

# デンソーロボット

## エラーコード表 (T03)

オプション品

垂直多関節型 V\* シリーズ  
水平多関節型 H\* シリーズ

視覚装置  $\mu$  Vision ボード



# 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でエラーが発生した際、ティーチングペンダント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

RC7 型コントローラ搭載の** <b>-G</b> シリーズ ロボット	・垂直多関節型ロボット ・水平多関節型ロボット	V* <b>-G-T</b> シリーズ H* <b>-G-T</b> シリーズ
オプション品	・視覚装置	μ Vision ボード

## 目 次

1	エラーコード表の見方 .....	1
2	コントローラエラーコード表.....	4

# 1 エラーコード表の見方

本書では、ロボットの操作・運転中にティーチングペンダントに表示される「コントローラエラーコード」を説明しています。

## (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	モータ電源
レベル1	(注3)	—	—	—
レベル2	TP操作時のエラー(注1, 3)	— (注4)	—	—
	その他のエラー	ロボット警告(注5)	瞬時停止	—
レベル3	TP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	切り(注2)
レベル4		ロボット異常	緊急停止	切り
レベル5		ロボット異常	緊急停止	切り(再投入不可)

注1：TP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。

注4：【V2.324以降】は、レベル2のエラー21F3（自動イネーブルが切れています）が発生時、常に「ロボット警告」を出力します。ただし、TPで[F4 I/O]-[F6 補助機能]-[F1 ハード設定]で、「65：警告出力（0：有効、1：無効）」のパラメータを（1：無効）に設定すると、TP操作時は「ロボット警告」を出力しません。

注5：RC7型コントローラで、DeviceNet、CC\_Link、PROFIBUS、増設Parallel等を使用している場合で、割付を互換、標準、IO変換Box(互換)、IO変換Box(標準)、互換(RC5準拠)、標準(RC5準拠)に設定している場合は「ロボット警告」を出力します。RC7型コントローラでMini I/O専用割付の場合は、「レベル2のその他のエラー」発生時、「ロボット異常」を出力します。

## 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 操作時のエラー	ティーチングペンダント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)
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。

## 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。

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。
121F	リセットサービス要求受信	1	DeviceNetボードがリセットサービス要求を受信しました。	リセット処理後、自動的に通信を開始します。
1221	DeviceNetマスタBUSYタイムオーバー	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てしました。	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。
122F	DeviceNetアイドル状態	4	DeviceNetボードがI/Oデータを送受信していません。	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してください。

コード	メッセージ	Level	説明	復帰処置
1230	ロボット側DPRAMトライ異常（スレーブ）	4	ロボット側からDeviceNetスレー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。
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	2	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。

コード	メッセージ	Level	説明	復帰処置
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。
126C	C I F 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	C I F 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	C I F 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。

コード	メッセージ	Level	説明	復帰処置
128B	CC-Link <- コントローラ ハットシェイク異常	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。
129B	CC-Link CRCエラー	1	CC-LinkボードがCRCエラーを検出しました。ただし、CRCエラー が発生したデータはコントローラ内で使用しません。CRCエラー の発生が無く正しく受信できたデータのみコントローラ内に読 み込みます。従って、CRCエラーによるロボットの異常動作は起 こりません。	1. 近くにノイズ発生源となる設備(溶接機)などがないことを確認してくだ さい。 2. 終端抵抗が正しい箇所に取り付けられているか、確認してください。 3. ケーブルの長さが適切であるか確認してください。
129C	CC-Link初期化異常	5	CC-Linkボード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一度切ってから再操作してください。
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ドライ異常(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。

コード	メッセージ	Level	説明	復帰処置
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。
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てしました。	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てしました。	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。
2019	OFF処理中にモータONできません	3	モータOFFの処理中にモータONの処理を実行しようとしてしました。	モータOFFの処理が完了してからモータONを行ってください
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。
202E	mini I/O データ異常	5	Mini I/Oからのデータが異常になりました。	近くのノイズ源をなくしてコントローラを再立上してください。

コード	メッセージ	Level	説明	復帰処置
202F	コントローラ仕様異常	4	ロボット型式とコントローラタイプが異なっています。	ロボット型式とコントローラタイプをあわせて、コントローラを再立上してください。
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WINCAPSⅢ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. WINCAPSⅢ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WINCAPSⅢ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、ストロブ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. ストロブ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、ストロブ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. ストロブ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。
203D	電源起動異常	5	電源システムの起動に失敗しました。	電源を再投入してもエラーが多発する場合は、コントローラの点検・修理が必要です。
203E	電源CPU_Aウォッチドッグ異常	5	電源Aボードのウォッチドッグ異常が発生しました。	電源を再投入してもエラーが多発する場合は、コントローラの点検・修理が必要です。

コード	メッセージ	Level	説明	復帰処置
203F	電源CPU_Bウォッチドッグ異常	5	電源Bボードのウォッチドッグ異常が発生しました。	電源を再投入してもエラーが多発する場合は、コントローラの点検・修理が必要です。
204D	電源通信タイムアウト	4	電源システムとの通信に失敗しました。	電源を再投入してもエラーが多発する場合は、コントローラの点検・修理が必要です。
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。
20D3	内部タスクが停止しています	5	OT解除管理タスクが動作していません。	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ください。
20D5	OT解除キュー書込み異常	3	OT解除設定用のキュー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。
20D6	安全監視パラメータ不一致	5	安全監視パラメータと、それに関連するパラメータが一致しません。	安全監視パラメータを修正し、再起動してください。
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。
2108	コントローラ起動時の初期化異常です	5	イーサネットカードに異常があり、RSC1の初期化に失敗しました。	電源を再投入しても発生する場合は、弊社サービス部門までご連絡ください。
217D	コントローラ内部処理遅延	3	1. PACプログラム内でPRINTMSG、HOLD、HALT、PRINTLBLが連続して実行されたためにコントローラ内部処理(メッセージ処理)に遅延が発生しました。 2. IOコマンドの異常クリアが連続して実行されたためにコントローラ内部処理(メッセージ処理)に遅延が発生しました。 3. OR i Nアプリケーションより異常クリアが連続して実行されたためにコントローラ内部処理(メッセージ処理)に遅延が発生しました。	1. PACプログラムを修正し該当コマンドが連続して実行されないようにDELAY等を追加してください。 2. IOコマンドの異常クリアが連続して実行されないように修正してください。 3. OR i Nアプリケーションから異常クリアが連続して実行されないように修正してください。

コード	メッセージ	Level	説明	復帰処置
217E	コントローラ内部処理異常	5	コントローラ内部処理(メッセージ処理)に異常が発生し正常に処理できませんでした。	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。
217F	ペンダントモード切替スイッチがAUTOではありません	3	ペンダント切替スイッチがAUTOでない状態でI/Oから操作されました。「互換モードの場合(運転準備スタート)または(プログラムスタート)の実行。標準モードの場合、I/Oコマンドの実行。」	エラークリア以外のI/Oの操作を実行する場合はペンダント切替スイッチをAUTOにしてください。
2187	TPまたはOPまたはMPが通信異常	4	TPとコントローラの通信に異常が発生しました。以下の原因が考えられます。 1. ペンダントケーブルの破損、短絡、接触不良。 2. TPの故障。	以下の事項を確認し、TPを再接続して、再起動してください。復帰しない場合は、弊社サービス部門までご連絡ください。 1. ペンダントケーブルに損傷、短絡がなく、正常に取り付けられていること。 2. TPに破損や損傷がないこと。
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	プログラム編集集中	2	プログラム編集集中の為、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	パラメータ編集集中	2	パラメータ編集集中の為、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。
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。

コード	メッセージ	Level	説明	復帰処置
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。

コード	メッセージ	Level	説明	復帰処置
21D7	疑似I/Oモードにして下さい	1	疑似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。	疑似I/Oモードに切り替えてから再度実行してください。
21D8	疑似I/Oモードを解除して下さい	1	疑似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。	疑似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	「HAND I/O割込み設定」のパラメータが「1：有効」になっているとき、HAND I/OがONからOFFになりました。 (RC5コントローラのためのエラーコード)	通常「HAND I/O割込み設定」は使用しませんので、パラメータを「0：無効」にしてください。(工場出荷時は0に設定) 「操作経路：[F4 I/O]-[F6 補助機能]-[F1 ハード設定]」で、「No. 5 HAND I/O割込み設定」のパラメータを変更します。
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	手動モードにして下さい	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下さい	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	自動モードにして下さい	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	外部モードにして下さい	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。

コード	メッセージ	Level	説明	復帰処置
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下さい	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。
21EC	デッドマンスイッチを押して下さい	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/0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/0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/0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/0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/0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/0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/0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/0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/0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/0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/0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/0入力を切ってから、再度実行してください。
21F4	未定義I/0コマンドです	2	コマンド領域の状態が、標準モードI/0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/0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/0コマンド領域の状態が確定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。

コード	メッセージ	Level	説明	復帰処置
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。
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、WINCAPSⅢから実行ファイルを転送してください。
2200	I/O処理失敗	4	I/Oの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。
2220	未対応なI/Oオプションボードの組合せ	4	I/Oデバイスの組合せが、対応していない組合せになっています。(例: DeviceNetとCC-Linkは同じコントローラで動作させることはできません。)	対応しているI/Oデバイスの組にしてください。
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、WINCAPSⅢ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。

コード	メッセージ	Level	説明	復帰処置
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が取り外されました	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。
22F0	S-LinkVボードのシステム異常発生	4	S-LinkVボードシステム異常が発生しています。	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してください。 2. 異常が解消しない場合、S-LinkVボード製造元に連絡してください。
22F1	S-LinkVにて+24V-D間の短絡発生	4	+24V-D間で短絡が発生しています。	通信線（+24V-D間）の短絡箇所を補修してください。 （S-LinkV取扱説明書を参照してください。）
22F2	S-LinkVにてD-G間の短絡発生	4	D-G間で短絡が発生しています。	通信線（D-G間）の短絡箇所を補修してください。 （S-LinkV取扱説明書を参照してください。）
22F3	S-LinkVユニットの異常または断線発生	4	入・出力ユニットおよびPLC用入・出力コネクタの認識ユニットの異常または断線が発生しています。	異常ユニットを特定してから（TPのI/O Monitor画面で[F8 異常サーチ↓]または[F9 異常サーチ↑]を押す）、ユニットおよびコネクタの点検してください。 （S-LinkV取扱説明書を参照してください。）
22F4	S-LinkVにて未認識ユニットが追加された	4	未認識ユニットが追加されました。	TPのI/O Monitor画面で[F12 SLKVリセット]を押し、システムセットを実行してください。 "SLinkV通信状態 Good"になれば正常です。
22F5	S-LinkVの出力ユニット短絡又は駆動電源遮断	4	・出力ユニットの出力の短絡が発生しています。 ・入・出力機器駆動電源の遮断が発生しています。	出力ユニットおよび駆動電源の点検をしてください。
22F6	S-LinkVにてシステムセット異常が発生	4	システムセットが正常に行われていません。	システムのセッティングを見直してください。 1. 周囲のノイズ源の対策を行ってください。 2. 配線規定（配線長など）の再確認を行ってください。 3. 配線の接触不良を確認してください。 （S-LinkV取扱説明書を参照してください。）
22F7	S-LinkV入出力設定異常	5	S-LinkVボードの入・出力設定スイッチ（SW3、SW4）が全て入力になっていません。	コントローラの電源をOFFしS-LinkVボードの入・出力設定（SW3、SW4）を全て入力に設定してください。
235A	受信 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、WINCAPSIII→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。

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。

コード	メッセージ	Level	説明	復帰処置
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。
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。
25B2	プログラム一覧表示中	2	プログラム一覧表示中のため、この操作は行えません。	プログラム一覧表示終了後、この操作を行ってください。
25B3	変数画面表示中	2	変数画面表示中のため、この操作は行えません。	変数画面表示終了後、この操作を行ってください。
26B0	禁止エリア8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8を無効にし禁止エリア8外に移動した後、エリア8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。
26B1	禁止エリア9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9を無効にし禁止エリア9外に移動した後、エリア9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。
26B2	禁止エリア10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10を無効にし禁止エリア10外に移動した後、エリア10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。
26B3	禁止エリア11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11を無効にし禁止エリア11外に移動した後、エリア11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。
26B4	禁止エリア12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12を無効にし禁止エリア12外に移動した後、エリア12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。
26B5	禁止エリア13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13を無効にし禁止エリア13外に移動した後、エリア13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。
26B6	禁止エリア14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14を無効にし禁止エリア14外に移動した後、エリア14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。
26B7	禁止エリア15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15を無効にし禁止エリア15外に移動した後、エリア15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。

コード	メッセージ	Level	説明	復帰処置
26B8	禁止エリア16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16を無効にし禁止エリア16外に移動した後、エリア16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。
26B9	禁止エリア17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17を無効にし禁止エリア17外に移動した後、エリア17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。
26BA	禁止エリア18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18を無効にし禁止エリア18外に移動した後、エリア18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。
26BB	禁止エリア19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19を無効にし禁止エリア19外に移動した後、エリア19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。
26BC	禁止エリア20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20を無効にし禁止エリア20外に移動した後、エリア20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。
26BD	禁止エリア21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21を無効にし禁止エリア21外に移動した後、エリア21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。
26BE	禁止エリア22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22を無効にし禁止エリア22外に移動した後、エリア22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。
26BF	禁止エリア23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23を無効にし禁止エリア23外に移動した後、エリア23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。
26C0	禁止エリア24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24を無効にし禁止エリア24外に移動した後、エリア24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。
26C1	禁止エリア25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25を無効にし禁止エリア25外に移動した後、エリア25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。
26C2	禁止エリア26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26を無効にし禁止エリア26外に移動した後、エリア26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。
26C3	禁止エリア27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27を無効にし禁止エリア27外に移動した後、エリア27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。

コード	メッセージ	Level	説明	復帰処置
26C4	禁止エリア28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28を無効にし禁止エリア28外に移動した後、エリア28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。
26C5	禁止エリア29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29を無効にし禁止エリア29外に移動した後、エリア29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。
26C6	禁止エリア30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30を無効にし禁止エリア30外に移動した後、エリア30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。
26C7	禁止エリア31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31を無効にし禁止エリア31外に移動した後、エリア31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。
26E0	禁止エリア8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8外に移動させてください。
26E1	禁止エリア9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9外に移動させてください。
26E2	禁止エリア10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10外に移動させてください。
26E3	禁止エリア11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11外に移動させてください。
26E4	禁止エリア12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12外に移動させてください。
26E5	禁止エリア13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13外に移動させてください。
26E6	禁止エリア14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14外に移動させてください。
26E7	禁止エリア15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15外に移動させてください。
26E8	禁止エリア16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16外に移動させてください。
26E9	禁止エリア17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17外に移動させてください。
26EA	禁止エリア18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18外に移動させてください。
26EB	禁止エリア19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19外に移動させてください。

コード	メッセージ	Level	説明	復帰処置
26EC	禁止エリア20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20外に移動させてください。
26ED	禁止エリア21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21外に移動させてください。
26EE	禁止エリア22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22外に移動させてください。
26EF	禁止エリア23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23外に移動させてください。
26F0	禁止エリア24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24外に移動させてください。
26F1	禁止エリア25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25外に移動させてください。
26F2	禁止エリア26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26外に移動させてください。
26F3	禁止エリア27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27外に移動させてください。
26F4	禁止エリア28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28外に移動させてください。
26F5	禁止エリア29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29外に移動させてください。
26F6	禁止エリア30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30外に移動させてください。
26F7	禁止エリア31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31外に移動させてください。
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	HandI/O割り込み設定有効時は設定できません	2	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。

コード	メッセージ	Level	説明	復帰処置
27A2	バックアップ処理中に禁止している操作を実行	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“読み書き込み可”の設定にしようとした。	通信権設定の“読み書き込み可”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	バックアップ処理失敗(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以上の重大エラーが発生しています。それらのエラーを解決せずに操作をしました。	エラーログを確認してください。出ているレベル5以上のエラーを解決し、再起動してください。
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。
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、WINCAPSⅢからシステムアップデートを行おうとした。	コントローラでWINCAPSⅢ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。

