、行なわないでください。) このエラーの前に偏差過大、過電流、モータ過負荷、コントローラ過負荷が発生した場合は、エラーに応じた処置も実施してください。
6143	J3 パワーモジュール故障	4	3軸パワーモジュールのヒューズが断線しました。	パワーモジュールの点検、修理が必要です。(パワーモジュールのヒューズ交換は、行なわないでください。) このエラーの前に偏差過大、過電流、モータ過負荷、コントローラ過負荷が発生した場合は、エラーに応じた処置も実施してください。

## 2 コントローラエラーコード表

コード	メッセージ	Level	説明	復帰処置
6144	J4 パワーモジュール故障	4	4軸パワーモジュールのヒューズが断線しました。	パワーモジュールの点検、修理が必要です。(パワーモジュールのヒューズ交換は、行なわないでください。) このエラーの前に偏差過大、過電流、モータ過負荷、コントローラ過負荷が発生した場合は、エラーに応じた処置も実施してください。
6145	J5 パワーモジュール故障	4	5軸パワーモジュールのヒューズが断線しました。	パワーモジュールの点検、修理が必要です。(パワーモジュールのヒューズ交換は、行なわないでください。) このエラーの前に偏差過大、過電流、モータ過負荷、コントローラ過負荷が発生した場合は、エラーに応じた処置も実施してください。
6146	J6 パワーモジュール故障	4	6軸パワーモジュールのヒューズが断線しました。	パワーモジュールの点検、修理が必要です。(パワーモジュールのヒューズ交換は、行なわないでください。) このエラーの前に偏差過大、過電流、モータ過負荷、コントローラ過負荷が発生した場合は、エラーに応じた処置も実施してください。
6147	J7 パワーモジュール故障	4	7軸パワーモジュールのヒューズが断線しました。	パワーモジュールの点検、修理が必要です。(パワーモジュールのヒューズ交換は、行なわないでください。) このエラーの前に偏差過大、過電流、モータ過負荷、コントローラ過負荷が発生した場合は、エラーに応じた処置も実施してください。
6148	J8 パワーモジュール故障	4	8軸パワーモジュールのヒューズが断線しました。	パワーモジュールの点検、修理が必要です。(パワーモジュールのヒューズ交換は、行なわないでください。) このエラーの前に偏差過大、過電流、モータ過負荷、コントローラ過負荷が発生した場合は、エラーに応じた処置も実施してください。
6149	J1 パワーモジュール容量異常	4	1軸のパワーモジュールとパラメータでの設定値が一致していません。	1. パワーモジュールが接続するモータ出力に合ったものかご確認ください。 2. ロボット型式にあったアームファイルを使用しているかご確認ください。 3. 付加軸として使用する場合、付加軸設定にてモータ出力が正しく行われているかご確認ください。
614A	J2 パワーモジュール容量異常	4	2軸のパワーモジュールとパラメータでの設定値が一致していません。	1. パワーモジュールが接続するモータ出力に合ったものかご確認ください。 2. ロボット型式にあったアームファイルを使用しているかご確認ください。 3. 付加軸として使用する場合、付加軸設定にてモータ出力が正しく行われているかご確認ください。
614B	J3 パワーモジュール容量異常	4	3軸のパワーモジュールとパラメータでの設定値が一致していません。	1. パワーモジュールが接続するモータ出力に合ったものかご確認ください。 2. ロボット型式にあったアームファイルを使用しているかご確認ください。 3. 付加軸として使用する場合、付加軸設定にてモータ出力が正しく行われているかご確認ください。
614C	J4 パワーモジュール容量異常	4	4軸のパワーモジュールとパラメータでの設定値が一致していません。	1. パワーモジュールが接続するモータ出力に合ったものかご確認ください。 2. ロボット型式にあったアームファイルを使用しているかご確認ください。 3. 付加軸として使用する場合、付加軸設定にてモータ出力が正しく行われているかご確認ください。

## 2 コントローラエラーコード表

コード	メッセージ	Level	説明	復帰処置
614D	J5パワーモジュール容量異常	4	5軸のパワーモジュールとパラメータでの設定値が一致していません。	1. パワーモジュールが接続するモータ出力に合ったものかご確認ください。 2. ロボット型式にあったアームファイルを使用しているかご確認ください。 3. 付加軸として使用する場合、付加軸設定にてモータ出力が正しく行われているかご確認ください。
614E	J6パワーモジュール容量異常	4	6軸のパワーモジュールとパラメータでの設定値が一致していません。	1. パワーモジュールが接続するモータ出力に合ったものかご確認ください。 2. ロボット型式にあったアームファイルを使用しているかご確認ください。 3. 付加軸として使用する場合、付加軸設定にてモータ出力が正しく行われているかご確認ください。
614F	J7パワーモジュール容量異常	4	7軸のパワーモジュールとパラメータでの設定値が一致していません。	1. パワーモジュールが接続するモータ出力に合ったものかご確認ください。 2. ロボット型式にあったアームファイルを使用しているかご確認ください。 3. 付加軸として使用する場合、付加軸設定にてモータ出力が正しく行われているかご確認ください。
6150	J8パワーモジュール容量異常	4	8軸のパワーモジュールとパラメータでの設定値が一致していません。	1. パワーモジュールが接続するモータ出力に合ったものかご確認ください。 2. ロボット型式にあったアームファイルを使用しているかご確認ください。 3. 付加軸として使用する場合、付加軸設定にてモータ出力が正しく行われているかご確認ください。
6170	回生抵抗過負荷	4	コントローラ内部の回生抵抗過負荷が発生しました。	1. ハンド(含むワーク)の仕様が、ロボットの基準を越えていないか点検してください。 2. ロボット本体とコントローラ間のケーブルがしっかり接続されているか点検してください。 3. 動作命令間にタイムを入れるか、速度、加速度を下げてください。(再操作する場合は、1分以上経過後に行なってください。)
6171	J1 モータ過負荷	4	1軸モータの過負荷エラーが発生しました。	1. ハンド(含むワーク)の仕様が、ロボットの基準を越えていないか点検してください。 2. ロボット本体とコントローラ間のケーブルがしっかり接続されているか点検してください。 3. 動作命令間にタイムを入れるか、速度、加速度を下げてください。(再操作する場合は、1分以上経過後に行なってください。)
6172	J2 モータ過負荷	4	2軸モータの過負荷エラーが発生しました。	1. ハンド(含むワーク)の仕様が、ロボットの基準を越えていないか点検してください。 2. ロボット本体とコントローラ間のケーブルがしっかり接続されているか点検してください。 3. 動作命令間にタイムを入れるか、速度、加速度を下げてください。(再操作する場合は、1分以上経過後に行なってください。)

## 2 コントローラエラーコード表

コード	メッセージ	Level	説明	復帰処置
6173	J3 モータ過負荷	4	3軸モータの過負荷エラーが発生しました。	1. ハンド(含むワーク)の仕様が、ロボットの基準を越えていないか点検してください。 2. ロボット本体とコントローラ間のケーブルがしっかり接続されているか点検してください。 3. 動作命令間にタイマを入れるか、速度、加速度を下げてください。(再操作する場合は、1分以上経過後に行なってください。)
6174	J4 モータ過負荷	4	4軸モータの過負荷エラーが発生しました。	1. ハンド(含むワーク)の仕様が、ロボットの基準を越えていないか点検してください。 2. ロボット本体とコントローラ間のケーブルがしっかり接続されているか点検してください。 3. 動作命令間にタイマを入れるか、速度、加速度を下げてください。(再操作する場合は、1分以上経過後に行なってください。)
6175	J5 モータ過負荷	4	5軸モータの過負荷エラーが発生しました。	1. ハンド(含むワーク)の仕様が、ロボットの基準を越えていないか点検してください。 2. ロボット本体とコントローラ間のケーブルがしっかり接続されているか点検してください。 3. 動作命令間にタイマを入れるか、速度、加速度を下げてください。(再操作する場合は、1分以上経過後に行なってください。)
6176	J6 モータ過負荷	4	6軸モータの過負荷エラーが発生しました。	1. ハンド(含むワーク)の仕様が、ロボットの基準を越えていないか点検してください。 2. ロボット本体とコントローラ間のケーブルがしっかり接続されているか点検してください。 3. 動作命令間にタイマを入れるか、速度、加速度を下げてください。(再操作する場合は、1分以上経過後に行なってください。)
6177	J7 モータ過負荷	4	7軸モータの過負荷エラーが発生しました。	1. ハンド(含むワーク)の仕様が、ロボットの基準を越えていないか点検してください。 2. ロボット本体とコントローラ間のケーブルがしっかり接続されているか点検してください。 3. 動作命令間にタイマを入れるか、速度、加速度を下げてください。(再操作する場合は、1分以上経過後に行なってください。)
6178	J8 モータ過負荷	4	8軸モータの過負荷エラーが発生しました。	1. ハンド(含むワーク)の仕様が、ロボットの基準を越えていないか点検してください。 2. ロボット本体とコントローラ間のケーブルがしっかり接続されているか点検してください。 3. 動作命令間にタイマを入れるか、速度、加速度を下げてください。(再操作する場合は、1分以上経過後に行なってください。)

## 2 コントローラエラーコード表

コード	メッセージ	Level	説明	復帰処置
6180	サーボ通信データ異常	5	コントローラ内部異常(サーボが受信したデータが許容範囲外)が発生しました。	1. ロボット本体およびコントローラのFG (フレームグランド) 端子が、確実に接地されているか点検してください。 2. ロボット本体およびコントローラの近くにノイズ発生源となる設備(溶接機等)がないか点検してください。
6181	サーボ演算タイムオーバ	5	コントローラ内部異常 (サーボ処理時間オーバ)が発生しました。	1. ロボット本体とコントローラのFG (フレームグランド) 端子が、接地されていることを点検してください。 2. ロボット本体及びコントローラの近くにノイズ発生源となる設備(溶接機など)がないことを点検してください。
6182	サーボ通信割り込み遅延(ホスト)	5	コントローラ内部異常 (サーボからの割り込みが一定時間以上停止)が発生しました。	1. ロボット本体とコントローラのFG (フレームグランド) 端子が、接地されていることを点検してください。 2. ロボット本体及びコントローラの近くにノイズ発生源となる設備(溶接機など)がないことを点検してください。
6183	サーボデータチェックサム異常	5	ホスト、サーボ間の通信データチェックサム異常が発生しました。	1. ロボット本体とコントローラのFG (フレームグランド) 端子が、接地されていることを点検してください。 2. ロボット本体及びコントローラの近くにノイズ発生源となる設備(溶接機など)がないことを点検してください。
6185	ホストデータチェックサム異常	5	ホスト、サーボ間の通信データチェックサム異常が発生しました。	1. ロボット本体とコントローラのFG (フレームグランド) 端子が、接地されていることを点検してください。 2. ロボット本体及びコントローラの近くにノイズ発生源となる設備(溶接機など)がないことを点検してください。
6186	サーボ返信コマンド受付異常(ホスト)	5	コントローラ内部異常 (サーボから未登録のコマンドを受信)が発生しました。	コントローラのパワースイッチを一度切ってから再操作を行なってください。
6189	サーボ送信コマンド未定義	5	コントローラ内部異常 (上位モジュールから未登録のコマンドを受信)が発生しました。	コントローラのパワースイッチを一度切ってから再操作を行なってください。
618A	ホスト送信コマンド受付異常(サーボ)	5	コントローラ内部異常 (ホストから未登録のコマンドを受信)が発生しました。	コントローラのパワースイッチを一度切ってから再操作を行なってください。
618B	サーボコマンドモード不明	5	コントローラ内部異常 (サーボへ送信するコマンドのサブデータ量が未定義)が発生しました。	コントローラのパワースイッチを一度切ってから再操作を行なってください。
618C	サーボコマンド消去異常	5	コントローラ内部異常 (サーボから返信されたコマンドに対応するコマンドがない)が発生しました。	コントローラのパワースイッチを一度切ってから再操作を行なってください。
618D	サーボ送信コマンドバッファオーバフロー	5	コントローラ内部異常 (サーボから送信するコマンド数がオーバした)が発生しました。	コントローラのパワースイッチを一度切ってから再操作を行なってください。
618E	サーボ返信コマンドバッファオーバフロー	5	コントローラ内部異常 (サーボから返信待ちのコマンド数がオーバした)が発生しました。	コントローラのパワースイッチを一度切ってから再操作を行なってください。
618F	サーボ返信コマンド不一致	5	コントローラ内部異常 (サーボから返信されたコマンドに対応するコマンドがない)が発生しました。	コントローラのパワースイッチを一度切ってから再操作を行なってください。

## 2 コントローラエラーコード表

コード	メッセージ	Level	説明	復帰処置
6199	J 1 モータロック過負荷2	4	1軸モータがロックしたため、過負荷になりました。	1. いずれかの軸(含むハンド、ワーク)が障害物(周辺装置、配管、配線)と接触していないか点検して下さい。 2. 該当軸がメカエンドに当って、このエラーが発生している場合は、ソフトリミットの変更、CALSETの手順に間違いがないかを点検して下さい。
619A	J 2 モータロック過負荷2	4	2軸モータがロックしたため、過負荷になりました。	1. いずれかの軸(含むハンド、ワーク)が障害物(周辺装置、配管、配線)と接触していないか点検して下さい。 2. 該当軸がメカエンドに当って、このエラーが発生している場合は、ソフトリミットの変更、CALSETの手順に間違いがないかを点検して下さい。
619B	J 3 モータロック過負荷2	4	3軸モータがロックしたため、過負荷になりました。	1. いずれかの軸(含むハンド、ワーク)が障害物(周辺装置、配管、配線)と接触していないか点検して下さい。 2. 該当軸がメカエンドに当って、このエラーが発生している場合は、ソフトリミットの変更、CALSETの手順に間違いがないかを点検して下さい。
619C	J 4 モータロック過負荷2	4	4軸モータがロックしたため、過負荷になりました。	1. いずれかの軸(含むハンド、ワーク)が障害物(周辺装置、配管、配線)と接触していないか点検して下さい。 2. 該当軸がメカエンドに当って、このエラーが発生している場合は、ソフトリミットの変更、CALSETの手順に間違いがないかを点検して下さい。
619D	J 5 モータロック過負荷2	4	5軸モータがロックしたため、過負荷になりました。	1. いずれかの軸(含むハンド、ワーク)が障害物(周辺装置、配管、配線)と接触していないか点検して下さい。 2. 該当軸がメカエンドに当って、このエラーが発生している場合は、ソフトリミットの変更、CALSETの手順に間違いがないかを点検して下さい。
619E	J 6 モータロック過負荷2	4	6軸モータがロックしたため、過負荷になりました。	1. いずれかの軸(含むハンド、ワーク)が障害物(周辺装置、配管、配線)と接触していないか点検して下さい。 2. 該当軸がメカエンドに当って、このエラーが発生している場合は、ソフトリミットの変更、CALSETの手順に間違いがないかを点検して下さい。
619F	J 7 モータロック過負荷2	4	7軸モータがロックしたため、過負荷になりました。	1. いずれかの軸(含むハンド、ワーク)が障害物(周辺装置、配管、配線)と接触していないか点検して下さい。 2. 該当軸がメカエンドに当って、このエラーが発生している場合は、ソフトリミットの変更、CALSETの手順に間違いがないかを点検して下さい。
61A0	J 8 モータロック過負荷2	4	8軸モータがロックしたため、過負荷になりました。	1. いずれかの軸(含むハンド、ワーク)が障害物(周辺装置、配管、配線)と接触していないか点検して下さい。 2. 該当軸がメカエンドに当って、このエラーが発生している場合は、ソフトリミットの変更、CALSETの手順に間違いがないかを点検して下さい。

## 2 コントローラエラーコード表

コード	メッセージ	Level	説明	復帰処置
61A1	J1 トルク制限時間オーバ	4	1軸のトルク指令が制限値になったまま制限時間以上経過しました。	<ol style="list-style-type: none"> <li>1. いずれかの軸(含むハンド、ワーク)が障害物(周辺装置、配管、配線)と接触していないか点検してください。</li> <li>2. 該当軸が、メカエンドに当って、このエラーが発生している場合は、ソフトリミットの変更、CALSETの手順に間違いがないかを点検してください。</li> <li>3. ハンド(含むワーク)の仕様が、ロボットの基準を越えていないか点検してください。</li> <li>4. ロボット本体とコントローラ間のケーブルがしっかり接続されているか点検してください。</li> </ol>
61A2	J2 トルク制限時間オーバ	4	2軸のトルク指令が制限値になったまま制限時間以上経過しました。	<ol style="list-style-type: none"> <li>1. いずれかの軸(含むハンド、ワーク)が障害物(周辺装置、配管、配線)と接触していないか点検してください。</li> <li>2. 該当軸が、メカエンドに当って、このエラーが発生している場合は、ソフトリミットの変更、CALSETの手順に間違いがないかを点検してください。</li> <li>3. ハンド(含むワーク)の仕様が、ロボットの基準を越えていないか点検してください。</li> <li>4. ロボット本体とコントローラ間のケーブルがしっかり接続されているか点検してください。</li> </ol>
61A3	J3 トルク制限時間オーバ	4	3軸のトルク指令が制限値になったまま制限時間以上経過しました。	<ol style="list-style-type: none"> <li>1. いずれかの軸(含むハンド、ワーク)が障害物(周辺装置、配管、配線)と接触していないか点検してください。</li> <li>2. 該当軸が、メカエンドに当って、このエラーが発生している場合は、ソフトリミットの変更、CALSETの手順に間違いがないかを点検してください。</li> <li>3. ハンド(含むワーク)の仕様が、ロボットの基準を越えていないか点検してください。</li> <li>4. ロボット本体とコントローラ間のケーブルがしっかり接続されているか点検してください。</li> </ol>
61A4	J4 トルク制限時間オーバ	4	4軸のトルク指令が制限値になったまま制限時間以上経過しました。	<ol style="list-style-type: none"> <li>1. いずれかの軸(含むハンド、ワーク)が障害物(周辺装置、配管、配線)と接触していないか点検してください。</li> <li>2. 該当軸が、メカエンドに当って、このエラーが発生している場合は、ソフトリミットの変更、CALSETの手順に間違いがないかを点検してください。</li> <li>3. ハンド(含むワーク)の仕様が、ロボットの基準を越えていないか点検してください。</li> <li>4. ロボット本体とコントローラ間のケーブルがしっかり接続されているか点検してください。</li> </ol>

## 2 コントローラエラーコード表

コード	メッセージ	Level	説明	復帰処置
61A5	J5 トルク制限時間オーバ	4	5軸のトルク指令が制限値になったまま制限時間以上経過しました。	<ol style="list-style-type: none"> <li>1. いずれかの軸(含むハンド、ワーク)が障害物(周辺装置、配管、配線)と接触していないか点検してください。</li> <li>2. 該当軸が、メカエンドに当って、このエラーが発生している場合は、ソフトリミットの変更、CALSETの手順に間違いがないかを点検してください。</li> <li>3. ハンド(含むワーク)の仕様が、ロボットの基準を越えていないか点検してください。</li> <li>4. ロボット本体とコントローラ間のケーブルがしっかり接続されているか点検してください。</li> </ol>
61A6	J6 トルク制限時間オーバ	4	6軸のトルク指令が制限値になったまま制限時間以上経過しました。	<ol style="list-style-type: none"> <li>1. いずれかの軸(含むハンド、ワーク)が障害物(周辺装置、配管、配線)と接触していないか点検してください。</li> <li>2. 該当軸が、メカエンドに当って、このエラーが発生している場合は、ソフトリミットの変更、CALSETの手順に間違いがないかを点検してください。</li> <li>3. ハンド(含むワーク)の仕様が、ロボットの基準を越えていないか点検してください。</li> <li>4. ロボット本体とコントローラ間のケーブルがしっかり接続されているか点検してください。</li> </ol>
61A7	J7 トルク制限時間オーバ	4	7軸のトルク指令が制限値になったまま制限時間以上経過しました。	<ol style="list-style-type: none"> <li>1. いずれかの軸(含むハンド、ワーク)が障害物(周辺装置、配管、配線)と接触していないか点検してください。</li> <li>2. 該当軸が、メカエンドに当って、このエラーが発生している場合は、ソフトリミットの変更、CALSETの手順に間違いがないかを点検してください。</li> <li>3. ハンド(含むワーク)の仕様が、ロボットの基準を越えていないか点検してください。</li> <li>4. ロボット本体とコントローラ間のケーブルがしっかり接続されているか点検してください。</li> </ol>
61A8	J8 トルク制限時間オーバ	4	8軸のトルク指令が制限値になったまま制限時間以上経過しました。	<ol style="list-style-type: none"> <li>1. いずれかの軸(含むハンド、ワーク)が障害物(周辺装置、配管、配線)と接触していないか点検してください。</li> <li>2. 該当軸が、メカエンドに当って、このエラーが発生している場合は、ソフトリミットの変更、CALSETの手順に間違いがないかを点検してください。</li> <li>3. ハンド(含むワーク)の仕様が、ロボットの基準を越えていないか点検してください。</li> <li>4. ロボット本体とコントローラ間のケーブルがしっかり接続されているか点検してください。</li> </ol>
61A9	J1 モータロック過負荷	4	1軸モータがロックしたため、過負荷になりました。	<ol style="list-style-type: none"> <li>1. いずれかの軸(含むハンド、ワーク)が障害物(周辺装置、配管、配線)と接触していないか点検してください。</li> <li>2. 該当軸がメカエンドに当って、このエラーが発生している場合は、ソフトリミットの変更、CALSETの手順に間違いがないかを点検してください。</li> </ol>

## 2 コントローラエラーコード表

コード	メッセージ	Level	説明	復帰処置
61AA	J2 モータロック過負荷	4	2軸モータがロックしたため、過負荷になりました。	1. いずれかの軸(含むハンド、ワーク)が障害物(周辺装置、配管、配線)と接触していないか点検してください。 2. 該当軸がメカエンドに当って、このエラーが発生している場合は、ソフトリミットの変更、CALSETの手順に間違いがないかを点検してください。
61AB	J3 モータロック過負荷	4	3軸モータがロックしたため、過負荷になりました。	1. いずれかの軸(含むハンド、ワーク)が障害物(周辺装置、配管、配線)と接触していないか点検してください。 2. 該当軸がメカエンドに当って、このエラーが発生している場合は、ソフトリミットの変更、CALSETの手順に間違いがないかを点検してください。
61AC	J4 モータロック過負荷	4	4軸モータがロックしたため、過負荷になりました。	1. いずれかの軸(含むハンド、ワーク)が障害物(周辺装置、配管、配線)と接触していないか点検してください。 2. 該当軸がメカエンドに当って、このエラーが発生している場合は、ソフトリミットの変更、CALSETの手順に間違いがないかを点検してください。
61AD	J5 モータロック過負荷	4	5軸モータがロックしたため、過負荷になりました。	1. いずれかの軸(含むハンド、ワーク)が障害物(周辺装置、配管、配線)と接触していないか点検してください。 2. 該当軸がメカエンドに当って、このエラーが発生している場合は、ソフトリミットの変更、CALSETの手順に間違いがないかを点検してください。
61AE	J6 モータロック過負荷	4	6軸モータがロックしたため、過負荷になりました。	1. いずれかの軸(含むハンド、ワーク)が障害物(周辺装置、配管、配線)と接触していないか点検してください。 2. 該当軸がメカエンドに当って、このエラーが発生している場合は、ソフトリミットの変更、CALSETの手順に間違いがないかを点検してください。
61AF	J7 モータロック過負荷	4	7軸モータがロックしたため、過負荷になりました。	1. いずれかの軸(含むハンド、ワーク)が障害物(周辺装置、配管、配線)と接触していないか点検してください。 2. 該当軸がメカエンドに当って、このエラーが発生している場合は、ソフトリミットの変更、CALSETの手順に間違いがないかを点検してください。
61B0	J8 モータロック過負荷	4	8軸モータがロックしたため、過負荷になりました。	1. いずれかの軸(含むハンド、ワーク)が障害物(周辺装置、配管、配線)と接触していないか点検してください。 2. 該当軸がメカエンドに当って、このエラーが発生している場合は、ソフトリミットの変更、CALSETの手順に間違いがないかを点検してください。
61B1	J1 パワーモジュール過負荷	4	コントローラの1軸パワーモジュールの過負荷エラーが発生しました。	1. いずれかの軸(含むハンド、ワーク)が障害物(周辺装置、配管、配線)と接触していないか点検してください。 2. 該当軸がメカエンドに当って、このエラーが発生している場合は、ソフトリミットの変更、CALSETの手順に間違いがないかを点検してください。 3. 速度・加速度を下げてください。
61B2	J2 パワーモジュール過負荷	4	コントローラの2軸パワーモジュールの過負荷エラーが発生しました。	1. いずれかの軸(含むハンド、ワーク)が障害物(周辺装置、配管、配線)と接触していないか点検してください。 2. 該当軸がメカエンドに当って、このエラーが発生している場合は、ソフトリミットの変更、CALSETの手順に間違いがないかを点検してください。 3. 速度・加速度を下げてください。

## 2 コントローラエラーコード表

コード	メッセージ	Level	説明	復帰処置
61B3	J3 パワーモジュール過負荷	4	コントローラの3軸パワーモジュールの過負荷エラーが発生しました。	1. いずれかの軸(含むハンド、ワーク)が障害物(周辺装置、配管、配線)と接触していないか点検してください。 2. 該当軸がメカエンドに当たって、このエラーが発生している場合は、ソフトリミットの変更、CALSETの手順に間違いがないかを点検してください。 3. 速度・加速度を下げてください。
61B4	J4 パワーモジュール過負荷	4	コントローラの4軸パワーモジュールの過負荷エラーが発生しました。	1. いずれかの軸(含むハンド、ワーク)が障害物(周辺装置、配管、配線)と接触していないか点検してください。 2. 該当軸がメカエンドに当たって、このエラーが発生している場合は、ソフトリミットの変更、CALSETの手順に間違いがないかを点検してください。 3. 速度・加速度を下げてください。
61B5	J5 パワーモジュール過負荷	4	コントローラの5軸パワーモジュールの過負荷エラーが発生しました。	1. いずれかの軸(含むハンド、ワーク)が障害物(周辺装置、配管、配線)と接触していないか点検してください。 2. 該当軸がメカエンドに当たって、このエラーが発生している場合は、ソフトリミットの変更、CALSETの手順に間違いがないかを点検してください。 3. 速度・加速度を下げてください。
61B6	J6 パワーモジュール過負荷	4	コントローラの6軸パワーモジュールの過負荷エラーが発生しました。	1. いずれかの軸(含むハンド、ワーク)が障害物(周辺装置、配管、配線)と接触していないか点検してください。 2. 該当軸がメカエンドに当たって、このエラーが発生している場合は、ソフトリミットの変更、CALSETの手順に間違いがないかを点検してください。 3. 速度・加速度を下げてください。
61B7	J7 パワーモジュール過負荷	4	コントローラの7軸パワーモジュールの過負荷エラーが発生しました。	1. いずれかの軸(含むハンド、ワーク)が障害物(周辺装置、配管、配線)と接触していないか点検してください。 2. 該当軸がメカエンドに当たって、このエラーが発生している場合は、ソフトリミットの変更、CALSETの手順に間違いがないかを点検してください。 3. 速度・加速度を下げてください。
61B8	J8 パワーモジュール過負荷	4	コントローラの8軸パワーモジュールの過負荷エラーが発生しました。	1. いずれかの軸(含むハンド、ワーク)が障害物(周辺装置、配管、配線)と接触していないか点検してください。 2. 該当軸がメカエンドに当たって、このエラーが発生している場合は、ソフトリミットの変更、CALSETの手順に間違いがないかを点検してください。 3. 速度・加速度を下げてください。
61EC	デッドマンスイッチを押して下さい	3	オートゲインチューニング時にデッドマンスイッチがOFFになりました。	オートゲインチューニング中はデッドマンスイッチを押してください。
61FF	過電流エラー (モード未検出)	4	過電流エラーを誤検出しました。	1. ロボット本体とコントローラのFG (フレームグランド) 端子が、接地されていることを点検してください。 2. ロボット本体及びコントローラの近くにノイズ発生源となる設備(溶接機など)がないことを点検してください。
6308	ブレーキ解除中	2	モータブレーキ解除中にモータ電源を入れようとしてしました。	モータブレーキをロックした後でモータ電源を入れてください。

## 2 コントローラエラーコード表

コード	メッセージ	Level	説明	復帰処置
6401	J 1 エンコーダ加速度異常	5	1 軸エンコーダが加速度制限値を超えました。	1. ロボット本体とコントローラ間のケーブルがしっかり接続されているか点検してください。 2. ロボット本体とコントローラのFG端子が接地されている事を点検してください。 3. 該当軸が断線していないか点検してください。
6402	J 2 エンコーダ加速度異常	5	2 軸エンコーダが加速度制限値を超えました。	1. ロボット本体とコントローラ間のケーブルがしっかり接続されているか点検してください。 2. ロボット本体とコントローラのFG端子が接地されている事を点検してください。 3. 該当軸が断線していないか点検してください。
6403	J 3 エンコーダ加速度異常	5	3 軸エンコーダが加速度制限値を超えました。	1. ロボット本体とコントローラ間のケーブルがしっかり接続されているか点検してください。 2. ロボット本体とコントローラのFG端子が接地されている事を点検してください。 3. 該当軸が断線していないか点検してください。
6404	J 4 エンコーダ加速度異常	5	4 軸エンコーダが加速度制限値を超えました。	1. ロボット本体とコントローラ間のケーブルがしっかり接続されているか点検してください。 2. ロボット本体とコントローラのFG端子が接地されている事を点検してください。 3. 該当軸が断線していないか点検してください。
6405	J 5 エンコーダ加速度異常	5	5 軸エンコーダが加速度制限値を超えました。	1. ロボット本体とコントローラ間のケーブルがしっかり接続されているか点検してください。 2. ロボット本体とコントローラのFG端子が接地されている事を点検してください。 3. 該当軸が断線していないか点検してください。
6406	J 6 エンコーダ加速度異常	5	6 軸エンコーダが加速度制限値を超えました。	1. ロボット本体とコントローラ間のケーブルがしっかり接続されているか点検してください。 2. ロボット本体とコントローラのFG端子が接地されている事を点検してください。 3. 該当軸が断線していないか点検してください。
6407	J 7 エンコーダ加速度異常	5	7 軸エンコーダが加速度制限値を超えました。	1. ロボット本体とコントローラ間のケーブルがしっかり接続されているか点検してください。 2. ロボット本体とコントローラのFG端子が接地されている事を点検してください。 3. 該当軸が断線していないか点検してください。

## 2 コントローラエラーコード表

コード	メッセージ	Level	説明	復帰処置
6408	J8 エンコーダ加速度異常	5	8軸エンコーダが加速度制限値を超えました。	1. ロボット本体とコントローラ間のケーブルがしっかり接続されているか点検してください。 2. ロボット本体とコントローラのFG端子が接地されている事を点検してください。 3. 該当軸が断線していないか点検してください。
6411	J1 エンコーダシステムダウン異常	5	1軸エンコーダのシステムダウンが発生しました。	1. エンコーダバックアップ電池のコネクタがしっかり接続されているか点検してください。 2. 電池コネクタが3分以上外れた状態になるとこのエラーになります。復帰するには、エンコーダのリセットとCALSETが必要です。
6412	J2 エンコーダシステムダウン異常	5	2軸エンコーダのシステムダウンが発生しました。	1. エンコーダバックアップ電池のコネクタがしっかり接続されているか点検してください。 2. 電池コネクタが3分以上外れた状態になるとこのエラーになります。復帰するには、エンコーダのリセットとCALSETが必要です。
6413	J3 エンコーダシステムダウン異常	5	3軸エンコーダのシステムダウンが発生しました。	1. エンコーダバックアップ電池のコネクタがしっかり接続されているか点検してください。 2. 電池コネクタが3分以上外れた状態になるとこのエラーになります。復帰するには、エンコーダのリセットとCALSETが必要です。
6414	J4 エンコーダシステムダウン異常	5	4軸エンコーダのシステムダウンが発生しました。	1. エンコーダバックアップ電池のコネクタがしっかり接続されているか点検してください。 2. 電池コネクタが3分以上外れた状態になるとこのエラーになります。復帰するには、エンコーダのリセットとCALSETが必要です。
6415	J5 エンコーダシステムダウン異常	5	5軸エンコーダのシステムダウンが発生しました。	1. エンコーダバックアップ電池のコネクタがしっかり接続されているか点検してください。 2. 電池コネクタが3分以上外れた状態になるとこのエラーになります。復帰するには、エンコーダのリセットとCALSETが必要です。
6416	J6 エンコーダシステムダウン異常	5	6軸エンコーダのシステムダウンが発生しました。	1. エンコーダバックアップ電池のコネクタがしっかり接続されているか点検してください。 2. 電池コネクタが3分以上外れた状態になるとこのエラーになります。復帰するには、エンコーダのリセットとCALSETが必要です。
6417	J7 エンコーダシステムダウン異常	5	7軸エンコーダのシステムダウンが発生しました。	1. エンコーダバックアップ電池のコネクタがしっかり接続されているか点検してください。 2. 電池コネクタが3分以上外れた状態になるとこのエラーになります。復帰するには、エンコーダのリセットとCALSETが必要です。
6418	J8 エンコーダシステムダウン異常	5	8軸エンコーダのシステムダウンが発生しました。	1. エンコーダバックアップ電池のコネクタがしっかり接続されているか点検してください。 2. 電池コネクタが3分以上外れた状態になるとこのエラーになります。復帰するには、エンコーダのリセットとCALSETが必要です。