コード	メッセージ	Level	説明	復帰処置
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WINCAPSⅢ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 [コティ起動]で停電ステップから起動	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ら起動してください。
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ら起動してください。
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ら起動してください。
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ら起動してください。
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ら起動してください。
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ら起動してください。
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ら起動してください。
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ら起動してください。

コード	メッセージ	Level	説明	復帰処置
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ら起動してください。
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ら起動してください。
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ら起動してください。
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。	[コンティ起動]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ら起動してください。
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なってください。
27D3	1軸セマフォを取得できません	4	1. 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。	1. 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	1. 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。	1. 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	1. 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。	1. 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。
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。

コード	メッセージ	Level	説明	復帰処置
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てしました。 2. 6軸を含むアームグループを取得しようとしてしましたが、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てしました。 2. 7軸を含むアームグループを取得しようとしてしましたが、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てしました。 2. 8軸を含むアームグループを取得しようとしてしましたが、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(フレームグラウンド)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。
28E1	復電異常 復電時付加軸単独動作中	3	付加軸とロボットが同期していなかったため、復電に失敗しました。 (付加軸とロボットが同期しているときのみ、付加軸の復電が有効となります。)	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。
2930	b-CAPタスク生成異常	5	b-CAPサービスの起動に失敗しました。	コントローラを再起動してください。
2931	b-CAPイニシャライズ異常	5	b-CAPサービスの初期化に失敗しました。	コントローラを再起動してください。
2932	b-CAPエラーパケット送信失敗	3	エラーパケットの送信に失敗しました。	コントローラのネットワーク状態を確認して下さい。
2933	b-CAP 受信パケットエラーです	3	受信パケットにエラーがありました。	送信したb-CAPのパケットに間違いがないか確認してください。

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	<p>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。</p> <p>2. コントローラ電源OFF時に軸（J2軸またはJ3軸、VPはJ1軸またはJ2軸）を動作させました</p> <p>3. モータが交換されました。</p> <p>4. エンコーダの異常（J2軸またはJ3軸、VPはJ1軸またはJ2軸）が発生しました。 （位置ずれの発生）</p> <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、WINCAPSⅢ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。 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。 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。 この場合はJ2軸またはJ3軸（VPはJ1軸またはJ2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。 注：WINCAPSⅢ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（VPはJ1軸またはJ2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。
2AF5	電源断時エンコーダ値未検出	2	AC電源断時にエンコーダ値が検出できていません。	<p>1. ロボット動作中にAC電源を遮断していないか確認してください。</p> <p>2. 位置確認をしてください。</p>
2C07	瞬時停電検出	5	AC電源において、瞬時停電を検出しました。	<p>AC電源ケーブルがしっかり接続されているか確認してください。</p> <p>AC電源が低下していないか確認してください。</p>
2C09	バス電圧超過	5	コントローラ内の電源部にて、DCバス電圧が上限値を超えました。	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。
2C0A	バス電圧低下	5	コントローラ内の電源部にて、DCバス電圧が下限値を下回りました。	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。
2C0B	コンタクタ回路異常	5	コントローラ内の電源部にて、モータON時にBUS電圧が正常に充電されなかったため、モータON処理を中断しました。	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。
2C0C	DC出力電圧超過	5	コントローラ内の電源部にて、DC出力電圧が上限値を超えました。	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。
2C0E	パワーモジュール制御電圧超過	5	コントローラ内の電源部にて、IPMへの供給電圧が上限値を超えました。	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。
2C0F	パワーモジュール制御電圧低下	5	コントローラ内の電源部にて、IPMへの供給電圧が下限値を下回りました。	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。
2C10	DC5VH電圧超過	5	コントローラ内の電源部にて、5VHラインの電圧超過を検出しました。	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。
2C11	DC5VH電圧低下	5	コントローラ内の電源部にて、5VHラインの電圧低下を検出しました。	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。

コード	メッセージ	Level	説明	復帰処置
2C26	電源ボード回生回路故障	5	コントローラ内の電源部にて、回生抵抗駆動回路の故障を検出しました。	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。
2C29	バスコンデンサ電圧超過	5	コントローラ内の電源部にて、バスコンデンサの電圧超過を検出しました。	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。
2C2A	DCバスコンデンサ電圧超過	5	コントローラ内の電源部にて、DCバスコンデンサの電圧超過を検出しました。	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。
2C2B	回生抵抗温度異常	5	コントローラ内の電源部にて、回生抵抗の温度が上限値を超えました。	フィルタの目詰まり、ファンの回転数低下がないか、点検して確認ください。改善されない場合は、コントローラの点検・修理が必要です。
2C2E	DC11VH電圧超過	5	コントローラ内の電源部にて、11VHラインの電圧超過を検出しました。	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。
2C2F	DC11VH電圧低下	5	コントローラ内の電源部にて、11VHラインの電圧低下を検出しました。	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。
2C30	電源ボード温度異常 (A)	5	コントローラ内の電源部にて、ボードA部の温度が上限値を超えました。	フィルタの目詰まり、ファンの回転数低下がないか、点検して確認ください。改善されない場合は、コントローラの点検・修理が必要です。
2C50	DC 5V電圧超過	5	コントローラ内の電源部にて、5Vラインの電圧超過を検出しました。	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。
2C51	DC 5V電圧低下	5	コントローラ内の電源部にて、5Vラインの電圧低下を検出しました。	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。
2C52	DC 12V電圧超過	5	コントローラ内の電源部にて、12Vラインの電圧超過を検出しました。	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。
2C53	DC 12V電圧低下	5	コントローラ内の電源部にて、12Vラインの電圧低下を検出しました。	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。
2C54	DC 24V電圧超過	5	コントローラ内の電源部にて、24Vラインの電圧超過を検出しました。	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。
2C55	DC 24V電圧低下	5	コントローラ内の電源部にて、24Vラインの電圧低下を検出しました。	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。
2C56	DC 24V電圧超過 (I0)	5	コントローラ内の電源部にて、24V(I/O部)ラインの電圧超過を検出しました。	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。
2C57	DC 24V電圧低下 (I0)	5	コントローラ内の電源部にて、24V(I/O部)ラインの電圧低下を検出しました。	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。
2C72	電源、エンジン間通信異常	5	コントローラ内のエンジン-電源間の通信異常です。	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。
2C80	電源ボード温度異常 (B-1)	5	コントローラ内の電源部にて、ボードB-1部の温度が上限値を超えました。	フィルタの目詰まり、ファンの回転数低下がないか、点検して確認ください。改善されない場合は、コントローラの点検・修理が必要です。

コード	メッセージ	Level	説明	復帰処置
2C81	電源ボード温度異常 (B-2)	5	コントローラ内の電源部にて、ボードB-2部の温度が上限値を超えました。	フィルタの目詰まり、ファンの回転数低下がないか、点検して確認ください。改善されない場合は、コントローラの点検・修理が必要です。
2C82	IPMハーネスボード温度異常	5	コントローラ内にて、ハーネスボード部の温度が上限値を超えました。	フィルタの目詰まり、ファンの回転数低下がないか、点検して確認ください。改善されない場合は、コントローラの点検・修理が必要です。
2CA1	電源ボード温度警告 (A)	1	コントローラ内の電源部にて、ボードA部の温度が警戒値を超えました。	フィルタの目詰まり等がないか点検してください。
2CB0	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。	冷却ファンを点検してください。
2CB1	FAN回転数低下警告	1	コントローラ内の冷却ファンの回転数低下を検出しました。	冷却ファンを点検してください。
2CB2	電源ボード温度警告 (B-1)	1	コントローラ内の電源Bボードにて警戒温度を超えました。	フィルタの目詰まり等がないか点検してください。
2CB3	IPMハーネスボード温度警告	1	コントローラ内のハーネスボードにて警戒温度を超えました。	フィルタの目詰まり等がないか点検してください。
2CB4	ランプ断線異常	2	ロボットモータONランプの断線を検出しました。	配線が断線していないか点検してください。
2CB5	電源ボード温度警告 (B-2)	1	コントローラ内の電源Bボードにて警戒温度を超えました。	フィルタの目詰まり等がないか点検してください。
2D00	同一プログラムが存在します	3	統一プログラム読み込み中に同一プログラム番号のファイルが存在しました。	不要なファイルを削除してください。
2D01	プログラムが存在しません	3	存在しない統一プログラムを指定しました。	存在するファイルを指定してください。
2D02	ステップが存在しません	3	指定したステップが存在しません。	存在するステップを指定してください。
2D03	RUNPACは実行しません	1	チェックGO時にはRUN_PACコマンドは実行しません。	CALL_PACで確認してください。
2D04	応用命令からは実行できません	1	ファンクションコードを指定してチェックGO、BACKは実行できません。	動作命令を実行後に、チェックGO、BACKしてください。
2D05	コール命令の設定が不適切です	3	プログラムの多重コールが8回を超えました。	多重コールを8回以下に修正してください。
2D06	指定のPACプログラムが存在しません	3	CALL_PAC、RUN_PACコマンドに指定したPACプログラムが存在しません。	存在するPACプログラムを指定してください。
2D07	PLCボードが認識できません	5	PLCボード初期化時にボードが認識できませんでした。	PLCボードの点検を行ってください。
2D08	PLCアクセス異常	4	PLCボードが停止またはコマンド受付不可の状態です。	PLCをRUNしてください。
2D09	モータON失敗	2	通信タイムアウト発生によりモータON処理を中断しました。	再度モータONを実行してください。エラーが頻発する場合はコントローラの点検・修理が必要です。
2D0A	コンタクタON信号をONできませんでした	3	コンタクタON信号をONにすることができませんでした。	再度モータONを実行してください。エラーが頻発する場合はコントローラの点検・修理が必要です。
2D0B	コンタクタON信号をOFFできませんでした	4	コンタクタON信号をOFFにすることができませんでした。	再度モータONを実行してください。エラーが頻発する場合はコントローラの点検・修理が必要です。
2D0C	PLC通信異常	4	PLCからのウォッチドック信号が停止しました。	PLCをRUNしてください。エラーが頻発する場合はPLCボードの点検・修理が必要です。
2D0D	ペンダント通信切断異常	5	ペンダントとコントローラの通信が停止しました。	ペンダントとコントローラ間のコネクタ、ケーブルを点検してください。頻発する場合は修理が必要です。

コード	メッセージ	Level	説明	復帰処置
2D0E	デッドマンスイッチ溶着検出異常	4	ペンダントのデッドマンスイッチの接点溶着を検出しました。	ペンダントの点検・修理が必要です。
2D0F	デッドマンスイッチ信号不一致異常	4	デッドマンスイッチからの一組の信号の片方がONしませんでした。	再度デッドマンスイッチをONしてください。エラーが頻発する場合はペンダントの点検・修理が必要です。
2D10	マスターON信号がOFFしています。	3	マスターON状態になる前にモータON処理をしました。	マスターON状態にしてください。
2D11	メッセージが表示されました	1	メッセージが表示されました。	拡張画面でメッセージを確認してください。
2D15	tmc_exec. pacプログラムがありません	1	統一プログラムを起動するのに必要なtmc_exec. pacプログラムがありません。	WINCAPSⅢからtmc_exec. pacプログラムを送信してください。
2D16	ステップ数を超えました	2	追加するステップ数が999ステップを超えました。	999ステップを越えないようにしてください。
2D17	デッドマン入力同期異常	4	デッドマン入力同期異常。	エラーが頻発する場合はコントローラの点検・修理が必要です。
2D18	デッドマン入力同期異常	1	デッドマン入力同期異常。	エラーが頻発する場合はコントローラの点検・修理が必要です。
2D19	動力遮断信号バックチェック異常	5	動力遮断信号バックチェック異常。	エラーが頻発する場合はコントローラの点検・修理が必要です。
2D1A	コンタクタON準備信号バックチェック異常	5	コンタクタON準備信号バックチェック異常。	エラーが頻発する場合はコントローラの点検・修理が必要です。
2D1B	システム正常信号バックチェック異常	5	システム正常信号バックチェック異常。	エラーが頻発する場合はコントローラの点検・修理が必要です。
2D1C	中継ボード→MiniI/Oボード通信異常	5	中継ボード→MiniI/Oボード通信異常。	エラーが頻発する場合はコントローラの点検・修理が必要です。
2D1D	これ以上戻せません	1	ファンクションコードの前に動作ステップがないのでチェックBACKできません。	ファンクションコードの前に動作ステップを入れてください。
2D1E	ペンダントのモードが切り替わりました	1	ペンダントの手動/自動モードが切り替わりました。	ペンダントと制御パネルのモードをあわせてください。
2D1F	動作モードが不一致です	1	ペンダントと制御パネルのモードが不一致です。	ペンダントと制御パネルのモードをあわせてください。
2D20	ボタンが押されています	2	制御パネルのスイッチが押されたままコントローラ電源がONしました。	制御パネルのスイッチを放してコントローラ電源をONしてください。
2D21	miniI/O→PLC間通信異常	4	miniI/O→PLC間で通信異常が発生しました	エラーが頻発する場合はコントローラの点検・修理が必要です。
2D22	原位置1の参照ステップの位置が異常です	3	ステップの位置情報が取得できませんでした	ステップを追加してください
2D23	原位置2の参照ステップの位置が異常です	3	ステップの位置情報が取得できませんでした	ステップを追加してください
2D24	原位置3の参照ステップの位置が異常です	3	ステップの位置情報が取得できませんでした	ステップを追加してください
2D25	原位置4の参照ステップの位置が異常です	3	ステップの位置情報が取得できませんでした	ステップを追加してください

コード	メッセージ	Level	説明	復帰処置
2D26	原位置1の参照ステップが非動作命令です	3	参照していたステップが動作命令以外でした	動作命令のステップを指定してください
2D27	原位置2の参照ステップが非動作命令です	3	参照していたステップが動作命令以外でした	動作命令のステップを指定してください
2D28	原位置3の参照ステップが非動作命令です	3	参照していたステップが動作命令以外でした	動作命令のステップを指定してください
2D29	原位置4の参照ステップが非動作命令です	3	参照していたステップが動作命令以外でした	動作命令のステップを指定してください
2D2A	原位置1の参照ツールは変更出来ません	3	ツール情報を書換に失敗しました	再度設定してください。エラーが頻発する場合はコントローラの点検・修理が必要です。
2D2B	原位置2の参照ツールは変更出来ません	3	ツール情報を書換に失敗しました	再度設定してください。エラーが頻発する場合はコントローラの点検・修理が必要です。
2D2C	原位置3の参照ツールは変更出来ません	3	ツール情報を書換に失敗しました	再度設定してください。エラーが頻発する場合はコントローラの点検・修理が必要です。
2D2D	原位置4の参照ツールは変更出来ません	3	ツール情報を書換に失敗しました	再度設定してください。エラーが頻発する場合はコントローラの点検・修理が必要です。
2D2E	実行ステップが存在しません	3	指定したステップが存在していません	存在するステップを指定してください
2D2F	チェックGO/BACK中です	3	チェックGO/BACK動作中に処理できない操作をおこないました	チェックGO/BACK動作をしていない時に操作してください
2D30	ステップデータ異常です	3	ステップデータが異常です	再度設定してください
2D31	ファイル処理異常	3	ファイル処理に失敗しました	再度設定してください。エラーが頻発する場合はコントローラの点検・修理が必要です。
2D32	TOOL番号変更に失敗しました	3	TOOL番号変更に失敗しました	再度設定してください。エラーが頻発する場合はコントローラの点検・修理が必要です。
2D33	ステップ番号変更に失敗しました	3	ステップ番号の変更に失敗しました	正しいステップを設定してください
2D34	ファイル書き込み中	3	データをファイルに書き込み中です。	書き込みが終了するまでお待ちください
2D35	クリップボード操作異常	3	クリップボード処理に失敗しました。	エラーが頻発する場合はコントローラの点検・修理が必要です。
2D36	原位置設定1を無効にしました	3	原位置設定で設定したステップが変更されました	原位置設定を行ってください
2D37	原位置設定2を無効にしました	3	原位置設定で設定したステップが変更されました	原位置設定を行ってください
2D38	原位置設定3を無効にしました	3	原位置設定で設定したステップが変更されました	原位置設定を行ってください
2D39	原位置設定4を無効にしました	3	原位置設定で設定したステップが変更されました	原位置設定を行ってください
2D3A	動作情報クリアに失敗しました	3	動作情報クリアに失敗しました	エラーが頻発する場合はコントローラの点検・修理が必要です。
2D3B	ユーザエラーファイル読込みに失敗しました	3	ユーザエラーファイル読込みに失敗しました	ユーザエラーファイル(plcerror.ep1)の読み込みに失敗しました。ユーザエラーファイルが存在しないか、書式が間違っています。正しいユーザエラーファイルをWINCAPSIIIから送信してください。