## 2 コントローラエラーコード表

コード	メッセージ	Level	説明	復帰処置
6421	J1 エンコーダデータ未受信エラー	4	1軸エンコーダ通信エラーが発生しました。	<ol style="list-style-type: none"> <li>1. ロボット本体とコントローラのFG（フレームグランド）端子が、接地されていることを点検してください。</li> <li>2. ロボット本体及びコントローラの近くにノイズ発生源となる設備（溶接機など）がないことを点検してください。</li> <li>3. ロボット本体とコントローラ間のケーブルがしっかり接続されているか点検してください。</li> <li>4. モータ交換後発生した場合は、交換モータのエンコーダのID番号が正しく設定されていることを確認してください。エラーログにて、他の軸のエンコーダ未受信エラーが発生していないか確認してください。特定軸以降6軸までのエラーが発生している場合、はじめの軸のエンコーダコネクタがしっかり接続されているか点検してください。全軸発生した場合は、3. の処置を実施してください。</li> </ol>
6422	J2 エンコーダデータ未受信エラー	4	2軸エンコーダ通信エラーが発生しました。	<ol style="list-style-type: none"> <li>1. ロボット本体とコントローラのFG（フレームグランド）端子が、接地されていることを点検してください。</li> <li>2. ロボット本体及びコントローラの近くにノイズ発生源となる設備（溶接機など）がないことを点検してください。</li> <li>3. ロボット本体とコントローラ間のケーブルがしっかり接続されているか点検してください。</li> <li>4. モータ交換後発生した場合は、交換モータのエンコーダのID番号が正しく設定されていることを確認してください。エラーログにて、他の軸のエンコーダ未受信エラーが発生していないか確認してください。特定軸以降6軸までのエラーが発生している場合、はじめの軸のエンコーダコネクタがしっかり接続されているか点検してください。全軸発生した場合は、3. の処置を実施してください。</li> </ol>
6423	J3 エンコーダデータ未受信エラー	4	3軸エンコーダ通信エラーが発生しました。	<ol style="list-style-type: none"> <li>1. ロボット本体とコントローラのFG（フレームグランド）端子が、接地されていることを点検してください。</li> <li>2. ロボット本体及びコントローラの近くにノイズ発生源となる設備（溶接機など）がないことを点検してください。</li> <li>3. ロボット本体とコントローラ間のケーブルがしっかり接続されているか点検してください。</li> <li>4. モータ交換後発生した場合は、交換モータのエンコーダのID番号が正しく設定されていることを確認してください。エラーログにて、他の軸のエンコーダ未受信エラーが発生していないか確認してください。特定軸以降6軸までのエラーが発生している場合、はじめの軸のエンコーダコネクタがしっかり接続されているか点検してください。全軸発生した場合は、3. の処置を実施してください。</li> </ol>

## 2 コントローラエラーコード表

コード	メッセージ	Level	説明	復帰処置
6424	J4 エンコーダデータ未受信エラー	4	4軸エンコーダ通信エラーが発生しました。	<ol style="list-style-type: none"> <li>1. ロボット本体とコントローラのFG（フレームグランド）端子が、接地されていることを点検してください。</li> <li>2. ロボット本体及びコントローラの近くにノイズ発生源となる設備（溶接機など）がないことを点検してください。</li> <li>3. ロボット本体とコントローラ間のケーブルがしっかり接続されているか点検してください。</li> <li>4. モータ交換後発生した場合は、交換モータのエンコーダのID番号が正しく設定されていることを確認してください。エラーログにて、他の軸のエンコーダ未受信エラーが発生していないか確認してください。特定軸以降6軸までのエラーが発生している場合、はじめの軸のエンコーダコネクタがしっかり接続されているか点検してください。全軸発生した場合は、3. の処置を実施してください。</li> </ol>
6425	J5 エンコーダデータ未受信エラー	4	5軸エンコーダ通信エラーが発生しました。	<ol style="list-style-type: none"> <li>1. ロボット本体とコントローラのFG（フレームグランド）端子が、接地されていることを点検してください。</li> <li>2. ロボット本体及びコントローラの近くにノイズ発生源となる設備（溶接機など）がないことを点検してください。</li> <li>3. ロボット本体とコントローラ間のケーブルがしっかり接続されているか点検してください。</li> <li>4. モータ交換後発生した場合は、交換モータのエンコーダのID番号が正しく設定されていることを確認してください。エラーログにて、他の軸のエンコーダ未受信エラーが発生していないか確認してください。特定軸以降6軸までのエラーが発生している場合、はじめの軸のエンコーダコネクタがしっかり接続されているか点検してください。全軸発生した場合は、3. の処置を実施してください。</li> </ol>
6426	J6 エンコーダデータ未受信エラー	4	6軸エンコーダ通信エラーが発生しました。	<ol style="list-style-type: none"> <li>1. ロボット本体とコントローラのFG（フレームグランド）端子が、接地されていることを点検してください。</li> <li>2. ロボット本体及びコントローラの近くにノイズ発生源となる設備（溶接機など）がないことを点検してください。</li> <li>3. ロボット本体とコントローラ間のケーブルがしっかり接続されているか点検してください。</li> <li>4. モータ交換後発生した場合は、交換モータのエンコーダのID番号が正しく設定されていることを確認してください。エラーログにて、他の軸のエンコーダ未受信エラーが発生していないか確認してください。特定軸以降6軸までのエラーが発生している場合、はじめの軸のエンコーダコネクタがしっかり接続されているか点検してください。全軸発生した場合は、3. の処置を実施してください。</li> </ol>

## 2 コントローラエラーコード表

コード	メッセージ	Level	説明	復帰処置
6427	J7 エンコーダデータ未受信エラー	4	7軸エンコーダ通信エラーが発生しました。	<ol style="list-style-type: none"> <li>1. ロボット本体とコントローラのFG（フレームグランド）端子が、接地されていることを点検してください。</li> <li>2. ロボット本体及びコントローラの近くにノイズ発生源となる設備（溶接機など）がないことを点検してください。</li> <li>3. ロボット本体とコントローラ間のケーブルがしっかり接続されているか点検してください。</li> <li>4. モータ交換後発生した場合は、交換モータのエンコーダのID番号が正しく設定されていることを確認してください。エラーログにて、他の軸のエンコーダ未受信エラーが発生していないか確認してください。特定軸以降6軸までのエラーが発生している場合、はじめの軸のエンコーダコネクタがしっかり接続されているか点検してください。全軸発生した場合は、3. の処置を実施してください。</li> </ol>
6428	J8 エンコーダデータ未受信エラー	4	8軸エンコーダ通信エラーが発生しました。	<ol style="list-style-type: none"> <li>1. ロボット本体とコントローラのFG（フレームグランド）端子が、接地されていることを点検してください。</li> <li>2. ロボット本体及びコントローラの近くにノイズ発生源となる設備（溶接機など）がないことを点検してください。</li> <li>3. ロボット本体とコントローラ間のケーブルがしっかり接続されているか点検してください。</li> <li>4. モータ交換後発生した場合は、交換モータのエンコーダのID番号が正しく設定されていることを確認してください。エラーログにて、他の軸のエンコーダ未受信エラーが発生していないか確認してください。特定軸以降6軸までのエラーが発生している場合、はじめの軸のエンコーダコネクタがしっかり接続されているか点検してください。全軸発生した場合は、3. の処置を実施してください。</li> </ol>
6431	J1 エンコーダカウンタオーバーフロー	5	1軸エンコーダの多回転データがオーバーフローしました。	1軸エンコーダのリセットおよびCALSETが必要です。
6432	J2 エンコーダカウンタオーバーフロー	5	2軸エンコーダの多回転データがオーバーフローしました。	2軸エンコーダのリセットおよびCALSETが必要です。
6433	J3 エンコーダカウンタオーバーフロー	5	3軸エンコーダの多回転データがオーバーフローしました。	3軸エンコーダのリセットおよびCALSETが必要です。
6434	J4 エンコーダカウンタオーバーフロー	5	4軸エンコーダの多回転データがオーバーフローしました。	4軸エンコーダのリセットおよびCALSETが必要です。
6435	J5 エンコーダカウンタオーバーフロー	5	5軸エンコーダの多回転データがオーバーフローしました。	5軸エンコーダのリセットおよびCALSETが必要です。
6436	J6 エンコーダカウンタオーバーフロー	5	6軸エンコーダの多回転データがオーバーフローしました。	6軸エンコーダのリセットおよびCALSETが必要です。
6437	J7 エンコーダカウンタオーバーフロー	5	7軸エンコーダの多回転データがオーバーフローしました。	7軸エンコーダのリセットおよびCALSETが必要です。

## 2 コントローラエラーコード表

コード	メッセージ	Level	説明	復帰処置
6438	J8 エンコーダカウンタオーバーフロー	5	8軸エンコーダの多回転データがオーバーフローしました。	8軸エンコーダのリセットおよびCALSETが必要です。
6441	J1 エンコーダカウンタ異常	5	1軸エンコーダカウンタエラーが発生しました。	1. ロボット本体とコントローラのFG (フレームグランド) 端子が、接地されていることを点検してください。 2. ロボット本体及びコントローラの近くにノイズ発生源となる設備(溶接機など)がないことを点検してください。 3. ロボット本体とコントローラ間のケーブルがしっかり接続されているか点検してください。
6442	J2 エンコーダカウンタ異常	5	2軸エンコーダカウンタエラーが発生しました。	1. ロボット本体とコントローラのFG (フレームグランド) 端子が、接地されていることを点検してください。 2. ロボット本体及びコントローラの近くにノイズ発生源となる設備(溶接機など)がないことを点検してください。 3. ロボット本体とコントローラ間のケーブルがしっかり接続されているか点検してください。
6443	J3 エンコーダカウンタ異常	5	3軸エンコーダカウンタエラーが発生しました。	1. ロボット本体とコントローラのFG (フレームグランド) 端子が、接地されていることを点検してください。 2. ロボット本体及びコントローラの近くにノイズ発生源となる設備(溶接機など)がないことを点検してください。 3. ロボット本体とコントローラ間のケーブルがしっかり接続されているか点検してください。
6444	J4 エンコーダカウンタ異常	5	4軸エンコーダカウンタエラーが発生しました。	1. ロボット本体とコントローラのFG (フレームグランド) 端子が、接地されていることを点検してください。 2. ロボット本体及びコントローラの近くにノイズ発生源となる設備(溶接機など)がないことを点検してください。 3. ロボット本体とコントローラ間のケーブルがしっかり接続されているか点検してください。
6445	J5 エンコーダカウンタ異常	5	5軸エンコーダカウンタエラーが発生しました。	1. ロボット本体とコントローラのFG (フレームグランド) 端子が、接地されていることを点検してください。 2. ロボット本体及びコントローラの近くにノイズ発生源となる設備(溶接機など)がないことを点検してください。 3. ロボット本体とコントローラ間のケーブルがしっかり接続されているか点検してください。
6446	J6 エンコーダカウンタ異常	5	6軸エンコーダカウンタエラーが発生しました。	1. ロボット本体とコントローラのFG (フレームグランド) 端子が、接地されていることを点検してください。 2. ロボット本体及びコントローラの近くにノイズ発生源となる設備(溶接機など)がないことを点検してください。 3. ロボット本体とコントローラ間のケーブルがしっかり接続されているか点検してください。

## 2 コントローラエラーコード表

コード	メッセージ	Level	説明	復帰処置
6447	J7 エンコーダカウンタ異常	5	7軸エンコーダカウンタエラーが発生しました。	1. ロボット本体とコントローラのFG (フレームグランド) 端子が、接地されていることを点検してください。 2. ロボット本体及びコントローラの近くにノイズ発生源となる設備(溶接機など)がないことを点検してください。 3. ロボット本体とコントローラ間のケーブルがしっかり接続されているか点検してください。
6448	J8 エンコーダカウンタ異常	5	8軸エンコーダカウンタエラーが発生しました。	1. ロボット本体とコントローラのFG (フレームグランド) 端子が、接地されていることを点検してください。 2. ロボット本体及びコントローラの近くにノイズ発生源となる設備(溶接機など)がないことを点検してください。 3. ロボット本体とコントローラ間のケーブルがしっかり接続されているか点検してください。
6449	J 1 エンコーダカウンタ異常2	5	1軸のエンコーダカウンタエラー (多回転データ) が発生しました。	コントローラ電源再投入後、1軸のCALSETが必要です。
644A	J 2 エンコーダカウンタ異常2	5	2軸のエンコーダカウンタエラー (多回転データ) が発生しました。	コントローラ電源再投入後、2軸のCALSETが必要です。
644B	J 3 エンコーダカウンタ異常2	5	3軸のエンコーダカウンタエラー (多回転データ) が発生しました。	コントローラ電源再投入後、3軸のCALSETが必要です。
644C	J 4 エンコーダカウンタ異常2	5	4軸のエンコーダカウンタエラー (多回転データ) が発生しました。	コントローラ電源再投入後、4軸のCALSETが必要です。
644D	J 5 エンコーダカウンタ異常2	5	5軸のエンコーダカウンタエラー (多回転データ) が発生しました。	コントローラ電源再投入後、5軸のCALSETが必要です。
644E	J 6 エンコーダカウンタ異常2	5	6軸のエンコーダカウンタエラー (多回転データ) が発生しました。	コントローラ電源再投入後、6軸のCALSETが必要です。
644F	J 7 エンコーダカウンタ異常2	5	7軸のエンコーダカウンタエラー (多回転データ) が発生しました。	コントローラ電源再投入後、7軸のCALSETが必要です。
6450	J 8エンコーダカウンタ異常2	5	8軸のエンコーダカウンタエラー (多回転データ) が発生しました。	コントローラ電源再投入後、8軸のCALSETが必要です。
6451	J 1 エンコーダG/A内カウンタ異常	5	コントローラ内部異常(G/Aカウンタ異常)が発生しました。	1. ロボット本体とコントローラのFG (フレームグランド) 端子が、接地されている事を点検してください。 2. ロボット本体及びコントローラの近くにノイズ発生源となる設備(溶接機等)がない事を点検してください。 3. ロボット本体とコントローラ間のケーブルがしっかり接続されているか点検してください。
6452	J 2 エンコーダG/A内カウンタ異常	5	コントローラ内部異常(G/Aカウンタ異常)が発生しました。	1. ロボット本体とコントローラのFG (フレームグランド) 端子が、接地されている事を点検してください。 2. ロボット本体及びコントローラの近くにノイズ発生源となる設備(溶接機等)がない事を点検してください。 3. ロボット本体とコントローラ間のケーブルがしっかり接続されているか点検してください。
6453	J 3 エンコーダG/A内カウンタ異常	5	コントローラ内部異常(G/Aカウンタ異常)が発生しました。	1. ロボット本体とコントローラのFG (フレームグランド) 端子が、接地されている事を点検してください。 2. ロボット本体及びコントローラの近くにノイズ発生源となる設備(溶接機等)がない事を点検してください。 3. ロボット本体とコントローラ間のケーブルがしっかり接続されているか点検してください。

## 2 コントローラエラーコード表

コード	メッセージ	Level	説明	復帰処置
6454	J 4 エンコーダG/A内カウント異常	5	コントローラ内部異常(G/Aカウント異常)が発生しました。	<ol style="list-style-type: none"> <li>1. ロボット本体とコントローラのFG (フレームグランド) 端子が、接地されている事を点検してください。</li> <li>2. ロボット本体及びコントローラの近くにノイズ発生源となる設備(溶接機等)がない事を点検してください。</li> <li>3. ロボット本体とコントローラ間のケーブルがしっかり接続されているか点検してください。</li> </ol>
6455	J 5 エンコーダG/A内カウント異常	5	コントローラ内部異常(G/Aカウント異常)が発生しました。	<ol style="list-style-type: none"> <li>1. ロボット本体とコントローラのFG (フレームグランド) 端子が、接地されている事を点検してください。</li> <li>2. ロボット本体及びコントローラの近くにノイズ発生源となる設備(溶接機等)がない事を点検してください。</li> <li>3. ロボット本体とコントローラ間のケーブルがしっかり接続されているか点検してください。</li> </ol>
6456	J 6 エンコーダG/A内カウント異常	5	コントローラ内部異常(G/Aカウント異常)が発生しました。	<ol style="list-style-type: none"> <li>1. ロボット本体とコントローラのFG (フレームグランド) 端子が、接地されている事を点検してください。</li> <li>2. ロボット本体及びコントローラの近くにノイズ発生源となる設備(溶接機等)がない事を点検してください。</li> <li>3. ロボット本体とコントローラ間のケーブルがしっかり接続されているか点検してください。</li> </ol>
6457	J 7 エンコーダG/A内カウント異常	5	コントローラ内部異常(G/Aカウント異常)が発生しました。	<ol style="list-style-type: none"> <li>1. ロボット本体とコントローラのFG (フレームグランド) 端子が、接地されている事を点検してください。</li> <li>2. ロボット本体及びコントローラの近くにノイズ発生源となる設備(溶接機等)がない事を点検してください。</li> <li>3. ロボット本体とコントローラ間のケーブルがしっかり接続されているか点検してください。</li> </ol>
6458	J 8 エンコーダG/A内カウント異常	5	コントローラ内部異常(G/Aカウント異常)が発生しました。	<ol style="list-style-type: none"> <li>1. ロボット本体とコントローラのFG (フレームグランド) 端子が、接地されている事を点検してください。</li> <li>2. ロボット本体及びコントローラの近くにノイズ発生源となる設備(溶接機等)がない事を点検してください。</li> <li>3. ロボット本体とコントローラ間のケーブルがしっかり接続されているか点検してください。</li> </ol>
6461	J 1 エンコーダRx相信号断異常	4	1 軸が未接続あるいは断線しています。	<ol style="list-style-type: none"> <li>1. ロボット本体とコントローラ間のケーブルがしっかり接続されているか点検してください。</li> <li>2. ロボット本体とコントローラのFG端子が接地されている事を点検してください。</li> <li>3. 該当軸が断線していないか点検してください。</li> </ol>

## 2 コントローラエラーコード表

コード	メッセージ	Level	説明	復帰処置
6462	J 2 エンコーダRx相信号断異常	4	2軸が未接続あるいは断線しています。	1. ロボット本体とコントローラ間のケーブルがしっかり接続されているか点検してください。 2. ロボット本体とコントローラのFG端子が接地されている事を点検してください。 3. 該当軸が断線していないか点検してください。
6463	J 3 エンコーダRx相信号断異常	4	3軸が未接続あるいは断線しています。	1. ロボット本体とコントローラ間のケーブルがしっかり接続されているか点検してください。 2. ロボット本体とコントローラのFG端子が接地されている事を点検してください。 3. 該当軸が断線していないか点検してください。
6464	J 4 エンコーダRx相信号断異常	4	4軸が未接続あるいは断線しています。	1. ロボット本体とコントローラ間のケーブルがしっかり接続されているか点検してください。 2. ロボット本体とコントローラのFG端子が接地されている事を点検してください。 3. 該当軸が断線していないか点検してください。
6465	J 5 エンコーダRx相信号断異常	4	5軸が未接続あるいは断線しています。	1. ロボット本体とコントローラ間のケーブルがしっかり接続されているか点検してください。 2. ロボット本体とコントローラのFG端子が接地されている事を点検してください。 3. 該当軸が断線していないか点検してください。
6466	J 6 エンコーダRx相信号断異常	4	6軸が未接続あるいは断線しています。	1. ロボット本体とコントローラ間のケーブルがしっかり接続されているか点検してください。 2. ロボット本体とコントローラのFG端子が接地されている事を点検してください。 3. 該当軸が断線していないか点検してください。
6467	J 7 エンコーダRx相信号断異常	4	7軸が未接続あるいは断線しています。	1. ロボット本体とコントローラ間のケーブルがしっかり接続されているか点検してください。 2. ロボット本体とコントローラのFG端子が接地されている事を点検してください。 3. 該当軸が断線していないか点検してください。
6468	J 8 エンコーダRx相信号断異常	4	8軸が未接続あるいは断線しています。	1. ロボット本体とコントローラ間のケーブルがしっかり接続されているか点検してください。 2. ロボット本体とコントローラのFG端子が接地されている事を点検してください。 3. 該当軸が断線していないか点検してください。
6470	キャルセット実行失敗	3	全軸CALSET実行エラーが発生しました。	モータONができるかどうかを確認し、できる場合は再度実行してください。 できない場合は再立ち上げてください。
6471	J1 キャルセット実行失敗	2	1軸CALSET実行エラーが発生しました。	CALSETを実行する前に該当軸を手で少し動かし、再度CALSET位置に戻してください。

## 2 コントローラエラーコード表

コード	メッセージ	Level	説明	復帰処置
6472	J2 キャルセット実行失敗	2	2軸CALSET実行エラーが発生しました。	CALSETを実行する前に該当軸を手で少し動かし、再度CALSET位置に戻してください。
6473	J3 キャルセット実行失敗	2	3軸CALSET実行エラーが発生しました。	CALSETを実行する前に該当軸を手で少し動かし、再度CALSET位置に戻してください。
6474	J4 キャルセット実行失敗	2	4軸CALSET実行エラーが発生しました。	CALSETを実行する前に該当軸を手で少し動かし、再度CALSET位置に戻してください。
6475	J5 キャルセット実行失敗	2	5軸CALSET実行エラーが発生しました。	CALSETを実行する前に該当軸を手で少し動かし、再度CALSET位置に戻してください。
6476	J6 キャルセット実行失敗	2	6軸CALSET実行エラーが発生しました。	CALSETを実行する前に該当軸を手で少し動かし、再度CALSET位置に戻してください。
6477	J7 キャルセット実行失敗	2	7軸CALSET実行エラーが発生しました。	CALSETを実行する前に該当軸を手で少し動かし、再度CALSET位置に戻してください。
6478	J8 キャルセット実行失敗	2	8軸CALSET実行エラーが発生しました。	CALSETを実行する前に該当軸を手で少し動かし、再度CALSET位置に戻してください。
6486	再起動時位置ずれ (ARRIVE命令)	2	再起動時、停止位置からのずれが許容値を超えた。	動作の継続はできません。プログラムの先頭から実行してください。
6488	停止精度チェック中に停止命令が入りました	1	停止精度 (@E) 指定時の停止チェック中に瞬時停止を実行しました。	停止精度チェック中に瞬時停止が入ったため、停止精度チェックが完了していません。再開する場合は、停止精度を確認してください。
6489	実行条件不成立 (ARRIVE命令)	2	ARRIVEで指定した条件を満たさないので、継続できません。	停止精度チェック中に瞬時停止が入ったため、停止精度チェックが完了していません。再開する場合は、停止精度を確認してください。
648A	対象軸設定異常 (ARRIVE命令)	2	動作できない軸にてARRIVEを実行しようとした。	停止精度チェック中に瞬時停止が入ったため、停止精度チェックが完了していません。再開する場合は、停止精度を確認してください。
648B	円弧パラメータ計算不可 (ARRIVE命令)	2	円弧動作に必要なパラメータが計算できません。	停止精度チェック中に瞬時停止が入ったため、停止精度チェックが完了していません。再開する場合は、停止精度を確認してください。
648C	動作命令未実行 (ARRIVE命令)	2	動作命令が実行されていません。	停止精度チェック中に瞬時停止が入ったため、停止精度チェックが完了していません。再開する場合は、停止精度を確認してください。
64A1	J1 エンコーダ電池電圧低下	2	1軸エンコーダバックアップ電池の電圧が低下しました。	エンコーダバックアップ電池を交換してください。
64A2	J2 エンコーダ電池電圧低下	2	2軸エンコーダバックアップ電池の電圧が低下しました。	エンコーダバックアップ電池を交換してください。
64A3	J3 エンコーダ電池電圧低下	2	3軸エンコーダバックアップ電池の電圧が低下しました。	エンコーダバックアップ電池を交換してください。
64A4	J4 エンコーダ電池電圧低下	2	4軸エンコーダバックアップ電池の電圧が低下しました。	エンコーダバックアップ電池を交換してください。
64A5	J5 エンコーダ電池電圧低下	2	5軸エンコーダバックアップ電池の電圧が低下しました。	エンコーダバックアップ電池を交換してください。
64A6	J6 エンコーダ電池電圧低下	2	6軸エンコーダバックアップ電池の電圧が低下しました。	エンコーダバックアップ電池を交換してください。
64A7	J7 エンコーダ電池電圧低下	2	7軸エンコーダバックアップ電池の電圧が低下しました。	エンコーダバックアップ電池を交換してください。
64A8	J8 エンコーダ電池電圧低下	2	8軸エンコーダバックアップ電池の電圧が低下しました。	エンコーダバックアップ電池を交換してください。
64A9	J1 エンコーダプリセットデータ異常	4	1軸エンコーダの現在位置が認識できませんでした。	コントローラを再立ち上げしてください。エラー6421が併発する場合は、その復帰処置を実施してください。併発しない場合、故障の可能性がありますので1軸モータの交換が必要です。

## 2 コントローラエラーコード表

コード	メッセージ	Level	説明	復帰処置
64AA	J 2 エンコーダプリセットデータ異常	4	2軸エンコーダの現在位置が認識できませんでした。	コントローラを再立ち上げしてください。エラー6422が併発する場合は、その復帰処置を実施してください。併発しない場合、故障の可能性がありますので2軸モータの交換が必要です。
64AB	J 3 エンコーダプリセットデータ異常	4	3軸エンコーダの現在位置が認識できませんでした。	コントローラを再立ち上げして下さい。エラー6423が併発する場合は、その復帰処置を実施してください。併発しない場合、故障の可能性がありますので3軸モータの交換が必要です。
64AC	J 4 エンコーダプリセットデータ異常	4	4軸エンコーダの現在位置が認識できませんでした。	コントローラを再立ち上げしてください。エラー6424が併発する場合は、その復帰処置を実施してください。併発しない場合、故障の可能性がありますので4軸モータの交換が必要です。
64AD	J 5 エンコーダプリセットデータ異常	4	5軸エンコーダの現在位置が認識できませんでした。	コントローラを再立ち上げしてください。エラー6425が併発する場合は、その復帰処置を実施してください。併発しない場合、故障の可能性がありますので5軸モータの交換が必要です。
64AE	J 6 エンコーダプリセットデータ異常	4	6軸エンコーダの現在位置が認識できませんでした。	コントローラを再立ち上げしてください。エラー6426が併発する場合は、その復帰処置を実施してください。併発しない場合、故障の可能性がありますので6軸モータの交換が必要です。
64AF	J 7 エンコーダプリセットデータ異常	4	7軸エンコーダの現在位置が認識できませんでした。	コントローラを再立ち上げしてください。エラー6427が併発する場合は、その復帰処置を実施してください。併発しない場合、故障の可能性がありますので7軸モータの交換が必要です。
64B0	J 8 エンコーダプリセットデータ異常	4	8軸エンコーダの現在位置が認識できませんでした。	コントローラを再立ち上げしてください。エラー6428が併発する場合は、その復帰処置を実施してください。併発しない場合、故障の可能性がありますので8軸モータの交換が必要です。
64B1	J1 エンコーダCRCチェックエラー	4	1軸エンコーダデータのCRCチェック異常が発生しました。	1. ロボット本体とコントローラのFG (フレームグランド) 端子が、接地されていることを点検してください。 2. ロボット本体及びコントローラの近くにノイズ発生源となる設備(溶接機など)がないことを点検してください。 3. ロボット本体とコントローラ間のケーブルがしっかり接続されているか点検してください。
64B2	J2 エンコーダCRCチェックエラー	4	2軸エンコーダデータのCRCチェック異常が発生しました。	1. ロボット本体とコントローラのFG (フレームグランド) 端子が、接地されていることを点検してください。 2. ロボット本体及びコントローラの近くにノイズ発生源となる設備(溶接機など)がないことを点検してください。 3. ロボット本体とコントローラ間のケーブルがしっかり接続されているか点検してください。
64B3	J3 エンコーダCRCチェックエラー	4	3軸エンコーダデータのCRCチェック異常が発生しました。	1. ロボット本体とコントローラのFG (フレームグランド) 端子が、接地されていることを点検してください。 2. ロボット本体及びコントローラの近くにノイズ発生源となる設備(溶接機など)がないことを点検してください。 3. ロボット本体とコントローラ間のケーブルがしっかり接続されているか点検してください。

## 2 コントローラエラーコード表

コード	メッセージ	Level	説明	復帰処置
64B4	J4 エンコーダCRCチェックエラー	4	4軸エンコーダデータのCRCチェック異常が発生しました。	1. ロボット本体とコントローラのFG (フレームグランド) 端子が、接地されていることを点検してください。 2. ロボット本体及びコントローラの近くにノイズ発生源となる設備(溶接機など)がないことを点検してください。 3. ロボット本体とコントローラ間のケーブルがしっかり接続されているか点検してください。
64B5	J5 エンコーダCRCチェックエラー	4	5軸エンコーダデータのCRCチェック異常が発生しました。	1. ロボット本体とコントローラのFG (フレームグランド) 端子が、接地されていることを点検してください。 2. ロボット本体及びコントローラの近くにノイズ発生源となる設備(溶接機など)がないことを点検してください。 3. ロボット本体とコントローラ間のケーブルがしっかり接続されているか点検してください。
64B6	J6 エンコーダCRCチェックエラー	4	6軸エンコーダデータのCRCチェック異常が発生しました。	1. ロボット本体とコントローラのFG (フレームグランド) 端子が、接地されていることを点検してください。 2. ロボット本体及びコントローラの近くにノイズ発生源となる設備(溶接機など)がないことを点検してください。 3. ロボット本体とコントローラ間のケーブルがしっかり接続されているか点検してください。
64B7	J7 エンコーダCRCチェックエラー	4	7軸エンコーダデータのCRCチェック異常が発生しました。	1. ロボット本体とコントローラのFG (フレームグランド) 端子が、接地されていることを点検してください。 2. ロボット本体及びコントローラの近くにノイズ発生源となる設備(溶接機など)がないことを点検してください。 3. ロボット本体とコントローラ間のケーブルがしっかり接続されているか点検してください。
64B8	J8 エンコーダCRCチェックエラー	4	8軸エンコーダデータのCRCチェック異常が発生しました。	1. ロボット本体とコントローラのFG (フレームグランド) 端子が、接地されていることを点検してください。 2. ロボット本体及びコントローラの近くにノイズ発生源となる設備(溶接機など)がないことを点検してください。 3. ロボット本体とコントローラ間のケーブルがしっかり接続されているか点検してください。
64B9	J1 エンコーダ温度異常	3	1軸エンコーダ内部温度が設定値を超えました。	内部温度が低下するまで待ってください。
64BA	J2 エンコーダ温度異常	3	2軸エンコーダ内部温度が設定値を超えました。	内部温度が低下するまで待ってください。
64BB	J3 エンコーダ温度異常	3	3軸エンコーダ内部温度が設定値を超えました。	内部温度が低下するまで待ってください。
64BC	J4 エンコーダ温度異常	3	4軸エンコーダ内部温度が設定値を超えました。	内部温度が低下するまで待ってください。
64BD	J5 エンコーダ温度異常	3	5軸エンコーダ内部温度が設定値を超えました。	内部温度が低下するまで待ってください。
64BE	J6 エンコーダ温度異常	3	6軸エンコーダ内部温度が設定値を超えました。	内部温度が低下するまで待ってください。
64BF	J7 エンコーダ温度異常	3	7軸エンコーダ内部温度が設定値を超えました。	内部温度が低下するまで待ってください。
64C0	J8 エンコーダ温度異常	3	8軸エンコーダ内部温度が設定値を超えました。	内部温度が低下するまで待ってください。

## 2 コントローラエラーコード表

コード	メッセージ	Level	説明	復帰処置
64C1	J1 エンコーダフレーミングエラー	4	1軸エンコーダデータのフレーム構成異常が発生しました。	1. ロボット本体とコントローラのFG (フレームグランド) 端子が、接地されていることを点検してください。 2. ロボット本体及びコントローラの近くにノイズ発生源となる設備(溶接機など)がないことを点検してください。 3. ロボット本体とコントローラ間のケーブルがしっかり接続されているか点検してください。
64C2	J2 エンコーダフレーミングエラー	4	2軸エンコーダデータのフレーム構成異常が発生しました。	1. ロボット本体とコントローラのFG (フレームグランド) 端子が、接地されていることを点検してください。 2. ロボット本体及びコントローラの近くにノイズ発生源となる設備(溶接機など)がないことを点検してください。 3. ロボット本体とコントローラ間のケーブルがしっかり接続されているか点検してください。
64C3	J3 エンコーダフレーミングエラー	4	3軸エンコーダデータのフレーム構成異常が発生しました。	1. ロボット本体とコントローラのFG (フレームグランド) 端子が、接地されていることを点検してください。 2. ロボット本体及びコントローラの近くにノイズ発生源となる設備(溶接機など)がないことを点検してください。 3. ロボット本体とコントローラ間のケーブルがしっかり接続されているか点検してください。
64C4	J4 エンコーダフレーミングエラー	4	4軸エンコーダデータのフレーム構成異常が発生しました。	1. ロボット本体とコントローラのFG (フレームグランド) 端子が、接地されていることを点検してください。 2. ロボット本体及びコントローラの近くにノイズ発生源となる設備(溶接機など)がないことを点検してください。 3. ロボット本体とコントローラ間のケーブルがしっかり接続されているか点検してください。
64C5	J5 エンコーダフレーミングエラー	4	5軸エンコーダデータのフレーム構成異常が発生しました。	1. ロボット本体とコントローラのFG (フレームグランド) 端子が、接地されていることを点検してください。 2. ロボット本体及びコントローラの近くにノイズ発生源となる設備(溶接機など)がないことを点検してください。 3. ロボット本体とコントローラ間のケーブルがしっかり接続されているか点検してください。
64C6	J6 エンコーダフレーミングエラー	4	6軸エンコーダデータのフレーム構成異常が発生しました。	1. ロボット本体とコントローラのFG (フレームグランド) 端子が、接地されていることを点検してください。 2. ロボット本体及びコントローラの近くにノイズ発生源となる設備(溶接機など)がないことを点検してください。 3. ロボット本体とコントローラ間のケーブルがしっかり接続されているか点検してください。