コード	メッセージ	Level	説明	復帰処置
2D3C	編集モードが指定外です	3	不正な編集モードが指定されました	正しい編集モードを指定してください
2D3D	変数クリア失敗	3	FN26, FN82命令で変数クリアに失敗しました	エラーが頻発する場合はコントローラの点検・修理が必要です。
2D3E	原位置情報編集失敗	3	原位置設定情報の編集に失敗しました	再度設定してください。エラーが頻発する場合はコントローラの点検・修理が必要です。
2D3F	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。
2D40	基準時間設定データ異常	1	基準時間設定データが範囲外です	正しい基準時間を設定してください。
2D41	応用命令からは実行できません	3	応用命令を指定して実行できません	動作命令、CALL_PAC、RUN_PACを指定後実行してください。
2D42	miniI/O転送処理異常	4	miniI/O→PLC間で処理異常が発生しました	エラーが頻発する場合はコントローラの点検・修理が必要です。
2D43	復電異常 特権タスク実行中	3	特権タスクが使用設定で復電をおこなった	特権タスクを未使用設定にしてください
2D44	復電異常 データエラー (信号情報)	3	0, L, R出力信号の復帰に失敗しました	エラーが頻発する場合はコントローラの点検・修理が必要です。
2D45	復電異常 データエラー (コード情報)	3	プログラムの復帰に失敗しました	エラーが頻発する場合はコントローラの点検・修理が必要です。
2D46	電源断時の動作情報をクリアしました	3	復電動作情報をクリアする操作をおこないました。	プログラムクリアをしてプログラムを先頭から起動してください
2D47	復電異常 データエラー (T03)	3	電源断時の統一データのバックアップ失敗	エラーが頻発する場合はコントローラの点検・修理が必要です。
2D48	復電異常 データエラー (RS232C情報)	3	RS232設定データの復帰に失敗しました	エラーが頻発する場合はコントローラの点検・修理が必要です。
2D49	復電異常 データエラー (DTR情報)	3	DTRデータの復帰に失敗しました	エラーが頻発する場合はコントローラの点検・修理が必要です。
2D4A	復電異常 PACからの特権タスク起動	3	PACから特権タスクが実行され復電に失敗しました	PACから特権タスクのRUN命令を行わないでください。
2D4B	復電異常 特権タスクからのPAC起動	3	特権タスクからPACが実行され復電に失敗しました	特権タスクからPACのRUN命令を行わないでください。
2D4C	データ異常。プログラムを確認してください	3	(起動時) 電源断時にプログラムデータが異常な状態でした (動作時) プログラムが異常な為動作できません	プログラムを確認の上、再度編集してください。
2D4D	プログラム書込み異常。再編集してください	3	編集後プログラムが異常な状態になりました	プログラムを確認の上、再度編集してください。
2D4E	受信 又は 高速転送中 保存してください	3	受信 又は 高速転送中に編集操作を行いました	転送終了またはプログラム保存完了後に編集を行ってください。
2D50	モーターオンに失敗しました	2	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、解決してください。

コード	メッセージ	Level	説明	復帰処置
2D51	自動起動失敗 原位置に移動してください	3	レベル3以上のエラーが発生し、プログラムが初期化されていません。原位置以外で停止しているので自動起動できません。	1. ティーチモードおよび各個モードで原位置に移動してから、自動起動してください。 2. プログラムリセットをしてから、自動起動してください。
2D52	RSC USB初期化異常	4	RSC1の初期化中に、USBの初期化に失敗しました。	電源を再投入しても発生する場合は、弊社サービス部門までご連絡ください。
2D53	RSC USB通信異常	4	ロボットコントローラとRSC1とのUSB通信中にエラーが発生しました。	電源を再投入しても発生する場合は、弊社サービス部門までご連絡ください。
2D54	RSC TOOL番号が範囲外です。	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ってください。
2D55	RSC USB通信タスク異常	4	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ってください。
2D56	RSC イーサネット(サーバ)初期化異常	4	RSC1の初期化中にイーサネットの初期化に失敗しました。	電源を再投入しても発生する場合は、弊社サービス部門までご連絡ください。
2D57	RSC イーサネット(クライアント)初期化異常	4	RSC1の初期化中にイーサネットの初期化に失敗しました。	電源を再投入しても発生する場合は、弊社サービス部門までご連絡ください。
2D58	RSC イーサネット接続異常	2	ロボットコントローラとRSC1とのイーサネット通信を開始する際にエラーが発生しました。	コントローラ内のLAN配線が接続不良の可能性があります。コントローラ内のRSC-RC2コネクタを再度接続しなおして、再起動してください。 復帰しない場合には、弊社サービス部門までご連絡ください。
2D59	RSC イーサネット通信異常	2	ロボットコントローラとRSC1とのイーサネット通信中にエラーが発生しました。	電源を再投入しても発生する場合は、弊社サービス部門までご連絡ください。
2D5A	メッセージ送信異常	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ってください。
2D5B	タスク生成異常	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ってください。
2D5C	ファイル異常	2	RCパラメータのファイルアクセスに失敗しました。	電源を再投入しても発生する場合は、弊社サービス部門までご連絡ください。
2D5D	リミット停止が切れています	2	リミット停止がOFFの状態で行ないました。	リミット停止がONしている状態で操作してください。
2D5E	リミット停止が入っています	2	リミット停止がONの状態で行ないました。	リミット停止がOFFしている状態で操作してください。
2D5F	RSC 初期化異常	4	RSC1の初期化中に異常が発生しました。	RSC1のRSCパラメータの中でIPアドレス/サブネットマスク値が適切な値に設定されているか確認してください。 コントローラ内のLAN配線が接続不良の可能性があります。コントローラ内のRSC-RC2コネクタを再度接続しなおして、再起動してください。 復帰しない場合は、弊社サービス部門までご連絡ください。
2D60	OT解除エラー 動作モードを確認してください	2	実施できない動作モードでOT解除を行ないました。	柵外ティーチにてOT解除を行ってください。

コード	メッセージ	Level	説明	復帰処置
2D61	アームグループ設定(Group 1)を更新しました	1	起動時にアームグループ1を、ロボットの仕様にあわせた設定に更新しました。	WINCAPSIIIにてコントローラからプロジェクトデータを受信し、バックアップしなおしてください。
2D62	付加軸に対応していないペンダントです	3	付加軸仕様のコントローラに付加軸仕様に対応していないペンダントが接続されています。	付加軸対応バージョンのペンダントに接続しなおして、コントローラを再起上げしてください。
2D63	両手操作をしてください!	1	両手押し設定になっている軸を片手操作しようとしました。	両手押し操作(イネーブルキーを押しながら軸操作)をしてください。
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。	不必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。
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。	不必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。	不必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。
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。
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。
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。
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。
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。
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。
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。
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。
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。

コード	メッセージ	Level	説明	復帰処置
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。
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	ウインドウ設定が範囲外です。	該当するウインドウの設定を修正してください。

コード	メッセージ	Level	説明	復帰処置
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。
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	G I V F 異常	3	ティーチングペンダント GVIF 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。

コード	メッセージ	Level	説明	復帰処置
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	R T S 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。
52E5	操作盤タイマーが止まりました	1	操作盤のタイマーが停止しています。タイマアクション(イベント)が発生できません。	1. タイマの数を減らすか、タイマアクションの記述(イベント処理)を減らしてください。 2. タイマの”アクション発生間隔(Interval)”時間を調整してください。 3. 他の部品のアクションの記述(イベント処理)減らしてください。
52E6	操作盤タイマーが遅れています	1	操作盤のタイマアクション(イベント)が指定間隔で起動できません。	1. タイマの数を減らすか、タイマアクションの記述(イベント処理)を減らしてください。 2. タイマの”アクション発生間隔(Interval)”時間を調整してください。 3. 他の部品のアクションの記述(イベント処理)を減らしてください。
52E7	操作盤アクションタイムアウト	3	操作盤部品のアクションをタイムアウト時間内に実行することができませんでした。	1. アクション内のコマンドの記述(イベント処理)を減らしてください。 2. 操作盤の”タイムアウト時間(Timeout)”を調整してください。
52E8	操作盤タイマー処理時間オーバー	3	タイマのIntervalより処理時間の長いタイマーがあります。	1. タイマの数を減らすか、タイマアクションの記述(イベント処理)を減らしてください。 2. タイマの”アクション発生間隔(Interval)”時間を調整してください。
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、WINCAPSⅢでコンパイルを行いコントローラに送信してください。
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。プログラム編集に発生した場合には、編集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。

コード	メッセージ	Level	説明	復帰処置
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 occurred。 例)1. 速度設定値が0.1~100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。

コード	メッセージ	Level	説明	復帰処置
6008	ロボット停止オンです	2	ロボット停止入力OFF(オープン)でモータ電源を入れました。以下の原因が考えられます。 1. TPのロボット停止ボタンが押されている(壊れている)。 2. ペンダントケーブルの破損、短絡、接触不良。 3. 設備配線の不良(安全扉等の接触不良)。 4. Mini I/Oの故障。	以下の事項を確認してください。 復帰しない場合は、弊社サービス部門までご連絡ください。 1. TPの非常停止ボタンが押されていないこと。 2. ペンダントケーブルに損傷、短絡がなく、正常に取り付けられていること。 3. 安全扉などのロボット停止入力が正常であること。 4. Mini I/Oのヒューズ(F5)が切れていないこと。
6009	コントローラ電源切後再立ち上げして下さい	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して下さい	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な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。
6015	特異点回避中	1	特異点近傍を通過するため回避動作を実施しています。	不要
6016	特異点回避終了	1	特異点近傍を通過したため回避動作を終了しました。	不要
6017	ベクトル演算異常	3	姿勢ベクトル(ノーマル・オリент・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。

コード	メッセージ	Level	説明	復帰処置
601C	形態を変更して下さい	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、キャ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下さい。	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。
602A	モータON失敗	2	通信タイムアウト発生によりモータON処理を中断しました。	再度モータONを実行してください。エラーが頻発する場合はコントローラの点検・修理が必要です。
602B	モータON失敗	2	通信データ異常発生によりモータON処理を中断しました。	再度モータONを実行してください。エラーが頻発する場合はコントローラの点検・修理が必要です。
602C	電源通信異常 1	1	電源通信タイムアウトにより処理を中断しました。	エラーが頻発する場合はコントローラの点検・修理が必要です。
602D	電源通信異常 2	1	電源通信データ異常により処理を中断しました。	エラーが頻発する場合はコントローラの点検・修理が必要です。
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ク異常	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。

コード	メッセージ	Level	説明	復帰処置
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っ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っ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。
6074	現位置がJ4ソフトリミットオーバ	3	1. 動作中に4軸のソフトウエアリミットを超えました。 2. 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。	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っ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。
6075	現位置がJ5ソフトリミットオーバ	3	1. 動作中に5軸のソフトウエアリミットを超えました。 2. 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。	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っ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。

コード	メッセージ	Level	説明	復帰処置
6076	現位置がJ6ソフトリミットオーバ	3	1. 動作中に6軸のソフトウエアリミットを超えました。 2. 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。	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っ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。
6077	現位置がJ7ソフトリミットオーバ	3	1. 動作中に7軸のソフトウエアリミットを超えました。 2. 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。	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っ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。
6078	現位置がJ8ソフトリミットオーバ	3	1. 動作中に8軸のソフトウエ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っ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。
607C	特異点回避機能が無効です。	1	特異点回避機能が無効のため、4軸が高速回転する動作が発生しました。	特異点回避機能を有効化する事で4軸の回転動作を抑制できます。

コード	メッセージ	Level	説明	復帰処置
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っ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。
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。	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っ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。
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。	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っ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。
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。	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っ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。
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。	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っ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。

コード	メッセージ	Level	説明	復帰処置
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っ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っ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っ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>
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。	<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。</li> <li>3. 速度を下げてください。</li> </ol>
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。	<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。</li> <li>3. 速度を下げてください。</li> </ol>
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。	<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。</li> <li>3. 速度を下げてください。</li> </ol>
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。	<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。</li> <li>3. 速度を下げてください。</li> </ol>

コード	メッセージ	Level	説明	復帰処置
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。	<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。</li> <li>3. 速度を下げてください。</li> </ol>
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。	<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。</li> <li>3. 速度を下げてください。</li> </ol>
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。	<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。</li> <li>3. 速度を下げてください。</li> </ol>
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。	<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。</li> <li>3. 速度を下げてください。</li> </ol>
6091	J1 パワーモジュール異常	5	<p>該当軸のパワーモジュールが過電流もしくは制御電源低下を検知しました。</p> <p>以下の原因が考えられます。</p> <ol style="list-style-type: none"> <li>1. 本体間ケーブルの断線。</li> <li>2. コントローラ内にオイル、切削水、ホコリなどが混入。</li> <li>3. コントローラの故障。</li> <li>4. 電源電圧の低下。</li> <li>5. コントローラの温度異常。</li> </ol>	<p>以下の事項を確認してください。</p> <p>復帰しない場合は、弊社サービス部門までご連絡ください。</p> <ol style="list-style-type: none"> <li>1. コントローラのフィルタが汚れていないこと。</li> <li>2. コントローラの冷却ファンが正常に作動していること。</li> <li>3. コントローラの設置環境が高温な場所でなく、オイルミスト等の雰囲気がないこと。</li> <li>4. 本体間ケーブルのコネクタに接触不良がないこと。</li> <li>5. 本体間ケーブルに破損箇所やつぶれがないこと。</li> <li>6. 供給電源の電圧が基準値内であること。</li> </ol>
6092	J2 パワーモジュール異常	5	<p>該当軸のパワーモジュールが過電流もしくは制御電源低下を検知しました。</p> <p>以下の原因が考えられます。</p> <ol style="list-style-type: none"> <li>1. 本体間ケーブルの断線。</li> <li>2. コントローラ内にオイル、切削水、ホコリなどが混入。</li> <li>3. コントローラの故障。</li> <li>4. 電源電圧の低下。</li> <li>5. コントローラの温度異常。</li> </ol>	<p>以下の事項を確認してください。</p> <p>復帰しない場合は、弊社サービス部門までご連絡ください。</p> <ol style="list-style-type: none"> <li>1. コントローラのフィルタが汚れていないこと。</li> <li>2. コントローラの冷却ファンが正常に作動していること。</li> <li>3. コントローラの設置環境が高温な場所でなく、オイルミスト等の雰囲気がないこと。</li> <li>4. 本体間ケーブルのコネクタに接触不良がないこと。</li> <li>5. 本体間ケーブルに破損箇所やつぶれがないこと。</li> <li>6. 供給電源の電圧が基準値内であること。</li> </ol>

コード	メッセージ	Level	説明	復帰処置
6093	J3 パワーモジュール異常	5	<p>該当軸のパワーモジュールが過電流もしくは制御電源低下を検知しました。</p> <p>以下の原因が考えられます。</p> <ol style="list-style-type: none"> <li>1. 本体間ケーブルの断線。</li> <li>2. コントローラ内にオイル、切削水、ホコリなどが混入。</li> <li>3. コントローラの故障。</li> <li>4. 電源電圧の低下。</li> <li>5. コントローラの温度異常。</li> </ol>	<p>以下の事項を確認してください。</p> <p>復帰しない場合は、弊社サービス部門までご連絡ください。</p> <ol style="list-style-type: none"> <li>1. コントローラのフィルタが汚れていないこと。</li> <li>2. コントローラの冷却ファンが正常に作動していること。</li> <li>3. コントローラの設置環境が高温な場所ではなく、オイルミスト等の雰囲気がないこと。</li> <li>4. 本体間ケーブルのコネクタに接触不良がないこと。</li> <li>5. 本体間ケーブルに破損箇所やつぶれがないこと。</li> <li>6. 供給電源の電圧が基準値内であること。</li> </ol>
6094	J4 パワーモジュール異常	5	<p>該当軸のパワーモジュールが過電流もしくは制御電源低下を検知しました。</p> <p>以下の原因が考えられます。</p> <ol style="list-style-type: none"> <li>1. 本体間ケーブルの断線。</li> <li>2. コントローラ内にオイル、切削水、ホコリなどが混入。</li> <li>3. コントローラの故障。</li> <li>4. 電源電圧の低下。</li> <li>5. コントローラの温度異常。</li> </ol>	<p>以下の事項を確認してください。</p> <p>復帰しない場合は、弊社サービス部門までご連絡ください。</p> <ol style="list-style-type: none"> <li>1. コントローラのフィルタが汚れていないこと。</li> <li>2. コントローラの冷却ファンが正常に作動していること。</li> <li>3. コントローラの設置環境が高温な場所ではなく、オイルミスト等の雰囲気がないこと。</li> <li>4. 本体間ケーブルのコネクタに接触不良がないこと。</li> <li>5. 本体間ケーブルに破損箇所やつぶれがないこと。</li> <li>6. 供給電源の電圧が基準値内であること。</li> </ol>
6095	J5 パワーモジュール異常	5	<p>該当軸のパワーモジュールが過電流もしくは制御電源低下を検知しました。</p> <p>以下の原因が考えられます。</p> <ol style="list-style-type: none"> <li>1. 本体間ケーブルの断線。</li> <li>2. コントローラ内にオイル、切削水、ホコリなどが混入。</li> <li>3. コントローラの故障。</li> <li>4. 電源電圧の低下。</li> <li>5. コントローラの温度異常。</li> </ol>	<p>以下の事項を確認してください。</p> <p>復帰しない場合は、弊社サービス部門までご連絡ください。</p> <ol style="list-style-type: none"> <li>1. コントローラのフィルタが汚れていないこと。</li> <li>2. コントローラの冷却ファンが正常に作動していること。</li> <li>3. コントローラの設置環境が高温な場所ではなく、オイルミスト等の雰囲気がないこと。</li> <li>4. 本体間ケーブルのコネクタに接触不良がないこと。</li> <li>5. 本体間ケーブルに破損箇所やつぶれがないこと。</li> <li>6. 供給電源の電圧が基準値内であること。</li> </ol>
6096	J6 パワーモジュール異常	5	<p>該当軸のパワーモジュールが過電流もしくは制御電源低下を検知しました。</p> <p>以下の原因が考えられます。</p> <ol style="list-style-type: none"> <li>1. 本体間ケーブルの断線。</li> <li>2. コントローラ内にオイル、切削水、ホコリなどが混入。</li> <li>3. コントローラの故障。</li> <li>4. 電源電圧の低下。</li> <li>5. コントローラの温度異常。</li> </ol>	<p>以下の事項を確認してください。</p> <p>復帰しない場合は、弊社サービス部門までご連絡ください。</p> <ol style="list-style-type: none"> <li>1. コントローラのフィルタが汚れていないこと。</li> <li>2. コントローラの冷却ファンが正常に作動していること。</li> <li>3. コントローラの設置環境が高温な場所ではなく、オイルミスト等の雰囲気がないこと。</li> <li>4. 本体間ケーブルのコネクタに接触不良がないこと。</li> <li>5. 本体間ケーブルに破損箇所やつぶれがないこと。</li> <li>6. 供給電源の電圧が基準値内であること。</li> </ol>

コード	メッセージ	Level	説明	復帰処置
6097	J7 パワーモジュール異常	5	<p>該当軸のパワーモジュールが過電流もしくは制御電源低下を検知しました。</p> <p>以下の原因が考えられます。</p> <ol style="list-style-type: none"> <li>1. 本体間ケーブルの断線。</li> <li>2. コントローラ内にオイル、切削水、ホコリなどが混入。</li> <li>3. コントローラの故障。</li> <li>4. 電源電圧の低下。</li> <li>5. コントローラの温度異常。</li> </ol>	<p>以下の事項を確認してください。</p> <p>復帰しない場合は、弊社サービス部門までご連絡ください。</p> <ol style="list-style-type: none"> <li>1. コントローラのフィルタが汚れていないこと。</li> <li>2. コントローラの冷却ファンが正常に作動していること。</li> <li>3. コントローラの設置環境が高温な場所でなく、オイルミスト等の雰囲気がないこと。</li> <li>4. 本体間ケーブルのコネクタに接触不良がないこと。</li> <li>5. 本体間ケーブルに破損箇所やつぶれがないこと。</li> <li>6. 供給電源の電圧が基準値内であること。</li> </ol>
6098	J8 パワーモジュール異常	5	<p>該当軸のパワーモジュールが過電流もしくは制御電源低下を検知しました。</p> <p>以下の原因が考えられます。</p> <ol style="list-style-type: none"> <li>1. 本体間ケーブルの断線。</li> <li>2. コントローラ内にオイル、切削水、ホコリなどが混入。</li> <li>3. コントローラの故障。</li> <li>4. 電源電圧の低下。</li> <li>5. コントローラの温度異常。</li> </ol>	<p>以下の事項を確認してください。</p> <p>復帰しない場合は、弊社サービス部門までご連絡ください。</p> <ol style="list-style-type: none"> <li>1. コントローラのフィルタが汚れていないこと。</li> <li>2. コントローラの冷却ファンが正常に作動していること。</li> <li>3. コントローラの設置環境が高温な場所でなく、オイルミスト等の雰囲気がないこと。</li> <li>4. 本体間ケーブルのコネクタに接触不良がないこと。</li> <li>5. 本体間ケーブルに破損箇所やつぶれがないこと。</li> <li>6. 供給電源の電圧が基準値内であること。</li> </ol>
609F	パワーモジュール異常	5	<p>軸番号不明のパワーモジュール異常が発生しました。</p>	<p>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。</p> <ol style="list-style-type: none"> <li>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。</li> <li>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。</li> <li>3. 使用環境温度の確認をしてください。</li> <li>4. ファンのフィルタ清掃を実施してください。</li> </ol>
60B1	J1 電流オフセット異常	5	<p>該当軸に流れる電流の異常が検出されました。</p> <p>以下の原因が考えられます。</p> <ol style="list-style-type: none"> <li>1. 本体間ケーブルの断線。</li> <li>2. コントローラの故障。</li> </ol>	<p>以下の事項を確認してください。</p> <p>復帰しない場合は、弊社サービス部門までご連絡ください。</p> <ol style="list-style-type: none"> <li>1. 本体間ケーブルのコネクタに接触不良がないこと。</li> <li>2. 本体間ケーブルに破損箇所やつぶれがないこと。</li> <li>3. 外部ノイズ源が近くにないこと。</li> <li>4. コントローラの設置環境が高温な場所でなく、オイルミスト等の雰囲気がないこと。</li> </ol>
60B2	J2 電流オフセット異常	5	<p>該当軸に流れる電流の異常が検出されました。</p> <p>以下の原因が考えられます。</p> <ol style="list-style-type: none"> <li>1. 本体間ケーブルの断線。</li> <li>2. コントローラの故障。</li> </ol>	<p>以下の事項を確認してください。</p> <p>復帰しない場合は、弊社サービス部門までご連絡ください。</p> <ol style="list-style-type: none"> <li>1. 本体間ケーブルのコネクタに接触不良がないこと。</li> <li>2. 本体間ケーブルに破損箇所やつぶれがないこと。</li> <li>3. 外部ノイズ源が近くにないこと。</li> <li>4. コントローラの設置環境が高温な場所でなく、オイルミスト等の雰囲気がないこと。</li> </ol>

コード	メッセージ	Level	説明	復帰処置
60B3	J3 電流オフセット異常	5	<p>該当軸に流れる電流の異常が検出されました。</p> <p>以下の原因が考えられます。</p> <ol style="list-style-type: none"> <li>1. 本体間ケーブルの断線。</li> <li>2. コントローラの故障。</li> </ol>	<p>以下の事項を確認してください。</p> <p>復帰しない場合は、弊社サービス部門までご連絡ください。</p> <ol style="list-style-type: none"> <li>1. 本体間ケーブルのコネクタに接触不良がないこと。</li> <li>2. 本体間ケーブルに破損箇所やつぶれがないこと。</li> <li>3. 外部ノイズ源が近くにあること。</li> <li>4. コントローラの設置環境が高温な場所でなく、オイルミスト等の雰囲気がないこと。</li> </ol>
60B4	J4 電流オフセット異常	5	<p>該当軸に流れる電流の異常が検出されました。</p> <p>以下の原因が考えられます。</p> <ol style="list-style-type: none"> <li>1. 本体間ケーブルの断線。</li> <li>2. コントローラの故障。</li> </ol>	<p>以下の事項を確認してください。</p> <p>復帰しない場合は、弊社サービス部門までご連絡ください。</p> <ol style="list-style-type: none"> <li>1. 本体間ケーブルのコネクタに接触不良がないこと。</li> <li>2. 本体間ケーブルに破損箇所やつぶれがないこと。</li> <li>3. 外部ノイズ源が近くにあること。</li> <li>4. コントローラの設置環境が高温な場所でなく、オイルミスト等の雰囲気がないこと。</li> </ol>
60B5	J5 電流オフセット異常	5	<p>該当軸に流れる電流の異常が検出されました。</p> <p>以下の原因が考えられます。</p> <ol style="list-style-type: none"> <li>1. 本体間ケーブルの断線。</li> <li>2. コントローラの故障。</li> </ol>	<p>以下の事項を確認してください。</p> <p>復帰しない場合は、弊社サービス部門までご連絡ください。</p> <ol style="list-style-type: none"> <li>1. 本体間ケーブルのコネクタに接触不良がないこと。</li> <li>2. 本体間ケーブルに破損箇所やつぶれがないこと。</li> <li>3. 外部ノイズ源が近くにあること。</li> <li>4. コントローラの設置環境が高温な場所でなく、オイルミスト等の雰囲気がないこと。</li> </ol>
60B6	J6 電流オフセット異常	5	<p>該当軸に流れる電流の異常が検出されました。</p> <p>以下の原因が考えられます。</p> <ol style="list-style-type: none"> <li>1. 本体間ケーブルの断線。</li> <li>2. コントローラの故障。</li> </ol>	<p>以下の事項を確認してください。</p> <p>復帰しない場合は、弊社サービス部門までご連絡ください。</p> <ol style="list-style-type: none"> <li>1. 本体間ケーブルのコネクタに接触不良がないこと。</li> <li>2. 本体間ケーブルに破損箇所やつぶれがないこと。</li> <li>3. 外部ノイズ源が近くにあること。</li> <li>4. コントローラの設置環境が高温な場所でなく、オイルミスト等の雰囲気がないこと。</li> </ol>
60B7	J7 電流オフセット異常	5	<p>該当軸に流れる電流の異常が検出されました。</p> <p>以下の原因が考えられます。</p> <ol style="list-style-type: none"> <li>1. 本体間ケーブルの断線。</li> <li>2. コントローラの故障。</li> </ol>	<p>以下の事項を確認してください。</p> <p>復帰しない場合は、弊社サービス部門までご連絡ください。</p> <ol style="list-style-type: none"> <li>1. 本体間ケーブルのコネクタに接触不良がないこと。</li> <li>2. 本体間ケーブルに破損箇所やつぶれがないこと。</li> <li>3. 外部ノイズ源が近くにあること。</li> <li>4. コントローラの設置環境が高温な場所でなく、オイルミスト等の雰囲気がないこと。</li> </ol>

コード	メッセージ	Level	説明	復帰処置
60B8	J8 電流オフセット異常	5	該当軸に流れる電流の異常が検出されました。 以下の原因が考えられます。 1. 本体間ケーブルの断線。 2. コントローラの故障。	以下の事項を確認してください。 復帰しない場合は、弊社サービス部門までご連絡ください。 1. 本体間ケーブルのコネクタに接触不良がないこと。 2. 本体間ケーブルに破損箇所やつぶれがないこと。 3. 外部ノイズ源が近くにないこと。 4. コントローラの設置環境が高温な場所ではなく、オイルミスト等の雰囲気がないこと。
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。
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。

コード	メッセージ	Level	説明	復帰処置
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。
60D4	リミット停止オン	1	リミット停止入力がONされ、ロボット停止がかけられました。	エラークリアを行ない、リミット停止を解除してください。 OT(オーバートラベル)である場合は、OT解除してロボットを動かし、リミット停止状態を解除してください。
60D8	OT解除中	1	OT解除中です。	OT解除中はリミット停止オン状態でもティーチモードに限り動作可能となります。
60D9	OT解除終了	1	OT解除を無効にしました。	OT状態時にロボットを動かしたい場合は、OT解除を行ってください。
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。

コード	メッセージ	Level	説明	復帰処置
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下さい	2	制御ログ未取得時に負荷予想値を参照しようとしてしました。	制御ログを取得した後、再操作してください。
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。

コード	メッセージ	Level	説明	復帰処置
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	ウォッチドック異常	5	CPUがフリーズしました。 以下の原因が考えられます。 1. 処理負荷の高いプログラム(高速ループ)。 2. 静電気などの外部ノイズ。	以下の事項を確認し、再起動してください。 復帰しない場合は、弊社サービス部門までご連絡ください。 1. 負荷の高すぎるプログラムでないこと。 プログラムの負荷を低減する方法として、速度、加速度を下げる、タイマ(休憩)を入れる、最適可搬質量設定を”0”にするなどがあります。 (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. 外部ノイズ源が近くにないこと。
6102	電源異常発生	5	供給電源の異常が検出されました。 以下の原因が考えられます。 ただし、電源断時に発生するこのエラーは異常ではありません。 1. 基準外の供給電源(電圧低下、過電圧等)。 2. コントローラの故障。	以下の事項を確認し、再起動してください。 復帰しない場合は、弊社サービス部門までご連絡ください。 1. 供給電源の電圧が基準値内であること。 2. 電源ケーブルのコネクタに接触不良がないこと。
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。	データ全てをWINCAPSⅢでセーブし、バックアップ電池を交換してください。
6104	電源異常発生(DC)	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	電源異常発生(DB)	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	該当軸の現在位置(エンコーダ値)と指令値の差が許容値を超えました。 以下の原因が考えられます。 1. ロボットが障害物に衝突した。 2. 不適切な設定。 3. 本体間ケーブルの断線。 4. コントローラの故障。	以下の事項を確認してください。 復帰しない場合は、弊社サービス部門までご連絡ください。 1. ロボットが障害物に接触していないこと。 2. 先端負荷が基準を超えていないこと。 3. 該当軸がメカエンドに接触している場合は、ソフトウェアリミット、CALSETが適切に設定されていること。 4. ロボットの動作(速度と加速度)が速すぎないこと。 5. 本体間ケーブルのコネクタに接触不良がないこと。 6. 本体間ケーブルに破損箇所やつぶれがないこと。 7. ロボットの動きがスムーズであること、また異音がしないこと。 8. 供給電源の電圧が基準値内であること。