## 2 コントローラエラーコード表

コード	メッセージ	Level	説明	復帰処置
64C7	J7 エンコーダフレーミングエラー	4	7軸エンコーダデータのフレーム構成異常が発生しました。	<ol style="list-style-type: none"> <li>1. ロボット本体とコントローラのFG (フレームグランド) 端子が、接地されていることを点検してください。</li> <li>2. ロボット本体及びコントローラの近くにノイズ発生源となる設備(溶接機など)がないことを点検してください。</li> <li>3. ロボット本体とコントローラ間のケーブルがしっかり接続されているか点検してください。</li> </ol>
64C8	J8 エンコーダフレーミングエラー	4	8軸エンコーダデータのフレーム構成異常が発生しました。	<ol style="list-style-type: none"> <li>1. ロボット本体とコントローラのFG (フレームグランド) 端子が、接地されていることを点検してください。</li> <li>2. ロボット本体及びコントローラの近くにノイズ発生源となる設備(溶接機など)がないことを点検してください。</li> <li>3. ロボット本体とコントローラ間のケーブルがしっかり接続されているか点検してください。</li> </ol>
64D1	J1 エンコーダデータ (ソフト) が異常です	4	1軸のエンコーダデータ異常 (データ飛び) を検出しました。	<ol style="list-style-type: none"> <li>1. ロボット本体とコントローラのFG (フレームグランド) 端子が、接地されていることを点検してください。</li> <li>2. ロボット本体及びコントローラの近くにノイズ発生源となる設備(溶接機など)がないことを点検してください。</li> <li>3. ロボット本体とコントローラ間のケーブルがしっかり接続されているか点検してください。</li> </ol>
64D2	J2 エンコーダデータ (ソフト) が異常です	4	2軸のエンコーダデータ異常 (データ飛び) を検出しました。	<ol style="list-style-type: none"> <li>1. ロボット本体とコントローラのFG (フレームグランド) 端子が、接地されていることを点検してください。</li> <li>2. ロボット本体及びコントローラの近くにノイズ発生源となる設備(溶接機など)がないことを点検してください。</li> <li>3. ロボット本体とコントローラ間のケーブルがしっかり接続されているか点検してください。</li> </ol>
64D3	J3 エンコーダデータ (ソフト) が異常です	4	3軸のエンコーダデータ異常 (データ飛び) を検出しました。	<ol style="list-style-type: none"> <li>1. ロボット本体とコントローラのFG (フレームグランド) 端子が、接地されていることを点検してください。</li> <li>2. ロボット本体及びコントローラの近くにノイズ発生源となる設備(溶接機など)がないことを点検してください。</li> <li>3. ロボット本体とコントローラ間のケーブルがしっかり接続されているか点検してください。</li> </ol>
64D4	J4 エンコーダデータ (ソフト) が異常です	4	4軸のエンコーダデータ異常 (データ飛び) を検出しました。	<ol style="list-style-type: none"> <li>1. ロボット本体とコントローラのFG (フレームグランド) 端子が、接地されていることを点検してください。</li> <li>2. ロボット本体及びコントローラの近くにノイズ発生源となる設備(溶接機など)がないことを点検してください。</li> <li>3. ロボット本体とコントローラ間のケーブルがしっかり接続されているか点検してください。</li> </ol>

## 2 コントローラエラーコード表

コード	メッセージ	Level	説明	復帰処置
64D5	J5 エンコーダデータ (ソフト) が異常です	4	5軸のエンコーダデータ異常 (データ飛び) を検出しました。	<ol style="list-style-type: none"> <li>1. ロボット本体とコントローラのFG (フレームグランド) 端子が、接地されていることを点検してください。</li> <li>2. ロボット本体及びコントローラの近くにノイズ発生源となる設備 (溶接機など) がないことを点検してください。</li> <li>3. ロボット本体とコントローラ間のケーブルがしっかり接続されているか点検してください。</li> </ol>
64D6	J6 エンコーダデータ (ソフト) が異常です	4	6軸のエンコーダデータ異常 (データ飛び) を検出しました。	<ol style="list-style-type: none"> <li>1. ロボット本体とコントローラのFG (フレームグランド) 端子が、接地されていることを点検してください。</li> <li>2. ロボット本体及びコントローラの近くにノイズ発生源となる設備 (溶接機など) がないことを点検してください。</li> <li>3. ロボット本体とコントローラ間のケーブルがしっかり接続されているか点検してください。</li> </ol>
64D7	J7 エンコーダデータ (ソフト) が異常です	4	7軸のエンコーダデータ異常 (データ飛び) を検出しました。	<ol style="list-style-type: none"> <li>1. ロボット本体とコントローラのFG (フレームグランド) 端子が、接地されていることを点検してください。</li> <li>2. ロボット本体及びコントローラの近くにノイズ発生源となる設備 (溶接機など) がないことを点検してください。</li> <li>3. ロボット本体とコントローラ間のケーブルがしっかり接続されているか点検してください。</li> </ol>
64D8	J8 エンコーダデータ (ソフト) が異常です	4	8軸のエンコーダデータ異常 (データ飛び) を検出しました。	<ol style="list-style-type: none"> <li>1. ロボット本体とコントローラのFG (フレームグランド) 端子が、接地されていることを点検してください。</li> <li>2. ロボット本体及びコントローラの近くにノイズ発生源となる設備 (溶接機など) がないことを点検してください。</li> <li>3. ロボット本体とコントローラ間のケーブルがしっかり接続されているか点検してください。</li> </ol>
64E1	J1 エンコーダRx相未受信 (CABS)	4	1軸エンコーダ通信エラーが発生しました。	<ol style="list-style-type: none"> <li>1. ロボット本体とコントローラのFG (フレームグランド) 端子が、接地されている事を点検してください。</li> <li>2. ロボット本体及びコントローラの近くにノイズ発生源となる設備 (溶接機等) がない事を点検してください。</li> <li>3. ロボット本体とコントローラ間のケーブルがしっかり接続されているか点検してください。</li> <li>4. モータ交換後発生した場合は、交換モータのエンコーダのID番号が正しく設定されている事を確認してください。エラーログにて、他の軸のエンコーダ未受信エラーが発生していないか確認してください。特定軸以降6軸までのエラーが発生している場合、はじめの軸のエンコーダコネクタがしっかり接続されているか点検してください。全軸発生した場合は、3. の処置を実施してください。</li> </ol>

## 2 コントローラエラーコード表

コード	メッセージ	Level	説明	復帰処置
64E2	J 2 エンコーダRx相未受信 (CABS)	4	2軸エンコーダ通信エラーが発生しました。	<ol style="list-style-type: none"> <li>1. ロボット本体とコントローラのFG (フレームグランド) 端子が、接地されている事を点検してください。</li> <li>2. ロボット本体及びコントローラの近くにノイズ発生源となる設備 (溶接機等) がない事を点検してください。</li> <li>3. ロボット本体とコントローラ間のケーブルがしっかり接続されているか点検してください。</li> <li>4. モータ交換後発生した場合は、交換モータのエンコーダのID番号が正しく設定されている事を確認してください。エラーログにて、他の軸のエンコーダ未受信エラーが発生していないか確認してください。特定軸以降6軸までのエラーが発生している場合、はじめの軸のエンコーダコネクタがしっかり接続されているか点検してください。全軸発生した場合は、3. の処置を実施してください。</li> </ol>
64E3	J 3 エンコーダRx相未受信 (CABS)	4	3軸エンコーダ通信エラーが発生しました。	<ol style="list-style-type: none"> <li>1. ロボット本体とコントローラのFG (フレームグランド) 端子が、接地されている事を点検してください。</li> <li>2. ロボット本体及びコントローラの近くにノイズ発生源となる設備 (溶接機等) がない事を点検してください。</li> <li>3. ロボット本体とコントローラ間のケーブルがしっかり接続されているか点検してください。</li> <li>4. モータ交換後発生した場合は、交換モータのエンコーダのID番号が正しく設定されている事を確認してください。エラーログにて、他の軸のエンコーダ未受信エラーが発生していないか確認してください。特定軸以降6軸までのエラーが発生している場合、はじめの軸のエンコーダコネクタがしっかり接続されているか点検してください。全軸発生した場合は、3. の処置を実施してください。</li> </ol>
64E4	J 4 エンコーダRx相未受信 (CABS)	4	4軸エンコーダ通信エラーが発生しました。	<ol style="list-style-type: none"> <li>1. ロボット本体とコントローラのFG (フレームグランド) 端子が、接地されている事を点検してください。</li> <li>2. ロボット本体及びコントローラの近くにノイズ発生源となる設備 (溶接機等) がない事を点検してください。</li> <li>3. ロボット本体とコントローラ間のケーブルがしっかり接続されているか点検してください。</li> <li>4. モータ交換後発生した場合は、交換モータのエンコーダのID番号が正しく設定されている事を確認してください。エラーログにて、他の軸のエンコーダ未受信エラーが発生していないか確認してください。特定軸以降6軸までのエラーが発生している場合、はじめの軸のエンコーダコネクタがしっかり接続されているか点検してください。全軸発生した場合は、3. の処置を実施してください。</li> </ol>

## 2 コントローラエラーコード表

コード	メッセージ	Level	説明	復帰処置
64E5	J 5 エンコーダRx相未受信 (CABS)	4	5軸エンコーダ通信エラーが発生しました。	<ol style="list-style-type: none"> <li>1. ロボット本体とコントローラのFG (フレームグランド) 端子が、接地されている事を点検してください。</li> <li>2. ロボット本体及びコントローラの近くにノイズ発生源となる設備(溶接機等)がない事を点検してください。</li> <li>3. ロボット本体とコントローラ間のケーブルがしっかり接続されているか点検してください。</li> <li>4. モータ交換後発生した場合は、交換モータのエンコーダのID番号が正しく設定されている事を確認してください。エラーログにて、他の軸のエンコーダ未受信エラーが発生していないか確認してください。特定軸以降6軸までのエラーが発生している場合、はじめの軸のエンコーダコネクタがしっかり接続されているか点検してください。全軸発生した場合は、3. の処置を実施してください。</li> </ol>
64E6	J 6 エンコーダRx相未受信 (CABS)	4	6軸エンコーダ通信エラーが発生しました。	<ol style="list-style-type: none"> <li>1. ロボット本体とコントローラのFG (フレームグランド) 端子が、接地されている事を点検してください。</li> <li>2. ロボット本体及びコントローラの近くにノイズ発生源となる設備(溶接機等)がない事を点検してください。</li> <li>3. ロボット本体とコントローラ間のケーブルがしっかり接続されているか点検してください。</li> <li>4. モータ交換後発生した場合は、交換モータのエンコーダのID番号が正しく設定されている事を確認してください。エラーログにて、他の軸のエンコーダ未受信エラーが発生していないか確認してください。特定軸以降6軸までのエラーが発生している場合、はじめの軸のエンコーダコネクタがしっかり接続されているか点検してください。全軸発生した場合は、3. の処置を実施してください。</li> </ol>
64E7	J 7 エンコーダRx相未受信 (CABS)	4	7軸エンコーダ通信エラーが発生しました。	<ol style="list-style-type: none"> <li>1. ロボット本体とコントローラのFG (フレームグランド) 端子が、接地されている事を点検してください。</li> <li>2. ロボット本体及びコントローラの近くにノイズ発生源となる設備(溶接機等)がない事を点検してください。</li> <li>3. ロボット本体とコントローラ間のケーブルがしっかり接続されているか点検してください。</li> <li>4. モータ交換後発生した場合は、交換モータのエンコーダのID番号が正しく設定されている事を確認してください。エラーログにて、他の軸のエンコーダ未受信エラーが発生していないか確認してください。特定軸以降6軸までのエラーが発生している場合、はじめの軸のエンコーダコネクタがしっかり接続されているか点検してください。全軸発生した場合は、3. の処置を実施してください。</li> </ol>

## 2 コントローラエラーコード表

コード	メッセージ	Level	説明	復帰処置
64E8	J 8 エンコーダRx相未受信 (CABS)	4	8軸エンコーダ通信エラーが発生しました。	<ol style="list-style-type: none"> <li>1. ロボット本体とコントローラのFG (フレームグランド) 端子が、接地されている事を点検してください。</li> <li>2. ロボット本体及びコントローラの近くにノイズ発生源となる設備(溶接機等)がない事を点検してください。</li> <li>3. ロボット本体とコントローラ間のケーブルがしっかり接続されているか点検してください。</li> <li>4. モータ交換後発生した場合は、交換モータのエンコーダのID番号が正しく設定されている事を確認してください。エラーログにて、他の軸のエンコーダ未受信エラーが発生していないか確認してください。特定軸以降6軸までのエラーが発生している場合、はじめの軸のエンコーダコネクタがしっかり接続されているか点検してください。全軸発生した場合は、3. の処置を実施してください。</li> </ol>
64F1	J 1 エンコーダCRCチェックエラー (CABS)	4	1軸エンコーダデータのCRCチェック異常が発生しました。	<ol style="list-style-type: none"> <li>1. ロボット本体とコントローラのFG (フレームグランド) 端子が、接地されている事を点検してください。</li> <li>2. ロボット本体及びコントローラの近くにノイズ発生源となる設備(溶接機等)がない事を点検してください。</li> <li>3. ロボット本体とコントローラ間のケーブルがしっかり接続されているか点検してください。</li> </ol>
64F2	J 2 エンコーダCRCチェックエラー (CABS)	4	2軸エンコーダデータのCRCチェック異常が発生しました。	<ol style="list-style-type: none"> <li>1. ロボット本体とコントローラのFG (フレームグランド) 端子が、接地されている事を点検してください。</li> <li>2. ロボット本体及びコントローラの近くにノイズ発生源となる設備(溶接機等)がない事を点検してください。</li> <li>3. ロボット本体とコントローラ間のケーブルがしっかり接続されているか点検してください。</li> </ol>
64F3	J 3 エンコーダCRCチェックエラー (CABS)	4	3軸エンコーダデータのCRCチェック異常が発生しました。	<ol style="list-style-type: none"> <li>1. ロボット本体とコントローラのFG (フレームグランド) 端子が、接地されている事を点検してください。</li> <li>2. ロボット本体及びコントローラの近くにノイズ発生源となる設備(溶接機等)がない事を点検してください。</li> <li>3. ロボット本体とコントローラ間のケーブルがしっかり接続されているか点検してください。</li> </ol>
64F4	J 4 エンコーダCRCチェックエラー (CABS)	4	4軸エンコーダデータのCRCチェック異常が発生しました。	<ol style="list-style-type: none"> <li>1. ロボット本体とコントローラのFG (フレームグランド) 端子が、接地されている事を点検してください。</li> <li>2. ロボット本体及びコントローラの近くにノイズ発生源となる設備(溶接機等)がない事を点検してください。</li> <li>3. ロボット本体とコントローラ間のケーブルがしっかり接続されているか点検してください。</li> </ol>

## 2 コントローラエラーコード表

コード	メッセージ	Level	説明	復帰処置
64F5	J 5 エンコーダCRCチェックエラー (CABS)	4	5軸エンコーダデータのCRCチェック異常が発生しました。	1. ロボット本体とコントローラのFG (フレームグランド) 端子が、接地されている事を点検してください。 2. ロボット本体及びコントローラの近くにノイズ発生源となる設備(溶接機等)がない事を点検してください。 3. ロボット本体とコントローラ間のケーブルがしっかり接続されているか点検してください。
64F6	J 6 エンコーダCRCチェックエラー (CABS)	4	6軸エンコーダデータのCRCチェック異常が発生しました。	1. ロボット本体とコントローラのFG (フレームグランド) 端子が、接地されている事を点検してください。 2. ロボット本体及びコントローラの近くにノイズ発生源となる設備(溶接機等)がない事を点検してください。 3. ロボット本体とコントローラ間のケーブルがしっかり接続されているか点検してください。
64F7	J 7 エンコーダCRCチェックエラー (CABS)	4	7軸エンコーダデータのCRCチェック異常が発生しました。	1. ロボット本体とコントローラのFG (フレームグランド) 端子が、接地されている事を点検してください。 2. ロボット本体及びコントローラの近くにノイズ発生源となる設備(溶接機等)がない事を点検してください。 3. ロボット本体とコントローラ間のケーブルがしっかり接続されているか点検してください。
64F8	J 8 エンコーダCRCチェックエラー (CABS)	4	8軸エンコーダデータのCRCチェック異常が発生しました。	1. ロボット本体とコントローラのFG (フレームグランド) 端子が、接地されている事を点検してください。 2. ロボット本体及びコントローラの近くにノイズ発生源となる設備(溶接機等)がない事を点検してください。 3. ロボット本体とコントローラ間のケーブルがしっかり接続されているか点検してください。
64F9	複数のモータが接続されています	2	モータが複数接続されているため、ID設定を行なうことができません。	モータが1つのみ接続された状態にした後、実行してください。
64FA	ベルト切断を検出しました	3	U軸アームのベルト切断を検出しました。	カバーをはずし、ベルト切れの有無を確認して下さい。
64FF	エンコーダエラー (モード未検出)	4	エンコーダGAがエンコーダエラーを検出したが、エンコーダはエラーを検出していません。	1. ロボット本体とコントローラのFG (フレームグランド) 端子が、接地されていることを点検してください。 2. ロボット本体及びコントローラの近くにノイズ発生源となる設備(溶接機など)がないことを点検してください。 3. ロボット本体とコントローラ間のケーブルがしっかり接続されているか点検してください。
6600	ホストサーボ間通信IC異常(サーボ)	5	コントローラ内部異常 (サーボ初期化時に通信ICの異常を検出しました。サーボ通信時に、通信異常が発生しました。)が発生しました。	1. ロボット本体とコントローラのFG (フレームグランド) 端子が、接地されていることを点検してください。 2. ロボット本体及びコントローラの近くにノイズ発生源となる設備(溶接機など)がないことを点検してください。 3. ロボット本体とコントローラ間のケーブルがしっかり接続されているか点検してください。

## 2 コントローラエラーコード表

コード	メッセージ	Level	説明	復帰処置
6601	ホストサーボ間通信IC異常(ホスト送信時1)	5	コントローラ内部異常 (ホストデータ送信直前と定期チェック時に送信エラーを検出した)が発生しました。	1. ロボット本体とコントローラのFG (フレームグランド) 端子が、接地されていることを点検してください。 2. ロボット本体及びコントローラの近くにノイズ発生源となる設備(溶接機など)がないことを点検してください。 3. ロボット本体とコントローラ間のケーブルがしっかり接続されているか点検してください。
6602	ホストサーボ間通信IC異常(ホスト送信時2)	5	コントローラ内部異常 (ホストデータ送信直前か定期チェック時に受信エラーを検出した)が発生しました。	1. ロボット本体とコントローラのFG (フレームグランド) 端子が、接地されていることを点検してください。 2. ロボット本体及びコントローラの近くにノイズ発生源となる設備(溶接機など)がないことを点検してください。 3. ロボット本体とコントローラ間のケーブルがしっかり接続されているか点検してください。
6603	ホスト通信割り込み遅延(サーボ)	4	コントローラ内部異常 (ホストからの割り込みが一定時間以上停止)が発生しました。	1. ロボット本体とコントローラのFG (フレームグランド) 端子が、接地されていることを点検してください。 2. ロボット本体及びコントローラの近くにノイズ発生源となる設備(溶接機など)がないことを点検してください。 3. ロボット本体とコントローラ間のケーブルがしっかり接続されているか点検してください。
6604	サーボコマンド返信タイムアウト	4	コントローラ内部異常(サーボからのコマンド完了の返信が返らない)が発生しました。	1. ロボット本体とコントローラのFG (フレームグランド) 端子が、接地されていることを点検してください。 2. ロボット本体及びコントローラの近くにノイズ発生源となる設備(溶接機など)がないことを点検してください。 3. ロボット本体とコントローラ間のケーブルがしっかり接続されているか点検してください。
6605	ホストサーボ間通信IC異常 (ホスト受信時)	5	コントローラ内部異常 (ホストデータ受信直後に通信異常を検出した)が発生しました。	1. ロボット本体とコントローラのFG (フレームグランド) 端子が、接地されていることを点検してください。 2. ロボット本体及びコントローラの近くにノイズ発生源となる設備(溶接機など)がないことを点検してください。 3. ロボット本体とコントローラ間のケーブルがしっかり接続されているか点検してください。
6607	サーボパラメータ異常	5	サーボパラメータに異常が発生しました。	コントローラのパワースイッチを一度切ってから再操作を行なってください。
6608	ホストパラメータ異常	5	動作パラメータに異常が発生しました。	コントローラのパワースイッチを一度切ってから再操作を行なってください。
6609	システムクロック遅延	5	内部クロックに遅延が発生しました。	コントローラのパワースイッチを一度切ってから再操作を行なってください。

## 2 コントローラエラーコード表

コード	メッセージ	Level	説明	復帰処置
6631	J1 速度限界オーバ	4	1軸の速度制限値を超えた動作をしました。	<ol style="list-style-type: none"> <li>1. ロボット本体とコントローラのFG (フレームグランド) 端子が、接地されていることを点検してください。</li> <li>2. ロボット本体及びコントローラの近くにノイズ発生源となる設備(溶接機など)がないことを点検してください。</li> <li>3. ロボット本体とコントローラ間のケーブルがしっかり接続されているか点検してください。</li> <li>4. ロボットに対応したアームマネージャファイルを転送し、コントローラ電源を再投入してください。</li> <li>5. 速度を下げてください。</li> </ol>
6632	J2 速度限界オーバ	4	2軸の速度制限値を超えた動作をしました。	<ol style="list-style-type: none"> <li>1. ロボット本体とコントローラのFG (フレームグランド) 端子が、接地されていることを点検してください。</li> <li>2. ロボット本体及びコントローラの近くにノイズ発生源となる設備(溶接機など)がないことを点検してください。</li> <li>3. ロボット本体とコントローラ間のケーブルがしっかり接続されているか点検してください。</li> <li>4. ロボットに対応したアームマネージャファイルを転送し、コントローラ電源を再投入してください。</li> <li>5. 速度を下げてください。</li> </ol>
6633	J3 速度限界オーバ	4	3軸の速度制限値を超えた動作をしました。	<ol style="list-style-type: none"> <li>1. ロボット本体とコントローラのFG (フレームグランド) 端子が、接地されていることを点検してください。</li> <li>2. ロボット本体及びコントローラの近くにノイズ発生源となる設備(溶接機など)がないことを点検してください。</li> <li>3. ロボット本体とコントローラ間のケーブルがしっかり接続されているか点検してください。</li> <li>4. ロボットに対応したアームマネージャファイルを転送し、コントローラ電源を再投入してください。</li> <li>5. 速度を下げてください。</li> </ol>
6634	J4 速度限界オーバ	4	4軸の速度制限値を超えた動作をしました。	<ol style="list-style-type: none"> <li>1. ロボット本体とコントローラのFG (フレームグランド) 端子が、接地されていることを点検してください。</li> <li>2. ロボット本体及びコントローラの近くにノイズ発生源となる設備(溶接機など)がないことを点検してください。</li> <li>3. ロボット本体とコントローラ間のケーブルがしっかり接続されているか点検してください。</li> <li>4. ロボットに対応したアームマネージャファイルを転送し、コントローラ電源を再投入してください。</li> <li>5. 速度を下げてください。</li> </ol>

## 2 コントローラエラーコード表

コード	メッセージ	Level	説明	復帰処置
6635	J5 速度限界オーバ	4	5軸の速度制限値を超えた動作をしました。	<ol style="list-style-type: none"> <li>1. ロボット本体とコントローラのFG（フレームグランド）端子が、接地されていることを点検してください。</li> <li>2. ロボット本体及びコントローラの近くにノイズ発生源となる設備（溶接機など）がないことを点検してください。</li> <li>3. ロボット本体とコントローラ間のケーブルがしっかり接続されているか点検してください。</li> <li>4. ロボットに対応したアームマネージャファイルを転送し、コントローラ電源を再投入してください。</li> <li>5. 速度を下げてください。</li> </ol>
6636	J6 速度限界オーバ	4	6軸の速度制限値を超えた動作をしました。	<ol style="list-style-type: none"> <li>1. ロボット本体とコントローラのFG（フレームグランド）端子が、接地されていることを点検してください。</li> <li>2. ロボット本体及びコントローラの近くにノイズ発生源となる設備（溶接機など）がないことを点検してください。</li> <li>3. ロボット本体とコントローラ間のケーブルがしっかり接続されているか点検してください。</li> <li>4. ロボットに対応したアームマネージャファイルを転送し、コントローラ電源を再投入してください。</li> <li>5. 速度を下げてください。</li> </ol>
6637	J7 速度限界オーバ	4	7軸の速度制限値を超えた動作をしました。	<ol style="list-style-type: none"> <li>1. ロボット本体とコントローラのFG（フレームグランド）端子が、接地されていることを点検してください。</li> <li>2. ロボット本体及びコントローラの近くにノイズ発生源となる設備（溶接機など）がないことを点検してください。</li> <li>3. ロボット本体とコントローラ間のケーブルがしっかり接続されているか点検してください。</li> <li>4. ロボットに対応したアームマネージャファイルを転送し、コントローラ電源を再投入してください。</li> <li>5. 速度を下げてください。</li> </ol>
6638	J8 速度限界オーバ	4	8軸の速度制限値を超えた動作をしました。	<ol style="list-style-type: none"> <li>1. ロボット本体とコントローラのFG（フレームグランド）端子が、接地されていることを点検してください。</li> <li>2. ロボット本体及びコントローラの近くにノイズ発生源となる設備（溶接機など）がないことを点検してください。</li> <li>3. ロボット本体とコントローラ間のケーブルがしっかり接続されているか点検してください。</li> <li>4. ロボットに対応したアームマネージャファイルを転送し、コントローラ電源を再投入してください。</li> <li>5. 速度を下げてください。</li> </ol>

## 2 コントローラエラーコード表

コード	メッセージ	Level	説明	復帰処置
6641	J1 加速度限界オーバ	4	1軸の加速度制限値を超えた動作をしました。	<ol style="list-style-type: none"> <li>1. いずれかの軸(含むハンド、ワーク)が障害物(周辺装置、配管、配線)と接触していないか点検してください。</li> <li>2. ハンド(含むワーク)の仕様が、ロボットの基準を越えていないか点検してください。</li> <li>3. ロボット本体とFG(フレームグランド)端子が、接地されていることを点検してください。</li> <li>4. ロボット本体及びコントローラの近くにノイズ発生源となる設備(溶接機など)がないことを点検してください。</li> <li>5. ロボット本体とコントローラ間のケーブルがしっかり接続されているか点検してください。</li> <li>6. 速度・加速度を下げてください。</li> </ol>
6642	J2 加速度限界オーバ	4	2軸の加速度制限値を超えた動作をしました。	<ol style="list-style-type: none"> <li>1. いずれかの軸(含むハンド、ワーク)が障害物(周辺装置、配管、配線)と接触していないか点検してください。</li> <li>2. ハンド(含むワーク)の仕様が、ロボットの基準を越えていないか点検してください。</li> <li>3. ロボット本体とFG(フレームグランド)端子が、接地されていることを点検してください。</li> <li>4. ロボット本体及びコントローラの近くにノイズ発生源となる設備(溶接機など)がないことを点検してください。</li> <li>5. ロボット本体とコントローラ間のケーブルがしっかり接続されているか点検してください。</li> <li>6. 速度・加速度を下げてください。</li> </ol>
6643	J3 加速度限界オーバ	4	3軸の加速度制限値を超えた動作をしました。	<ol style="list-style-type: none"> <li>1. いずれかの軸(含むハンド、ワーク)が障害物(周辺装置、配管、配線)と接触していないか点検してください。</li> <li>2. ハンド(含むワーク)の仕様が、ロボットの基準を越えていないか点検してください。</li> <li>3. ロボット本体とFG(フレームグランド)端子が、接地されていることを点検してください。</li> <li>4. ロボット本体及びコントローラの近くにノイズ発生源となる設備(溶接機など)がないことを点検してください。</li> <li>5. ロボット本体とコントローラ間のケーブルがしっかり接続されているか点検してください。</li> <li>6. 速度・加速度を下げてください。</li> </ol>

## 2 コントローラエラーコード表

コード	メッセージ	Level	説明	復帰処置
6644	J4 加速度限界オーバ	4	4軸の加速度制限値を超えた動作をしました。	<ol style="list-style-type: none"> <li>1. いずれかの軸(含むハンド、ワーク)が障害物(周辺装置、配管、配線)と接触していないか点検してください。</li> <li>2. ハンド(含むワーク)の仕様が、ロボットの基準を越えていないか点検してください。</li> <li>3. ロボット本体とFG(フレームグランド)端子が、接地されていることを点検してください。</li> <li>4. ロボット本体及びコントローラの近くにノイズ発生源となる設備(溶接機など)がないことを点検してください。</li> <li>5. ロボット本体とコントローラ間のケーブルがしっかり接続されているか点検してください。</li> <li>6. 速度・加速度を下げてください。</li> </ol>
6645	J5 加速度限界オーバ	4	5軸の加速度制限値を超えた動作をしました。	<ol style="list-style-type: none"> <li>1. いずれかの軸(含むハンド、ワーク)が障害物(周辺装置、配管、配線)と接触していないか点検してください。</li> <li>2. ハンド(含むワーク)の仕様が、ロボットの基準を越えていないか点検してください。</li> <li>3. ロボット本体とFG(フレームグランド)端子が、接地されていることを点検してください。</li> <li>4. ロボット本体及びコントローラの近くにノイズ発生源となる設備(溶接機など)がないことを点検してください。</li> <li>5. ロボット本体とコントローラ間のケーブルがしっかり接続されているか点検してください。</li> <li>6. 速度・加速度を下げてください。</li> </ol>
6646	J6 加速度限界オーバ	4	6軸の加速度制限値を超えた動作をしました。	<ol style="list-style-type: none"> <li>1. いずれかの軸(含むハンド、ワーク)が障害物(周辺装置、配管、配線)と接触していないか点検してください。</li> <li>2. ハンド(含むワーク)の仕様が、ロボットの基準を越えていないか点検してください。</li> <li>3. ロボット本体とFG(フレームグランド)端子が、接地されていることを点検してください。</li> <li>4. ロボット本体及びコントローラの近くにノイズ発生源となる設備(溶接機など)がないことを点検してください。</li> <li>5. ロボット本体とコントローラ間のケーブルがしっかり接続されているか点検してください。</li> <li>6. 速度・加速度を下げてください。</li> </ol>

## 2 コントローラエラーコード表

コード	メッセージ	Level	説明	復帰処置
6647	J 7 加速度限界オーバ	4	7軸の加速度制限値を超えた動作をしました。	<ol style="list-style-type: none"> <li>1. いずれかの軸(含むハンド、ワーク)が障害物(周辺装置、配管、配線)と接触していないか点検してください。</li> <li>2. ハンド(含むワーク)の仕様が、ロボットの基準を越えていないか点検してください。</li> <li>3. ロボット本体とFG(フレームグランド)端子が、接地されていることを点検してください。</li> <li>4. ロボット本体及びコントローラの近くにノイズ発生源となる設備(溶接機など)がないことを点検してください。</li> <li>5. ロボット本体とコントローラ間のケーブルがしっかり接続されているか点検してください。</li> <li>6. 速度・加速度を下げてください。</li> </ol>
6648	J 8 加速度限界オーバ	4	8軸の加速度制限値を超えた動作をしました。	<ol style="list-style-type: none"> <li>1. いずれかの軸(含むハンド、ワーク)が障害物(周辺装置、配管、配線)と接触していないか点検してください。</li> <li>2. ハンド(含むワーク)の仕様が、ロボットの基準を越えていないか点検してください。</li> <li>3. ロボット本体とFG(フレームグランド)端子が、接地されていることを点検してください。</li> <li>4. ロボット本体及びコントローラの近くにノイズ発生源となる設備(溶接機など)がないことを点検してください。</li> <li>5. ロボット本体とコントローラ間のケーブルがしっかり接続されているか点検してください。</li> <li>6. 速度・加速度を下げてください。</li> </ol>
6651	チェック命令タイムオーバ	3	停止精度 (@E) 指定時、指定時間内で停止精度に入りませんでした。	<ol style="list-style-type: none"> <li>1. いずれかの軸(含むハンド、ワーク)が障害物(周辺装置、配管、配線)と接触していないか点検してください。</li> <li>2. ハンド(含むワーク)の仕様が、ロボットの基準を越えていないか点検してください。</li> <li>3. 使用条件中の停止時の許容パルス幅、動作終了タイムアウトのパラメータが初期値に対し小さすぎないか確認してください。</li> <li>4. プログラムにてResetPulseWidth(), ResetTimeOut()を実行し、動作確認ください。</li> </ol>
665A	電流制限設定できません	3	重力補償無効中に電流制限設定をしようとした。	重力補償を有効にした後、電流制限を実行してください。
665B	重力補償を無効化に出来ません	3	電流制限中に重力補償を無効化しようとした。	電流制限を解除後に重力補償を無効にしてください。
6671	指定位置がJ1ソフトリミットオーバ	3	<ol style="list-style-type: none"> <li>1. 1軸の動作目標位置がソフトウェアリミットを超えています。</li> <li>2. CP動作で物理的に直線動作できない座標が入力されています。</li> </ol>	<ol style="list-style-type: none"> <li>1. 動作目標位置を可動範囲内に修正してください。</li> <li>2. ロボットの仕様変更(CALSET)を行った後に、このエラーが発生した場合は、仕様変更手順に間違いがないかを点検してください。</li> <li>3. CP動作で特異点近傍を通過していないか確認の上、特異点を避ける様なプログラムに修正してください。</li> </ol> <p>但し、ロボットを可動範囲内へ戻すときは、手動の各軸モードを用いてください。XY、TOOLモードでは動かせない場合があります。</p>