コード	メッセージ	Level	説明	復帰処置
6112	J2 偏差過大	4	<p>該当軸の現在位置（エンコーダ値）と指令値の差が許容値を超えました。</p> <p>以下の原因が考えられます。</p> <ol style="list-style-type: none"> <li>1. ロボットが障害物に衝突した。</li> <li>2. 不適切な設定。</li> <li>3. 本体間ケーブルの断線。</li> <li>4. コントローラの故障。</li> </ol>	<p>以下の事項を確認してください。</p> <p>復帰しない場合は、弊社サービス部門までご連絡ください。</p> <ol style="list-style-type: none"> <li>1. ロボットが障害物に接触していないこと。</li> <li>2. 先端負荷が基準を超えていないこと。</li> <li>3. 該当軸がメカエンドに接触している場合は、ソフトウェアリミット、CALSETが適切に設定されていること。</li> <li>4. ロボットの動作（速度と加速度）が速すぎないこと。</li> <li>5. 本体間ケーブルのコネクタに接触不良がないこと。</li> <li>6. 本体間ケーブルに破損箇所やつぶれがないこと。</li> <li>7. ロボットの動きがスムーズであること、また異音がないこと。</li> <li>8. 供給電源の電圧が基準値内であること。</li> </ol>
6113	J3 偏差過大	4	<p>該当軸の現在位置（エンコーダ値）と指令値の差が許容値を超えました。</p> <p>以下の原因が考えられます。</p> <ol style="list-style-type: none"> <li>1. ロボットが障害物に衝突した。</li> <li>2. 不適切な設定。</li> <li>3. 本体間ケーブルの断線。</li> <li>4. コントローラの故障。</li> </ol>	<p>以下の事項を確認してください。</p> <p>復帰しない場合は、弊社サービス部門までご連絡ください。</p> <ol style="list-style-type: none"> <li>1. ロボットが障害物に接触していないこと。</li> <li>2. 先端負荷が基準を超えていないこと。</li> <li>3. 該当軸がメカエンドに接触している場合は、ソフトウェアリミット、CALSETが適切に設定されていること。</li> <li>4. ロボットの動作（速度と加速度）が速すぎないこと。</li> <li>5. 本体間ケーブルのコネクタに接触不良がないこと。</li> <li>6. 本体間ケーブルに破損箇所やつぶれがないこと。</li> <li>7. ロボットの動きがスムーズであること、また異音がないこと。</li> <li>8. 供給電源の電圧が基準値内であること。</li> </ol>
6114	J4 偏差過大	4	<p>該当軸の現在位置（エンコーダ値）と指令値の差が許容値を超えました。</p> <p>以下の原因が考えられます。</p> <ol style="list-style-type: none"> <li>1. ロボットが障害物に衝突した。</li> <li>2. 不適切な設定。</li> <li>3. 本体間ケーブルの断線。</li> <li>4. コントローラの故障。</li> </ol>	<p>以下の事項を確認してください。</p> <p>復帰しない場合は、弊社サービス部門までご連絡ください。</p> <ol style="list-style-type: none"> <li>1. ロボットが障害物に接触していないこと。</li> <li>2. 先端負荷が基準を超えていないこと。</li> <li>3. 該当軸がメカエンドに接触している場合は、ソフトウェアリミット、CALSETが適切に設定されていること。</li> <li>4. ロボットの動作（速度と加速度）が速すぎないこと。</li> <li>5. 本体間ケーブルのコネクタに接触不良がないこと。</li> <li>6. 本体間ケーブルに破損箇所やつぶれがないこと。</li> <li>7. ロボットの動きがスムーズであること、また異音がないこと。</li> <li>8. 供給電源の電圧が基準値内であること。</li> </ol>

コード	メッセージ	Level	説明	復帰処置
6115	J5 偏差過大	4	<p>該当軸の現在位置（エンコーダ値）と指令値の差が許容値を超えました。</p> <p>以下の原因が考えられます。</p> <ol style="list-style-type: none"> <li>1. ロボットが障害物に衝突した。</li> <li>2. 不適切な設定。</li> <li>3. 本体間ケーブルの断線。</li> <li>4. コントローラの故障。</li> </ol>	<p>以下の事項を確認してください。</p> <p>復帰しない場合は、弊社サービス部門までご連絡ください。</p> <ol style="list-style-type: none"> <li>1. ロボットが障害物に接触していないこと。</li> <li>2. 先端負荷が基準を超えていないこと。</li> <li>3. 該当軸がメカエンドに接触している場合は、ソフトウェアリミット、CALSETが適切に設定されていること。</li> <li>4. ロボットの動作（速度と加速度）が速すぎないこと。</li> <li>5. 本体間ケーブルのコネクタに接触不良がないこと。</li> <li>6. 本体間ケーブルに破損箇所やつぶれがないこと。</li> <li>7. ロボットの動きがスムーズであること、また異音がしないこと。</li> <li>8. 供給電源の電圧が基準値内であること。</li> </ol>
6116	J6 偏差過大	4	<p>該当軸の現在位置（エンコーダ値）と指令値の差が許容値を超えました。</p> <p>以下の原因が考えられます。</p> <ol style="list-style-type: none"> <li>1. ロボットが障害物に衝突した。</li> <li>2. 不適切な設定。</li> <li>3. 本体間ケーブルの断線。</li> <li>4. コントローラの故障。</li> </ol>	<p>以下の事項を確認してください。</p> <p>復帰しない場合は、弊社サービス部門までご連絡ください。</p> <ol style="list-style-type: none"> <li>1. ロボットが障害物に接触していないこと。</li> <li>2. 先端負荷が基準を超えていないこと。</li> <li>3. 該当軸がメカエンドに接触している場合は、ソフトウェアリミット、CALSETが適切に設定されていること。</li> <li>4. ロボットの動作（速度と加速度）が速すぎないこと。</li> <li>5. 本体間ケーブルのコネクタに接触不良がないこと。</li> <li>6. 本体間ケーブルに破損箇所やつぶれがないこと。</li> <li>7. ロボットの動きがスムーズであること、また異音がしないこと。</li> <li>8. 供給電源の電圧が基準値内であること。</li> </ol>
6117	J7 偏差過大	4	<p>該当軸の現在位置（エンコーダ値）と指令値の差が許容値を超えました。</p> <p>以下の原因が考えられます。</p> <ol style="list-style-type: none"> <li>1. ロボットが障害物に衝突した。</li> <li>2. 不適切な設定。</li> <li>3. 本体間ケーブルの断線。</li> <li>4. コントローラの故障。</li> </ol>	<p>以下の事項を確認してください。</p> <p>復帰しない場合は、弊社サービス部門までご連絡ください。</p> <ol style="list-style-type: none"> <li>1. ロボットが障害物に接触していないこと。</li> <li>2. 先端負荷が基準を超えていないこと。</li> <li>3. 該当軸がメカエンドに接触している場合は、ソフトウェアリミット、CALSETが適切に設定されていること。</li> <li>4. ロボットの動作（速度と加速度）が速すぎないこと。</li> <li>5. 本体間ケーブルのコネクタに接触不良がないこと。</li> <li>6. 本体間ケーブルに破損箇所やつぶれがないこと。</li> <li>7. ロボットの動きがスムーズであること、また異音がしないこと。</li> <li>8. 供給電源の電圧が基準値内であること。</li> </ol>

コード	メッセージ	Level	説明	復帰処置
6118	J8 偏差過大	4	<p>該当軸の現在位置（エンコーダ値）と指令値の差が許容値を超えました。</p> <p>以下の原因が考えられます。</p> <ol style="list-style-type: none"> <li>1. ロボットが障害物に衝突した。</li> <li>2. 不適切な設定。</li> <li>3. 本体間ケーブルの断線。</li> <li>4. コントローラの故障。</li> </ol>	<p>以下の事項を確認してください。</p> <p>復帰しない場合は、弊社サービス部門までご連絡ください。</p> <ol style="list-style-type: none"> <li>1. ロボットが障害物に接触していないこと。</li> <li>2. 先端負荷が基準を超えていないこと。</li> <li>3. 該当軸がメカエンドに接触している場合は、ソフトウェアリミット、CALSETが適切に設定されていること。</li> <li>4. ロボットの動作（速度と加速度）が速すぎないこと。</li> <li>5. 本体間ケーブルのコネクタに接触不良がないこと。</li> <li>6. 本体間ケーブルに破損箇所やつぶれがないこと。</li> <li>7. ロボットの動きがスムーズであること、また異音がないこと。</li> <li>8. 供給電源の電圧が基準値内であること。</li> </ol>
6119	J1 過電流	4	<p>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。</p>	<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>
611A	J2 過電流	4	<p>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。</p>	<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>

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>

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>
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>
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>

コード	メッセージ	Level	説明	復帰処置
6121	J1 過電流	4	<p>該当軸のモータへの電流が許容値を超えました。 以下の原因が考えられます。</p> <ol style="list-style-type: none"> <li>1. 基準値以上の先端負荷。</li> <li>2. ロボットが障害物に衝突した。</li> <li>3. 摺動不良。</li> <li>4. 本体間ケーブルの断線。</li> <li>5. コントローラの故障。</li> <li>6. ロボット内配線の断線。</li> </ol>	<p>以下の事項を確認してください。 復帰しない場合は、弊社サービス部門までご連絡ください。</p> <ol style="list-style-type: none"> <li>1. 先端負荷が基準を超えていないこと。</li> <li>2. ロボットが障害物に接触していないこと。</li> <li>3. ロボットの動きがスムーズであること、また異音がないこと。</li> <li>4. 本体間ケーブルのコネクタに接触不良がないこと。</li> <li>5. 本体間ケーブルに破損箇所やつぶれがないこと。</li> <li>6. コントローラ内に切削水、オイル、ホコリ等が混入していないこと。</li> </ol>
6122	J2 過電流	4	<p>該当軸のモータへの電流が許容値を超えました。 以下の原因が考えられます。</p> <ol style="list-style-type: none"> <li>1. 基準値以上の先端負荷。</li> <li>2. ロボットが障害物に衝突した。</li> <li>3. 摺動不良。</li> <li>4. 本体間ケーブルの断線。</li> <li>5. コントローラの故障。</li> <li>6. ロボット内配線の断線。</li> </ol>	<p>以下の事項を確認してください。 復帰しない場合は、弊社サービス部門までご連絡ください。</p> <ol style="list-style-type: none"> <li>1. 先端負荷が基準を超えていないこと。</li> <li>2. ロボットが障害物に接触していないこと。</li> <li>3. ロボットの動きがスムーズであること、また異音がないこと。</li> <li>4. 本体間ケーブルのコネクタに接触不良がないこと。</li> <li>5. 本体間ケーブルに破損箇所やつぶれがないこと。</li> <li>6. コントローラ内に切削水、オイル、ホコリ等が混入していないこと。</li> </ol>
6123	J3 過電流	4	<p>該当軸のモータへの電流が許容値を超えました。 以下の原因が考えられます。</p> <ol style="list-style-type: none"> <li>1. 基準値以上の先端負荷。</li> <li>2. ロボットが障害物に衝突した。</li> <li>3. 摺動不良。</li> <li>4. 本体間ケーブルの断線。</li> <li>5. コントローラの故障。</li> <li>6. ロボット内配線の断線。</li> </ol>	<p>以下の事項を確認してください。 復帰しない場合は、弊社サービス部門までご連絡ください。</p> <ol style="list-style-type: none"> <li>1. 先端負荷が基準を超えていないこと。</li> <li>2. ロボットが障害物に接触していないこと。</li> <li>3. ロボットの動きがスムーズであること、また異音がないこと。</li> <li>4. 本体間ケーブルのコネクタに接触不良がないこと。</li> <li>5. 本体間ケーブルに破損箇所やつぶれがないこと。</li> <li>6. コントローラ内に切削水、オイル、ホコリ等が混入していないこと。</li> </ol>
6124	J4 過電流	4	<p>該当軸のモータへの電流が許容値を超えました。 以下の原因が考えられます。</p> <ol style="list-style-type: none"> <li>1. 基準値以上の先端負荷。</li> <li>2. ロボットが障害物に衝突した。</li> <li>3. 摺動不良。</li> <li>4. 本体間ケーブルの断線。</li> <li>5. コントローラの故障。</li> <li>6. ロボット内配線の断線。</li> </ol>	<p>以下の事項を確認してください。 復帰しない場合は、弊社サービス部門までご連絡ください。</p> <ol style="list-style-type: none"> <li>1. 先端負荷が基準を超えていないこと。</li> <li>2. ロボットが障害物に接触していないこと。</li> <li>3. ロボットの動きがスムーズであること、また異音がないこと。</li> <li>4. 本体間ケーブルのコネクタに接触不良がないこと。</li> <li>5. 本体間ケーブルに破損箇所やつぶれがないこと。</li> <li>6. コントローラ内に切削水、オイル、ホコリ等が混入していないこと。</li> </ol>

コード	メッセージ	Level	説明	復帰処置
6125	J5 過電流	4	<p>該当軸のモータへの電流が許容値を超えました。 以下の原因が考えられます。</p> <ol style="list-style-type: none"> <li>1. 基準値以上の先端負荷。</li> <li>2. ロボットが障害物に衝突した。</li> <li>3. 摺動不良。</li> <li>4. 本体間ケーブルの断線。</li> <li>5. コントローラの故障。</li> <li>6. ロボット内配線の断線。</li> </ol>	<p>以下の事項を確認してください。 復帰しない場合は、弊社サービス部門までご連絡ください。</p> <ol style="list-style-type: none"> <li>1. 先端負荷が基準を超えていないこと。</li> <li>2. ロボットが障害物に接触していないこと。</li> <li>3. ロボットの動きがスムーズであること、また異音がないこと。</li> <li>4. 本体間ケーブルのコネクタに接触不良がないこと。</li> <li>5. 本体間ケーブルに破損箇所やつぶれがないこと。</li> <li>6. コントローラ内に切削水、オイル、ホコリ等が混入していないこと。</li> </ol>
6126	J6 過電流	4	<p>該当軸のモータへの電流が許容値を超えました。 以下の原因が考えられます。</p> <ol style="list-style-type: none"> <li>1. 基準値以上の先端負荷。</li> <li>2. ロボットが障害物に衝突した。</li> <li>3. 摺動不良。</li> <li>4. 本体間ケーブルの断線。</li> <li>5. コントローラの故障。</li> <li>6. ロボット内配線の断線。</li> </ol>	<p>以下の事項を確認してください。 復帰しない場合は、弊社サービス部門までご連絡ください。</p> <ol style="list-style-type: none"> <li>1. 先端負荷が基準を超えていないこと。</li> <li>2. ロボットが障害物に接触していないこと。</li> <li>3. ロボットの動きがスムーズであること、また異音がないこと。</li> <li>4. 本体間ケーブルのコネクタに接触不良がないこと。</li> <li>5. 本体間ケーブルに破損箇所やつぶれがないこと。</li> <li>6. コントローラ内に切削水、オイル、ホコリ等が混入していないこと。</li> </ol>
6127	J7 過電流	4	<p>該当軸のモータへの電流が許容値を超えました。 以下の原因が考えられます。</p> <ol style="list-style-type: none"> <li>1. 基準値以上の先端負荷。</li> <li>2. ロボットが障害物に衝突した。</li> <li>3. 摺動不良。</li> <li>4. 本体間ケーブルの断線。</li> <li>5. コントローラの故障。</li> <li>6. ロボット内配線の断線。</li> </ol>	<p>以下の事項を確認してください。 復帰しない場合は、弊社サービス部門までご連絡ください。</p> <ol style="list-style-type: none"> <li>1. 先端負荷が基準を超えていないこと。</li> <li>2. ロボットが障害物に接触していないこと。</li> <li>3. ロボットの動きがスムーズであること、また異音がないこと。</li> <li>4. 本体間ケーブルのコネクタに接触不良がないこと。</li> <li>5. 本体間ケーブルに破損箇所やつぶれがないこと。</li> <li>6. コントローラ内に切削水、オイル、ホコリ等が混入していないこと。</li> </ol>
6128	J8 過電流	4	<p>該当軸のモータへの電流が許容値を超えました。 以下の原因が考えられます。</p> <ol style="list-style-type: none"> <li>1. 基準値以上の先端負荷。</li> <li>2. ロボットが障害物に衝突した。</li> <li>3. 摺動不良。</li> <li>4. 本体間ケーブルの断線。</li> <li>5. コントローラの故障。</li> <li>6. ロボット内配線の断線。</li> </ol>	<p>以下の事項を確認してください。 復帰しない場合は、弊社サービス部門までご連絡ください。</p> <ol style="list-style-type: none"> <li>1. 先端負荷が基準を超えていないこと。</li> <li>2. ロボットが障害物に接触していないこと。</li> <li>3. ロボットの動きがスムーズであること、また異音がないこと。</li> <li>4. 本体間ケーブルのコネクタに接触不良がないこと。</li> <li>5. 本体間ケーブルに破損箇所やつぶれがないこと。</li> <li>6. コントローラ内に切削水、オイル、ホコリ等が混入していないこと。</li> </ol>