## 2 コントローラエラーコード表

コード	メッセージ	Level	説明	復帰処置
6672	指定位置がJ2ソフトリミットオーバー	3	1. 2軸の動作目標位置がソフトウェアリミットを超えています。 2. CP動作で物理的に直線動作できない座標が入力されています。	1. 動作目標位置を可動範囲内に修正してください。 2. ロボットの仕様変更(CALSET)を行った後に、このエラーが発生した場合は、仕様変更手順に間違いがないかを点検してください。 3. CP動作で特異点近傍を通過していないか確認の上、特異点を避ける様なプログラムに修正してください。 但し、ロボットを可動範囲内へ戻すときは、手動の各軸モードを用いてください。XY、TOOLモードでは動かせない場合があります。
6673	指定位置がJ3ソフトリミットオーバー	3	1. 3軸の動作目標位置がソフトウェアリミットを超えています。 2. CP動作で物理的に直線動作できない座標が入力されています。	1. 動作目標位置を可動範囲内に修正してください。 2. ロボットの仕様変更(CALSET)を行った後に、このエラーが発生した場合は、仕様変更手順に間違いがないかを点検してください。 3. CP動作で特異点近傍を通過していないか確認の上、特異点を避ける様なプログラムに修正してください。 但し、ロボットを可動範囲内へ戻すときは、手動の各軸モードを用いてください。XY、TOOLモードでは動かせない場合があります。
6674	指定位置がJ4ソフトリミットオーバー	3	1. 4軸の動作目標位置がソフトウェアリミットを超えています。 2. CP動作で物理的に直線動作できない座標が入力されています。	1. 動作目標位置を可動範囲内に修正してください。 2. ロボットの仕様変更(CALSET)を行った後に、このエラーが発生した場合は、仕様変更手順に間違いがないかを点検してください。 3. CP動作で特異点近傍を通過していないか確認の上、特異点を避ける様なプログラムに修正してください。 但し、ロボットを可動範囲内へ戻すときは、手動の各軸モードを用いてください。XY、TOOLモードでは動かせない場合があります。
6675	指定位置がJ5ソフトリミットオーバー	3	1. 5軸の動作目標位置がソフトウェアリミットを超えています。 2. CP動作で物理的に直線動作できない座標が入力されています。	1. 動作目標位置を可動範囲内に修正してください。 2. ロボットの仕様変更(CALSET)を行った後に、このエラーが発生した場合は、仕様変更手順に間違いがないかを点検してください。 3. CP動作で特異点近傍を通過していないか確認の上、特異点を避ける様なプログラムに修正してください。 但し、ロボットを可動範囲内へ戻すときは、手動の各軸モードを用いてください。XY、TOOLモードでは動かせない場合があります。
6676	指定位置がJ6ソフトリミットオーバー	3	1. 6軸の動作目標位置がソフトウェアリミットを超えています。 2. CP動作で物理的に直線動作できない座標が入力されています。	1. 動作目標位置を可動範囲内に修正してください。 2. ロボットの仕様変更(CALSET)を行った後に、このエラーが発生した場合は、仕様変更手順に間違いがないかを点検してください。 3. CP動作で特異点近傍を通過していないか確認の上、特異点を避ける様なプログラムに修正してください。 但し、ロボットを可動範囲内へ戻すときは、手動の各軸モードを用いてください。XY、TOOLモードでは動かせない場合があります。

## 2 コントローラエラーコード表

コード	メッセージ	Level	説明	復帰処置
6677	指定位置がJ7ソフトリミットオーバー	3	1. 7軸の動作目標位置がソフトウェアリミットを超えています。 2. CP動作で物理的に直線動作できない座標が入力されています。	1. 動作目標位置を可動範囲内に修正してください。 2. ロボットの仕様変更 (CALSET) を行った後に、このエラーが発生した場合は、仕様変更手順に間違いがないかを点検してください。 3. CP動作で特異点近傍を通過していないか確認の上、特異点を避ける様なプログラムに修正してください。 但し、ロボットを可動範囲内へ戻すときは、手動の各軸モードを用いてください。XY、TOOLモードでは動かさない場合があります。
6678	指定位置がJ8ソフトリミットオーバー	3	1. 8軸の動作目標位置がソフトウェアリミットを超えています。 2. CP動作で物理的に直線動作できない座標が入力されています。	1. 動作目標位置を可動範囲内に修正してください。 2. ロボットの仕様変更 (CALSET) を行った後に、このエラーが発生した場合は、仕様変更手順に間違いがないかを点検してください。 3. CP動作で特異点近傍を通過していないか確認の上、特異点を避ける様なプログラムに修正してください。 但し、ロボットを可動範囲内へ戻すときは、手動の各軸モードを用いてください。XY、TOOLモードでは動かさない場合があります。
6679	指定位置が可動範囲外1	3	動作目標位置が可動範囲外です。	1. 動作目標位置を可動範囲内に修正してください。 2. ロボットの仕様変更 (CALSET) を行った後に、このエラーが発生した場合は、仕様変更手順に間違いがないかを点検してください。 3. PTP動作の動作目標位置、P2J, T2JコマンドのP, T変数に物理的に実現不可能な位置、形態を指定してください。
667A	指定位置が可動範囲外2	3	動作目標位置が可動範囲外です。	1. 動作目標位置を可動範囲内に修正してください。 2. ロボットの仕様変更 (CALSET) を行った後に、このエラーが発生した場合は、仕様変更手順に間違いがないかを点検してください。 3. PTP動作の動作目標位置、P2J, T2JコマンドのP, T変数に物理的に実現不可能な位置、形態を指定してください。
667B	指定位置が特異点です	3	位置変数内容が特異点であるため、逆座標変換コマンドを実行できません。	位置変数の内容を特異点でない値にしてください。
66D1	力制限中の現位置がJ1ソフトリミットオーバー	3	力制限中に1軸のソフトリミットを超えました。	ソフトリミット内で動作可能な様に、動作位置を修正してください。
66D2	力制限中の現位置がJ2ソフトリミットオーバー	3	力制限中に2軸のソフトリミットを超えました。	ソフトリミット内で動作可能な様に、動作位置を修正してください。
66D3	力制限中の現位置がJ3ソフトリミットオーバー	3	力制限中に3軸のソフトリミットを超えました。	ソフトリミット内で動作可能な様に、動作位置を修正してください。
66D4	力制限中の現位置がJ4ソフトリミットオーバー	3	力制限中に4軸のソフトリミットを超えました。	ソフトリミット内で動作可能な様に、動作位置を修正してください。
66D5	力制限中の現位置がJ5ソフトリミットオーバー	3	力制限中に5軸のソフトリミットを超えました。	ソフトリミット内で動作可能な様に、動作位置を修正してください。
66D6	力制限中の現位置がJ6ソフトリミットオーバー	3	力制限中に6軸のソフトリミットを超えました。	ソフトリミット内で動作可能な様に、動作位置を修正してください。

## 2 コントローラエラーコード表

コード	メッセージ	Level	説明	復帰処置
66D7	力制限中の現位置がJ7ソフトリミットオーバー	3	力制限中に7軸のソフトリミットを超えました。	ソフトリミット内で動作可能な様に、動作位置を修正してください。
66D8	力制限中の現位置がJ8ソフトリミットオーバー	3	力制限中に8軸のソフトリミットを超えました。	ソフトリミット内で動作可能な様に、動作位置を修正してください。
6710	サーボ通信初期化異常	5	コントローラ内部異常(ホスト、サーボ通信処理初期化異常)が発生しました。	1. ロボット本体とコントローラのFG (フレームグランド) 端子が、接地されていることを点検してください。 2. ロボット本体及びコントローラの近くにノイズ発生源となる設備(溶接機など)がないことを点検してください。 3. ロボット本体とコントローラ間のケーブルがしっかり接続されているか点検してください。
671A	指令値演算遅延	4	指令値計算時間オーバー異常が発生しました。	ロボット動作中にRS223C, イーサネットによる通信頻度が高い場合やコントローラのキーボード操作を実行するとこのエラーが発生する場合があります。ロボット停止時に再操作してください。
671B	サーボコマンド処理遅延	4	コントローラ内部異常(サーボからのコマンド割り込み遅延)が発生しました。	1. ロボット本体とコントローラのFG (フレームグランド) 端子が、接地されていることを点検してください。 2. ロボット本体及びコントローラの近くにノイズ発生源となる設備(溶接機など)がないことを点検してください。 3. ロボット本体とコントローラ間のケーブルがしっかり接続されているか点検してください。
6750	キャンセル未実行	2	全軸のCALSETが未実施です。	1. エンコーダリセット後でCALSETを実施していない場合は、CALSETを実施してください。 2. メモリクリア後、アームパラメータを転送をしていない場合はアームパラメータを転送してください。
6751	J1 キャンセルを実行してください。	2	1軸のCALSETが未実施です。	1. エンコーダリセット後でCALSETを実施していない場合は、CALSETを実施してください。 2. メモリクリア後、アームパラメータを転送をしていない場合はアームパラメータを転送してください。
6752	J2 キャンセルを実行してください。	2	2軸のCALSETが未実施です。	1. エンコーダリセット後でCALSETを実施していない場合は、CALSETを実施してください。 2. メモリクリア後、アームパラメータを転送をしていない場合はアームパラメータを転送してください。
6753	J3 キャンセルを実行してください。	2	3軸のCALSETが未実施です。	1. エンコーダリセット後でCALSETを実施していない場合は、CALSETを実施してください。 2. メモリクリア後、アームパラメータを転送をしていない場合はアームパラメータを転送してください。
6754	J4 キャンセルを実行してください。	2	4軸のCALSETが未実施です。	1. エンコーダリセット後でCALSETを実施していない場合は、CALSETを実施してください。 2. メモリクリア後、アームパラメータを転送をしていない場合はアームパラメータを転送してください。

## 2 コントローラエラーコード表

コード	メッセージ	Level	説明	復帰処置
6755	J5 キャルセットを実行してください。	2	5軸のCALSETが未実施です。	1. エンコーダリセット後でCALSETを実施していない場合は、CALSETを実施してください。 2. メモリクリア後、アームパラメータを転送をしていない場合はアームパラメータを転送してください。
6756	J6 キャルセットを実行してください。	2	6軸のCALSETが未実施です。	1. エンコーダリセット後でCALSETを実施していない場合は、CALSETを実施してください。 2. メモリクリア後、アームパラメータを転送をしていない場合はアームパラメータを転送してください。
6757	J7 キャルセットを実行してください	2	7軸のCALSETが未実施です。	1. エンコーダリセット後でCALSETを実施していない場合は、CALSETを実施してください。 2. メモリクリア後、アームパラメータを転送をしていない場合はアームパラメータを転送してください。
6758	J8 キャルセットを実行してください	2	8軸のCALSETが未実施です。	1. エンコーダリセット後でCALSETを実施していない場合は、CALSETを実施してください。 2. メモリクリア後、アームパラメータを転送をしていない場合はアームパラメータを転送してください。
6761	J1 指令加速度制限オーバ(サーボ)	4	1軸の加速度指令値が限界値を超えているので、指定された速度でCP動作できません。	1. 速度、加速度を下げてください。または動作経路に干渉などの問題がなければPTP動作にしてください。 2. CP動作で特異点近傍を通過していないか確認の上、特異点を避けるようにプログラムを修正してください。 3. 最適可搬質量設定モードを2または3で発生する場合、速度、加速度を下げてください。
6762	J2 指令加速度制限オーバ(サーボ)	4	2軸の加速度指令値が限界値を超えているので、指定された速度でCP動作できません。	1. 速度、加速度を下げてください。または動作経路に干渉などの問題がなければPTP動作にしてください。 2. CP動作で特異点近傍を通過していないか確認の上、特異点を避けるようにプログラムを修正してください。 3. 最適可搬質量設定モードを2または3で発生する場合、速度、加速度を下げてください。
6763	J3 指令加速度制限オーバ(サーボ)	4	3軸の加速度指令値が限界値を超えているので、指定された速度でCP動作できません。	1. 速度、加速度を下げてください。または動作経路に干渉などの問題がなければPTP動作にしてください。 2. CP動作で特異点近傍を通過していないか確認の上、特異点を避けるようにプログラムを修正してください。 3. 最適可搬質量設定モードを2または3で発生する場合、速度、加速度を下げてください。

## 2 コントローラエラーコード表

コード	メッセージ	Level	説明	復帰処置
6764	J4 指令加速度制限オーバ(サーボ)	4	4軸の加速度指令値が限界値を超えているので、指定された速度でCP動作できません。	<ol style="list-style-type: none"> <li>1. 速度、加速度を下げてください。または動作経路に干渉などの問題がなければPTP動作にしてください。</li> <li>2. CP動作で特異点近傍を通過していないか確認の上、特異点を避けるようにプログラムを修正してください。</li> <li>3. 最適可搬質量設定モードを2または3で発生する場合、速度、加速度を下げてください。</li> </ol>
6765	J5 指令加速度制限オーバ(サーボ)	4	5軸の加速度指令値が限界値を超えているので、指定された速度でCP動作できません。	<ol style="list-style-type: none"> <li>1. 速度、加速度を下げてください。または動作経路に干渉などの問題がなければPTP動作にしてください。</li> <li>2. CP動作で特異点近傍を通過していないか確認の上、特異点を避けるようにプログラムを修正してください。</li> <li>3. 最適可搬質量設定モードを2または3で発生する場合、速度、加速度を下げてください。</li> </ol>
6766	J6 指令加速度制限オーバ(サーボ)	4	6軸の加速度指令値が限界値を超えているので、指定された速度でCP動作できません。	<ol style="list-style-type: none"> <li>1. 速度、加速度を下げてください。または動作経路に干渉などの問題がなければPTP動作にしてください。</li> <li>2. CP動作で特異点近傍を通過していないか確認の上、特異点を避けるようにプログラムを修正してください。</li> <li>3. 最適可搬質量設定モードを2または3で発生する場合、速度、加速度を下げてください。</li> </ol>
6767	J7 指令加速度制限オーバ(サーボ)	4	7軸の加速度指令値が限界値を超えているので、指定された速度でCP動作できません。	<ol style="list-style-type: none"> <li>1. 速度、加速度を下げてください。または動作経路に干渉などの問題がなければPTP動作にしてください。</li> <li>2. CP動作で特異点近傍を通過していないか確認の上、特異点を避けるようにプログラムを修正してください。</li> <li>3. 最適可搬質量設定モードを2または3で発生する場合、速度、加速度を下げてください。</li> </ol>
6768	J8 指令加速度制限オーバ(サーボ)	4	8軸の加速度指令値が限界値を超えているので、指定された速度でCP動作できません。	<ol style="list-style-type: none"> <li>1. 速度、加速度を下げてください。または動作経路に干渉などの問題がなければPTP動作にしてください。</li> <li>2. CP動作で特異点近傍を通過していないか確認の上、特異点を避けるようにプログラムを修正してください。</li> <li>3. 最適可搬質量設定モードを2または3で発生する場合、速度、加速度を下げてください。</li> </ol>
6769	J1 指令加速度制限オーバ(ホスト)	4	1軸の加速度指令値が限界値を超えているので、指定された速度でCP動作できません。	<ol style="list-style-type: none"> <li>1. 速度、加速度を下げてください。または動作経路に干渉などの問題がなければPTP動作にしてください。</li> <li>2. CP動作で特異点近傍を通過していないか確認の上、特異点を避けるようにプログラムを修正してください。</li> <li>3. 最適可搬質量設定モードを2または3で発生する場合、速度、加速度を下げてください。</li> </ol>

## 2 コントローラエラーコード表

コード	メッセージ	Level	説明	復帰処置
676A	J2 指令加速度制限オーバ(ホスト)	4	2軸の加速度指令値が限界値を超えているので、指定された速度でCP動作できません。	<ol style="list-style-type: none"> <li>1. 速度、加速度を下げてください。または動作経路に干渉などの問題がなければPTP動作にしてください。</li> <li>2. CP動作で特異点近傍を通過していないか確認の上、特異点を避けるようにプログラムを修正してください。</li> <li>3. 最適可搬質量設定モードを2または3で発生する場合、速度、加速度を下げてください。</li> </ol>
676B	J3 指令加速度制限オーバ(ホスト)	4	3軸の加速度指令値が限界値を超えているので、指定された速度でCP動作できません。	<ol style="list-style-type: none"> <li>1. 速度、加速度を下げてください。または動作経路に干渉などの問題がなければPTP動作にしてください。</li> <li>2. CP動作で特異点近傍を通過していないか確認の上、特異点を避けるようにプログラムを修正してください。</li> <li>3. 最適可搬質量設定モードを2または3で発生する場合、速度、加速度を下げてください。</li> </ol>
676C	J4 指令加速度制限オーバ(ホスト)	4	4軸の加速度指令値が限界値を超えているので、指定された速度でCP動作できません。	<ol style="list-style-type: none"> <li>1. 速度、加速度を下げてください。または動作経路に干渉などの問題がなければPTP動作にしてください。</li> <li>2. CP動作で特異点近傍を通過していないか確認の上、特異点を避けるようにプログラムを修正してください。</li> <li>3. 最適可搬質量設定モードを2または3で発生する場合、速度、加速度を下げてください。</li> </ol>
676D	J5 指令加速度制限オーバ(ホスト)	4	5軸の加速度指令値が限界値を超えているので、指定された速度でCP動作できません。	<ol style="list-style-type: none"> <li>1. 速度、加速度を下げてください。または動作経路に干渉などの問題がなければPTP動作にしてください。</li> <li>2. CP動作で特異点近傍を通過していないか確認の上、特異点を避けるようにプログラムを修正してください。</li> <li>3. 最適可搬質量設定モードを2または3で発生する場合、速度、加速度を下げてください。</li> </ol>
676E	J6 指令加速度制限オーバ(ホスト)	4	6軸の加速度指令値が限界値を超えているので、指定された速度でCP動作できない。	<ol style="list-style-type: none"> <li>1. 速度、加速度を下げてください。または動作経路に干渉などの問題がなければPTP動作にしてください。</li> <li>2. CP動作で特異点近傍を通過していないか確認の上、特異点を避けるようにプログラムを修正してください。</li> <li>3. 最適可搬質量設定モードを2または3で発生する場合、速度、加速度を下げてください。</li> </ol>
676F	J7 指令加速度制限オーバ(ホスト)	4	7軸の加速度指令値が限界値を超えているので、指定された速度でCP動作できない。	<ol style="list-style-type: none"> <li>1. 速度、加速度を下げてください。または動作経路に干渉などの問題がなければPTP動作にしてください。</li> <li>2. CP動作で特異点近傍を通過していないか確認の上、特異点を避けるようにプログラムを修正してください。</li> <li>3. 最適可搬質量設定モードを2または3で発生する場合、速度、加速度を下げてください。</li> </ol>

## 2 コントローラエラーコード表

コード	メッセージ	Level	説明	復帰処置
6770	J8 指令加速度制限オーバ(ホスト)	4	8軸の加速度指令値が限界値を超えているので、指定された速度でCP動作できない。	1. 速度、加速度を下げてください。または動作経路に干渉などの問題がなければPTP動作にしてください。 2. CP動作で特異点近傍を通過していないか確認の上、特異点を避けるようにプログラムを修正してください。 3. 最適可搬質量設定モードを2または3で発生する場合、速度、加速度を下げてください。
6771	J1 エンコーダスピードオーバ	5	コントローラ電源オフ時の1軸エンコーダスピードエラーが発生しました。	コントローラ電源OFF時にロボットに過大な衝撃が加わるとこのエラーになります。エンコーダをリセットしてCALSETを行なってください。
6772	J2 エンコーダスピードオーバ	5	コントローラ電源オフ時の2軸エンコーダスピードエラーが発生しました。	コントローラ電源OFF時にロボットに過大な衝撃が加わるとこのエラーになります。エンコーダをリセットしてCALSETを行なってください。
6773	J3 エンコーダスピードオーバ	5	コントローラ電源オフ時の3軸エンコーダスピードエラーが発生しました。	コントローラ電源OFF時にロボットに過大な衝撃が加わるとこのエラーになります。エンコーダをリセットしてCALSETを行なってください。
6774	J4 エンコーダスピードオーバ	5	コントローラ電源オフ時の4軸エンコーダスピードエラーが発生しました。	コントローラ電源OFF時にロボットに過大な衝撃が加わるとこのエラーになります。エンコーダをリセットしてCALSETを行なってください。
6775	J5 エンコーダスピードオーバ	5	コントローラ電源オフ時の5軸エンコーダスピードエラーが発生しました。	コントローラ電源OFF時にロボットに過大な衝撃が加わるとこのエラーになります。エンコーダをリセットしてCALSETを行なってください。
6776	J6 エンコーダスピードオーバ	5	コントローラ電源オフ時の6軸エンコーダスピードエラーが発生しました。	コントローラ電源OFF時にロボットに過大な衝撃が加わるとこのエラーになります。エンコーダをリセットしてCALSETを行なってください。
6777	J7 エンコーダスピードオーバ	5	コントローラ電源オフ時の7軸エンコーダスピードエラーが発生しました。	コントローラ電源OFF時にロボットに過大な衝撃が加わるとこのエラーになります。エンコーダをリセットしてCALSETを行なってください。
6778	J8 エンコーダスピードオーバ	5	コントローラ電源オフ時の8軸エンコーダスピードエラーが発生しました。	コントローラ電源OFF時にロボットに過大な衝撃が加わるとこのエラーになります。エンコーダをリセットしてCALSETを行なってください。
6781	J1 ブレーキ解除時速度オーバ	2	ブレーキオフ時の1軸エンコーダスピードエラーが発生しました。	ブレーキ解除し、ロボットを動作させる際、過度な力を加えないよう注意してください。
6782	J2 ブレーキ解除時速度オーバ	2	ブレーキオフ時の2軸エンコーダスピードエラーが発生しました。	ブレーキ解除し、ロボットを動作させる際、過度な力を加えないよう注意してください。
6783	J3 ブレーキ解除時速度オーバ	2	ブレーキオフ時の3軸エンコーダスピードエラーが発生しました。	ブレーキ解除し、ロボットを動作させる際、過度な力を加えないよう注意してください。
6784	J4 ブレーキ解除時速度オーバ	2	ブレーキオフ時の4軸エンコーダスピードエラーが発生しました。	ブレーキ解除し、ロボットを動作させる際、過度な力を加えないよう注意してください。
6785	J5 ブレーキ解除時速度オーバ	2	ブレーキオフ時の5軸エンコーダスピードエラーが発生しました。	ブレーキ解除し、ロボットを動作させる際、過度な力を加えないよう注意してください。
6786	J6 ブレーキ解除時速度オーバ	2	ブレーキオフ時の6軸エンコーダスピードエラーが発生しました。	ブレーキ解除し、ロボットを動作させる際、過度な力を加えないよう注意してください。
6787	J7 ブレーキ解除時速度オーバ	2	ブレーキオフ時の7軸エンコーダスピードエラーが発生しました。	ブレーキ解除し、ロボットを動作させる際、過度な力を加えないよう注意してください。
6788	J8 ブレーキ解除時速度オーバ	2	ブレーキオフ時の8軸エンコーダスピードエラーが発生しました。	ブレーキ解除し、ロボットを動作させる際、過度な力を加えないよう注意してください。

## 2 コントローラエラーコード表

コード	メッセージ	Level	説明	復帰処置
67B3	動作命令のデータ保存に失敗しました	3	動作命令のデータが保存される前に電源がOFFしました	電源OFF前の続きから起動させる事はできません。全てのプログラム、I/0は初期化されますので周辺設備と衝突しないようロボットを安全な位置へ移動させた後、動作させて下さい。
67B4	ARRIVE命令のバックアップデータが異常です	3	ARRIVE命令のデータが保存される前に電源がOFFしました	電源OFF前の続きから起動させる事はできません。全てのプログラム、I/0は初期化されますので周辺設備と衝突しないようロボットを安全な位置へ移動させた後、動作させて下さい。
67B5	手動・ティーフチェック中の動作命令は復電不可	3	自動モードで実行された動作命令がありません	電源OFF前の続きから起動させる事はできません。全てのプログラム、I/0は初期化されますので周辺設備と衝突しないようロボットを安全な位置へ移動させた後、動作させて下さい。
67B6	マシンロック運転のため復電できません	3	電源がOFFされる時マシンロック運転されていた	電源OFF前の続きから起動させる事はできません。全てのプログラム、I/0は初期化されますので周辺設備と衝突しないようロボットを安全な位置へ移動させた後、動作させて下さい。
67E7	無限回転設定軸です	3	無限回転設定になっている軸に対して、このコマンドおよび操作を実行することは出来ません。	無限回転設定を解除するか、無限回転設定になっている軸に対してこのコマンドおよび操作を実行しないでください。
67E8	無限回転設定でない軸です	3	無限回転設定でない軸に対して、このコマンドおよび操作を実行することは出来ません。	無限回転設定にするか、無限回転設定になっていない軸に対してこのコマンドおよび操作を実行しないでください。
67FE	初期化処理異常	5	コントローラ内部異常（ホスト初期化処理異常）が発生しました。	コントローラのパワースイッチを一度切ってから再操作を行なってください。
67FF	コンフィグレーション異常	5	コントローラ内部異常（ソフトウェア異常）が発生しました。	コントローラのパワースイッチを一度切ってから再操作を行なってください。
6809	オートゲインチューニング実行中断	3	オートゲインチューニング処理を中断しました。	再度オートゲインチューニングを実行してください。
680A	イナーシャ同定異常	3	オートゲインチューニング時のイナーシャ同定処理ができません。	オートゲインチューニングができません。マニュアルゲインチューニングを実施してください。
680B	オートチューニングゲイン微調整ワーニング1	1	ゲイン微調整時、オーバシュートが観測されました。	オーバシュートを低減するには、マニュアルゲインチューニングを実施してください。
680C	オートチューニングゲイン微調整ワーニング2	1	ゲイン微調整時、整定時間遅れが観測されました。	整定時間を低減するには、マニュアルゲインチューニングを実施してください。
680D	オートチューニングゲイン微調整ワーニング3	1	ゲイン微調整時、微発振現象が観測されました。	発振現象を低減するには、マニュアルゲインチューニングを実施してください。
680E	サーボ単軸モニタ異常	4	サーボ単軸モニタ実行に失敗しました。	エラークリアし、再度サーボ単軸モニタを開始してください。
680F	オートゲインチューニング実行できません。	3	オートゲインチューニング開始条件を満たしていません。	オートゲインチューニング実行開始条件を確認し、再度オートゲインチューニングを実行してください。
6819	不正コマンド実行異常（ホスト1）	5	コントローラ内部異常（ソフトウェア異常）が発生しました。	コントローラのパワースイッチを一度切ってから再操作を行ってください。
681A	不正コマンド実行異常（ホスト2）	5	コントローラ内部異常（ソフトウェア異常）が発生しました。	コントローラのパワースイッチを一度切ってから再操作を行ってください。
681B	不正コマンド実行異常（ホスト3）	5	コントローラ内部異常（ソフトウェア異常）が発生しました。	コントローラのパワースイッチを一度切ってから再操作を行ってください。
681C	不正コマンド実行異常（サーボ1）	5	コントローラ内部異常（ソフトウェア異常）が発生しました。	コントローラのパワースイッチを一度切ってから再操作を行ってください。
681D	不正コマンド実行異常（サーボ2）	5	コントローラ内部異常（ソフトウェア異常）が発生しました。	コントローラのパワースイッチを一度切ってから再操作を行ってください。

## 2 コントローラエラーコード表

コード	メッセージ	Level	説明	復帰処置
681E	不正コマンド実行異常 (サーボ3)	5	コントローラ内部異常 (ソフトウェア異常)が発生しました。	コントローラのパワースイッチを一度切ってから再操作を行ってください。
6829	高軌跡制御処理遅延	4	高軌跡制御処理は間に合いませんでした	高軌跡制御時に、RS232C、イーサネットによる通信頻度が高い場合やコントローラをキーボード操作した場合、本エラーが発生する場合があります。通信頻度を下げてください。
682B	高軌跡制御有効、無効操作異常です	4	高軌跡制御有効、無効設定中にプログラムリセット、ステップバック操作をしました。エラー発生によりプログラムリセットされました。	高軌跡制御切り替え操作中の瞬時停止時、プログラムリセット、ステップバック操作する場合は、一度モータOFFしてください。
6839	トラッキング処理異常	4	コンベアトラッキング処理が遅れ、規定時間内に終了しませんでした。	RS232C、イーサネットによる通信頻度が高い場合やハンドI/O割り込み頻度が高い場合に発生する場合があります。通信頻度、ハンドI/O割り込み頻度を下げてください。
683A	トラッキングセマフォ異常	4	コントローラ内部異常(OS異常)が発生しました。	コントローラのパワースイッチを一度切ってから再操作を行ってください。
683B	トラッキングエンコーダ1速度異常	3	コンベア1(エンコーダ1)が制限速度を超えました。	コンベアトラッキングパラメータのエンコーダ上限速度を確認ください。エンコーダ1のケーブル接続異常がないか点検してください。
683C	トラッキングエンコーダ2速度異常	3	コンベア2(エンコーダ2)が制限速度を超えました。	コンベアトラッキングパラメータのエンコーダ上限速度を確認ください。エンコーダ2のケーブル接続異常がないか点検してください。
683D	トラッキングモード内部異常	4	コンベアトラッキング処理内部異常です。	コントローラのパワースイッチを一度切ってから再操作を行ってください。
683E	トラッキングモード切り替え異常	3	トラッキング動作に切り替えられません。	トラッキング動作実行時は、電流制限やOFFSRVLOCK命令、OFFPWM命令を無効にしてください。
683F	トラッキング基準値未設定	3	コンベアトラッキング処理内部異常です。	コントローラのパワースイッチを一度切ってから再操作を行ってください。
6840	コンベアトラッキング範囲外です	3	トラッキング動作目標位置がトラッキング範囲外です。	コンベアトラッキングパラメータのトラッキング範囲上限値、下限値を正しく設定してください。
6841	トラッキング動作中断	3	トラッキング動作中に停止処理が入り、トラッキング動作を中断しました。	プログラムを再起動してください。
6842	トラッキングバッファ入力個数異常	3	TrackDataSet命令の引数が異常です。	TrackDataSet命令の認識ワケ個数を正しく設定してください。 TrackDataSet命令の認識ワケ個数分TrackDataSet命令を実行してください
6843	トラッキングバッファオーバーフロー	3	トラッキングバッファに保管されたデータ数が100を超えました。	トラッキングバッファに保管されるデータ数はTrackDataSet命令で増加し、TrackDataSet命令で減少します。TrackDataSet命令のみが連続実行しないようにプログラムを修正してください。
6844	トラッキング動作形態異常	3	トラッキング動作中にロボットの形態が変わりました。	トラッキング動作中はロボットの形態が変更できません。トラッキング動作位置を変更ください。
6845	トラッキングエンコーダ1速度低下	3	コンベア1(エンコーダ1)速度が設定値以下となりました。	コンベアトラッキングパラメータのエンコーダ下限速度を確認ください。エンコーダ1のケーブル接続異常がないか点検してください。
6846	トラッキングエンコーダ2速度低下	3	コンベア2(エンコーダ2)速度が設定値以下となりました。	コンベアトラッキングパラメータのエンコーダ下限速度を確認ください。エンコーダ2のケーブル接続異常がないか点検してください。
6847	トラッキング動作待ちタイムアウト	3	ワーク位置が時間内にトラッキング動作可能な範囲に入りませんでした。	タイムアウト設定時間を変更するか、トラッキング開始範囲を変更してください。
6848	トラッキングパラメータ設定異常	3	トラッキング動作設定が無効になっています。	パラメータを正しく設定して下さい。

## 2 コントローラエラーコード表

コード	メッセージ	Level	説明	復帰処置
6849	トラッキング中は実行不可です	3	トラッキング動作中に実行できない処理をしようとしてしました。	トラッキング動作中に電流制限やOFFSRVLOCK命令、OFFPWM命令を実行しないでください。
684A	トラッキング割り込みバッファ異常	3	ハンドI/O割り込みが100回以上発生しましたが、TrackDataSetを実行していません。	TrackDataInitialize命令を実行し、バッファをクリアしてください。 ハンドI/O割り込みにて検出したワーク位置データは最大100まで保管します。 ワーク位置データは、TrackDataSetを実行時にコンペアトラッキングデータバッファに移動します。必ずTrackDataSet命令を実行してください。
684B	トラッキング開始範囲外です	3	WaitTrackMove命令実行時、対象ワークがトラッキング開始範囲(+側)の下流にあり、トラッキングできません。	コンペアトラッキングパラメータのトラッキング開始範囲を正しく設定してください。
684C	トラッキングエンコーダ1 加速度異常	3	コンペア1 (エンコーダ1) が急激に変化しました。	エンコーダ1のケーブル接続異常がないか点検してください。
684D	トラッキングエンコーダ2 加速度異常	3	コンペア2 (エンコーダ2) が急激に変化しました。	エンコーダ2のケーブル接続異常がないか点検してください。
6A91	J1 エンコーダ通信エラー(ビット)	4	エンコーダから受信した1軸のデータが異常でした。	1. ロボット本体およびコントローラのFG (フレームグランド) 端子が、確実に接地されているか点検してください。 2. ロボット本体およびコントローラの近くにノイズ発生源となる設備(溶接機等)がないか点検してください。
6A92	J2エンコーダ通信エラー(ビット)	4	エンコーダから受信した2軸のデータが異常でした。	1. ロボット本体およびコントローラのFG (フレームグランド) 端子が、確実に接地されているか点検してください。 2. ロボット本体およびコントローラの近くにノイズ発生源となる設備(溶接機等)がないか点検してください。
6A93	J3 エンコーダ通信エラー(ビット)	4	エンコーダから受信した3軸のデータが異常でした。	1. ロボット本体およびコントローラのFG (フレームグランド) 端子が、確実に接地されているか点検してください。 2. ロボット本体およびコントローラの近くにノイズ発生源となる設備(溶接機等)がないか点検してください。
6A94	J4 エンコーダ通信エラー(ビット)	4	エンコーダから受信した4軸のデータが異常でした。	1. ロボット本体およびコントローラのFG (フレームグランド) 端子が、確実に接地されているか点検してください。 2. ロボット本体およびコントローラの近くにノイズ発生源となる設備(溶接機等)がないか点検してください。
6A95	J5 エンコーダ通信エラー(ビット)	4	エンコーダから受信した5軸のデータが異常でした。	1. ロボット本体およびコントローラのFG (フレームグランド) 端子が、確実に接地されているか点検してください。 2. ロボット本体およびコントローラの近くにノイズ発生源となる設備(溶接機等)がないか点検してください。
6A96	J6 エンコーダ通信エラー(ビット)	4	エンコーダから受信した6軸のデータが異常でした。	1. ロボット本体およびコントローラのFG (フレームグランド) 端子が、確実に接地されているか点検してください。 2. ロボット本体およびコントローラの近くにノイズ発生源となる設備(溶接機等)がないか点検してください。

## 2 コントローラエラーコード表

コード	メッセージ	Level	説明	復帰処置
6A97	J7エンコーダ通信エラー(ビット)	4	エンコーダから受信した7軸のデータが異常でした。	1. ロボット本体およびコントローラのFG (フレームグランド) 端子が、確実に接地されているか点検してください。 2. ロボット本体およびコントローラの近くにノイズ発生源となる設備(溶接機等)がないか点検してください。
6A98	J8エンコーダ通信エラー(ビット)	4	エンコーダから受信した8軸のデータが異常でした。	1. ロボット本体およびコントローラのFG (フレームグランド) 端子が、確実に接地されているか点検してください。 2. ロボット本体およびコントローラの近くにノイズ発生源となる設備(溶接機等)がないか点検してください。
6AA1	J 1 エンコーダバックアップ エラー	5	1軸バックアップ電源がダウンして、内部データが消えました。	1. エンコーダバックアップ電池のコネクタがしっかり接続されているか点検してください。(電池コネクタが外れた状態のままだとこのエラーになります。) 2. 復帰するには、該当軸のエンコーダのリセットとCALSETが必要です。
6AA2	J 2 エンコーダバックアップ エラー	5	2軸バックアップ電源がダウンして、内部データが消えました。	1. エンコーダバックアップ電池のコネクタがしっかり接続されているか点検してください。(電池コネクタが外れた状態のままだとこのエラーになります。) 2. 復帰するには、該当軸のエンコーダのリセットとCALSETが必要です。
6AA3	J 3 エンコーダバックアップ エラー	5	3軸バックアップ電源がダウンして、内部データが消えました。	1. エンコーダバックアップ電池のコネクタがしっかり接続されているか点検してください。(電池コネクタが外れた状態のままだとこのエラーになります。) 2. 復帰するには、該当軸のエンコーダのリセットとCALSETが必要です。
6AA4	J 4 エンコーダバックアップ エラー	5	4軸バックアップ電源がダウンして、内部データが消えました。	1. エンコーダバックアップ電池のコネクタがしっかり接続されているか点検してください。(電池コネクタが外れた状態のままだとこのエラーになります。) 2. 復帰するには、該当軸のエンコーダのリセットとCALSETが必要です。
6AA5	J 5 エンコーダバックアップ エラー	5	5軸バックアップ電源がダウンして、内部データが消えました。	1. エンコーダバックアップ電池のコネクタがしっかり接続されているか点検してください。(電池コネクタが外れた状態のままだとこのエラーになります。) 2. 復帰するには、該当軸のエンコーダのリセットとCALSETが必要です。
6AA6	J 6エンコーダバックアップ エラー	5	6軸バックアップ電源がダウンして、内部データが消えました。	1. エンコーダバックアップ電池のコネクタがしっかり接続されているか点検してください。(電池コネクタが外れた状態のままだとこのエラーになります。) 2. 復帰するには、該当軸のエンコーダのリセットとCALSETが必要です。
6AA7	J 7 エンコーダバックアップ エラー	5	7軸バックアップ電源がダウンして、内部データが消えました。	1. エンコーダバックアップ電池のコネクタがしっかり接続されているか点検してください。(電池コネクタが外れた状態のままだとこのエラーになります。) 2. 復帰するには、該当軸のエンコーダのリセットとCALSETが必要です。

## 2 コントローラエラーコード表

コード	メッセージ	Level	説明	復帰処置
6AA8	J 8 エンコーダバックアップ エラー	5	8軸バックアップ電源がダウンして、内部データが消えました。	1. エンコーダバックアップ電池のコネクタがしっかり接続されているか点検してください。(電池コネクタが外れた状態のままだとこのエラーになります。) 2. 復帰するには、該当軸のエンコーダのリセットとCALSETが必要です。
6AA9	J 1 エンコーダ初期化エラー	4	1軸のエンコーダの初期化チェックで異常が発生しました。	1. ロボット本体およびコントローラのFG (フレームグランド) 端子が、確実に接地されているか点検してください。 2. ロボット本体およびコントローラの近くにノイズ発生源となる設備(溶接機等)がないか点検してください。
6AAA	J 2 エンコーダ初期化エラー	4	2軸のエンコーダの初期化チェックで異常が発生しました。	1. ロボット本体およびコントローラのFG (フレームグランド) 端子が、確実に接地されているか点検してください。 2. ロボット本体およびコントローラの近くにノイズ発生源となる設備(溶接機等)がないか点検してください。
6AAB	J 3 エンコーダ初期化エラー	4	3軸のエンコーダの初期化チェックで異常が発生しました。	1. ロボット本体およびコントローラのFG (フレームグランド) 端子が、確実に接地されているか点検してください。 2. ロボット本体およびコントローラの近くにノイズ発生源となる設備(溶接機等)がないか点検してください。
6AAC	J 4 エンコーダ初期化エラー	4	4軸のエンコーダの初期化チェックで異常が発生しました。	1. ロボット本体およびコントローラのFG (フレームグランド) 端子が、確実に接地されているか点検してください。 2. ロボット本体およびコントローラの近くにノイズ発生源となる設備(溶接機等)がないか点検してください。
6AAD	J 5 エンコーダ初期化エラー	4	5軸のエンコーダの初期化チェックで異常が発生しました。	1. ロボット本体およびコントローラのFG (フレームグランド) 端子が、確実に接地されているか点検してください。 2. ロボット本体およびコントローラの近くにノイズ発生源となる設備(溶接機等)がないか点検してください。
6AAE	J 6 エンコーダ初期化エラー	4	6軸のエンコーダの初期化チェックで異常が発生しました。	1. ロボット本体およびコントローラのFG (フレームグランド) 端子が、確実に接地されているか点検してください。 2. ロボット本体およびコントローラの近くにノイズ発生源となる設備(溶接機等)がないか点検してください。
6AAF	J 7 エンコーダ初期化エラー	4	7軸のエンコーダの初期化チェックで異常が発生しました。	1. ロボット本体およびコントローラのFG (フレームグランド) 端子が、確実に接地されているか点検してください。 2. ロボット本体およびコントローラの近くにノイズ発生源となる設備(溶接機等)がないか点検してください。
6AB0	J 8 エンコーダ初期化エラー	4	8軸のエンコーダの初期化チェックで異常が発生しました。	1. ロボット本体およびコントローラのFG (フレームグランド) 端子が、確実に接地されているか点検してください。 2. ロボット本体およびコントローラの近くにノイズ発生源となる設備(溶接機等)がないか点検してください。

## 2 コントローラエラーコード表

コード	メッセージ	Level	説明	復帰処置
6AB1	J 1 エンコーダアブソデータ エラー	5	1軸の位置データが誤っている可能性があります。	1. ロボット本体およびコントローラのFG (フレームグランド) 端子が、確実に接地されているか点検してください。 2. ロボット本体およびコントローラの近くにノイズ発生源となる設備(溶接機等)がないか点検してください。
6AB2	J 2 エンコーダアブソデータ エラー	5	2軸の位置データが誤っている可能性があります。	1. ロボット本体およびコントローラのFG (フレームグランド) 端子が、確実に接地されているか点検してください。 2. ロボット本体およびコントローラの近くにノイズ発生源となる設備(溶接機等)がないか点検してください。
6AB3	J 3 エンコーダアブソデータ エラー	5	3軸の位置データが誤っている可能性があります。	1. ロボット本体およびコントローラのFG (フレームグランド) 端子が、確実に接地されているか点検してください。 2. ロボット本体およびコントローラの近くにノイズ発生源となる設備(溶接機等)がないか点検してください。
6AB4	J 4 エンコーダアブソデータ エラー	5	4軸の位置データが誤っている可能性があります。	1. ロボット本体およびコントローラのFG (フレームグランド) 端子が、確実に接地されているか点検してください。 2. ロボット本体およびコントローラの近くにノイズ発生源となる設備(溶接機等)がないか点検してください。
6AB5	J 5 エンコーダアブソデータ エラー	5	5軸の位置データが誤っている可能性があります。	1. ロボット本体およびコントローラのFG (フレームグランド) 端子が、確実に接地されているか点検してください。 2. ロボット本体およびコントローラの近くにノイズ発生源となる設備(溶接機等)がないか点検してください。
6AB6	J 6 エンコーダアブソデータ エラー	5	6軸の位置データが誤っている可能性があります。	1. ロボット本体およびコントローラのFG (フレームグランド) 端子が、確実に接地されているか点検してください。 2. ロボット本体およびコントローラの近くにノイズ発生源となる設備(溶接機等)がないか点検してください。
6AB7	J 7 エンコーダアブソデータ エラー	5	7軸の位置データが誤っている可能性があります。	1. ロボット本体およびコントローラのFG (フレームグランド) 端子が、確実に接地されているか点検してください。 2. ロボット本体およびコントローラの近くにノイズ発生源となる設備(溶接機等)がないか点検してください。
6AB8	J 8 エンコーダアブソデータ エラー	5	8軸の位置データが誤っている可能性があります。	1. ロボット本体およびコントローラのFG (フレームグランド) 端子が、確実に接地されているか点検してください。 2. ロボット本体およびコントローラの近くにノイズ発生源となる設備(溶接機等)がないか点検してください。
6AB9	J 1 エンコーダエラー	5	1軸エンコーダに異常が発生しました。	1. ロボット本体およびコントローラのFG (フレームグランド) 端子が、確実に接地されているか点検してください。 2. ロボット本体およびコントローラの近くにノイズ発生源となる設備(溶接機等)がないか点検してください。 3. 復帰するには、該当軸のエンコーダのリセットとCALSETが必要です。

## 2 コントローラエラーコード表

コード	メッセージ	Level	説明	復帰処置
6ABA	J 2エンコーダエラー	5	2軸エンコーダに異常が発生しました。	1. ロボット本体およびコントローラのFG (フレームグランド) 端子が、確実に接地されているか点検してください。 2. ロボット本体およびコントローラの近くにノイズ発生源となる設備(溶接機等)がないか点検してください。 3. 復帰するには、該当軸のエンコーダのリセットとCALSETが必要です。
6ABB	J 3 エンコーダエラー	5	3軸エンコーダに異常が発生しました。	1. ロボット本体およびコントローラのFG (フレームグランド) 端子が、確実に接地されているか点検してください。 2. ロボット本体およびコントローラの近くにノイズ発生源となる設備(溶接機等)がないか点検してください。 3. 復帰するには、該当軸のエンコーダのリセットとCALSETが必要です。
6ABC	J 4 エンコーダエラー	5	4軸エンコーダに異常が発生しました。	1. ロボット本体およびコントローラのFG (フレームグランド) 端子が、確実に接地されているか点検してください。 2. ロボット本体およびコントローラの近くにノイズ発生源となる設備(溶接機等)がないか点検してください。 3. 復帰するには、該当軸のエンコーダのリセットとCALSETが必要です。
6ABD	J 5 エンコーダエラー	5	5軸エンコーダに異常が発生しました。	1. ロボット本体およびコントローラのFG (フレームグランド) 端子が、確実に接地されているか点検してください。 2. ロボット本体およびコントローラの近くにノイズ発生源となる設備(溶接機等)がないか点検してください。 3. 復帰するには、該当軸のエンコーダのリセットとCALSETが必要です。
6ABE	J 6エンコーダエラー	5	6軸エンコーダに異常が発生しました。	1. ロボット本体およびコントローラのFG (フレームグランド) 端子が、確実に接地されているか点検してください。 2. ロボット本体およびコントローラの近くにノイズ発生源となる設備(溶接機等)がないか点検してください。 3. 復帰するには、該当軸のエンコーダのリセットとCALSETが必要です。
6ABF	J 7 エンコーダエラー	5	7軸エンコーダに異常が発生しました。	1. ロボット本体およびコントローラのFG (フレームグランド) 端子が、確実に接地されているか点検してください。 2. ロボット本体およびコントローラの近くにノイズ発生源となる設備(溶接機等)がないか点検してください。 3. 復帰するには、該当軸のエンコーダのリセットとCALSETが必要です。
6AC0	J 8 エンコーダエラー	5	8軸エンコーダに異常が発生しました。	1. ロボット本体およびコントローラのFG (フレームグランド) 端子が、確実に接地されているか点検してください。 2. ロボット本体およびコントローラの近くにノイズ発生源となる設備(溶接機等)がないか点検してください。 3. 復帰するには、該当軸のエンコーダのリセットとCALSETが必要です。
6AC1	J 1 エンコーダオーバースピードエラー	5	電源投入時の1軸の回転速度が速すぎます。	ロボットが停止している状態で再立ち上げしてください。
6AC2	J 2 エンコーダオーバースピードエラー	5	電源投入時の2軸の回転速度が速すぎます。	ロボットが停止している状態で再立ち上げしてください。

## 2 コントローラエラーコード表

コード	メッセージ	Level	説明	復帰処置
6AC3	J 3 エンコーダオーバースピードエラー	5	電源投入時の3軸の回転速度が速すぎます。	ロボットが停止している状態で再立ち上げしてください。
6AC4	J 4 エンコーダオーバースピードエラー	5	電源投入時の4軸の回転速度が速すぎます。	ロボットが停止している状態で再立ち上げしてください。
6AC5	J 5エンコーダオーバースピードエラー	5	電源投入時の5軸の回転速度が速すぎます。	ロボットが停止している状態で再立ち上げしてください。
6AC6	J 6 エンコーダオーバースピードエラー	5	電源投入時の6軸の回転速度が速すぎます。	ロボットが停止している状態で再立ち上げしてください。
6AC7	J 7 エンコーダオーバースピードエラー	5	電源投入時の7軸の回転速度が速すぎます。	ロボットが停止している状態で再立ち上げしてください。
6AC8	J 8 エンコーダオーバースピードエラー	5	電源投入時の8軸の回転速度が速すぎます。	ロボットが停止している状態で再立ち上げしてください。
6AC9	J 1 エンコーダ通信エラー	4	1軸のエンコーダデータが正しく更新されませんでした。	1. ロボット本体およびコントローラのFG (フレームグランド) 端子が、確実に接地されているか点検してください。 2. ロボット本体およびコントローラの近くにノイズ発生源となる設備(溶接機等)がないか点検してください。
6ACA	J 2 エンコーダ通信エラー	4	2軸のエンコーダデータが正しく更新されませんでした。	1. ロボット本体およびコントローラのFG (フレームグランド) 端子が、確実に接地されているか点検してください。 2. ロボット本体およびコントローラの近くにノイズ発生源となる設備(溶接機等)がないか点検してください。
6ACB	J 3 エンコーダ通信エラー	4	3軸のエンコーダデータが正しく更新されませんでした。	1. ロボット本体およびコントローラのFG (フレームグランド) 端子が、確実に接地されているか点検してください。 2. ロボット本体およびコントローラの近くにノイズ発生源となる設備(溶接機等)がないか点検してください。
6ACC	J 4 エンコーダ通信エラー	4	4軸のエンコーダデータが正しく更新されませんでした。	1. ロボット本体およびコントローラのFG (フレームグランド) 端子が、確実に接地されているか点検してください。 2. ロボット本体およびコントローラの近くにノイズ発生源となる設備(溶接機等)がないか点検してください。
6ACD	J 5 エンコーダ通信エラー	4	5軸のエンコーダデータが正しく更新されませんでした。	1. ロボット本体およびコントローラのFG (フレームグランド) 端子が、確実に接地されているか点検してください。 2. ロボット本体およびコントローラの近くにノイズ発生源となる設備(溶接機等)がないか点検してください。
6ACE	J 6 エンコーダ通信エラー	4	6軸のエンコーダデータが正しく更新されませんでした。	1. ロボット本体およびコントローラのFG (フレームグランド) 端子が、確実に接地されているか点検してください。 2. ロボット本体およびコントローラの近くにノイズ発生源となる設備(溶接機等)がないか点検してください。

## 2 コントローラエラーコード表

コード	メッセージ	Level	説明	復帰処置
6ACF	J 7 エンコーダ通信エラー	4	7軸のエンコーダデータが正しく更新されませんでした。	1. ロボット本体およびコントローラのFG (フレームグランド) 端子が、確実に接地されているか点検してください。 2. ロボット本体およびコントローラの近くにノイズ発生源となる設備(溶接機等)がないか点検してください。
6AD0	J 8 エンコーダ通信エラー	4	8軸のエンコーダデータが正しく更新されませんでした。	1. ロボット本体およびコントローラのFG (フレームグランド) 端子が、確実に接地されているか点検してください。 2. ロボット本体およびコントローラの近くにノイズ発生源となる設備(溶接機等)がないか点検してください。
6AD1	J 1 エンコーダデータ未受信 エラー	4	1軸のエンコーダデータを受信できませんでした。	1. ロボット本体およびコントローラのFG (フレームグランド) 端子が、確実に接地されているか点検してください。 2. ロボット本体およびコントローラの近くにノイズ発生源となる設備(溶接機等)がないか点検してください。 3. ロボット本体とコントローラ間のケーブルがしっかり接続されているか点検してください。
6AD2	J 2 エンコーダデータ未受信 エラー	4	2軸のエンコーダデータを受信できませんでした。	1. ロボット本体およびコントローラのFG (フレームグランド) 端子が、確実に接地されているか点検してください。 2. ロボット本体およびコントローラの近くにノイズ発生源となる設備(溶接機等)がないか点検してください。 3. ロボット本体とコントローラ間のケーブルがしっかり接続されているか点検してください。
6AD3	J 3 エンコーダデータ未受信 エラー	4	3軸のエンコーダデータを受信できませんでした。	1. ロボット本体およびコントローラのFG (フレームグランド) 端子が、確実に接地されているか点検してください。 2. ロボット本体およびコントローラの近くにノイズ発生源となる設備(溶接機等)がないか点検してください。 3. ロボット本体とコントローラ間のケーブルがしっかり接続されているか点検してください。
6AD4	J 4 エンコーダデータ未受信 エラー	4	4軸のエンコーダデータを受信できませんでした。	1. ロボット本体およびコントローラのFG (フレームグランド) 端子が、確実に接地されているか点検してください。 2. ロボット本体およびコントローラの近くにノイズ発生源となる設備(溶接機等)がないか点検してください。 3. ロボット本体とコントローラ間のケーブルがしっかり接続されているか点検してください。
6AD5	J 5 エンコーダデータ未受信 エラー	4	5軸のエンコーダデータを受信できませんでした。	1. ロボット本体およびコントローラのFG (フレームグランド) 端子が、確実に接地されているか点検してください。 2. ロボット本体およびコントローラの近くにノイズ発生源となる設備(溶接機等)がないか点検してください。 3. ロボット本体とコントローラ間のケーブルがしっかり接続されているか点検してください。

## 2 コントローラエラーコード表

コード	メッセージ	Level	説明	復帰処置
6AD6	J 6 エンコーダデータ未受信 エラー	4	6軸のエンコーダデータを受信できませんでした。	<ol style="list-style-type: none"> <li>1. ロボット本体およびコントローラのFG（フレームグランド）端子が、確実に接地されているか点検してください。</li> <li>2. ロボット本体およびコントローラの近くにノイズ発生源となる設備（溶接機等）がないか点検してください。</li> <li>3. ロボット本体とコントローラ間のケーブルがしっかり接続されているか点検してください。</li> </ol>
6AD7	J 7 エンコーダデータ未受信 エラー	4	7軸のエンコーダデータを受信できませんでした。	<ol style="list-style-type: none"> <li>1. ロボット本体およびコントローラのFG（フレームグランド）端子が、確実に接地されているか点検してください。</li> <li>2. ロボット本体およびコントローラの近くにノイズ発生源となる設備（溶接機等）がないか点検してください。</li> <li>3. ロボット本体とコントローラ間のケーブルがしっかり接続されているか点検してください。</li> </ol>
6AD8	J 8 エンコーダデータ未受信 エラー	4	8軸のエンコーダデータを受信できませんでした。	<ol style="list-style-type: none"> <li>1. ロボット本体およびコントローラのFG（フレームグランド）端子が、確実に接地されているか点検してください。</li> <li>2. ロボット本体およびコントローラの近くにノイズ発生源となる設備（溶接機等）がないか点検してください。</li> <li>3. ロボット本体とコントローラ間のケーブルがしっかり接続されているか点検してください。</li> </ol>
6AD9	J 1 エンコーダオーバーヒートエラー	4	1軸エンコーダの内気温度が高すぎます。	<p>エンコーダが故障する恐れがあるため、以下を実施してください。</p> <ol style="list-style-type: none"> <li>1. 使用環境温度の確認をしてください。</li> <li>2. ハンド（含むワーク）の仕様が基準を越えていないか点検してください。</li> <li>3. 動作命令間にタイマを入れるか、速度、加速度を下げてください。（再操作する場合は1分以上経過後に行なってください。）</li> </ol>
6ADA	J 2 エンコーダオーバーヒートエラー	4	2軸エンコーダの内気温度が高すぎます。	<p>エンコーダが故障する恐れがあるため、以下を実施してください。</p> <ol style="list-style-type: none"> <li>1. 使用環境温度の確認をしてください。</li> <li>2. ハンド（含むワーク）の仕様が基準を越えていないか点検してください。</li> <li>3. 動作命令間にタイマを入れるか、速度、加速度を下げてください。（再操作する場合は1分以上経過後に行なってください。）</li> </ol>
6ADB	J 3 エンコーダオーバーヒートエラー	4	3軸エンコーダの内気温度が高すぎます。	<p>エンコーダが故障する恐れがあるため、以下を実施してください。</p> <ol style="list-style-type: none"> <li>1. 使用環境温度の確認をしてください。</li> <li>2. ハンド（含むワーク）の仕様が基準を越えていないか点検してください。</li> <li>3. 動作命令間にタイマを入れるか、速度、加速度を下げてください。（再操作する場合は1分以上経過後に行なってください。）</li> </ol>
6ADC	J 4 エンコーダオーバーヒートエラー	4	4軸エンコーダの内気温度が高すぎます。	<p>エンコーダが故障する恐れがあるため、以下を実施してください。</p> <ol style="list-style-type: none"> <li>1. 使用環境温度の確認をしてください。</li> <li>2. ハンド（含むワーク）の仕様が基準を越えていないか点検してください。</li> <li>3. 動作命令間にタイマを入れるか、速度、加速度を下げてください。（再操作する場合は1分以上経過後に行なってください。）</li> </ol>

## 2 コントローラエラーコード表

コード	メッセージ	Level	説明	復帰処置
6ADD	J 5 エンコーダオーバーヒートエラー	4	5軸エンコーダの内気温度が高すぎます。	エンコーダが故障する恐れがあるため、以下を実施してください。 1. 使用環境温度の確認をしてください。 2. ハンド（含むワーク）の仕様が基準を越えていないか点検してください。 3. 動作命令間にタイマを入れるか、速度、加速度を下げてください。（再操作する場合は1分以上経過後に行なってください。）
6ADE	J 6 エンコーダオーバーヒートエラー	4	6軸エンコーダの内気温度が高すぎます。	エンコーダが故障する恐れがあるため、以下を実施してください。 1. 使用環境温度の確認をしてください。 2. ハンド（含むワーク）の仕様が基準を越えていないか点検してください。 3. 動作命令間にタイマを入れるか、速度、加速度を下げてください。（再操作する場合は1分以上経過後に行なってください。）
6ADF	J 7 エンコーダオーバーヒートエラー	4	7軸エンコーダの内気温度が高すぎます。	エンコーダが故障する恐れがあるため、以下を実施してください。 1. 使用環境温度の確認をしてください。 2. ハンド（含むワーク）の仕様が基準を越えていないか点検してください。 3. 動作命令間にタイマを入れるか、速度、加速度を下げてください。（再操作する場合は1分以上経過後に行なってください。）
6AE0	J 8 エンコーダオーバーヒートエラー	4	8軸エンコーダの内気温度が高すぎます。	エンコーダが故障する恐れがあるため、以下を実施してください。 1. 使用環境温度の確認をしてください。 2. ハンド（含むワーク）の仕様が基準を越えていないか点検してください。 3. 動作命令間にタイマを入れるか、速度、加速度を下げてください。（再操作する場合は1分以上経過後に行なってください。）
6AE1	J 1 エンコーダバッテリーエラー	2	1軸エンコーダの電池電圧が低下しました。	該当軸のエンコーダバックアップ電池を交換してください。
6AE2	J 2 エンコーダバッテリーエラー	2	2軸エンコーダの電池電圧が低下しました。	該当軸のエンコーダバックアップ電池を交換してください。
6AE3	J 3 エンコーダバッテリーエラー	2	3軸エンコーダの電池電圧が低下しました。	該当軸のエンコーダバックアップ電池を交換してください。
6AE4	J 4 エンコーダバッテリーエラー	2	4軸エンコーダの電池電圧が低下しました。	該当軸のエンコーダバックアップ電池を交換してください。
6AE5	J 5 エンコーダバッテリーエラー	2	5軸エンコーダの電池電圧が低下しました。	該当軸のエンコーダバックアップ電池を交換してください。
6AE6	J 6 エンコーダバッテリーエラー	2	6軸エンコーダの電池電圧が低下しました。	該当軸のエンコーダバックアップ電池を交換してください。
6AE7	J 7 エンコーダバッテリーエラー	2	7軸エンコーダの電池電圧が低下しました。	該当軸のエンコーダバックアップ電池を交換してください。
6AE8	J 8 エンコーダバッテリーエラー	2	8軸エンコーダの電池電圧が低下しました。	該当軸のエンコーダバックアップ電池を交換してください。
6AE9	J1エンコーダオーバフロー警告	4	現在の回転方向で回転すると、1軸エンコーダの多回転データがオーバフローします。	オーバフロー方向に回転させる必要がある場合は、該当軸のエンコーダのリセットとCALSETを実施してください。
6AEA	J2エンコーダオーバフロー警告	4	現在の回転方向で回転すると、2軸エンコーダの多回転データがオーバフローします。	オーバフロー方向に回転させる必要がある場合は、該当軸のエンコーダのリセットとCALSETを実施してください。
6AEB	J3エンコーダオーバフロー警告	4	現在の回転方向で回転すると、3軸エンコーダの多回転データがオーバフローします。	オーバフロー方向に回転させる必要がある場合は、該当軸のエンコーダのリセットとCALSETを実施してください。
6AEC	J4エンコーダオーバフロー警告	4	現在の回転方向で回転すると、4軸エンコーダの多回転データがオーバフローします。	オーバフロー方向に回転させる必要がある場合は、該当軸のエンコーダのリセットとCALSETを実施してください。
6AED	J5エンコーダオーバフロー警告	4	現在の回転方向で回転すると、5軸エンコーダの多回転データがオーバフローします。	オーバフロー方向に回転させる必要がある場合は、該当軸のエンコーダのリセットとCALSETを実施してください。

## 2 コントローラエラーコード表

コード	メッセージ	Level	説明	復帰処置
6AEE	J6エンコーダオーバフロー警告	4	現在の回転方向で回転すると、6軸エンコーダの多回転データがオーバフローします。	オーバフロー方向に回転させる必要がある場合は、該当軸のエンコーダのリセットとCALSETを実施してください。
6AEF	J7エンコーダオーバフロー警告	4	現在の回転方向で回転すると、7軸エンコーダの多回転データがオーバフローします。	オーバフロー方向に回転させる必要がある場合は、該当軸のエンコーダのリセットとCALSETを実施してください。
6AF0	J8エンコーダオーバフロー警告	4	現在の回転方向で回転すると、8軸エンコーダの多回転データがオーバフローします。	オーバフロー方向に回転させる必要がある場合は、該当軸のエンコーダのリセットとCALSETを実施してください。
6AF3	J1, 2, 3による軸干渉検出	3	ロボット別に指定された干渉エリアを検出しました。	ロボットを干渉エリアから遠ざける方向に動作させた後、再度実行してください。
700B	ロボットが動作中です	3	ロボット動作中に、実行できないコマンドを実行しようとした。	ロボットが動作していない状態で、再度実行して下さい。
7047	サブルーチン戻りスタックがあふれました	4	サブルーチンの呼び出し回数が設定値を超えました。	1. エラーが発生したプログラムが自分自身をサブルーチンとして呼び出していないか確認してください。 2. 他のプログラムをサブルーチンとして呼び出し、そのプログラムがもとのプログラムを再度サブルーチンとして呼び出していないか確認してください。 3. サブルーチンを呼び出す回数が設定値以下となるよう、プログラム構成を変更してください。
7048	処理未定義命令を実行しようとした	4	現在のソフトウェアバージョンでは処理方法が定義されていない命令を実行しようとした。	1. コントローラのソフトウェアバージョンとWINCAPS IIのバージョンが対応しているか確認してください。 2. WINCAPS IIまたはコントローラを使って、実行形式ファイルを再度作成してください。この際WINCAPS IIでは、「日付検査」オプションを無効にしてください。 3. WINCAPS IIからコントローラへのプログラム転送時・およびプログラムロード操作時にエラーが発生していないか確認してください。
7062	モード変更失敗	3	動作モードの変更に失敗しました。	1. エラーログなどで直前に発生しているエラーを参照し、回避するようにしてください。 2. 動作モードを、内部自動モードまたは外部自動モードに変更してください。
71E0	プログラム動作中です	2	プログラム動作中には実行できない処理を実行しようとした。	プログラムが動作していないのを確認後、再度実行してください。
736A	停止処理異常	4	瞬時停止、ロボット停止後、一定時間が過ぎても停止しませんでした。	エラークリア後再操作してください。
736B	自動ロードできませんでした	1	プログラム一覧または、変数タイプ選択ウィンドウが開いている時に、自動ロードを実行しようとするが発生します。	ティーチングペンダントにてロードし直してください。
736C	起動しようとしたプログラムはティーチチェック中です	2	ティーチチェック中のプログラムが他のプログラムよりRUN命令で起動されようとした時に発生します。	そのまま動作しても安全である事が確認できる場合は、そのままプログラムを起動してください。安全が確認できない場合は、ティーチチェック中のプログラムを一度“停止中”にしてから起動して下さい。
736D	TC時間検出 全プログラム停止しました	1	SS機能ストップモード設定時TC時間（非動作時間）が設定時間を超えて全プログラムを停止したときに発生します。	何らかの要因で次動作が開始できません、その要因を解決してください。

## 2 コントローラエラーコード表

コード	メッセージ	Level	説明	復帰処置
736E	実行プログラムのバージョンがコントローラと不一致	4	実行プログラムのバージョンがコントローラと一致していないため、ロードできません。	コントローラでコンパイルし直す、または、WINCAPS II とコントローラのバージョンを合わせてください。
736F	引数に配列のあるプログラムは起動できません	2	引数に配列のあるプログラムの単独起動はサポートしていません。	引数に配列のあるプログラムの単独起動はできません。CALLでの呼び出しのみサポートしています。CALLで呼び出すようにして下さい。
737A	履歴格納失敗	1	ステップ戻し時に用いるロボット動作命令データの記録に失敗しました。	そのプログラムのステップ戻しを行ないたい場合は、ステップ起動またはサイクル起動を行なってください。ただし、この状況で戻せる限界は、エラー発生後ステップ起動またはサイクル起動を行ない始めた時の最初のロボット動作命令までです。
737B	履歴初期化失敗	1	ステップ戻し時に用いるロボット動作命令データの初期化に失敗しました。	ステップ戻し機能を使用したい場合は、コントローラのパワースイッチを一度切ってから再操作を行なってください。
737C	再動作実行失敗	3	ステップ戻しの実行に失敗しました。 または ステップ戻し後のステップ戻し始めまでのステップ起動またはサイクル起動に失敗しました。	ステップ戻し機能を使用したい場合は、ステップ起動、またはサイクル起動によりロボット動作命令を実行してください。
737D	これ以上戻れません	1	これ以上ステップ戻しできません。	ステップ起動、またはサイクル起動によりロボット動作命令を実行してください。
737E	動作履歴が有りません	1	ステップ戻し時に用いるロボット動作命令データの一つも有りません。	ステップ起動、またはサイクル起動によりロボット動作命令を実行してください。
737F	再動作処理中	1	ステップ戻しの実行処理中です。 または ステップ戻し後のステップ戻し始めまでのステップ起動またはサイクル起動処理中です。	再度ステップ起動、サイクル起動、ステップ起動を行なってください。
738A	存在しないパラメータは変更できません	3	プログラムで指定された変数が存在しません。(テーブル番号、要素番号が範囲外になっています)	プログラムを見直してテーブル番号、要素番号が範囲内になるように変更、修正してください。
738B	プログラムではこのパラメータは変更不能	3	プログラムで指定された変数は、プログラムから変更することはできません。	プログラムを見直してこの命令を削除するか、変更可能な変数に修正してください。
738C	RETUTNの戻り先がありません	3	GOSUBで実行されていないプログラムでRETRUNが使われています。	プログラムを見直し、RETRUNの位置または、GOSUBを追加修正してください。
738D	プログラムの戻りスタックが壊れています	4	プログラムの戻りスタック内容が破壊されています。	1. コントローラのパワースイッチを一度切ってから再操作を行なってください。 2. プログラムを再コンパイルしてください。 3. 再コンパイルでも症状が改善されない場合ご連絡ください。
738E	BPデータのCRCエラー	5	ブレークポイントデータの異常を検出しました。	全ブレークポイントを解除し、コントローラのパワースイッチを1度切ってから再度ブレークポイントを設定し操作してください。
7395	停止処理中にプログラムは起動できません	3	停止処理中にプログラムをRUNさせようとしてしました。	しばらくしてから再度実行してください。全タスクに対して停止の処理が入った場合は、全タスクが停止するまでプログラムを起動することはできません。
7396	整数型変数は使用できません	3	近似比較演算子では整数型は使用できません。	整数型を単精度実数、倍精度実数に変更してください。
739B	タスク管理領域を確保できませんでした	4	マルチタスクプログラム管理領域メモリを確保できませんでした。	コントローラのパワースイッチを一度切ってから再操作を行なってください。