コード	メッセージ	Level	説明	復帰処置
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>
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>

コード	メッセージ	Level	説明	復帰処置
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>
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>

コード	メッセージ	Level	説明	復帰処置
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>
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>

コード	メッセージ	Level	説明	復帰処置
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。	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。
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。	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。
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。

コード	メッセージ	Level	説明	復帰処置
6140	モータブレーキヒューズ断	4	1. モータブレーキ電源用ヒューズが断線しました。 2. コンタクタが故障しました。(RC7M) 3. ブレーキ解除用リレーが故障しています。	(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。 (3)コンタクタの点検・修理が必要です。(RC7M)
6141	J1 パワーモジュール故障	4	該当軸のパワーモジュール内のヒューズが断線しました。 以下の原因が考えられます。 1. コントローラの故障。 2. 本体間ケーブルの断線。 3. ロボット内配線の断線。	コントローラの修理が必要です。弊社サービス部門までご連絡ください。 以下の事項の確認結果もあわせてご連絡ください。 1. 本体間ケーブルのコネクタに接触不良がないこと。 2. 本体間ケーブルに破損箇所やつぶれがないこと。 3. コントローラ内に切削水、オイル、ホコリ等が混入していないこと。
6142	J2 パワーモジュール故障	4	該当軸のパワーモジュール内のヒューズが断線しました。 以下の原因が考えられます。 1. コントローラの故障。 2. 本体間ケーブルの断線。 3. ロボット内配線の断線。	コントローラの修理が必要です。弊社サービス部門までご連絡ください。 以下の事項の確認結果もあわせてご連絡ください。 1. 本体間ケーブルのコネクタに接触不良がないこと。 2. 本体間ケーブルに破損箇所やつぶれがないこと。 3. コントローラ内に切削水、オイル、ホコリ等が混入していないこと。
6143	J3 パワーモジュール故障	4	該当軸のパワーモジュール内のヒューズが断線しました。 以下の原因が考えられます。 1. コントローラの故障。 2. 本体間ケーブルの断線。 3. ロボット内配線の断線。	コントローラの修理が必要です。弊社サービス部門までご連絡ください。 以下の事項の確認結果もあわせてご連絡ください。 1. 本体間ケーブルのコネクタに接触不良がないこと。 2. 本体間ケーブルに破損箇所やつぶれがないこと。 3. コントローラ内に切削水、オイル、ホコリ等が混入していないこと。
6144	J4 パワーモジュール故障	4	該当軸のパワーモジュール内のヒューズが断線しました。 以下の原因が考えられます。 1. コントローラの故障。 2. 本体間ケーブルの断線。 3. ロボット内配線の断線。	コントローラの修理が必要です。弊社サービス部門までご連絡ください。 以下の事項の確認結果もあわせてご連絡ください。 1. 本体間ケーブルのコネクタに接触不良がないこと。 2. 本体間ケーブルに破損箇所やつぶれがないこと。 3. コントローラ内に切削水、オイル、ホコリ等が混入していないこと。
6145	J5 パワーモジュール故障	4	該当軸のパワーモジュール内のヒューズが断線しました。 以下の原因が考えられます。 1. コントローラの故障。 2. 本体間ケーブルの断線。 3. ロボット内配線の断線。	コントローラの修理が必要です。弊社サービス部門までご連絡ください。 以下の事項の確認結果もあわせてご連絡ください。 1. 本体間ケーブルのコネクタに接触不良がないこと。 2. 本体間ケーブルに破損箇所やつぶれがないこと。 3. コントローラ内に切削水、オイル、ホコリ等が混入していないこと。
6146	J6 パワーモジュール故障	4	該当軸のパワーモジュール内のヒューズが断線しました。 以下の原因が考えられます。 1. コントローラの故障。 2. 本体間ケーブルの断線。 3. ロボット内配線の断線。	コントローラの修理が必要です。弊社サービス部門までご連絡ください。 以下の事項の確認結果もあわせてご連絡ください。 1. 本体間ケーブルのコネクタに接触不良がないこと。 2. 本体間ケーブルに破損箇所やつぶれがないこと。 3. コントローラ内に切削水、オイル、ホコリ等が混入していないこと。

コード	メッセージ	Level	説明	復帰処置
6147	J7 パワーモジュール故障	4	該当軸のパワーモジュール内のヒューズが断線しました。 以下の原因が考えられます。 1. コントローラの故障。 2. 本体間ケーブルの断線。 3. ロボット内配線の断線。	コントローラの修理が必要です。弊社サービス部門までご連絡ください。 以下の事項の確認結果もあわせてご連絡ください。 1. 本体間ケーブルのコネクタに接触不良がないこと。 2. 本体間ケーブルに破損箇所やつぶれがないこと。 3. コントローラ内に切削水、オイル、ホコリ等が混入していないこと。
6148	J8 パワーモジュール故障	4	該当軸のパワーモジュール内のヒューズが断線しました。 以下の原因が考えられます。 1. コントローラの故障。 2. 本体間ケーブルの断線。 3. ロボット内配線の断線。	コントローラの修理が必要です。弊社サービス部門までご連絡ください。 以下の事項の確認結果もあわせてご連絡ください。 1. 本体間ケーブルのコネクタに接触不良がないこと。 2. 本体間ケーブルに破損箇所やつぶれがないこと。 3. コントローラ内に切削水、オイル、ホコリ等が混入していないこと。
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。
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。

コード	メッセージ	Level	説明	復帰処置
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	コントローラ過負荷	4	コントローラの過負荷エラーが発生しました。	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分以上経過後に行ってください)
6171	J1 モータ過負荷	4	該当軸の負荷が許容値を超えました。 以下の原因が考えられます。 1. 負荷の高すぎるプログラム。 2. 基準値以上の先端負荷。 3. ロボットの動きにガタや引っ掛かりがある。 4. 本体間ケーブルの断線。	以下の事項を確認してください。 復帰しない場合は、弊社サービス部門までご連絡ください。 1. 負荷の高すぎるプログラムでないこと。 プログラムの負荷を低減する方法として、速度、加速度を下げる、タイム(休憩)を入れる、最適可搬質量設定を”0”にするなどがあります。 (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. 先端負荷が基準を超えていないこと。 3. 本体間ケーブルのコネクタに接触不良がないこと。 4. 本体間ケーブルに破損箇所やつぶれがないこと。 5. エアバランスシリンダの調整が適切であること。 6. ロボットの動きがスムーズであること、また異音がないこと。
6172	J2 モータ過負荷	4	該当軸の負荷が許容値を超えました。 以下の原因が考えられます。 1. 負荷の高すぎるプログラム。 2. 基準値以上の先端負荷。 3. ロボットの動きにガタや引っ掛かりがある。 4. 本体間ケーブルの断線。	以下の事項を確認してください。 復帰しない場合は、弊社サービス部門までご連絡ください。 1. 負荷の高すぎるプログラムでないこと。 プログラムの負荷を低減する方法として、速度、加速度を下げる、タイム(休憩)を入れる、最適可搬質量設定を”0”にするなどがあります。 (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. 先端負荷が基準を超えていないこと。 3. 本体間ケーブルのコネクタに接触不良がないこと。 4. 本体間ケーブルに破損箇所やつぶれがないこと。 5. エアバランスシリンダの調整が適切であること。 6. ロボットの動きがスムーズであること、また異音がないこと。

コード	メッセージ	Level	説明	復帰処置
6173	J3 モータ過負荷	4	<p>該当軸の負荷が許容値を超えました。 以下の原因が考えられます。</p> <ol style="list-style-type: none"> <li>1. 負荷の高すぎるプログラム。</li> <li>2. 基準値以上の先端負荷。</li> <li>3. ロボットの動きにガタや引っ掛かりがある。</li> <li>4. 本体間ケーブルの断線。</li> </ol>	<p>以下の事項を確認してください。 復帰しない場合は、弊社サービス部門までご連絡ください。</p> <ol style="list-style-type: none"> <li>1. 負荷の高すぎるプログラムでないこと。 プログラムの負荷を低減する方法として、速度、加速度を下げる、タイマ（休憩）を入れる、最適可搬質量設定を”0”にするなどがあります。 （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> <li>2. 先端負荷が基準を超えていないこと。</li> <li>3. 本体間ケーブルのコネクタに接触不良がないこと。</li> <li>4. 本体間ケーブルに破損箇所やつぶれがないこと。</li> <li>5. エアバランスシリンダの調整が適切であること。</li> <li>6. ロボットの動きがスムーズであること、また異音がしないこと。</li> </ol>
6174	J4 モータ過負荷	4	<p>該当軸の負荷が許容値を超えました。 以下の原因が考えられます。</p> <ol style="list-style-type: none"> <li>1. 負荷の高すぎるプログラム。</li> <li>2. 基準値以上の先端負荷。</li> <li>3. ロボットの動きにガタや引っ掛かりがある。</li> <li>4. 本体間ケーブルの断線。</li> </ol>	<p>以下の事項を確認してください。 復帰しない場合は、弊社サービス部門までご連絡ください。</p> <ol style="list-style-type: none"> <li>1. 負荷の高すぎるプログラムでないこと。 プログラムの負荷を低減する方法として、速度、加速度を下げる、タイマ（休憩）を入れる、最適可搬質量設定を”0”にするなどがあります。 （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> <li>2. 先端負荷が基準を超えていないこと。</li> <li>3. 本体間ケーブルのコネクタに接触不良がないこと。</li> <li>4. 本体間ケーブルに破損箇所やつぶれがないこと。</li> <li>5. エアバランスシリンダの調整が適切であること。</li> <li>6. ロボットの動きがスムーズであること、また異音がしないこと。</li> </ol>
6175	J5 モータ過負荷	4	<p>該当軸の負荷が許容値を超えました。 以下の原因が考えられます。</p> <ol style="list-style-type: none"> <li>1. 負荷の高すぎるプログラム。</li> <li>2. 基準値以上の先端負荷。</li> <li>3. ロボットの動きにガタや引っ掛かりがある。</li> <li>4. 本体間ケーブルの断線。</li> </ol>	<p>以下の事項を確認してください。 復帰しない場合は、弊社サービス部門までご連絡ください。</p> <ol style="list-style-type: none"> <li>1. 負荷の高すぎるプログラムでないこと。 プログラムの負荷を低減する方法として、速度、加速度を下げる、タイマ（休憩）を入れる、最適可搬質量設定を”0”にするなどがあります。 （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> <li>2. 先端負荷が基準を超えていないこと。</li> <li>3. 本体間ケーブルのコネクタに接触不良がないこと。</li> <li>4. 本体間ケーブルに破損箇所やつぶれがないこと。</li> <li>5. エアバランスシリンダの調整が適切であること。</li> <li>6. ロボットの動きがスムーズであること、また異音がしないこと。</li> </ol>

コード	メッセージ	Level	説明	復帰処置
6176	J6 モータ過負荷	4	<p>該当軸の負荷が許容値を超えました。 以下の原因が考えられます。</p> <ol style="list-style-type: none"> <li>1. 負荷の高すぎるプログラム。</li> <li>2. 基準値以上の先端負荷。</li> <li>3. ロボットの動きにガタや引っ掛かりがある。</li> <li>4. 本体間ケーブルの断線。</li> </ol>	<p>以下の事項を確認してください。 復帰しない場合は、弊社サービス部門までご連絡ください。</p> <ol style="list-style-type: none"> <li>1. 負荷の高すぎるプログラムでないこと。 プログラムの負荷を低減する方法として、速度、加速度を下げる、タイマ（休憩）を入れる、最適可搬質量設定を”0”にするなどがあります。 （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> <li>2. 先端負荷が基準を超えていないこと。</li> <li>3. 本体間ケーブルのコネクタに接触不良がないこと。</li> <li>4. 本体間ケーブルに破損箇所やつぶれがないこと。</li> <li>5. エアバランスシリンダの調整が適切であること。</li> <li>6. ロボットの動きがスムーズであること、また異音がしないこと。</li> </ol>
6177	J7 モータ過負荷	4	<p>該当軸の負荷が許容値を超えました。 以下の原因が考えられます。</p> <ol style="list-style-type: none"> <li>1. 負荷の高すぎるプログラム。</li> <li>2. 基準値以上の先端負荷。</li> <li>3. ロボットの動きにガタや引っ掛かりがある。</li> <li>4. 本体間ケーブルの断線。</li> </ol>	<p>以下の事項を確認してください。 復帰しない場合は、弊社サービス部門までご連絡ください。</p> <ol style="list-style-type: none"> <li>1. 負荷の高すぎるプログラムでないこと。 プログラムの負荷を低減する方法として、速度、加速度を下げる、タイマ（休憩）を入れる、最適可搬質量設定を”0”にするなどがあります。 （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> <li>2. 先端負荷が基準を超えていないこと。</li> <li>3. 本体間ケーブルのコネクタに接触不良がないこと。</li> <li>4. 本体間ケーブルに破損箇所やつぶれがないこと。</li> <li>5. エアバランスシリンダの調整が適切であること。</li> <li>6. ロボットの動きがスムーズであること、また異音がしないこと。</li> </ol>
6178	J8 モータ過負荷	4	<p>該当軸の負荷が許容値を超えました。 以下の原因が考えられます。</p> <ol style="list-style-type: none"> <li>1. 負荷の高すぎるプログラム。</li> <li>2. 基準値以上の先端負荷。</li> <li>3. ロボットの動きにガタや引っ掛かりがある。</li> <li>4. 本体間ケーブルの断線。</li> </ol>	<p>以下の事項を確認してください。 復帰しない場合は、弊社サービス部門までご連絡ください。</p> <ol style="list-style-type: none"> <li>1. 負荷の高すぎるプログラムでないこと。 プログラムの負荷を低減する方法として、速度、加速度を下げる、タイマ（休憩）を入れる、最適可搬質量設定を”0”にするなどがあります。 （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> <li>2. 先端負荷が基準を超えていないこと。</li> <li>3. 本体間ケーブルのコネクタに接触不良がないこと。</li> <li>4. 本体間ケーブルに破損箇所やつぶれがないこと。</li> <li>5. エアバランスシリンダの調整が適切であること。</li> <li>6. ロボットの動きがスムーズであること、また異音がしないこと。</li> </ol>
6180	サーボ通信データ異常	5	<p>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。</p>	<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> </ol>

コード	メッセージ	Level	説明	復帰処置
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。

コード	メッセージ	Level	説明	復帰処置
6199	J1 モータロック過負荷2	4	<p>該当軸が動きません。 以下の原因が考えられます。</p> <ol style="list-style-type: none"> <li>1. ロボットが障害物に接触している。</li> <li>2. 摺動不良。</li> <li>3. 本体間ケーブルの断線。</li> <li>4. コントローラの故障。</li> </ol>	<p>以下の事項を確認してください。 復帰しない場合は、弊社サービス部門までご連絡ください。</p> <ol style="list-style-type: none"> <li>1. ロボットが障害物に接触していないこと。</li> <li>2. ロボットの動きがスムーズであること、また異音がないこと。</li> <li>3. 本体間ケーブルのコネクタに接触不良がないこと。</li> <li>4. 本体間ケーブルに破損箇所やつぶれがないこと。</li> <li>5. 該当軸がメカエンドに接触している場合は、ソフトウェアリミット、CALSETが適切に設定されていること。</li> </ol>
619A	J2 モータロック過負荷2	4	<p>該当軸が動きません。 以下の原因が考えられます。</p> <ol style="list-style-type: none"> <li>1. ロボットが障害物に接触している。</li> <li>2. 摺動不良。</li> <li>3. 本体間ケーブルの断線。</li> <li>4. コントローラの故障。</li> </ol>	<p>以下の事項を確認してください。 復帰しない場合は、弊社サービス部門までご連絡ください。</p> <ol style="list-style-type: none"> <li>1. ロボットが障害物に接触していないこと。</li> <li>2. ロボットの動きがスムーズであること、また異音がないこと。</li> <li>3. 本体間ケーブルのコネクタに接触不良がないこと。</li> <li>4. 本体間ケーブルに破損箇所やつぶれがないこと。</li> <li>5. 該当軸がメカエンドに接触している場合は、ソフトウェアリミット、CALSETが適切に設定されていること。</li> </ol>
619B	J3 モータロック過負荷2	4	<p>該当軸が動きません。 以下の原因が考えられます。</p> <ol style="list-style-type: none"> <li>1. ロボットが障害物に接触している。</li> <li>2. 摺動不良。</li> <li>3. 本体間ケーブルの断線。</li> <li>4. コントローラの故障。</li> </ol>	<p>以下の事項を確認してください。 復帰しない場合は、弊社サービス部門までご連絡ください。</p> <ol style="list-style-type: none"> <li>1. ロボットが障害物に接触していないこと。</li> <li>2. ロボットの動きがスムーズであること、また異音がないこと。</li> <li>3. 本体間ケーブルのコネクタに接触不良がないこと。</li> <li>4. 本体間ケーブルに破損箇所やつぶれがないこと。</li> <li>5. 該当軸がメカエンドに接触している場合は、ソフトウェアリミット、CALSETが適切に設定されていること。</li> </ol>
619C	J4 モータロック過負荷2	4	<p>該当軸が動きません。 以下の原因が考えられます。</p> <ol style="list-style-type: none"> <li>1. ロボットが障害物に接触している。</li> <li>2. 摺動不良。</li> <li>3. 本体間ケーブルの断線。</li> <li>4. コントローラの故障。</li> </ol>	<p>以下の事項を確認してください。 復帰しない場合は、弊社サービス部門までご連絡ください。</p> <ol style="list-style-type: none"> <li>1. ロボットが障害物に接触していないこと。</li> <li>2. ロボットの動きがスムーズであること、また異音がないこと。</li> <li>3. 本体間ケーブルのコネクタに接触不良がないこと。</li> <li>4. 本体間ケーブルに破損箇所やつぶれがないこと。</li> <li>5. 該当軸がメカエンドに接触している場合は、ソフトウェアリミット、CALSETが適切に設定されていること。</li> </ol>

コード	メッセージ	Level	説明	復帰処置
619D	J5 モータロック過負荷2	4	<p>該当軸が動きません。 以下の原因が考えられます。</p> <ol style="list-style-type: none"> <li>1. ロボットが障害物に接触している。</li> <li>2. 摺動不良。</li> <li>3. 本体間ケーブルの断線。</li> <li>4. コントローラの故障。</li> </ol>	<p>以下の事項を確認してください。 復帰しない場合は、弊社サービス部門までご連絡ください。</p> <ol style="list-style-type: none"> <li>1. ロボットが障害物に接触していないこと。</li> <li>2. ロボットの動きがスムーズであること、また異音がないこと。</li> <li>3. 本体間ケーブルのコネクタに接触不良がないこと。</li> <li>4. 本体間ケーブルに破損箇所やつぶれがないこと。</li> <li>5. 該当軸がメカエンドに接触している場合は、ソフトウェアリミット、CALSETが適切に設定されていること。</li> </ol>
619E	J6 モータロック過負荷2	4	<p>該当軸が動きません。 以下の原因が考えられます。</p> <ol style="list-style-type: none"> <li>1. ロボットが障害物に接触している。</li> <li>2. 摺動不良。</li> <li>3. 本体間ケーブルの断線。</li> <li>4. コントローラの故障。</li> </ol>	<p>以下の事項を確認してください。 復帰しない場合は、弊社サービス部門までご連絡ください。</p> <ol style="list-style-type: none"> <li>1. ロボットが障害物に接触していないこと。</li> <li>2. ロボットの動きがスムーズであること、また異音がないこと。</li> <li>3. 本体間ケーブルのコネクタに接触不良がないこと。</li> <li>4. 本体間ケーブルに破損箇所やつぶれがないこと。</li> <li>5. 該当軸がメカエンドに接触している場合は、ソフトウェアリミット、CALSETが適切に設定されていること。</li> </ol>
619F	J7 モータロック過負荷2	4	<p>該当軸が動きません。 以下の原因が考えられます。</p> <ol style="list-style-type: none"> <li>1. ロボットが障害物に接触している。</li> <li>2. 摺動不良。</li> <li>3. 本体間ケーブルの断線。</li> <li>4. コントローラの故障。</li> </ol>	<p>以下の事項を確認してください。 復帰しない場合は、弊社サービス部門までご連絡ください。</p> <ol style="list-style-type: none"> <li>1. ロボットが障害物に接触していないこと。</li> <li>2. ロボットの動きがスムーズであること、また異音がないこと。</li> <li>3. 本体間ケーブルのコネクタに接触不良がないこと。</li> <li>4. 本体間ケーブルに破損箇所やつぶれがないこと。</li> <li>5. 該当軸がメカエンドに接触している場合は、ソフトウェアリミット、CALSETが適切に設定されていること。</li> </ol>
61A0	J8 モータロック過負荷2	4	<p>該当軸が動きません。 以下の原因が考えられます。</p> <ol style="list-style-type: none"> <li>1. ロボットが障害物に接触している。</li> <li>2. 摺動不良。</li> <li>3. 本体間ケーブルの断線。</li> <li>4. コントローラの故障。</li> </ol>	<p>以下の事項を確認してください。 復帰しない場合は、弊社サービス部門までご連絡ください。</p> <ol style="list-style-type: none"> <li>1. ロボットが障害物に接触していないこと。</li> <li>2. ロボットの動きがスムーズであること、また異音がないこと。</li> <li>3. 本体間ケーブルのコネクタに接触不良がないこと。</li> <li>4. 本体間ケーブルに破損箇所やつぶれがないこと。</li> <li>5. 該当軸がメカエンドに接触している場合は、ソフトウェアリミット、CALSETが適切に設定されていること。</li> </ol>

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>

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>

コード	メッセージ	Level	説明	復帰処置
61A9	J1 モータロック過負荷	4	<p>該当軸が動きません。 以下の原因が考えられます。</p> <ol style="list-style-type: none"> <li>1. ロボットが障害物に接触している。</li> <li>2. 摺動不良。</li> <li>3. 本体間ケーブルの断線。</li> <li>4. コントローラの故障。</li> </ol>	<p>以下の事項を確認してください。 復帰しない場合は、弊社サービス部門までご連絡ください。</p> <ol style="list-style-type: none"> <li>1. ロボットが障害物に接触していないこと。</li> <li>2. ロボットの動きがスムーズであること、また異音がないこと。</li> <li>3. 本体間ケーブルのコネクタに接触不良がないこと。</li> <li>4. 本体間ケーブルに破損箇所やつぶれがないこと。</li> <li>5. 該当軸がメカエンドに接触している場合は、ソフトウェアリミット、CALSETが適切に設定されていること。</li> </ol>
61AA	J2 モータロック過負荷	4	<p>該当軸が動きません。 以下の原因が考えられます。</p> <ol style="list-style-type: none"> <li>1. ロボットが障害物に接触している。</li> <li>2. 摺動不良。</li> <li>3. 本体間ケーブルの断線。</li> <li>4. コントローラの故障。</li> </ol>	<p>以下の事項を確認してください。 復帰しない場合は、弊社サービス部門までご連絡ください。</p> <ol style="list-style-type: none"> <li>1. ロボットが障害物に接触していないこと。</li> <li>2. ロボットの動きがスムーズであること、また異音がないこと。</li> <li>3. 本体間ケーブルのコネクタに接触不良がないこと。</li> <li>4. 本体間ケーブルに破損箇所やつぶれがないこと。</li> <li>5. 該当軸がメカエンドに接触している場合は、ソフトウェアリミット、CALSETが適切に設定されていること。</li> </ol>
61AB	J3 モータロック過負荷	4	<p>該当軸が動きません。 以下の原因が考えられます。</p> <ol style="list-style-type: none"> <li>1. ロボットが障害物に接触している。</li> <li>2. 摺動不良。</li> <li>3. 本体間ケーブルの断線。</li> <li>4. コントローラの故障。</li> </ol>	<p>以下の事項を確認してください。 復帰しない場合は、弊社サービス部門までご連絡ください。</p> <ol style="list-style-type: none"> <li>1. ロボットが障害物に接触していないこと。</li> <li>2. ロボットの動きがスムーズであること、また異音がないこと。</li> <li>3. 本体間ケーブルのコネクタに接触不良がないこと。</li> <li>4. 本体間ケーブルに破損箇所やつぶれがないこと。</li> <li>5. 該当軸がメカエンドに接触している場合は、ソフトウェアリミット、CALSETが適切に設定されていること。</li> </ol>
61AC	J4 モータロック過負荷	4	<p>該当軸が動きません。 以下の原因が考えられます。</p> <ol style="list-style-type: none"> <li>1. ロボットが障害物に接触している。</li> <li>2. 摺動不良。</li> <li>3. 本体間ケーブルの断線。</li> <li>4. コントローラの故障。</li> </ol>	<p>以下の事項を確認してください。 復帰しない場合は、弊社サービス部門までご連絡ください。</p> <ol style="list-style-type: none"> <li>1. ロボットが障害物に接触していないこと。</li> <li>2. ロボットの動きがスムーズであること、また異音がないこと。</li> <li>3. 本体間ケーブルのコネクタに接触不良がないこと。</li> <li>4. 本体間ケーブルに破損箇所やつぶれがないこと。</li> <li>5. 該当軸がメカエンドに接触している場合は、ソフトウェアリミット、CALSETが適切に設定されていること。</li> </ol>

コード	メッセージ	Level	説明	復帰処置
61AD	J5 モータロック過負荷	4	<p>該当軸が動きません。 以下の原因が考えられます。</p> <ol style="list-style-type: none"> <li>1. ロボットが障害物に接触している。</li> <li>2. 摺動不良。</li> <li>3. 本体間ケーブルの断線。</li> <li>4. コントローラの故障。</li> </ol>	<p>以下の事項を確認してください。 復帰しない場合は、弊社サービス部門までご連絡ください。</p> <ol style="list-style-type: none"> <li>1. ロボットが障害物に接触していないこと。</li> <li>2. ロボットの動きがスムーズであること、また異音がないこと。</li> <li>3. 本体間ケーブルのコネクタに接触不良がないこと。</li> <li>4. 本体間ケーブルに破損箇所やつぶれがないこと。</li> <li>5. 該当軸がメカエンドに接触している場合は、ソフトウェアリミット、CALSETが適切に設定されていること。</li> </ol>
61AE	J6 モータロック過負荷	4	<p>該当軸が動きません。 以下の原因が考えられます。</p> <ol style="list-style-type: none"> <li>1. ロボットが障害物に接触している。</li> <li>2. 摺動不良。</li> <li>3. 本体間ケーブルの断線。</li> <li>4. コントローラの故障。</li> </ol>	<p>以下の事項を確認してください。 復帰しない場合は、弊社サービス部門までご連絡ください。</p> <ol style="list-style-type: none"> <li>1. ロボットが障害物に接触していないこと。</li> <li>2. ロボットの動きがスムーズであること、また異音がないこと。</li> <li>3. 本体間ケーブルのコネクタに接触不良がないこと。</li> <li>4. 本体間ケーブルに破損箇所やつぶれがないこと。</li> <li>5. 該当軸がメカエンドに接触している場合は、ソフトウェアリミット、CALSETが適切に設定されていること。</li> </ol>
61AF	J7 モータロック過負荷	4	<p>該当軸が動きません。 以下の原因が考えられます。</p> <ol style="list-style-type: none"> <li>1. ロボットが障害物に接触している。</li> <li>2. 摺動不良。</li> <li>3. 本体間ケーブルの断線。</li> <li>4. コントローラの故障。</li> </ol>	<p>以下の事項を確認してください。 復帰しない場合は、弊社サービス部門までご連絡ください。</p> <ol style="list-style-type: none"> <li>1. ロボットが障害物に接触していないこと。</li> <li>2. ロボットの動きがスムーズであること、また異音がないこと。</li> <li>3. 本体間ケーブルのコネクタに接触不良がないこと。</li> <li>4. 本体間ケーブルに破損箇所やつぶれがないこと。</li> <li>5. 該当軸がメカエンドに接触している場合は、ソフトウェアリミット、CALSETが適切に設定されていること。</li> </ol>
61B0	J8 モータロック過負荷	4	<p>該当軸が動きません。 以下の原因が考えられます。</p> <ol style="list-style-type: none"> <li>1. ロボットが障害物に接触している。</li> <li>2. 摺動不良。</li> <li>3. 本体間ケーブルの断線。</li> <li>4. コントローラの故障。</li> </ol>	<p>以下の事項を確認してください。 復帰しない場合は、弊社サービス部門までご連絡ください。</p> <ol style="list-style-type: none"> <li>1. ロボットが障害物に接触していないこと。</li> <li>2. ロボットの動きがスムーズであること、また異音がないこと。</li> <li>3. 本体間ケーブルのコネクタに接触不良がないこと。</li> <li>4. 本体間ケーブルに破損箇所やつぶれがないこと。</li> <li>5. 該当軸がメカエンドに接触している場合は、ソフトウェアリミット、CALSETが適切に設定されていること。</li> </ol>

コード	メッセージ	Level	説明	復帰処置
61B1	J1 パワーモジュール過負荷	4	<p>該当軸の負荷が許容値を超えました。 以下の原因が考えられます。</p> <ol style="list-style-type: none"> <li>1. 負荷の高すぎるプログラム。</li> <li>2. 基準値以上の先端負荷。</li> <li>3. ロボットの動きにガタや引っ掛かりがある。</li> <li>4. 本体間ケーブルの断線。</li> </ol>	<p>以下の事項を確認してください。 復帰しない場合は、弊社サービス部門までご連絡ください。</p> <ol style="list-style-type: none"> <li>1. 負荷の高すぎるプログラムでないこと。 プログラムの負荷を低減する方法として、速度、加速度を下げる、タイマ（休憩）を入れる、最適可搬質量設定を”0”にするなどがあります。 （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> <li>2. 先端負荷が基準を超えていないこと。</li> <li>3. 本体間ケーブルのコネクタに接触不良がないこと。</li> <li>4. 本体間ケーブルに破損箇所やつぶれがないこと。</li> <li>5. エアバランスシリンダの調整が適切であること。</li> <li>6. ロボットの動きがスムーズであること、また異音がないこと。</li> <li>7. 該当軸がメカエンドに接触している場合は、ソフトウェアリミット、CALSETが適切に設定されていること。</li> </ol>
61B2	J2 パワーモジュール過負荷	4	<p>該当軸の負荷が許容値を超えました。 以下の原因が考えられます。</p> <ol style="list-style-type: none"> <li>1. 負荷の高すぎるプログラム。</li> <li>2. 基準値以上の先端負荷。</li> <li>3. ロボットの動きにガタや引っ掛かりがある。</li> <li>4. 本体間ケーブルの断線。</li> </ol>	<p>以下の事項を確認してください。 復帰しない場合は、弊社サービス部門までご連絡ください。</p> <ol style="list-style-type: none"> <li>1. 負荷の高すぎるプログラムでないこと。 プログラムの負荷を低減する方法として、速度、加速度を下げる、タイマ（休憩）を入れる、最適可搬質量設定を”0”にするなどがあります。 （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> <li>2. 先端負荷が基準を超えていないこと。</li> <li>3. 本体間ケーブルのコネクタに接触不良がないこと。</li> <li>4. 本体間ケーブルに破損箇所やつぶれがないこと。</li> <li>5. エアバランスシリンダの調整が適切であること。</li> <li>6. ロボットの動きがスムーズであること、また異音がないこと。</li> <li>7. 該当軸がメカエンドに接触している場合は、ソフトウェアリミット、CALSETが適切に設定されていること。</li> </ol>
61B3	J3 パワーモジュール過負荷	4	<p>該当軸の負荷が許容値を超えました。 以下の原因が考えられます。</p> <ol style="list-style-type: none"> <li>1. 負荷の高すぎるプログラム。</li> <li>2. 基準値以上の先端負荷。</li> <li>3. ロボットの動きにガタや引っ掛かりがある。</li> <li>4. 本体間ケーブルの断線。</li> </ol>	<p>以下の事項を確認してください。 復帰しない場合は、弊社サービス部門までご連絡ください。</p> <ol style="list-style-type: none"> <li>1. 負荷の高すぎるプログラムでないこと。 プログラムの負荷を低減する方法として、速度、加速度を下げる、タイマ（休憩）を入れる、最適可搬質量設定を”0”にするなどがあります。 （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> <li>2. 先端負荷が基準を超えていないこと。</li> <li>3. 本体間ケーブルのコネクタに接触不良がないこと。</li> <li>4. 本体間ケーブルに破損箇所やつぶれがないこと。</li> <li>5. エアバランスシリンダの調整が適切であること。</li> <li>6. ロボットの動きがスムーズであること、また異音がないこと。</li> <li>7. 該当軸がメカエンドに接触している場合は、ソフトウェアリミット、CALSETが適切に設定されていること。</li> </ol>