## 2 コントローラエラーコード表

コード	メッセージ	Level	説明	復帰処置
739C	プログラム処理部初期化に失敗しました	4	マルチタスクプログラム処理部の初期化時にエラーが発生しました。	コントローラのパワースイッチを一度切ってから再操作を行なってください。
739D	ステップ実行処理初期化に失敗しました	4	ステップ実行処理部の初期化時にエラーが発生しました。	コントローラのパワースイッチを一度切ってから再操作を行なってください。
739E	実行ファイルロードに失敗しました	4	実行形式ファイルをコントローラでロードできませんでした。	1. ロード操作を行なう前に、実行形式ファイル・相互参照ファイルをWINCAPS II からコントローラに転送したか確認してください。 2. ロード操作を行なっている最中に別エラーが発生していないか、エラーログ機能で確認してください。エラーが発生していた場合には、エラー発生要因を取り除いてから再ロードしてください。 3. 実行形式ファイルをWINCAPS II からコントローラに転送する際に転送エラーが発生していないか確認してください。 4. コントローラでコンパイルを行なった際にエラーが発生していないか確認してください。 5. WINCAPS II またはコントローラを使って、実行形式ファイルを再度作成してください。この際WINCAPS II では、「日付検査」オプションを無効にしてください。
739F	内部タスク生成に失敗しました	4	内部処理で使用するタスクの生成に失敗しました。	コントローラのパワースイッチを一度切ってから再操作を行なってください。
73A1	セマフォが削除できませんでした	4	セマフォの削除に失敗しました。	1. GIVESEMステートメントで与えるセマフォIDがCREATESEMステートメントで取得したセマフォIDと一致しているか確認してください。 2. コントローラのパワースイッチを一度切ってから再操作を行なってください。
73A2	セマフォ生成に失敗しました	4	内部処理で使用するセマフォの生成に失敗しました。	コントローラのパワースイッチを一度切ってから再操作を行なってください。
73A3	サイクル処理の終了に失敗しました	4	RUNステートメントのCYCLEオプション実行部の終了処理ができませんでした。	コントローラのパワースイッチを一度切ってから再操作を行なってください。
73A4	サイクル処理の初期化に失敗しました	4	RUNステートメントのCYCLEオプション実行部の初期化ができませんでした。	コントローラのパワースイッチを一度切ってから再操作を行なってください。
73A5	サイクル処理の開始に失敗しました	4	RUNステートメントのCYCLEオプション実行部の開始処理ができませんでした。	コントローラのパワースイッチを一度切ってから再操作を行なってください。
73A6	ロード時禁止処理を実行しようとして失敗しました	4	プログラムロード処理の際には実行できない処理命令を実行しようとして失敗しました。	1. 実行形式ファイルをWINCAPS II からコントローラに転送する際に転送エラーが発生していないか確認してください。 2. コントローラでコンパイルを行なった際にエラーが発生していないか確認してください。 3. WINCAPS II またはコントローラを使って、実行形式ファイルを再度作成してください。この際WINCAPS II では、「日付検査」オプションを無効にしてください。
73A7	サイクル処理セマフォ取得に失敗しました	4	RUNステートメントのCYCLEオプション実行時に使用する内部処理セマフォの取得に失敗しました。	コントローラのパワースイッチを一度切ってから再操作を行なってください。

## 2 コントローラエラーコード表

コード	メッセージ	Level	説明	復帰処置
73A8	インタプリタキュー書込みに失敗しました	4	プログラム実行部への実行内容命令の引渡しに失敗しました。	コントローラのパワースイッチを一度切ってから再操作を行なってください。
73A9	サイクル処理セマフォ解放に失敗しました	4	RUNステートメントのCYCLEオプション実行時に使用する内部処理セマフォの解放に失敗しました。	コントローラのパワースイッチを一度切ってから再操作を行なってください。
73AA	実行形式解釈部メモリ確保に失敗しました	4	実行形式ファイルの解釈部で使用するメモリエリアの確保に失敗しました。	コントローラのパワースイッチを一度切ってから再操作を行なってください。
73AB	未定義変数型式 (1) が現れました	4	変数データを解釈しようとしたのですが、変数データとは異なるデータが実行形式ファイルに現れました。	<ol style="list-style-type: none"> <li>1. コントローラのソフトウェアバージョンとWINCAPS IIのソフトウェアバージョンが対応しているか確認してください。</li> <li>2. 実行形式ファイルをWINCAPS IIからコントローラに転送する際に転送エラーが発生していないか確認してください。</li> <li>3. コントローラでコンパイルを行った際にエラーが発生していないか確認してください。</li> <li>4. WINCAPS IIまたはコントローラを使って、実行形式ファイルを再度作成してください。この際WINCAPS IIでは、「日付検査」オプションを無効にしてください。</li> </ol>
73AC	未定義変数型式 (2) が現れました	4	変数データを解釈しようとしたのですが、変数データとは異なるデータが実行形式ファイルに現れました。	<ol style="list-style-type: none"> <li>1. コントローラのソフトウェアバージョンとWINCAPS IIのソフトウェアバージョンが対応しているか確認してください。</li> <li>2. 実行形式ファイルをWINCAPS IIからコントローラに転送する際に転送エラーが発生していないか確認してください。</li> <li>3. コントローラでコンパイルを行った際にエラーが発生していないか確認してください。</li> <li>4. WINCAPS IIまたはコントローラを使って、実行形式ファイルを再度作成してください。この際WINCAPS IIでは、「日付検査」オプションを無効にしてください。</li> </ol>
73AD	非整数型変数が現れました	4	整数データを解釈しようとしたのですが、整数データとは異なるデータが実行形式ファイルに現れました。	<ol style="list-style-type: none"> <li>1. コントローラのソフトウェアバージョンとWINCAPS IIのソフトウェアバージョンが対応しているか確認してください。</li> <li>2. 実行形式ファイルをWINCAPS IIからコントローラに転送する際に転送エラーが発生していないか確認してください。</li> <li>3. コントローラでコンパイルを行った際にエラーが発生していないか確認してください。</li> <li>4. WINCAPS IIまたはコントローラを使って、実行形式ファイルを再度作成してください。この際WINCAPS IIでは、「日付検査」オプションを無効にしてください。</li> </ol>

## 2 コントローラエラーコード表

コード	メッセージ	Level	説明	復帰処置
73AE	プログラム内部番号定義がありません	4	プログラムロード処理中にプログラム番号を読み出そうとしましたが、番号が現れませんでした。	<ol style="list-style-type: none"> <li>1. コントローラのソフトウェアバージョンとWINCAPS IIのソフトウェアバージョンが対応しているか確認してください。</li> <li>2. 実行形式ファイルをWINCAPS IIからコントローラに転送する際に転送エラーが発生していないか確認してください。</li> <li>3. コントローラでコンパイルを行った際にエラーが発生していないか確認してください。</li> <li>4. WINCAPS IIまたはコントローラを使って、実行形式ファイルを再度作成してください。この際WINCAPS IIでは、「日付検査」オプションを無効にしてください。</li> </ol>
73AF	プログラム定義開始命令がありません	4	プログラム定義を読み込もうとしましたが、プログラムの開始を宣言する命令が現れませんでした。	<ol style="list-style-type: none"> <li>1. 実行形式ファイルをWINCAPS IIからコントローラに転送する際に転送エラーが発生していないか確認してください。</li> <li>2. コントローラでコンパイルを行った際にエラーが発生していないか確認してください。</li> <li>3. WINCAPS IIまたはコントローラを使って、実行形式ファイルを再度作成してください。この際WINCAPS IIでは、「日付検査」オプションを無効にしてください。</li> </ol>
73B0	プログラム定義番号が許容範囲外です	4	プログラムの内部定義番号を読み込みましたが、その値が許容範囲外でした。	<ol style="list-style-type: none"> <li>1. コントローラのソフトウェアバージョンとWINCAPS IIのソフトウェアバージョンが対応しているか確認してください。</li> <li>2. 実行形式ファイルをWINCAPS IIからコントローラに転送する際に転送エラーが発生していないか確認してください。</li> <li>3. コントローラでコンパイルを行った際にエラーが発生していないか確認してください。</li> <li>4. WINCAPS IIまたはコントローラを使って、実行形式ファイルを再度作成してください。この際WINCAPS IIでは、「日付検査」オプションを無効にしてください。</li> </ol>
73B1	プログラム定義記憶領域を確保できません	4	プログラムロード処理によりプログラムの内容をコピーする作業用メモリを確保できませんでした。	<ol style="list-style-type: none"> <li>1. コントローラのソフトウェアバージョンとWINCAPS IIのソフトウェアバージョンが対応しているか確認してください。</li> <li>2. 実行形式ファイルをWINCAPS IIからコントローラに転送する際に転送エラーが発生していないか確認してください。</li> <li>3. コントローラでコンパイルを行った際にエラーが発生していないか確認してください。</li> <li>4. WINCAPS IIまたはコントローラを使って、実行形式ファイルを再度作成してください。この際WINCAPS IIでは、「日付検査」オプションを無効にしてください。</li> <li>5. プログラムサイズの総計がシステム許容値を超えた可能性があります。プロジェクトを構成するプログラム数を減らして再コンパイルし、ロードしてください。</li> </ol>

## 2 コントローラエラーコード表

コード	メッセージ	Level	説明	復帰処置
73B2	プログラムサイズが定義と一致しません	4	プログラム定義の先頭で現れたプログラムサイズ宣言と、実際のプログラムサイズが一致しませんでした。	<ol style="list-style-type: none"> <li>1. コントローラのソフトウェアバージョンとWINCAPS IIのソフトウェアバージョンが対応しているか確認してください。</li> <li>2. 実行形式ファイルをWINCAPS IIからコントローラに転送する際に転送エラーが発生していないか確認してください。</li> <li>3. コントローラでコンパイルを行った際にエラーが発生していないか確認してください。</li> <li>4. WINCAPS IIまたはコントローラを使って、実行形式ファイルを再度作成してください。この際WINCAPS IIでは、「日付検査」オプションを無効にしてください。</li> </ol>
73B3	ローカル変数の値が初期化されていません	4	<ol style="list-style-type: none"> <li>1. ローカル変数の宣言はされていますが、値を一度も代入していない状態で、その内容を読み出そうとしました。</li> <li>2. プログラムをサブルーチンコールしようとしたが、該当するプログラムが見つかりませんでした。</li> <li>3. GOHOME命令実行以前にHOMEが設定されていません。</li> </ol>	<ol style="list-style-type: none"> <li>1. の場合： <ul style="list-style-type: none"> <li>・プログラムをロード後、ローカル変数の値を読み出す前に値が代入されるよう、プログラムを見直してください。</li> </ul> </li> <li>2. の場合： <ul style="list-style-type: none"> <li>・実行形式ファイルをWINCAPS IIからコントローラに転送する際に転送エラーが発生していないか確認してください。</li> <li>・コントローラでコンパイルを行った際にエラーが発生していないか確認してください。</li> <li>・WINCAPS IIまたはコントローラを使って、実行形式ファイルを再度作成してください。この際WINCAPS IIでは、「日付検査」オプションを無効にしてください。</li> </ul> </li> <li>3. の場合： <ul style="list-style-type: none"> <li>HOME命令でホームポジションを設定してください。</li> </ul> </li> </ol>
73B4	変数読み出し領域確保に失敗しました	4	変数データをメモリから読み出すための作業領域を確保できませんでした。	コントローラのパワースイッチを一度切ってから再操作を行なってください。
73B5	未定義変数型式（1）が現れました	4	変数データを解釈しようとしたが、変数データとは異なるデータが実行形式ファイルに現れました。	<ol style="list-style-type: none"> <li>1. コントローラのソフトウェアバージョンとWINCAPS IIのソフトウェアバージョンが対応しているか確認してください。</li> <li>2. 実行形式ファイルをWINCAPS IIからコントローラに転送する際に転送エラーが発生していないか確認してください。</li> <li>3. コントローラでコンパイルを行った際にエラーが発生していないか確認してください。</li> <li>4. WINCAPS IIまたはコントローラを使って、実行形式ファイルを再度作成してください。この際WINCAPS IIでは、「日付検査」オプションを無効にしてください。</li> </ol>

## 2 コントローラエラーコード表

コード	メッセージ	Level	説明	復帰処置
73B6	未定義変数型式 (2) が現れました	4	変数データを解釈しようとしたが、変数データとは異なるデータが実行形式ファイルに現れました。	1. コントローラのソフトウェアバージョンとWINCAPS IIのソフトウェアバージョンが対応しているか確認してください。 2. 実行形式ファイルをWINCAPS IIからコントローラに転送する際に転送エラーが発生していないか確認してください。 3. コントローラでコンパイルを行った際にエラーが発生していないか確認してください。 4. WINCAPS IIまたはコントローラを使って、実行形式ファイルを再度作成してください。この際WINCAPS IIでは、「日付検査」オプションを無効にしてください。
73B8	ロードデータ書込みに失敗しました	4	プログラムロードを行なうため処理部分にデータを転送しようとしたが、転送書込みに失敗しました。	コントローラのパワースイッチを一度切ってから再操作を行なってください。
73B9	ロードデータ読込みに失敗しました	4	プログラムロードを行なうため処理部分がデータを読み込もうとしたが、読込みに失敗しました。	コントローラのパワースイッチを一度切ってから再操作を行なってください。
73BA	プログラム再開に失敗しました	4	瞬時停止により一時停止中状態となっているプログラムを、RUN命令で再起動できませんでした。	プログラムを停止状態とし、プログラム先頭から再度実行してください。
73BB	起動プログラム指定処理に失敗しました	4	ペンダント・I/Oからのプログラム起動、またはPACのRUN命令によるプログラム起動を行おうとしたが、プログラム解釈部にプログラム番号を指定する処理に失敗しました。	コントローラのパワースイッチを一度切ってから再操作を行なってください。
73BC	プログラム一時停止処理に失敗しました	4	プログラムを一時停止しようとしたが失敗したため強制終了しました。	コントローラのパワースイッチを一度切ってから再操作を行なってください。
73BD	プログラム再開に失敗しました	4	瞬時停止により一時停止中状態となっているプログラムを、再起動できませんでした。	プログラムを停止状態とし、プログラム先頭から再度実行してください。
73C0	ブレークポイント読出領域確保失敗しました	4	ブレークポイント設定行を読み出すための読み出し領域確保に失敗しました。	コントローラのパワースイッチを一度切ってから再操作を行なってください。
73C1	これ以上ブレークポイントを設定できません	4	1つのプログラムに対して、上限数をこえたブレークポイントを設定しようとした。	必要のないブレークポイントを解除してから、再度設定しなおしてください。
73C2	行にブレークポイントが設定されていません	4	ブレークポイントが設定されていない行で、ブレークポイントを削除しようとした。	ブレークポイントを削除しようとした行にブレークポイントが設定されているか確認してください。
73C3	プログラム停止指定が未定義の状態です	4	ブレークポイント、プログラム実行トレース、ステップ起動、ステップ停止の状態を指定する処理の中で、定義されていない状態に設定しようとした。	コントローラのパワースイッチを一度切ってから再操作を行なってください。
73C4	ステップ停止指定セマフォが未準備です	4	ステップ停止を指示しようとしたが、そのために必要な内部セマフォが準備されていませんでした。	コントローラのパワースイッチを一度切ってから再操作を行なってください。
73C6	ブレークポイントセマフォ生成失敗しました	4	ブレークポイント処理用内部セマフォを生成しようとしたが、失敗しました。	コントローラのパワースイッチを一度切ってから再操作を行なってください。
73C7	ブレークポイントセマフォ取得失敗しました	4	ブレークポイント処理用内部セマフォを取得しようとしたが、失敗しました。	コントローラのパワースイッチを一度切ってから再操作を行なってください。
73C8	ブレークポイントセマフォ削除失敗しました	4	ブレークポイント処理用内部セマフォを削除しようとしたが、失敗しました。	コントローラのパワースイッチを一度切ってから再操作を行なってください。

## 2 コントローラエラーコード表

コード	メッセージ	Level	説明	復帰処置
73C9	タスク状態取得に失敗しました	4	プログラムの動作状態を取得しようとしたが、失敗しました。	1. コントローラのソフトウェアバージョンとWINCAPS IIのソフトウェアバージョンが対応しているか確認してください。 2. 実行形式ファイルをWINCAPS IIからコントローラに転送する際に転送エラーが発生していないか確認してください。 3. コントローラでコンパイルを行った際にエラーが発生していないか確認してください。 4. WINCAPS IIまたはコントローラを使って、実行形式ファイルを再度作成してください。この際WINCAPS IIでは、「日付検査」オプションを無効にしてください。
73CA	タスク情報取得に失敗しました	4	プログラムの情報を得ようとしたが、情報が記録されている部分が見つかりませんでした。	コントローラのパワースイッチを一度切ってから再操作を行ってください。
73CB	タスク情報検索に失敗しました	4	プログラムの情報が記録されている部分を検索しましたが、見つかりませんでした。	1. プロジェクトを構成するPACプログラムの数が設定上限値を超えています。PACプログラムの数を減らして再コンパイルし、ロードしてください。 2. 実行形式ファイルをWINCAPS IIからコントローラに転送する際に転送エラーが発生していないか確認してください。 3. コントローラでコンパイルを行った際にエラーが発生していないか確認してください。 4. WINCAPS IIまたはコントローラを使って、実行形式ファイルを再度作成してください。この際WINCAPS IIでは、「日付検査」オプションを無効にしてください。
73CC	タスク情報記録領域確保に失敗しました	4	プログラムロード時に、プログラムの情報を記録しようとしたが、記録領域がすでにいっぱいでは記録できませんでした。	1. プロジェクトを構成するPACプログラムの数が設定上限値を超えています。PACプログラムの数を減らして再コンパイルし、ロードしてください。 2. 実行形式ファイルをWINCAPS IIからコントローラに転送する際に転送エラーが発生していないか確認してください。 3. コントローラでコンパイルを行った際にエラーが発生していないか確認してください。 4. WINCAPS IIまたはコントローラを使って、実行形式ファイルを再度作成してください。この際WINCAPS IIでは、「日付検査」オプションを無効にしてください。
73CD	命令引数のデータ型が誤っています	4	プログラム実行時、実行しようとしている命令では対応していない型の命令引数が現れました。	1. コントローラのソフトウェアバージョンとWINCAPS IIのソフトウェアバージョンが対応しているか確認してください。 2. 実行形式ファイルをWINCAPS IIからコントローラに転送する際に転送エラーが発生していないか確認してください。 3. コントローラでコンパイルを行った際にエラーが発生していないか確認してください。 4. WINCAPS IIまたはコントローラを使って、実行形式ファイルを再度作成してください。この際WINCAPS IIでは、「日付検査」オプションを無効にしてください。

## 2 コントローラエラーコード表

コード	メッセージ	Level	説明	復帰処置
73CE	バージョン文字列領域確保に失敗しました	4	プログラムが対応しているソフトウェア仕様バージョンを取得しようとしたが、記録メモリ領域を確保できませんでした。	コントローラのパワースイッチを一度切ってから再操作を行なってください。
73CF	位置型変数読み出しに失敗しました	4	位置型変数を一時記録メモリから読み出そうとしたが、失敗しました。	1. コントローラのソフトウェアバージョンとWINCAPS IIのソフトウェアバージョンが対応しているか確認してください。 2. 実行形式ファイルをWINCAPS IIからコントローラに転送する際に転送エラーが発生していないか確認してください。 3. コントローラでコンパイルを行った際にエラーが発生していないか確認してください。 4. WINCAPS IIまたはコントローラを使って、実行形式ファイルを再度作成してください。この際WINCAPS IIでは、「日付検査」オプションを無効にしてください。
73D0	同次型変数読み出しに失敗しました	4	同次型変数を一時記録メモリから読み出そうとしたが、失敗しました。	1. コントローラのソフトウェアバージョンとWINCAPS IIのソフトウェアバージョンが対応しているか確認してください。 2. 実行形式ファイルをWINCAPS IIからコントローラに転送する際に転送エラーが発生していないか確認してください。 3. コントローラでコンパイルを行った際にエラーが発生していないか確認してください。 4. WINCAPS IIまたはコントローラを使って、実行形式ファイルを再度作成してください。この際WINCAPS IIでは、「日付検査」オプションを無効にしてください。
73D2	インタプリタ異常	4	何らかの原因でコントローラ内データが破壊されました。	コントローラのパワースイッチを一度切ってから再操作を行なってください。
73D3	コード未定義	4	コントローラが予期しない命令を実行しようとした。以下の可能性が考えられます。 1. (ティーチングをパソコンで行った場合) WINCAPS IIとコントローラのバージョンの整合が取れていない。 2. 未対応の命令を実行しようとした。 3. 何らかの原因でコントローラ内データが破壊された。	1の場合：バージョンを正常なものに戻す必要が有ります。 2の場合：マニュアルで対応していない命令を実行しないようにしてください。 3の場合：コントローラのパワースイッチを一度切ってから再操作を行なってください。
73D4	メモリ不足	4	新たに宣言した変数の領域を確保できませんでした。	使用していない変数の宣言を削除し、メモリの空き領域を増やして下さい。また、ティーチングペンダントでプログラムの内容を表示している場合は、そのウィンドウを閉じて操作してください。
73D5	レジスタ異常	4	何らかの原因でコントローラ内データが破壊されました。	コントローラのパワースイッチを一度切ってから再操作を行なってください。
73D6	未サポート命令	4	コントローラが予期しない命令を実行しようとした。以下の可能性が考えられます。 1. (ティーチングをパソコンで行った場合) WINCAPS IIとコントローラのバージョンの整合が取れていない。 2. 未対応の命令を実行しようとした。 3. 何らかの原因でコントローラ内データが破壊された。	1の場合：バージョンを正常なものに戻す必要が有ります。 2の場合：マニュアルで対応していない命令を実行しないようにしてください。 3の場合：コントローラのパワースイッチを一度切ってから再操作を行なってください。

## 2 コントローラエラーコード表

コード	メッセージ	Level	説明	復帰処置
73D7	データサイズ異常	4	何らかの原因でコントローラ内データが破壊された。	コントローラのパワースイッチを一度切ってから再操作を行なってください。
73D8	ユーザコード領域未登録	3	変数の初期化がされていません。	プログラムを見直し、変数の初期化を行なってください。
73D9	ユーザコードなし	3	何らかの原因でコントローラ内データが破壊されました。	コントローラのパワースイッチを一度切ってから再操作を行なってください。
73DA	タイプミスマッチ	4	何らかの原因でコントローラ内データが破壊されました。	コントローラのパワースイッチを一度切ってから再操作を行なってください。
73DB	データタグ異常	4	1. データの型が異なっています。 2. 何らかの原因でコントローラ内データが破壊されました。	1. データ型の異なる代入がないかプログラムを見直し、修正してください。 2. コントローラのパワースイッチを一度切ってから再操作を行なってください。
73DC	データ長異常	4	1. 文字列型の最大文字数を越えています。 2. 何らかの原因でコントローラ内データが破壊されました。	1. 最大文字数を越えないようにプログラムを見直し、修正してください。 2. コントローラのパワースイッチを一度切ってから再操作を行なってください。
73DD	ゼロ割	4	分母が0（ゼロ）となるような演算を行なおうとしました。	プログラムを見直し、変数の初期化を行なってください。0（ゼロ）割をする演算を変更するか、削除してください。
73DE	外部参照	4	近似比較パラメータ $\epsilon$ の値が取り扱い可能範囲を超えています。	近似比較パラメータ $\epsilon$ の値を見直してください。
73DF	ユーザコード範囲異常	4	何らかの原因でコントローラ内データが破壊されました。	コントローラのパワースイッチを一度切ってから再操作を行なってください。
73E0	ユーザコード範囲オーバー	4	何らかの原因でコントローラ内データが破壊されました。	コントローラのパワースイッチを一度切ってから再操作を行なってください。
73E1	ユーザコード未登録	4	何らかの原因でコントローラ内データが破壊されました。	コントローラのパワースイッチを一度切ってから再操作を行なってください。
73E2	時間データ異常	3	文字列関数等で時間データを操作しようとしたが時間データとしてありえない値を指定しました。	時間データを見直し、とりうる値に変更してください。
73E3	メモリ不足	4	新たに宣言した変数の領域を確保できませんでした。	使用していない変数の宣言を削除し、メモリの空き領域を増やして下さい。また、ティーチングペダントでプログラムの内容を表示している場合は、そのウィンドウを閉じて操作してください。
73E4	入出力可能範囲外です	3	使用できる範囲にないI/O番号を指定しました。	プログラムを見直し、使用できないI/O番号を操作させようとした命令を削除してください。
73E5	未定義入出力デバイス	4	使用できないデバイスを選択しました。	プログラムを見直し、使用できないデバイスを操作させようとした命令を削除してください。
73E6	スタックオーバーフロー	4	プログラムの使用できるデータ領域を超えています。	コントローラのパワースイッチを一度切ってから再操作を行なってください。
73E7	スタックアンダーフロー	4	プログラムの使用できるデータ領域が不足しています。	コントローラのパワースイッチを一度切ってから再操作を行なってください。
73E8	ポーズデータ異常	4	何らかの原因でコントローラ内データが破壊されました。	コントローラのパワースイッチを一度切ってから再操作を行なってください。

## 2 コントローラエラーコード表

コード	メッセージ	Level	説明	復帰処置
73E9	セマフォ異常	4	何らかの原因でコントローラ内データが破壊されました。	コントローラのパワースイッチを一度切ってから再操作を行なってください。
73EA	文法エラー	4	1. データの型が異なっています。 2. 初期化していない文字列を使用しました。 3. 何らかの原因でコントローラ内データが破壊されました。	1. データ型の異なる代入がないか、プログラムを見直し修正してください。 2. 文字列を初期化（データを代入）してください。 3. コントローラのパワースイッチを一度切ってから再操作を行なってください。
73EB	未定義軸タイプ	4	使用できない軸を動作させようとした。	プログラムを見直し使用できない軸を操作させようとした命令を削除してください。
73EC	未対応命令	4	コントローラが予期しない命令を実行しようとした。以下の可能性が考えられます。 1. 未対応の命令を実行しようとした。 2. 何らかの原因でコントローラ内データが破壊された。	1の場合：マニュアルで対応していない命令を実行しないようにしてください。 2の場合：コントローラのパワースイッチを一度切ってから再操作を行なってください。
73ED	未対応命令	4	コントローラが予期しない命令を実行しようとした。以下の可能性が考えられます。 1. 未対応の命令を実行しようとした。 2. 何らかの原因でコントローラ内データが破壊された。	1の場合：マニュアルで対応していない命令を実行しないようにしてください。 2の場合：コントローラのパワースイッチを一度切ってから再操作を行なってください。
73EE	起動できません（最大タスク数）	4	ユーザタスク数の設定数を越えたタスク数を起動しようとした。	ユーザタスク数の設定数を修正して、コントローラのパワースイッチを一度切ってから再操作を行なってください。
73EF	設定個数を越えた変数番号又は要素番号です	3	配列変数の添え字又は、T, J, P型の要素番号がとりうる範囲をこえました。	プログラムを見直し、配列添え字又は、T, J, P型の要素番号がとりうる値になるよう変更するか、配列領域を拡大してください。
73F0	インデックス不良	4	配列変数の添え字がとりうる範囲にありません。	プログラムを見直し、配列添え字がとりうる値になるよう変更してください。
73F1	プロジェクトがありません	4	実行可能なプロジェクトが存在しないのにロードを行なおうとしました。	プロジェクトを作成してください。
73F2	ドメインエラー	4	ロボットプログラム引数がとりうる範囲にありません。	プログラムを見直し、引数がとりうる値になるよう変更してください。
73F3	数値範囲外	4	ロボットプログラム引数がとりうる範囲にありません。	プログラムを見直し、引数がとりうる値になるよう変更してください。
73F4	全メモリ初期化しました（変数領域異常）	5	プログラムロード中に変数保存領域に異常を発見しました。	異常を発見し、修正処置をした通知です。ただし、変数は全て初期化されていますので、変数の値を元に戻す処置を実施してください。
73F5	ローカル変数を初期化しました	2	ローカル変数の値を初期化しました。	プログラム転送、コンパイルによりローカル変数が全て初期化した通知です。
73F6	CAL未実行のため位置取り込みできません	3	CAL未実行のため位置取り込みできません。	アームメニューに戻りCALを実行してください。
73F7	指定したツール番号は使用できません	3	指定したツール番号は使用できません。	プログラムのTOOL番号をとりうる値に変更してください。
73F8	セマフォの生成失敗	4	セマフォの生成に失敗しました。	最大数を越えています。セマフォの生成数を減らしてください。
73F9	セマフォの削除失敗	4	セマフォの削除に失敗しました。	削除しようとしたセマフォが存在しません。DELESEM関数の使用方法を見直してください。
73FA	セマフォの取得失敗	4	セマフォの取得に失敗しました。	そのセマフォを他のタスクが使用しています。TAKESEM関数の使用方法を見直してください。

## 2 コントローラエラーコード表

コード	メッセージ	Level	説明	復帰処置
73FB	セマフォの取得タイムアウト	3	セマフォの取得タイムアウトが発生しました。	そのセマフォを他のタスクが使用しています。TAKESEM関数の使用方法を見直してください。
73FC	セマフォの解放失敗	3	セマフォの解放に失敗しました。	解放しようとしたセマフォが存在しません。GIVESEM関数の使用方法を見直してください。
73FD	セマフォ待ちタスクの解放失敗	3	セマフォ待ちタスクの解放に失敗しました。	解放しようとしたセマフォが存在しません。FLUSHSEM関数の使用方法を見直してください。
73FE	引数付きのプログラムは起動できません	2	ティーチングペンダント、オペレーティングパネルまたは外部機器からは、引数付きのプログラムは起動できません。	引数付きのプログラムを起動する場合は、他のプログラムから呼び出してください。
73FF	停止処理中にプログラムは起動できません。	2	停止処理実行中にプログラムを起動しようとしてしました。(このエラーはティーチチェックモードでデッドマンスイッチを離し、すぐ起動させた場合も発生します。)	しばらくしてから、再度実行してください。 全タスクに対して停止の処理が入った場合は、全タスクが停止するまでプログラムを起動することはできません。 全タスクステップ停止が入った時、WAIT命令などで条件待ちをされていてステップ停止できない場合は、条件を満たしてステップ停止させるか条件待ちしているタスクを停止させてください。(SS機能でスローモードになっている場合も同じ状況になります。) IOで操作を行なう場合、外部モード切替え、自動イネーブル切替えを行なうと、全タスクに対して停止の処理が入るため、プログラムをすぐ起動させることはできません。1秒以上待ってから起動させてください。
75B0	クライアントポートオープン失敗	3	指定クライアントポートが使用中か設定に誤りがあります。	指定ポートを変更するかクライアントポートの設定を変更してください。
7780	フォルダの作成できる最大数を超えました	3	フォルダの作成できる最大数を超えました。フォルダの最大数は256です。	フォルダ数を最大数を超えない数に減らして再操作してください。
7799	特権タスクの最大動作数を超えました。	3	特権タスクの動作数が最大動作数(32個)を超えました。	特権タスクが同時期に32個を超えて動作しないようプログラムを修正してください。
779A	付加軸選択中	3	ロボット選択が付加軸選択中に実行できないコマンドを実行しようとしてしました。	ロボット選択を付加軸以外にして、再度実行してください。
779B	ファイルの作成できる最大数を超えました	3	コントローラ内のファイルの最大数を超えました。PACファイルは256まで、ヘッダファイル、操作盤ファイルは、あわせて256までです。	ファイル数を減らして再操作してください。
779F	モータオンに失敗しました	3	MOTOR命令実行時に何らかの原因でモータオンに失敗したかMOTOR命令連続起動でタイムアウトを発生したためエラーを発生しました。	モータオンに失敗した原因を探し解決した後再起動してください。
77B7	ロボット動作中にMOTOR OFFコマンドを実行	3	ロボット動作中に「MOTOR OFF」コマンドを実行することはできません。	ロボット動作中に「MOTOR OFF」コマンドが実行されないようにしてください。
77B8	デッドマンスイッチOFFでMOTOR ONコマンドを実行	3	A仕様のロボットで「MOTOR ON」コマンドを実行する際、手動モード・ティーチチェックモードでは、デッドマンスイッチONの状態であればなりません。	手動モード・ティーチチェックモードで「MOTOR ON」コマンドを実行する場合は、デッドマンスイッチONの状態で行なってください。
77D1	アームグループ未定義	4	設定されていないアームグループを取得しようとしてしました。	プログラムを見直すか、またはアームグループ設定後、コントローラのパワースイッチを一度切ってから再操作を行なってください。

## 2 コントローラエラーコード表

コード	メッセージ	Level	説明	復帰処置
77D2	アームグループ取得済み	4	現在取得中のアームグループと異なるアームグループを取得しようとしてしました。	同一のプログラム内で、異なるアームグループを取得しないように、プログラムを見直してください。
77E4	EX (EXA) オプションでロボット軸は動かさせません	3	EX (EXA) オプションでロボット軸は動かさせません。	EX (EXA) オプションが、ロボット軸を含まないように、プログラムを見直してください。
77E5	有効設定ではない軸です	3	有効設定になってない付加軸の位置は取り込めません。	プログラムを見直すか、または付加軸を有効に設定後、コントローラのパワースイッチを一度切ってから再操作を行なってください。
77E6	有効設定でない軸のセマフォは取得できません	3	有効設定でない付加軸を含むアームグループを取得することは、できません。	プログラムを見直すか、または付加軸を有効に設定後、コントローラのパワースイッチを一度切ってから再操作を行なってください。
77E7	無限回転設定軸です	3	無限回転設定になっている軸に対して、このコマンドおよび操作を実行することはできません。	無限回転設定を解除するか、無限回転設定になっている軸に対してこのコマンドおよび操作を実行しないでください。
77E8	無限回転設定でない軸です	3	無限回転設定でない軸に対して、このコマンドおよび操作を実行することはできません。	無限回転設定にするか、無限回転設定になっていない軸に対してこのコマンドおよび操作を実行しないでください。
77E9	INIT中にINITは実行できません	4	INIT命令実行中にINIT命令を実行しようとしてしました	INIT命令実行中にはINIT命令を重ねて実行しないようにプログラムを変更してください
77EA	手動モードではプログラム起動できません	3	MANUAL, TEACHCHECKモードで特権タスクがユーザタスクを起動しようとしたため特権タスクでエラーが発生しました。	特権タスクを停止させるか特権タスク内のユーザタスク起動命令を削除するかしてください。
77EB	特権タスクでは実行できない命令です	3	特権タスクでロボット動作を禁止するためTAKEARM命令を呼び出した場合にエラーで停止しました。	ロボット動作はユーザタスクで記述するようにプログラムを変更してください。
77EC	特権タスク未使用の為起動できません	2	特権タスクの設定で未使用を選択しているため特権タスクの起動を行おうとしてエラーが発生しました。	特権タスクを起動したい場合は設定を特権タスク使用に変更して再度コントローラを立ち上げ直してください。
77ED	特権タスクはRUNできません	3	通常タスクで特権タスクをRUNさせようとしたためエラーで停止しました。	通常タスクで特権タスクを起動しないようプログラムを変更してください。
77EE	特権タスクは連続起動できません	1	特権タスクは連続起動できないので連続起動を行おうとしてエラーが発生しました。	明示的に連続起動を行う場合は、特権タスク内でループするようプログラムを変更してください。
77EF	INIT命令でCALに失敗しました	3	INIT命令実行時に何らかの原因でCALに失敗しました。	CALに失敗した原因を探し解決した後再起動してください。
77F0	INIT命令でモーターオンに失敗しました	3	INIT命令実行時に何らかの原因でモータオンに失敗したかINIT命令連続起動でタイムアウトが発生したためエラーが発生しました。	モータオンに失敗した原因を探し解決した後再起動してください。
77F1	特権タスク専用命令です	3	特権タスクでしか使用できない命令を通常タスクで実行しようとしたためエラーが発生しました。	この命令を特権タスクで実行できるようプログラムを変更してください。
77F2	通信データ長不足	3	バイナリ通信で、入力されたデータが、linputbコマンドの<入力バイト数>より小さかった。	linputbコマンドで指定した<入力バイト数>に合ったデータを外部装置からコントローラへ送信してください。
77F6	DETECTコマンドは無効です	3	DETECTコマンドが無効設定の状態でDETECTコマンドを実行しました。	DETECTコマンドを有効設定にしてください。
77F7	特権タスクでは実行できない操作です	3	特権タスクにステップ動作をさせたり、エラー発生時に特権タスクが通常タスクを起動するなど特権タスクでは行なえない機能を実行しようとしてしました。	特権タスクでは出来ない操作なので別の操作を行なうか、エラーが発生しないようプログラムを変更してください。

## 2 コントローラエラーコード表

コード	メッセージ	Level	説明	復帰処置
77F8	特権タスク起動をキャンセルしました	2	電源入り時にデッドマンSWが押されていたため、特権タスクの起動を行ないませんでした。 ただし、このメッセージは特権タスクを非使用時にもデッドマンSWが押されていると表示されます。	電源入り時に特権タスクを起動する場合は、デッドマンSWを押さないください。 特権タスク非使用時にこのメッセージが表示された場合は、メッセージを消し作業を続けてください。
77F9	I/Oは設定によらず出力されます	2	特権タスク使用になっているため、マシンロック時のI/Oが保持できない可能性があります。	特権タスク使用の設定になっている場合は、I/O状態が変更される場合があることに注意してください。
77FA	未定義軸です	3	有効でない軸をDETECT ONしようとしてしました。	DETECTコマンドのJOINTに有効なロボットまたはは軸を設定してください。
77FB	I/O番号が重複しています	3	別プログラムですでに同じI/O番号がDETECT ONされています。	別のI/Oを宣言してください。または同時に同じI/OをDETECT ONしないようにしてください。
77FC	エラー発生中の為プログラムは起動できません	3	エラー発生中のため特権タスクから通常プログラムが起動できません。	通常プログラムでエラーを発生させないようプログラム、設定、条件等を変更して下さい。
77FD	宣言されていないI/O番号です	3	同一プログラム内でDETECT ONされていないI/O番号をDETECT OFFしようとしてしました。	同一プログラム内で宣言されているI/O番号を設定して下さい。

## 3. WINCAPS II エラーコード表

《System Manager》

番号	メッセージ	説明	対処
1000	PacManager応答なし	PACマネージャからの応答がない。	しばらく待ってから応答がなければ、システムマネージャを再起動してください。
1001	VarManager応答なし	変数マネージャからの応答がない。	しばらく待ってから応答がなければ、システムマネージャを再起動してください。
1002	DioManager応答なし	DIOマネージャからの応答がない。	しばらく待ってから応答がなければ、システムマネージャを再起動してください。
1003	ArmManager応答なし	アームマネージャからの応答がない。	しばらく待ってから応答がなければ、システムマネージャを再起動してください。
1004	VisionManager応答なし	視覚マネージャからの応答がない。	しばらく待ってから応答がなければ、システムマネージャを再起動してください。
1005	LogManager応答なし	ログマネージャからの応答がない。	しばらく待ってから応答がなければ、システムマネージャを再起動してください。
1006	RoboTalk応答なし	通信マネージャからの応答がない。	しばらく待ってから応答がなければ、システムマネージャを再起動してください。
1007	ファイル書き込み異常。詳細設定を確認してください。	プロジェクト新規作成時のファイル書き込みができない。	[詳細設定]の[初期化]を押してください。また、各マネージャのデフォルトファイル名が正しいか確認してください。
1008	ファイル読み込み異常	ファイル読み込みができない。ファイルが存在しないか、内容が正しくない。	システムマネージャを再起動して、ファイルが存在しなければ読み込むファイルを指定してください。
1009	データ一括転送失敗	データ一括転送が失敗した。接続が正しくないか、転送時にタイムアウトなどの異常が発生した。	通信条件、接続を再度確認し、必要であればタイムアウト時間を長くしてください。
100A	TAPI初期化異常	電話回線を使用してデータ転送を行なう際の初期化処理に失敗した。	モデムなどの通信デバイスの接続を確認し、状態を初期化してから再度操作を行なってください。
100C	パスワードが正しくありません。もう一度入力してください。	入力パスワードが正しくない。	再度正しいパスワードを入力してください。
100D	プロジェクト名が正しくありません。もう一度入力してください。	すでにそのプロジェクトが存在するか、プロジェクト名が不正。	正しいプロジェクト名を入力してください。
100E	フォルダ名が不正です。	フォルダ名が不正。	正しいフォルダ名を入力してください。

### 3 WINCAPS II エラーコード表

番号	メッセージ	説明	対処
1010	新しいパスワードが一致しません。もう一度入力してください。	新規パスワード登録時のパスワード入力が入りません。	正しいパスワードを入力してください。
1011	キャンセルされたか、もしくはモーダルフォームが表示されているため終了できませんでした。	システムマネージャを終了させようとしたが、他のマネージャでその終了を取り消されたまたはダイアログが開いたままになっているため終了できない。	開いているダイアログをすべて閉じ、プロジェクトを保存してから終了を行ってください。
1012	FDツールを起動できませんでした。	FDツールが起動できない。	WINCAPS II をアンインストールしてから再インストールしてください。
1015	接続状態ためこの操作は無効です。接続解除してから再度実行してください。	いずれかのマネージャが接続状態にあるため操作が拒否された。	すべてのマネージャの接続を解除してください。
1016	ロボット依存情報が正しくありません。プロジェクトの新規作成機能が使えません。	選択ロボットタイプの依存情報が存在しない。	WINCAPS II をアンインストールしてから再インストールしてください。
1017	ロボット プログラム ウィザードが正常に機能しませんでした。	プログラム ウィザードが正常に機能しない。インストールが正常にできていない。	WINCAPS II をアンインストールしてから再インストールしてください。
1018	VBSスクリプトファイルの関連付けが正常に機能しません。	Microsoft Windows スクリプティングホストがインストールされていない。	Microsoft Windows スクリプティングホストをインストールしてください。
1019	システムプロジェクトのデータがアプリケーションのバージョンよりも新しいためオープンできません。	現在のWINCAPS II のバージョンよりも新しいバージョンで作成されたデータファイルを開こうとした。	新しいデータを直接開くことはできません。コントローラ経由でデータを読み出すか、FDツールを使用してデータの受け渡しを行ってください。
101C	システムがビジーなため応答できません。	選択したマネージャが現在処理中のため応答できない。	処理が完了するまで待つて操作を行ってください。
101D	他のマネージャが動作中のため操作できません。他のマネージャの動作を停止してください。	他のマネージャが動作中のため、その操作ができない。	他のマネージャの動作を停止してください。
101E	コンフィギュレーションを送信しましたのでコントローラを再起動して下さい。再起動しないと正常に動作しない可能性があります。	コントローラに送信したデータ内容を反映させるにはコントローラの再起動が必要。	コントローラを再起動してください。
101F	通信マネージャが既に起動しています。シャットダウンしてから再起動させます。	通信マネージャがすでに起動していたため、通信マネージャを再起動することを通知している。	必要なし
1021	ディスクが挿入されていないか、フォーマットされていません。ディスクを挿入してください。	ディスクが挿入されていないか、フォーマットされていない。	フォーマット済みのディスクをドライブに挿入してください。
1022	書き込みできません。ディスクのライトプロテクトを確認してください。	ディスクがライトプロテクトされているか壊れている。	ディスクを書込み可能な状態にしてください。
102A	ROMデータのアップロードに失敗しました。コントローラの電源を切らずに再度アップロードを行ってください。	通信タイムアウト等によりROMデータのアップロードに失敗した。	コントローラの電源を切らずに通信条件、接続を再度確認し、必要であればタイムアウト時間を長くしてください。

### 3 WINCAPS II エラーコード表

番号	メッセージ	説明	対処
102B	ROMデータのダウンロードに失敗しました。	通信タイムアウト等によりROMデータのダウンロードに失敗した。	(1) 通信条件、接続を再度確認し、必要であればタイムアウト時間などを長くしてください。 (2) 書込み用のディスク容量が不足していないか確認してください。 (4 MB以上必要です)
102D	ROMデータのエクスポートに失敗しました。	ROMデータのエクスポートに失敗した。 (1) ディスク容量が不足している (2) 元データが壊れている	書込み用のディスク容量が不足していないか確認してください。 (4 MB以上必要です)
102E	ROMデータのインポートに失敗しました。	ROMデータのインポートに失敗した。 (1) ディスク容量が不足している (2) 元データが壊れている	書込み用のディスク容量が不足していないか確認してください。 (4 MB以上必要です)
102F	接続コントローラはこの機能に対応していません。	接続先のコントローラはその機能に対応していない。	コントローラをバージョンアップしてください。
1030	SystemManager応答なし	システムマネージャからの応答がない。	しばらく待ってから応答がなければ、システムマネージャを再起動してください。
1031	初期化異常	起動時の初期化処理に失敗した。前回開いていたプロジェクトの内容が正しくないかファイルが存在しない。	(1) プロジェクトを指定して再度開き直してください。 (2) 新規プロジェクトを作成してください。
1032	接続失敗	コントローラとの接続ができない。	接続を確認してください。通信マネージャより通信条件を確認し、再度接続を行なってください。
1033	自動応答設定失敗	電話回線による接続で自動応答の設定ができない。	モデム、電話回線の状態を確認してください。モデムを初期化してください。
1034	オンフック処理失敗	電話回線の接続を切断できない。	手動でモデムより接続を切断してください。
1035	自動着信設定失敗	モデムに対して自動着信の設定ができない。	モデム、電話回線の状態を確認してください。モデムを初期化してください。
1036	自動着信解除失敗	モデムに対して自動着信の設定を解除できない。	モデム、電話回線の状態を確認してください。モデムを初期化してください。
103B	指定のポートがオープンできません。	指定ポートがすでに使用されている、または存在しない。	(1) 指定ポートを使用しているアプリケーションを終了させてください。 (2) 正しいポートを指定してください。
103C	ファイル名が40バイトを超えるファイルは転送できません。	ファイル名が40バイトを超えるファイルは転送できない。	ファイル名を40バイト以下にしてください。
103D	上位バージョンのコントローラとの接続はサポートしていません。	WINCAPSII (PC側ソフト)のバージョンよりもコントローラのバージョンが新しいため接続許可されない。	最新バージョンのWINCAPSIIをインストールしてください。
103E	ロボットタイプが異なります。	現在開いているシステムプロジェクトのロボットタイプとコントローラのロボットタイプが異なるため接続許可されない。	両方のロボットタイプを合わせてください。 (1) 新規プロジェクトをコントローラと同じロボットタイプで作成してください。 (2) コントローラのロボットタイプを変更してください。

### 3 WINCAPS II エラーコード表

番号	メッセージ	説明	対処
103F	ROMデータのアップロードを完了しました。POWER LEDの点滅を確認後、コントローラを再起動して下さい。	ROMアップデート完了までのコントローラからの応答待ち。POWER LEDの点滅で完了通知が行われる。	POWER LEDの点滅を確認後、コントローラを再起動して下さい。
1040	正しいライセンスキーを入力してください。	入力ライセンスキーが正しくない。	ライセンスキーを確認して正しいキーを再度入力してください。
1041	この機能を使用するにはライセンスキーの登録が必要です。	指定機能のライセンスキー登録がされていない。	ライセンスキーを登録してください。

#### 《PAC Manager》

2000	SystemManager応答なし	システムマネージャからの応答がない。	しばらく待ってから応答がなければ、システムマネージャを再起動してください。
2001	LogManager応答なし	ログマネージャからの応答がない。	しばらく待ってから応答がなければ、システムマネージャを再起動してください。
2003	初期化異常	起動時の初期化処理に失敗した。前回開いていたプロジェクトの内容が正しくないかファイルが存在しない。	(1) プロジェクトを指定して再度開き直してください。 (2) 新規プロジェクトを作成してください。
2004	ファイル読み込み異常	ファイル読み込み異常が発生した。ファイル内容が正しくないか、ファイル自体が存在しない。	(1) システムマネージャを再起動してください。 (2) 正しいファイルを指定してください。
2005	ファイル書き込み異常	ファイル書き込み異常が発生した。ファイルが上書きできない、書き込み用容量が不足している。	(1) 書き込み用ディスク容量を増やしてください。 (2) システムマネージャを再起動してください。
2006	プロジェクト ファイル読み込み異常	プロジェクト読み込み異常が発生した。プロジェクト内容が正しくないか、プロジェクトファイル自体が存在しない。	正しいプロジェクトファイルを指定してください。
2007	プロジェクト ファイル書き込み異常	ファイル書き込み異常が発生した。ファイルが上書きできない、書き込み用ディスク容量が不足している。	(1) 書き込み用ディスク容量を増やしてください。 (2) システムマネージャを再起動してください。
2009	ファイル転送失敗	ファイルの転送に失敗した。接続が正しくないか、タイムアウトが発生した。またコントローラから転送を拒否された。転送途中でエラーが発生した。	(1) 接続を確認してください。 (2) コントローラ側で異常がないかを確認してください。 (3) タイムアウトが発生した場合はタイムアウト時間を長くしてください。
200A	関連アプリケーションの起動失敗	アプリケーションが起動できない。アプリケーションが存在しないか、アプリケーションの関連付けが正しくない。	アプリケーションの関連付けを再度行なってください。

### 3 WINCAPS II エラーコード表

番号	メッセージ	説明	対処
200B	コンフィグレーション転送失敗	転送が失敗した。接続が正しくないか、転送途中でエラーが発生した。	(1) 接続を確認してください。 (2) コントローラ側で異常がないかを確認してください。 (3) タイムアウトが発生した場合はタイムアウト時間を長くしてください。
200C	解放できません。	プログラムをすべて解放しようとした。	最低でも一つのプログラムが残るように解放を行なってください。
200D	文法が間違っています。	プログラム内容に文法間違いがある。文法が間違っているためプログラム名、引数の解析ができない。	PROGRAM文の書式を中心に文法を確認してください。
200E	登録できません。	プログラムをプログラムバンクに登録できない。バンクファイルが異常、または書き込み用ディスク容量が不足している。	書き込みディスク容量を確認してください。 プログラムバンクが異常の場合は新規に作成して登録してください。
2012	PrintManager応答なし	プリントマネージャからの応答がない。	しばらく待ってから応答がなければ、システムマネージャを再起動してください。
2013	プログラム情報取得失敗。	コントローラのプログラム情報(状態、実行行番号、サイクルタイム)の取得に失敗した。通信が正しく行なえない。	(1) 接続を確認してください。 (2) コントローラ側で異常がないかを確認してください。 (3) タイムアウトが発生した場合はタイムアウト時間を長くしてください。
2014	変数値取得失敗。	変数マネージャからの変数値の取得に失敗した。接続が正しくないか、変数マネージャが正常に機能していない。	(1) 接続を確認してください。 (2) コントローラ側で異常がないかを確認してください。 (3) タイムアウトが発生した場合はタイムアウト時間を長くしてください。
2015	ファイル名が重複しています。	指定にファイル名がすでに存在する。ファイル名の重複は許可されていない。	別のファイル名を指定してください。
2016	プログラム エラー数 (警告数) = <n><m>	プログラムのエラー数 (警告数) の表示。	エラーがある場合はエラー箇所を修正して再度コンパイルを行なってください。
2017	システムがビジーなため応答できません。	選択したマネージャが現在処理中のため応答できない。	処理が完了するまで待って操作を行なってください。
2018	実行ファイル名が正しくありません。もう一度入力してください。	実行ファイル名が正しくない。	再度実行ファイル名を入力してください。
2019	これ以上プログラムを追加できません。	一つのプロジェクトに登録できるプログラム数に達したためプログラムを追加できない。	処理をまとめ、プロジェクト内のプログラム数を少なくしてください。
201A	ファイル名が正しくありません。	ファイル名が正しくない。	正しいファイル名を指定してください。
2026	あなたのアクセスレベルでは変更できません。	現在のアクセスレベルでは操作できない。	再ログインを行なってアクセスレベルを上げてください。ただし現在のアクセスレベルがProgrammerならその項目はアクセスできません。

### 3 WINCAPS II エラーコード表

番号	メッセージ	説明	対処
2028	プログラムバンク読み込み異常。	プログラムバンク読み込み異常が発生した。プログラムバンクの内容が正しくないか、プログラムバンクファイル自体が存在しない。	(1) 正しいプログラムバンクファイルを指定してください。 (2) プログラムバンクが異常の場合は新規に作成してください。
2029	クラス名が重複しています。もう一度入力してください。	指定にクラス名がすでに存在する。クラス名の重複は許可されていない。	別のクラス名を指定してください。
202A	使用可能なプリンタが組み込まれていません。	使用可能なプリンタが登録されていない。	Windowsのコントロールパネルよりプリンタを追加してください。
202B	ファイルコピーできませんでした。	ファイルがコピーできない。ディスクが異常または書き込み用ディスク容量が不足している。	書き込みディスク容量を確認してください。
202C	入力データが異常です。	入力データが不正な値。変換過程でオーバーフローが発生した。	正しい値を入力してください。
2031	プログラムの引数が多過ぎます。プログラムの引数は xxx 以内です。	プログラムの引数が多すぎる。	プログラムの引数の数が上限値を超えないようにしてください。
2032	エディタの環境設定が不適切です。	プログラムエディタの環境設定に不適切な値が存在している。	プログラムエディタの環境設定の内容を確認して正しい内容に変更してください。
2033	メイクの環境設定が不適切です。	メイクの環境設定に不適切な値が存在している。	メイクの環境設定の内容を確認して正しい内容に変更してください。
2034	コンパイラの環境設定が不適切です。	コンパイラの環境設定に不適切な値が存在している。	コンパイラの環境設定の内容を確認して正しい内容に変更してください。
2035	クラス名が不正です。	クラス名が正しくない。	正しいクラス名を指定してください。
2036	不正な値です。	指定した値に間違いがある。	正しい値を指定してください。
2037	プリントマネージャ(Print Manager)は既に使用されています。	プリントマネージャがすでに使用されている。一度に一つのマネージャしかプリントマネージャにアクセスできない。	プリントマネージャを終了させてから再度操作を行なってください。
2038	PACステータスの変更に失敗しました。	転送時にコントローラに対してデータを送信できない。	(1) 接続を確認してください。 (2) コントローラ側で異常がないかを確認してください。 (3) タイムアウトが発生した場合はタイムアウト時間を長くしてください。
2039	接続切換え失敗。	コントローラとの接続ができない。	接続を確認してください。通信マネージャより通信条件を確認し、再度接続を行なってください。
203A	設定失敗。	プロジェクトの設定で不正な内容がある。	プロジェクトの設定の内容を確認して正しい内容に変更してください。
203B	コンフィギュレーションを送信しましたのでコントローラを再起動して下さい。再起動しないと正常に動作しない可能性があります。	コントローラに送信したデータ内容を反映させるにはコントローラの再起動が必要。	コントローラを再起動してください。
203D	ファイルが存在しないか、不正なファイルです。続けてオープンするファイルを指定してください。	ファイルを開く際にエラーが発生した。	別のファイルを指定してください。 システムマネージャを再起動してください。

### 3 WINCAPS II エラーコード表

番号	メッセージ	説明	対処
203E	プログラム名は64文字以下にしてください。	プログラム名が64文字よりも多い。	プログラム名は64文字以下にしてください。
203F	コントローラのバッファサイズと一致しません。共通部分だけ受信しますか？	WINCAPSIIとコントローラバッファ(データ)サイズが異なる。両方に共通な部分を転送するかの問い合わせ。「はい」で共通部分だけ転送する。「いいえ」で転送しない。	通常「はい」で共通部分だけ転送するようにしてください。
2040	コントローラのバッファサイズと一致しません。共通部分だけ送信しますか？	WINCAPSIIとコントローラバッファ(データ)サイズが異なる。両方に共通な部分を転送するかの問い合わせ。「はい」で共通部分だけ転送する。「いいえ」で転送しない。	通常「はい」で共通部分だけ転送するようにしてください。
2041	実行プログラム(Ver%1%)とコントローラ(Ver%2%)のバージョンが一致しないためマップ/実行プログラムを送信できません。実行プログラムのバージョンを変更するにはプログラムマネージャの[ツール(T)]メニュー - [設定(O)] - [コンパイル] - [出力コード]でバージョンを選択し、再度[実行プログラムの作成(E)]を行なって下さい。	実行プログラム(Ver%1%)とコントローラ(Ver%2%)のバージョンが一致しない。	実行プログラムをコントローラと同じバージョンで作成し直してください。
2043	新規プロジェクトの作成に失敗しました。	[μ Vision-21専用] コントローラ内に新規プロジェクトを作成できない。	(1)接続を確認してください。 (2)コントローラの状態を確認してください。 (「手動」であること) (3)コントローラ側で異常がないか確認してください。
2044	ファイルの削除に失敗しました。	[μ Vision-21専用] コントローラ内のファイルを削除できない。	(1)接続を確認してください。 (2)コントローラの状態を確認してください。 (「手動」であること) (3)タイムアウトが発生した場合はタイムアウト時間を長くしてください。
2045	プログラムのリセットに失敗しました	[μ Vision-21専用] コントローラの指定プログラムをリセットできない。	(1)接続を確認してください。 (2)コントローラの状態を確認してください。 (「自動」「ティーチチェック」であること)

### 3 WINCAPS II エラーコード表

番号	メッセージ	説明	対処
2047	プログラムの開始行指定に失敗しました。	[μ Vision-21専用] コントローラのプログラムにて開始行を指定できない。WINCAPS II とコントローラのプロジェクトが一致していない場合にエラーが発生する。	(1) 接続を確認してください。 (2) コントローラのモードを確認してください。 (「ティッチェック」であること) (3) WINCAPS II とコントローラ間でプロジェクトを転送し、プロジェクトを一致させます。
2048	プログラムのファイルが存在しません。	[μ Vision-21専用] WINCAPS II のプロジェクトに対象プログラムのファイルが存在しない。WINCAPS II とコントローラのプロジェクトが一致していない場合にエラーが発生する。	WINCAPS II とコントローラ間でプロジェクトを転送し、プロジェクトを一致させます。
2049	モード切換えに失敗しました。	[μ Vision-21専用] コントローラのモード切換えができない。プログラムの実行中にはモードの切換えができない。	(1) 接続を確認してください。 (2) プログラムモードにて実行中のプログラムを停止します。
204A	プログラムの停止に失敗しました。	[μ Vision-21専用] コントローラの指定プログラムを停止できない。	(1) 接続を確認してください。 (2) コントローラのモードを確認してください。 (「外部自動」「自動」「ティッチェック」であること) (3) WINCAPS II とコントローラ間でプロジェクトを転送し、プロジェクトを一致させます。
204B	プログラムの起動に失敗しました。	[μ Vision-21専用] コントローラの指定プログラムを起動できない。	(1) 接続を確認してください。 (2) コントローラのモードを確認してください。 (「自動」「ティッチェック」であること) (3) WINCAPS II とコントローラ間でプロジェクトを転送し、プロジェクトを一致させます。
204C	プログラムのステップ実行に失敗しました。	[μ Vision-21専用] コントローラの指定プログラムをステップ実行できない。	(1) 接続を確認してください。 (2) コントローラのモードを確認してください。 (「自動」「ティッチェック」であること) (3) WINCAPS II とコントローラ間でプロジェクトを転送し、プロジェクトを一致させます。
204D	情報の取得に失敗しました。処理を継続しますか？	[μ Vision-21専用] プログラムモータがコントローラから最新情報を一定間隔で行う際に情報取得ができない。	(1) 接続を確認してください。 (2) コントローラ側で異常がないか確認してください。 (3) コントローラのパワースイッチを一度切ってから再操作を行ってください。
204F	プログラムが選択されていません。	[μ Vision-21専用] 処理対象のプログラムを選択していない。	プログラムモードにて処理対象のプログラムを選択してください。
2052	<マップ/実行プログラム(%1%)>を上書きしますか？	受信時に実行プログラムを上書きしてもよいかの問い合わせ。	問題がなければ上書きしてください。

### 3 WINCAPS II エラーコード表

番号	メッセージ	説明	対処
《Variable Manager》			
3000	SystemManager応答なし	システムマネージャからの応答がない。	しばらく待ってから応答がなければ、システムマネージャを再起動してください。
3001	LogManager応答なし	ログマネージャからの応答がない。	しばらく待ってから応答がなければ、システムマネージャを再起動してください。
3002	初期化異常	起動時の初期化処理に失敗した。前回開いていたプロジェクトの内容が正しくないかファイルが存在しない。	(1) プロジェクトを指定して再度開き直してください。 (2) 新規プロジェクトを作成してください。
3003	ファイル読み込み異常	ファイル読み込み異常が発生した。ファイル内容が正しくないか、ファイル自体が存在しない。	(1) システムマネージャを再起動してください。 (2) 正しいファイルを指定してください。
3004	ファイル書き込み異常	ファイル書き込み異常が発生した。ファイルが上書きできない、書き込み用容量が不足している。	(1) 書き込み用ディスク容量を増やしてください。 (2) システムマネージャを再起動してください。
3005	テーブル転送失敗	テーブル転送に失敗した。接続が正しくないか、転送途中でエラーが発生した。	(1) 接続を確認してください。 (2) コントローラ側で異常がないかを確認してください。 (3) タイムアウトが発生した場合はタイムアウト時間を長くしてください。
3006	読み込み失敗	変数のデータ読み込みができない。	(1) 接続を確認してください。 (2) コントローラ側で異常がないかを確認してください。 (3) タイムアウトが発生した場合はタイムアウト時間を長くしてください。
3007	書き込み失敗	変数のデータ書き込みができない。	(1) 接続を確認してください。 (2) コントローラ側で異常がないかを確認してください。 (3) タイムアウトが発生した場合はタイムアウト時間を長くしてください。
3008	PrintManager応答なし	プリントマネージャからの応答がない。	しばらく待ってから応答がなければ、システムマネージャを再起動してください。
3009	検索文字列が見つかりません	指定の文字列が見つからない。	—
300A	システムがビジーなため応答できません。	選択したマネージャが現在処理中のため応答できない。	処理が完了するまで待つて操作を行なってください。
300B	ポーズ取込失敗	コントローラよりロボットの姿勢データが取得できない。	(1) 接続を確認してください。 (2) コントローラ側で異常がないかを確認してください。 (3) タイムアウトが発生した場合はタイムアウト時間を長くしてください。

### 3 WINCAPS II エラーコード表

番号	メッセージ	説明	対処
3011	通信マネージャが使用中またはRS232Cがオープンされていません。	RS232C擬似出力ができない。全マネージャの接続をOFFしないとRS232C擬似出力は実行できない。	(1) 全マネージャの接続をOFFしてください。 (2) 接続を確認してください。 (3) コントローラ側で異常がないかを確認してください。 (4) タイムアウトが発生した場合はタイムアウト時間を長くしてください。
3012	電卓の起動が出来ませんでした。電卓がインストールされているか確認してください。	Windows標準のアクセサリの「電卓」アプリケーションが起動できない。	電卓を追加インストールしてください。
3013	使用可能なプリンタが組み込まれていません。	使用可能なプリンタが登録されていない。	Windowsのコントロールパネルよりプリンタを追加してください。
3014	入力データが異常です。	入力データが不正な値。変換過程でオーバーフローが発生した。	正しい値を入力してください。
3016	プリントマネージャ(Print Manager)は既に使用されています。	プリントマネージャがすでに使用されている。一度に一つのマネージャしかプリントマネージャにアクセスできない。	プリントマネージャを終了させてから再度操作を行なってください。
3017	接続切換え失敗	コントローラとの接続ができない。	接続を確認してください。通信マネージャより通信条件を確認し、再度接続を行なってください。
3018	ファイルを新規作成しますか？ 「いいえ」の場合は次にオープンするファイルを指定してください	指定したプロジェクトファイルが開けないため新規に作成するかそれとも再度指定するかを問いただしている。 (1) ファイルが見つからない (2) ファイルが壊れている	(1) 再度開くファイルを指定してください。 (2) ファイルを新規作成してください。
3019	変数の設定が不適切です。	変数の設定に何らかな間違いがあります。	設定値を確認して正しい値を入力してください。

#### 《DIO Manager》

4000	SystemManager応答なし	システムマネージャからの応答がない。	しばらく待ってから応答がなければ、システムマネージャを再起動してください。
4001	LogManager応答なし	ログマネージャからの応答がない。	しばらく待ってから応答がなければ、システムマネージャを再起動してください。
4002	初期化異常	起動時の初期化処理に失敗した。前回開いていたプロジェクトの内容が正しくないかファイルが存在しない。	(1) プロジェクトを指定して再度開き直してください。 (2) 新規プロジェクトを作成してください。
4003	DLL初期化異常	DLLのロードに失敗した。	WINCAPS II をアンインストールしてから再インストールしてください。
4004	ファイル書き込み異常	ファイル書き込み異常が発生した。ファイルが上書きできない、書き込み用容量が不足している。	(1) 書き込み用ディスク容量を増やしてください。 (2) システムマネージャを再起動してください。

### 3 WINCAPS II エラーコード表

番号	メッセージ	説明	対処
4005	ファイル読み込み異常	ファイル読み込み異常が発生した。ファイル内容が正しくないか、ファイル自体が存在しない。	(1) システムマネージャを再起動してください。 (2) 正しいファイルを指定してください。
4006	テーブル転送失敗	テーブル転送に失敗した。接続が正しくないか、転送途中でエラーが発生した。	(1) 接続を確認してください。 (2) コントローラ側で異常がないかを確認してください。 (3) タイムアウトが発生した場合はタイムアウト時間を長くしてください。
4007	ON/OFF切換え失敗	コントローラに対してI/OのON/OFF切り替えができない。	(1) 接続を確認してください。 (2) コントローラ側で異常がないかを確認してください。 (3) タイムアウトが発生した場合はタイムアウト時間を長くしてください。
4008	状態取得失敗	コントローラよりI/Oの状態が取得できない。	(1) 接続を確認してください。 (2) コントローラ側で異常がないかを確認してください。 (3) タイムアウトが発生した場合はタイムアウト時間を長くしてください。
4009	PrintManager応答なし	プリントマネージャからの応答がない。	しばらく待ってから応答がなければ、システムマネージャを再起動してください。
400A	検索文字列が見つかりません。	指定の文字列が見つからない。	—
400B	マクロ定義ファイルの作成に失敗しました。	ファイル書き込み異常が発生した。ファイルが上書きできない、書き込み用容量が不足している。	(1) 書き込み用ディスク容量を増やしてください。 (2) システムマネージャを再起動してください。
400C	システムがビジーなため応答できません。	選択したマネージャが現在処理中のため応答できない。	処理が完了するまで待つて操作を行なってください。
400D	あなたのアクセスレベルでは変更できません。	現在のアクセスレベルでは操作できない。	再ログインを行なってアクセスレベルを上げてください。ただし現在のアクセスレベルがProgrammerならその項目はアクセスできません。
4014	使用可能なプリンタが組み込まれていません。	使用可能なプリンタが登録されていない。	Windowsのコントロールパネルよりプリンタを追加してください。
4015	入力データが異常です。	入力データが不正な値。変換過程でオーバーフローが発生した。	正しい値を入力してください。
4016	プリントマネージャ(Print Manager)は既に使用されています。	プリントマネージャがすでに使用されている。一度に一つのマネージャしかプリントマネージャにアクセスできない。	プリントマネージャを終了させてから再度操作を行なってください。
4017	接続切換え失敗	コントローラとの接続ができない。	接続を確認してください。通信マネージャより通信条件を確認し、再度接続を行なってください。

### 3 WINCAPS II エラーコード表

番号	メッセージ	説明	対処
4018	コンフィギュレーションを送信しましたのでコントローラを再起動して下さい。再起動しないと正常に動作しない可能性があります。	コントローラに送信したデータ内容を反映させるにはコントローラの再起動が必要。	コントローラを再起動してください。
4019	ファイルを新規作成しますか？ 「いいえ」の場合は次にオープンするファイルを指定してください。	指定したプロジェクトファイルが開けないため新規に作成するかそれとも再度指定するかを問いただしている。 (1) ファイルが見つからない (2) ファイルが壊れている	(1) 再度開くファイルを指定してください。 (2) ファイルを新規作成してください。
401A	コントローラのバッファサイズと一致しません。共通部分だけ受信しますか？	WINCAPSIIとコントローラバッファ(データ)サイズが異なる。両方に共通な部分を転送するかの問い合わせ。「はい」で共通部分だけ転送する。「いいえ」で転送しない。	通常「はい」で共通部分だけ転送するようにしてください。
401B	コントローラのバッファサイズと一致しません。共通部分だけ送信しますか？	WINCAPSIIとコントローラバッファ(データ)サイズが異なる。両方に共通な部分を転送するかの問い合わせ。「はい」で共通部分だけ転送する。「いいえ」で転送しない。	通常「はい」で共通部分だけ転送するようにしてください。

#### 《Arm Manager》

5000	SystemManager応答なし	システムマネージャからの応答がない。	しばらく待ってから応答がなければ、システムマネージャを再起動してください。
5001	LogManager応答なし	ログマネージャからの応答がない。	しばらく待ってから応答がなければ、システムマネージャを再起動してください。
5002	初期化異常	起動時の初期化処理に失敗した。前回開いていたプロジェクトの内容が正しくないかファイルが存在しない。	(1) プロジェクトを指定して再度開き直してください。 (2) 新規プロジェクトを作成してください。
5003	ファイル書き込み異常	ファイル書き込み異常が発生した。ファイルが上書きできない、書き込み用容量が不足している。	(1) 書き込み用ディスク容量を増やしてください。 (2) システムマネージャを再起動してください。
5004	ファイル読み込み異常	ファイル読み込み異常が発生した。ファイル内容が正しくないか、ファイル自体が存在しない。	(1) システムマネージャを再起動してください。 (2) 正しいファイルを指定してください。

### 3 WINCAPS II エラーコード表

番号	メッセージ	説明	対処
5005	テーブル転送失敗	テーブル転送に失敗した。接続が正しくないか、転送途中でエラーが発生した。	(1) 接続を確認してください。 (2) コントローラ側で異常がないかを確認してください。 (3) タイムアウトが発生した場合はタイムアウト時間を長くしてください。
500A	PrintManager応答なし	プリントマネージャからの応答がない。	しばらく待ってから応答がなければ、システムマネージャを再起動してください。
500B	現在ポーズ取得失敗	コントローラよりロボットの姿勢データが取得できない。	(1) 接続を確認してください。 (2) コントローラ側で異常がないかを確認してください。 (3) タイムアウトが発生した場合はタイムアウト時間を長くしてください。
500C	オブジェクト名が不正です。	オブジェクト名が不正。"¥"がオブジェクト名に含まれている。	正しいオブジェクト名を指定してください。
500D	オブジェクトを追加できません。	オブジェクトの数が上限値に達したため、追加できない。	余分なオブジェクトを削除してください。
500F	Out of memory	Windowsのメモリが不足している。	(1) 複数のマネージャを同時に起動させないでください。 (2) メモリを増やしてください。
5012	あなたのアクセスレベルでは変更できません。	現在のアクセスレベルでは操作できない。	再ログインを行なってアクセスレベルを上げてください。ただし現在のアクセスレベルがProgrammerならその項目はアクセスできません。
5017	使用可能なプリンタが組み込まれていません。	使用可能なプリンタが登録されていない。	Windowsのコントロールパネルよりプリンタを追加してください。
5018	入力データが異常です。	入力データが不正な値。変換過程でオーバーフローが発生した。	正しい値を入力してください。
5019	逆変換できません。	ロボットの姿勢の型変換ができない。	別の型を使うようにしてください。
501A	プリントマネージャ(Print Manager)は既に使用されています。	プリントマネージャがすでに使用されている。一度に一つのマネージャしかプリントマネージャにアクセスできない。	プリントマネージャを終了させてから再度操作を行なってください。
501B	接続切換え失敗	コントローラとの接続ができない。	(1) 接続を確認してください。 (2) コントローラ側で異常がないかを確認してください。 (3) タイムアウトが発生した場合はタイムアウト時間を長くしてください。
501C	ルートノードまたは子ノードを持つノードを削除することはできません。	指定のオブジェクトが削除できない。	子ノードのオブジェクトをすべて削除してから目的のオブジェクトを削除するようにしてください。
501D	コンフィギュレーションを送信しましたのでコントローラを再起動して下さい。再起動しないと正常に動作しない可能性があります。	コントローラに送信したデータ内容を反映させるにはコントローラの再起動が必要。	コントローラを再起動してください。

### 3 WINCAPS II エラーコード表

番号	メッセージ	説明	対処
501E	ファイルを新規作成しますか？ 「いいえ」の場合は次にオープンするファイルを指定してください。	指定したプロジェクトファイルが開けないため新規に作成するかそれとも再度指定するかを問い合わせている。 (1)ファイルが見つからない (2)ファイルが壊れている	(1)再度開くファイルを指定してください。 (2)ファイルを新規作成してください。
501F	コントローラのバッファサイズと一致しません。共通部分だけ受信しますか？	WINCAPSIIとコントローラバッファ(データ)サイズが異なる。両方に共通な部分を転送するかの問い合わせ。「はい」で共通部分だけ転送する。「いいえ」で転送しない。	通常「はい」で共通部分だけ転送するようにしてください。
5020	コントローラのバッファサイズと一致しません。共通部分だけ送信しますか？	WINCAPSIIとコントローラバッファ(データ)サイズが異なる。両方に共通な部分を転送するかの問い合わせ。「はい」で共通部分だけ転送する。「いいえ」で転送しない。	通常「はい」で共通部分だけ転送するようにしてください。

#### 《Vision Manager》

6000	SystemManager応答なし	システムマネージャからの応答がない。	しばらく待ってから応答がなければ、システムマネージャを再起動してください。
6001	PacManager応答なし	PACマネージャからの応答がない。	しばらく待ってから応答がなければ、システムマネージャを再起動してください。
6002	VarManager応答なし	変数マネージャからの応答がない。	しばらく待ってから応答がなければ、システムマネージャを再起動してください。
6003	LogManager応答なし	ログマネージャからの応答がない。	しばらく待ってから応答がなければ、システムマネージャを再起動してください。
6004	ArmManager応答なし	アームマネージャからの応答がない。	しばらく待ってから応答がなければ、システムマネージャを再起動してください。
6005	初期化異常	起動時の初期化処理に失敗した。前回開いていたプロジェクトの内容が正しくないかファイルが存在しない。	(1)プロジェクトを指定して再度開き直してください。 (2)新規プロジェクトを作成してください。
6006	DLL初期化異常	DLLのロードに失敗した。	WINCAPS II をアンインストールしてから再インストールしてください。
6007	ファイル書き込み異常	ファイル書き込み異常が発生した。ファイルが上書きできない、書き込み用容量が不足している。	(1)書き込み用ディスク容量を増やしてください。 (2)システムマネージャを再起動してください。

### 3 WINCAPS II エラーコード表

番号	メッセージ	説明	対処
6008	ファイル読み込み異常	ファイル読み込み異常が発生した。ファイル内容が正しくないか、ファイル自体が存在しない。	(1) システムマネージャを再起動してください。 (2) 正しいファイルを指定してください。
6009	テーブル転送失敗	テーブル転送に失敗した。接続が正しくないか、転送途中でエラーが発生した。	(1) 接続を確認してください。 (2) コントローラ側で異常がないかを確認してください。 (3) タイムアウトが発生した場合はタイムアウト時間を長くしてください。
600A	未使用ウィンドウ存在せず	新規にウィンドウを登録できるウィンドウ番号 (0～511) が空いていない。	使用しないウィンドウを削除してください。
600C	ウィンドウ編集異常	ウィンドウをコントローラに登録することができない。	(1) 接続を確認してください。 (2) ウィンドウの設定を修正してください。
600D	未使用モデル存在せず	新規にサーチモデルを登録できるサーチモデル番号 (0～99) が空いていない。	使用しないサーチモデルを削除してください。
600E	モデル編集異常	サーチモデルをコントローラに登録することができない。	(1) 接続を確認してください。 (2) サーチモデルの設定を修正してください。
6011	視覚ティーチング異常	視覚ボードとの通信に異常が発生した。	(1) 接続を確認してください。 (2) ペンダントから視覚ボードの初期化を実行、または電源を入れ直してください。 (3) WINCAPS II を再起動してください。
6012	キャリブレーション異常	視覚ファイル (*.VIS) への読み書きを失敗した。ファイルが上書きできない。書き込み用ディスク容量が不足している。	(1) 書き込み用ディスク容量を増やしてください。 (2) 障害を取り除いてから再度操作を行ってください。
6013	変数情報取得失敗	変数マネージャからの変数値の取得に失敗した。接続が正しくないか、マネージャが正常に機能していない。	(1) 接続を確認してください。 (2) コントローラ側で異常がないかを確認してください。 (3) タイムアウトが発生した場合はタイムアウト時間を長くしてください。
6014	システムがビジーなため応答できません。	選択したマネージャが現在処理中のため応答できない。	処理が完了するまで待つて操作を行ってください。
6015	マクロ定義ファイルの作成に失敗しました。	マクロ定義ファイル (vis_tab.h) への書き込みを失敗した。ファイルが上書きできない。書き込み用ディスク容量が不足している。	(1) 書き込み用ディスク容量を増やしてください。 (2) 障害を取り除いてから再度操作を行ってください。
6016	画像データ読み込み異常	画像データファイル読み込み異常が発生した。ファイル内容が正しくないか、ファイル自体が存在しない。	(1) システムマネージャを再起動してください。 (2) 正しいファイルを指定してください。

### 3 WINCAPS II エラーコード表

番号	メッセージ	説明	対処
6017	画像データ書き込み異常	画像データファイル書き込み異常が発生した。ファイルが上書きできない、書き込み用容量が不足しているなど。	(1) 書き込み用ディスク容量を増やしてください。 (2) 障害を取り除いてから再度操作を行なってください。
6018	あなたのアクセスレベルでは変更できません。	現在のアクセスレベルでは操作できない。	再ログインを行なってアクセスレベルを上げてください。ただし現在のアクセスレベルがProgrammerならその項目はアクセスできません。
6020	原因不明のエラーが発生しました。ステータス = xxx	画像計測にて原因不明のエラーが発生した。	(1) ペンダントから視覚ボードの初期化を実行、または電源を入れ直してください。 (2) WINCAPS II を再起動してください。
6021	登録条件の指定に誤りがあります。	サーチモデルをコントローラに登録することができない。	サーチモデルの設定を修正してください。
6022	登録範囲の指定に誤りがあります。	サーチモデルの登録範囲の指定に誤りがある。	登録範囲の設定 (X座標、Y座標、幅、高さ、基準X座標、基準Y座標) を修正してください。
6023	サーチモデルを登録するスペースが不足しています。	サーチモデルを登録するスペース (メモリ) が視覚ボードにない。	(1) 不要なサーチモデルを削除し、スペースを確保してください。 (2) 登録するサーチモデルの範囲を小さくしてください。
6024	登録できないモデルです (特徴無し)。	指定範囲の画像情報がサーチモデルに登録できるだけの特徴を持っていない。	登録する範囲を変更して再度操作を行なってください。
6025	登録できないモデルです (複雑)。	指定範囲の画像情報が複雑でサーチモデルに登録できない。	登録する範囲を変更して再度操作を行なってください。
6026	サーチ時間が長くなる可能性があります。	指定範囲の画像情報はサーチモデルに登録できたが、サーチ計測時間が長くなる可能性がある。	このままでも問題はありますが、サーチ計測時間を速くするためには少し複雑な画像を登録範囲に指定してください。
602B	カメラ入力失敗。	カメラ映像情報の処理画面への取り込みを失敗した。	カメラ番号で指定したカメラの接続を確認してください。
602C	ヒストグラム計測用ウィンドウが選択されていません。	ヒストグラム計測を行なう範囲を指定する矩形ウィンドウが指定されていない。	(1) 2値化登録ツールの処理範囲ウィンドウを選択してください。 (2) 視覚ボードにヒストグラム計測を行なう範囲を指定する矩形ウィンドウを登録してください。 (3) 取扱説明書 (WINCAPS II) P9-22 「9.3.2 情報取得」により視覚ボードのウィンドウ情報を取得してください。
602D	計測用ウィンドウが選択されていません。	計測を行なう範囲を指定するウィンドウが指定されていない。	(1) 画像解析ツールの処理範囲ウィンドウを選択してください。 (2) 視覚ボードに計測範囲を指定するウィンドウを登録してください。 (3) 取扱説明書 (WINCAPS II) P9-22 「9.3.2 情報取得」により視覚ボードのウィンドウ情報を取得してください。

### 3 WINCAPS II エラーコード表

番号	メッセージ	説明	対処
602E	扇のウインドウでは主軸を計測できません。	ウインドウの形状が扇形の場合には主軸を計測することはできない。	面積・重心・主軸計測ツールの計測モードを「0-面積」、「1-重心」のいずれかに設定してください。
602F	計測条件の設定に誤りがあります。	画像解析ツールに設定した計測条件に誤りがある。	画像解析ツールに設定した計測条件を修正してください。
6030	計測対象の面積が存在しません。	計測対象（「白」または「黒」）の面積が指定されたウインドウ内には存在しない。	面積の対象（「白」または「黒」）を実際の計測対象に設定してください。
6031	ウインドウの設定条件が異常です。	ウインドウの形状設定値が異常。画面からウインドウがはみ出している。または各設定値が異常。	ウインドウが画面からはみ出さないように修正してください。また、取扱説明書（プログラム）P21-13「21.3.1 WINDMAKE」により各設定値の誤りを確認・修正してください。
6032	計測対象のラベルが存在しません。	ラベリング計測ツールにて計測対象のラベルが存在しないのにラベルの詳細情報を計測しようとした。	ラベリング計測ツールの[実行]を押し、ラベル情報を計測した後に[計測結果一覧]の[対象ラベル欄 (F)]をクリックしてください。
6033	コードの読取りができません。	QRコードの読取りができない。	(1) QRコードの取り込みサイズが小さくて計測情報が得られない可能性があります。この場合にはQRコードの取り込みサイズを大きくしてください。 (2) QRコードが正しく2値化されるように、2値化レベルを調整してください。
6034	計測用サーチモデルが選択されていません。	モデルサーチ計測にて計測するサーチモデルが指定されていない。	(1) モデルサーチ計測ツールの「サーチモデル」を選択してください。 (2) 視覚ボードにサーチモデルを登録してください。 (3) 取扱説明書（WINCAPS II）P9-22「9.3.2 情報取得」により視覚ボードのサーチモデル情報を取得してください。
6035	サーチモデルが未登録です。	モデルサーチ計測ツールで指定したサーチモデルが視覚ボードに登録されていなかった。	(1) 取扱説明書（WINCAPS II）P9-22「9.3.2 情報取得」により視覚ボードのサーチモデル情報を取得してください。 (2) 視覚ボードにサーチモデルを登録してください。
6036	サーチモデルが異常です。	モデルサーチ計測ツールで指定したサーチモデルに異常があった。	異常のあったサーチモデルを削除し、新規にサーチモデルを作成してください。
6037	計測時間タイムアウト又は対象物未検出です。	モデルサーチ計測ツールで指定した条件で計測を行なったが、計測時間がサーチタイムアウト時間を超えた。または対象物を検出することができなかった。	(1) 計測条件を修正してください。 (2) 取扱説明書（WINCAPS II）P9-25「9.4.1.2 一般設定」によりサーチタイムアウト時間を変更してください。（対象物を検出できない場合には、タイムアウト時間で設定した時間が経過しないと処理を終了できなくなるので注意してください。）

### 3 WINCAPS II エラーコード表

番号	メッセージ	説明	対処
6038	座標データが不適切です。	CALツールで入力したロボットと視覚の座標が不適切。	基準ポイント3点の各ポイントに対応するロボットと視覚の座標を入力してください。対応がとれていないとCALデータを正しく計算することができません。
603A	コントローラ情報(ウインドウ/サーチモデル)取得失敗。	視覚ボードとの通信に異常が発生し、コントローラ情報(ウインドウ/サーチモデル)の取得失敗。	(1) 接続を確認してください。 (2) ペンダントから視覚ボードの初期化を実行、または電源を入れ直してください。 (3) WINCAPS II を再起動してください。
603B	サーチモデルファイルがローカル(パソコン)に存在しません。	以前コントローラより受信したサーチモデルファイルがプロジェクトフォルダの中に存在しない。	取扱説明書(WINCAPS II) P9-12 「9. 2.5 転送」によりコントローラからサーチモデルを受信してください。
603C	処理画面3のデータはサーチモデルに登録できません。	処理画面3の画像情報はサーチモデルに登録できない。	処理画面0~2の画像情報をサーチモデルに登録するようにしてください。
603D	処理画面3の計測はできません。	処理画面3の画像情報はモデルサーチ計測をできない。	処理画面0~2の画像情報をモデルサーチするようにしてください。
603E	ウインドウの幅/高さをサーチモデルよりも大きくしてください。	ウインドウの幅/高さがサーチモデルよりも小さい場合はモデルサーチ計測をできない。	ウインドウの幅/高さをサーチモデルよりも大きくしてください。
603F	コントローラとパソコンのウインドウ情報が一致しません。	コントローラに登録されているウインドウと、パソコンに情報取得したウインドウの情報が一致していないため計測ができない。	取扱説明書(WINCAPS II) P9-22 「9. 3.2 情報取得」により視覚ボードのウインドウ情報を取得してください。
6040	使用可能なプリンタが組み込まれていません。	使用可能なプリンタが登録されていない。	Windowsのコントロールパネルよりプリンタを追加してください。
6041	入力データが異常です。	入力データが不正な値。変換過程でオーバーフローが発生した。	正しい値を入力してください。
6042	ロボット情報取得失敗	ロボットコントローラからロボット情報を取得できない。	(1) 接続を確認してください。 (2) コントローラの電源を入れ直してください。 (3) WINCAPS II を再起動してください。
6044	PrintManager応答なし	プリントマネージャからの応答がない。	しばらく待ってから応答がなければ、システムマネージャを再起動してください。
6045	プリントマネージャ(Print Manager)は既に使用されています。	プリントマネージャがすでに使用されている。一度に一つのマネージャしかプリントマネージャにアクセスできない。	プリントマネージャを終了させてから再度操作を行ってください。
6046	接続切換え失敗	コントローラとの接続ができない。	接続を確認してください。通信マネージャより通信条件を確認し、再度接続を行ってください。

### 3 WINCAPS II エラーコード表

番号	メッセージ	説明	対処
6047	ファイルを新規作成しますか？ 「いいえ」の場合は次にオープンするファイルを指定してください。	指定したプロジェクトファイルが開けないため新規に作成するかそれとも再度指定するかを問い合わせている。 (1)ファイルが見つからない (2)ファイルが壊れている	(1)再度開くファイルを指定してください。 (2)ファイルを新規作成してください。
6048	コントローラのバッファサイズと一致しません。共通部分だけ受信しますか？	WINCAPSIIとコントローラバッファ(データ)サイズが異なる。両方に共通な部分を転送するかの問い合わせ。「はい」で共通部分だけ転送する。「いいえ」で転送しない。	通常「はい」で共通部分だけ転送するようにしてください。
6049	コントローラのバッファサイズと一致しません。共通部分だけ送信しますか？	WINCAPSIIとコントローラバッファ(データ)サイズが異なる。両方に共通な部分を転送するかの問い合わせ。「はい」で共通部分だけ転送する。「いいえ」で転送しない。	通常「はい」で共通部分だけ転送するようにしてください。
604A	表示切換え失敗	視覚モニタ表示の切換えに失敗した。 カメラが正しく接続されていない。	表示画面で指定したカメラの接続を確認してください。
604B	計測できません	プロブ計測結果が異常である。 処理対象の孤立点が多くて計測できない。	計測条件を確認して正しく計測条件を整えてください。 孤立点をフィルタ等を使用して少なくしてください。
604C	角度を特定できないモデルです	使用しているモデルに角度的特徴がない。	角度が特定できるサーチモデルを使用してください。
604D	このサーチモデルでは回転サーチに対応していません	指定のサーチモデルには回転サーチ情報を含まないため回転サーチできない。	回転サーチ情報を含むサーチモデルを使用してください。
604E	このサーチモデルでは回転なしサーチに対応していません	指定のサーチモデルには回転なしサーチ情報を含まないため回転なしサーチできない。	回転なしサーチ情報を含むサーチモデルを使用してください。

#### 《Log Manager》

7000	初期化異常	起動時の初期化処理に失敗した。前回開いていたプロジェクトの内容が正しくないかファイルが存在しない。	(1)プロジェクトを指定して再度開き直してください。 (2)新規プロジェクトを作成してください。
7001	SystemManager応答なし	システムマネージャからの応答がない。	しばらく待ってから応答がなければ、システムマネージャを再起動してください。

### 3 WINCAPS II エラーコード表

番号	メッセージ	説明	対処
7002	PacManager応答なし	PACマネージャからの応答がない。	しばらく待ってから応答がなければ、システムマネージャを再起動してください。
7003	VarManager応答なし	変数マネージャからの応答がない。	しばらく待ってから応答がなければ、システムマネージャを再起動してください。
7004	DioManager応答なし	DIOマネージャからの応答がない。	しばらく待ってから応答がなければ、システムマネージャを再起動してください。
7005	ArmManager応答なし	アームマネージャからの応答がない。	しばらく待ってから応答がなければ、システムマネージャを再起動してください。
7006	ファイル書き込み異常	ファイル書き込み異常が発生した。ファイルが上書きできない、書き込み用容量が不足している。	(1) 書き込み用ディスク容量を増やしてください。 (2) システムマネージャを再起動してください。
7007	ファイル読み込み異常	ファイル読み込み異常が発生した。ファイル内容が正しくないか、ファイル自体が存在しない。	(1) システムマネージャを再起動してください。 (2) 正しいファイルを指定してください。
7008	テーブル転送失敗	テーブル転送に失敗した。接続が正しくないか、転送途中でエラーが発生した。	(1) 接続を確認してください。 (2) コントローラ側で異常がないかを確認してください。 (3) タイムアウトが発生した場合はタイムアウト時間を長くしてください。
7009	ステータス取得失敗	コントローラよりステータス情報が取得できない。	(1) 接続を確認してください。 (2) コントローラ側で異常がないかを確認してください。 (3) タイムアウトが発生した場合はタイムアウト時間を長くしてください。
700A	検索文字列が見つかりません	指定の文字列が見つからない。	—
700C	PrintManager応答なし	プリントマネージャからの応答がない。	しばらく待ってから応答がなければ、システムマネージャを再起動してください。
700D	動作再現失敗	制御ログデータを元にロボットの動作再現ができない。アームマネージャが接続状態では再現動作できない。	アームマネージャの接続OFFおよび、モニタONに設定し、再現動作を行なってください。
700E	システムがビジーなため応答できません。	選択したマネージャが現在処理中のため応答できない。	処理が完了するまで待って操作を行なってください。
7013	使用可能なプリンタが組み込まれていません。	使用可能なプリンタが登録されていない。	Windowsのコントロールパネルよりプリンタを追加してください。
7014	エディタの環境設定が不適切です。	エディタの環境設定に不適切な値が存在している。	エディタの環境設定の内容を確認して正しい内容に変更してください。
7015	プリントマネージャ(Print Manager)は既に使用されています。	プリントマネージャがすでに使用されている。一度に一つのマネージャしかプリントマネージャにアクセスできない。	プリントマネージャを終了させてから再度操作を行なってください。

### 3 WINCAPS II エラーコード表

番号	メッセージ	説明	対処
7016	接続切換え失敗	コントローラとの接続ができない。	接続を確認してください。通信マネージャより通信条件を確認し、再度接続を行なってください。
7017	ファイルを新規作成しますか？ 「いいえ」の場合は次にオープンするファイルを指定してください。	指定したプロジェクトファイルが開けないため新規に作成するかそれとも再度指定するかを問いただしている。 (1) ファイルが見つからない (2) ファイルが壊れている	(1) 再度開くファイルを指定してください。 (2) ファイルを新規作成してください。
7018	コントローラのバッファサイズと一致しません。共通部分だけ受信しますか？	WINCAPSIIとコントローラバッファ(テータ)サイズが異なる。両方に共通な部分を転送するかのを問いただす。「はい」で共通部分だけ転送する。「いいえ」で転送しない。	通常「はい」で共通部分だけ転送するようにしてください。

#### 《Robotalk Manager》

8000	SystemManager応答なし	システムマネージャからの応答がない。	しばらく待ってから応答がなければ、システムマネージャを再起動してください。
8001	LogManager応答なし	ログマネージャからの応答がない。	しばらく待ってから応答がなければ、システムマネージャを再起動してください。
8002	VarManager応答なし	変数マネージャからの応答がない。	しばらく待ってから応答がなければ、システムマネージャを再起動してください。
8003	DioManager応答なし	DIOマネージャからの応答がない。	しばらく待ってから応答がなければ、システムマネージャを再起動してください。
8004	ArmManager応答なし	アームマネージャからの応答がない。	しばらく待ってから応答がなければ、システムマネージャを再起動してください。
8005	初期化異常	起動時の初期化処理に失敗した。前回開いていたプロジェクトの内容が正しくないかファイルが存在しない。	(1) プロジェクトを指定して再度開き直してください。 (2) 新規プロジェクトを作成してください。
8006	接続失敗	コントローラとの接続ができない。	接続を確認してください。通信マネージャより通信条件を確認し、再度接続を行なってください。
8007	自動応答設定失敗	電話回線による接続で自動応答の設定ができない。	モデム、電話回線の状態を確認してください。モデムを初期化してください。
8008	オンフック処理失敗	電話回線の接続を切断できない。	手でモデムより接続を切断してください。
8009	自動着信設定失敗	モデムに対して自動着信の設定ができない。	モデム、電話回線の状態を確認してください。モデムを初期化してください。

### 3 WINCAPS II エラーコード表

番号	メッセージ	説明	対処
800A	自動着信解除失敗	モデムに対して自動着信の設定を解除できない。	モデム、電話回線の状態を確認してください。モデムを初期化してください。
800F	指定のポートがオープンできません。	指定ポートがすでに使用されている、または存在しない。	(1) 指定ポートを使用しているアプリケーションを終了させてください。 (2) 正しいポートを指定してください。
8010	ファイル名が40バイトを超えるファイルは転送できません。	ファイル名が40バイトを超えるファイルは転送できない。	ファイル名を40バイト以下にしてください。

#### 《その他 - FDTTool》

1000	ファイル読み込み異常	ファイル読み込み異常が発生した。ファイル内容が正しくないか、ファイル自体が存在しない。	(1) システムマネージャを再起動してください。 (2) 正しいファイルを指定してください。
1001	ファイル書き込み異常。詳細設定を確認してください。	プロジェクト新規作成時のファイル書き込みができない。	[詳細設定]の[初期化]を押してください。また、各マネージャのデフォルトファイル名が正しいか確認してください。
1002	プロジェクト名が正しくありません。もう一度入力してください。	すでにそのプロジェクトが存在するか、プロジェクト名が不正。	正しいプロジェクト名を入力してください。
1003	フォルダ名が不正です。	フォルダ名が不正。	正しいフォルダ名を入力してください。
1004	ロボット依存情報が正しくありません。プロジェクトの新規作成機能が使えません。	選択ロボットタイプの依存情報が存在しない。	WINCAPS II をアンインストールしてから最新バージョンのWINCAPS II をインストールしてください。
1006	ディスクが挿入されていないか、フォーマットされていません。ディスクを挿入してください。	ディスクがドライブに挿入されていないかフォーマットされていない。	フォーマット済みのディスクをドライブに挿入してください。
1007	#<n>のディスクを挿入してください。(ディスクが違います。)	挿入ディスクが要求したものと違う。	正しいディスクをドライブに挿入してください。
1009	CRCエラーが発生しました。ディスクの内容が壊れています。	ディスクの内容が壊れている。	別のディスクにデータを書き込むようにしてください。
100A	書き込みできません。ディスクのライトプロテクトを確認ください。	ディスクに対して書き込みができない。ライトプロテクトがかかっているか、ディスクが壊れている。	(1) ディスクのライトプロテクトをはずしてください。 (2) 別のディスクにデータを書き込むようにしてください。
100F	読み込みエラーが発生しました。	(1) ディスクの内容が壊れている。 (2) 読み込みできないバージョンのデータである。	新しいディスクを用意してコントローラよりデータを再度書き込んでください。
1010	書き込みエラーが発生しました。	ディスクの内容が壊れている。	別のディスクにデータを書き込むようにしてください。
1011	プログラムの数が多すぎます。これ以上追加できません。	一つのプロジェクトの追加できるプログラムの数の上限値 (256) に達した。	新規プロジェクトを作成してそれにプログラムを追加してください。
1013	指定データ (xxx) はバージョンが異なるため読み込みできません。	指定データのバージョン (xxx) がプロジェクトのバージョンと一致しないため読み込みできない。	両方をバージョンを合わせてください。 (1) 新規プロジェクトを作成し、プログラムマネージャの設定でコンパイル出力コードを変更して再度実行プログラムの作成を行なってください。その後このプロジェクトにFDデータを読み込んでください。

### 3 WINCAPS II エラーコード表

番号	メッセージ	説明	対処
1015	指定データ (xxx) はロボットタイプが異なるため読み込みできません。	指定データのロボットタイプ (xxx) がプロジェクトのロボットタイプと一致しないため読み込みできない。	両方をロボットタイプを合わせてください。 (1) 新規プロジェクトを同じロボットタイプで作成し、このプロジェクトにFDデータを読み込んでください。
1016	指定データ (xxx) には対応していません。	指定データ (xxx) には対応していない。 上位のバージョンデータであるため読み込みできない。	(1) 最新のWINCAPSIIをインストールしてください。 (2) コントローラ経由でデータ読み込んでください。
1017	指定データ (Ver1.0, 1.1) には対応していません。出力バージョンを変更するにはプログラムマネージャの[ツール(T)]メニュー - [設定(O)] - [コンパイラ] - [出力コード]でバージョンを選択し、再度[実行プログラムの作成(E)]を行なってください。	バージョン1. および 1.1xには対応していない。	データの出力バージョンを変更してください。プログラムマネージャの[ツール(T)]メニュー - [設定(O)] - [コンパイラ] - [出力コード]でバージョンを選択し、再度[実行プログラムの作成(E)]を行なって下さい。
1018	xxxが見つかりません。	ファイル x x x が見つからない。	ファイルの所在を確認して実行プログラムを作成してください。

垂直多関節デンソーロボット V\*-D/-E/-F シリーズ  
水平多関節デンソーロボット H\*-D/-E/-F シリーズ  
直角座標デンソーロボット XYC-4D シリーズ  
視覚装置  $\mu$ Vision-21 シリーズ  
パソコン教示システムソフト WINCAPS II

---

エラーコード表 (Ver. 2.2)

初 版 2000年 1月

第11版 2004年 12月

株式会社デンソーウェーブ FA 事業部

---

12F\*\*C

- この取扱説明書の一部または全部を無断で複製・転載することはお断りします。
- この説明書の内容は将来予告なしに変更することがあります。
- 本書の内容については、万全を期して作成いたしましたが、万一ご不審の点や誤り、記載もれなど、お気づきの点がありましたら、ご連絡ください。
- 運用した結果の影響については、上項にかかわらず責任を負いかねますのでご了承ください。