コード	メッセージ	Level	説明	復帰処置
61B4	J4 パワーモジュール過負荷	4	<p>該当軸の負荷が許容値を超えました。 以下の原因が考えられます。</p> <ol style="list-style-type: none"> <li>1. 負荷の高すぎるプログラム。</li> <li>2. 基準値以上の先端負荷。</li> <li>3. ロボットの動きにガタや引っ掛かりがある。</li> <li>4. 本体間ケーブルの断線。</li> </ol>	<p>以下の事項を確認してください。 復帰しない場合は、弊社サービス部門までご連絡ください。</p> <ol style="list-style-type: none"> <li>1. 負荷の高すぎるプログラムでないこと。 プログラムの負荷を低減する方法として、速度、加速度を下げる、タイマ（休憩）を入れる、最適可搬質量設定を”0”にするなどがあります。 （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> <li>2. 先端負荷が基準を超えていないこと。</li> <li>3. 本体間ケーブルのコネクタに接触不良がないこと。</li> <li>4. 本体間ケーブルに破損箇所やつぶれがないこと。</li> <li>5. エアバランスシリンダの調整が適切であること。</li> <li>6. ロボットの動きがスムーズであること、また異音がないこと。</li> <li>7. 該当軸がメカエンドに接触している場合は、ソフトウェアリミット、CALSETが適切に設定されていること。</li> </ol>
61B5	J5 パワーモジュール過負荷	4	<p>該当軸の負荷が許容値を超えました。 以下の原因が考えられます。</p> <ol style="list-style-type: none"> <li>1. 負荷の高すぎるプログラム。</li> <li>2. 基準値以上の先端負荷。</li> <li>3. ロボットの動きにガタや引っ掛かりがある。</li> <li>4. 本体間ケーブルの断線。</li> </ol>	<p>以下の事項を確認してください。 復帰しない場合は、弊社サービス部門までご連絡ください。</p> <ol style="list-style-type: none"> <li>1. 負荷の高すぎるプログラムでないこと。 プログラムの負荷を低減する方法として、速度、加速度を下げる、タイマ（休憩）を入れる、最適可搬質量設定を”0”にするなどがあります。 （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> <li>2. 先端負荷が基準を超えていないこと。</li> <li>3. 本体間ケーブルのコネクタに接触不良がないこと。</li> <li>4. 本体間ケーブルに破損箇所やつぶれがないこと。</li> <li>5. エアバランスシリンダの調整が適切であること。</li> <li>6. ロボットの動きがスムーズであること、また異音がないこと。</li> <li>7. 該当軸がメカエンドに接触している場合は、ソフトウェアリミット、CALSETが適切に設定されていること。</li> </ol>
61B6	J6 パワーモジュール過負荷	4	<p>該当軸の負荷が許容値を超えました。 以下の原因が考えられます。</p> <ol style="list-style-type: none"> <li>1. 負荷の高すぎるプログラム。</li> <li>2. 基準値以上の先端負荷。</li> <li>3. ロボットの動きにガタや引っ掛かりがある。</li> <li>4. 本体間ケーブルの断線。</li> </ol>	<p>以下の事項を確認してください。 復帰しない場合は、弊社サービス部門までご連絡ください。</p> <ol style="list-style-type: none"> <li>1. 負荷の高すぎるプログラムでないこと。 プログラムの負荷を低減する方法として、速度、加速度を下げる、タイマ（休憩）を入れる、最適可搬質量設定を”0”にするなどがあります。 （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> <li>2. 先端負荷が基準を超えていないこと。</li> <li>3. 本体間ケーブルのコネクタに接触不良がないこと。</li> <li>4. 本体間ケーブルに破損箇所やつぶれがないこと。</li> <li>5. エアバランスシリンダの調整が適切であること。</li> <li>6. ロボットの動きがスムーズであること、また異音がないこと。</li> <li>7. 該当軸がメカエンドに接触している場合は、ソフトウェアリミット、CALSETが適切に設定されていること。</li> </ol>

コード	メッセージ	Level	説明	復帰処置
61B7	J7 パワーモジュール過負荷	4	<p>該当軸の負荷が許容値を超えました。 以下の原因が考えられます。</p> <ol style="list-style-type: none"> <li>1. 負荷の高すぎるプログラム。</li> <li>2. 基準値以上の先端負荷。</li> <li>3. ロボットの動きにガタや引っ掛かりがある。</li> <li>4. 本体間ケーブルの断線。</li> </ol>	<p>以下の事項を確認してください。 復帰しない場合は、弊社サービス部門までご連絡ください。</p> <ol style="list-style-type: none"> <li>1. 負荷の高すぎるプログラムでないこと。 プログラムの負荷を低減する方法として、速度、加速度を下げる、タイマ（休憩）を入れる、最適可搬質量設定を”0”にするなどがあります。 （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> <li>2. 先端負荷が基準を超えていないこと。</li> <li>3. 本体間ケーブルのコネクタに接触不良がないこと。</li> <li>4. 本体間ケーブルに破損箇所やつぶれがないこと。</li> <li>5. エアバランスシリンダの調整が適切であること。</li> <li>6. ロボットの動きがスムーズであること、また異音がしないこと。</li> <li>7. 該当軸がメカエンドに接触している場合は、ソフトウェアリミット、CALSETが適切に設定されていること。</li> </ol>
61B8	J8 パワーモジュール過負荷	4	<p>該当軸の負荷が許容値を超えました。 以下の原因が考えられます。</p> <ol style="list-style-type: none"> <li>1. 負荷の高すぎるプログラム。</li> <li>2. 基準値以上の先端負荷。</li> <li>3. ロボットの動きにガタや引っ掛かりがある。</li> <li>4. 本体間ケーブルの断線。</li> </ol>	<p>以下の事項を確認してください。 復帰しない場合は、弊社サービス部門までご連絡ください。</p> <ol style="list-style-type: none"> <li>1. 負荷の高すぎるプログラムでないこと。 プログラムの負荷を低減する方法として、速度、加速度を下げる、タイマ（休憩）を入れる、最適可搬質量設定を”0”にするなどがあります。 （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> <li>2. 先端負荷が基準を超えていないこと。</li> <li>3. 本体間ケーブルのコネクタに接触不良がないこと。</li> <li>4. 本体間ケーブルに破損箇所やつぶれがないこと。</li> <li>5. エアバランスシリンダの調整が適切であること。</li> <li>6. ロボットの動きがスムーズであること、また異音がしないこと。</li> <li>7. 該当軸がメカエンドに接触している場合は、ソフトウェアリミット、CALSETが適切に設定されていること。</li> </ol>
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。	<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> </ol>
6306	ダイレクトモード中です	2	ダイレクトモードにてモータ電源ON等の禁止されている操作が行われました。	該当の操作は行わないでください。
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。

コード	メッセージ	Level	説明	復帰処置
6401	J1 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	J2 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	J3 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	J4 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	J5 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	J6 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	J7 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。

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。	<p>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と接続されているか点検してください。</p> <p>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。</p> <p>3. 該当軸が断線していないか点検してください。</p>
6411	J1 エンコーダシステムダウン異常	5	<p>該当軸のエンコーダ情報を読み取れませんでした。</p> <p>以下の原因が考えられます。</p> <p>1. エンコーダへの電源供給の不足。</p> <p>2. エンコーダ(モータ)の故障。</p>	<p>以下の事項を確認してください。</p> <p>復帰しない場合は、弊社サービス部門までご連絡ください。</p> <p>1. TPでENC情報を確認し、全軸が正常(緑)であること。</p> <p>2. エンコーダバックアップ電池の残量は十分であること(交換時期が近いこと)。</p> <p>3. エンコーダバックアップ電池のコネクタが正常に接続されていること。</p> <p>4. モータ交換後の場合はエンコーダリセット、CALSET等が正しく行われていること。</p>
6412	J2 エンコーダシステムダウン異常	5	<p>該当軸のエンコーダ情報を読み取れませんでした。</p> <p>以下の原因が考えられます。</p> <p>1. エンコーダへの電源供給の不足。</p> <p>2. エンコーダ(モータ)の故障。</p>	<p>以下の事項を確認してください。</p> <p>復帰しない場合は、弊社サービス部門までご連絡ください。</p> <p>1. TPでENC情報を確認し、全軸が正常(緑)であること。</p> <p>2. エンコーダバックアップ電池の残量は十分であること(交換時期が近いこと)。</p> <p>3. エンコーダバックアップ電池のコネクタが正常に接続されていること。</p> <p>4. モータ交換後の場合はエンコーダリセット、CALSET等が正しく行われていること。</p>
6413	J3 エンコーダシステムダウン異常	5	<p>該当軸のエンコーダ情報を読み取れませんでした。</p> <p>以下の原因が考えられます。</p> <p>1. エンコーダへの電源供給の不足。</p> <p>2. エンコーダ(モータ)の故障。</p>	<p>以下の事項を確認してください。</p> <p>復帰しない場合は、弊社サービス部門までご連絡ください。</p> <p>1. TPでENC情報を確認し、全軸が正常(緑)であること。</p> <p>2. エンコーダバックアップ電池の残量は十分であること(交換時期が近いこと)。</p> <p>3. エンコーダバックアップ電池のコネクタが正常に接続されていること。</p> <p>4. モータ交換後の場合はエンコーダリセット、CALSET等が正しく行われていること。</p>
6414	J4 エンコーダシステムダウン異常	5	<p>該当軸のエンコーダ情報を読み取れませんでした。</p> <p>以下の原因が考えられます。</p> <p>1. エンコーダへの電源供給の不足。</p> <p>2. エンコーダ(モータ)の故障。</p>	<p>以下の事項を確認してください。</p> <p>復帰しない場合は、弊社サービス部門までご連絡ください。</p> <p>1. TPでENC情報を確認し、全軸が正常(緑)であること。</p> <p>2. エンコーダバックアップ電池の残量は十分であること(交換時期が近いこと)。</p> <p>3. エンコーダバックアップ電池のコネクタが正常に接続されていること。</p> <p>4. モータ交換後の場合はエンコーダリセット、CALSET等が正しく行われていること。</p>

コード	メッセージ	Level	説明	復帰処置
6415	J5 エンコーダシステムダウン異常	5	<p>該当軸のエンコーダ情報を読み取れませんでした。 以下の原因が考えられます。</p> <ol style="list-style-type: none"> <li>1. エンコーダへの電源供給の不足。</li> <li>2. エンコーダ(モータ)の故障。</li> </ol>	<p>以下の事項を確認してください。 復帰しない場合は、弊社サービス部門までご連絡ください。</p> <ol style="list-style-type: none"> <li>1. TPでENC情報を確認し、全軸が正常(緑)であること。</li> <li>2. エンコーダバックアップ電池の残量は十分であること(交換時期が近くないこと)。</li> <li>3. エンコーダバックアップ電池のコネクタが正常に接続されていること。</li> <li>4. モータ交換後の場合はエンコーダリセット、CALSET等が正しく行われていること。</li> </ol>
6416	J6 エンコーダシステムダウン異常	5	<p>該当軸のエンコーダ情報を読み取れませんでした。 以下の原因が考えられます。</p> <ol style="list-style-type: none"> <li>1. エンコーダへの電源供給の不足。</li> <li>2. エンコーダ(モータ)の故障。</li> </ol>	<p>以下の事項を確認してください。 復帰しない場合は、弊社サービス部門までご連絡ください。</p> <ol style="list-style-type: none"> <li>1. TPでENC情報を確認し、全軸が正常(緑)であること。</li> <li>2. エンコーダバックアップ電池の残量は十分であること(交換時期が近くないこと)。</li> <li>3. エンコーダバックアップ電池のコネクタが正常に接続されていること。</li> <li>4. モータ交換後の場合はエンコーダリセット、CALSET等が正しく行われていること。</li> </ol>
6417	J7 エンコーダシステムダウン異常	5	<p>該当軸のエンコーダ情報を読み取れませんでした。 以下の原因が考えられます。</p> <ol style="list-style-type: none"> <li>1. エンコーダへの電源供給の不足。</li> <li>2. エンコーダ(モータ)の故障。</li> </ol>	<p>以下の事項を確認してください。 復帰しない場合は、弊社サービス部門までご連絡ください。</p> <ol style="list-style-type: none"> <li>1. TPでENC情報を確認し、全軸が正常(緑)であること。</li> <li>2. エンコーダバックアップ電池の残量は十分であること(交換時期が近くないこと)。</li> <li>3. エンコーダバックアップ電池のコネクタが正常に接続されていること。</li> <li>4. モータ交換後の場合はエンコーダリセット、CALSET等が正しく行われていること。</li> </ol>
6418	J8 エンコーダシステムダウン異常	5	<p>該当軸のエンコーダ情報を読み取れませんでした。 以下の原因が考えられます。</p> <ol style="list-style-type: none"> <li>1. エンコーダへの電源供給の不足。</li> <li>2. エンコーダ(モータ)の故障。</li> </ol>	<p>以下の事項を確認してください。 復帰しない場合は、弊社サービス部門までご連絡ください。</p> <ol style="list-style-type: none"> <li>1. TPでENC情報を確認し、全軸が正常(緑)であること。</li> <li>2. エンコーダバックアップ電池の残量は十分であること(交換時期が近くないこと)。</li> <li>3. エンコーダバックアップ電池のコネクタが正常に接続されていること。</li> <li>4. モータ交換後の場合はエンコーダリセット、CALSET等が正しく行われていること。</li> </ol>
6421	J1 エンコーダデータ未受信エラー	4	<p>該当軸のエンコーダデータを受信できませんでした。 以下の原因が考えられます。</p> <ol style="list-style-type: none"> <li>1. 本体間ケーブルの断線。</li> <li>2. モータの故障。</li> <li>3. コントローラの故障。</li> <li>4. ロボット内配線の断線。</li> </ol>	<p>以下の事項を確認してください。 復帰しない場合は、弊社サービス部門までご連絡ください。</p> <ol style="list-style-type: none"> <li>1. 本体間ケーブルのコネクタに接触不良がないこと。</li> <li>2. 本体間ケーブルに破損箇所やつぶれがないこと。</li> <li>3. 外部ノイズ源が近くにないこと。</li> <li>4. FGが適切に接地されていること。</li> </ol>

コード	メッセージ	Level	説明	復帰処置
6422	J2 エンコーダデータ未受信エラー	4	<p>該当軸のエンコーダデータを受信できませんでした。 以下の原因が考えられます。</p> <ol style="list-style-type: none"> <li>1. 本体間ケーブルの断線。</li> <li>2. モータの故障。</li> <li>3. コントローラの故障。</li> <li>4. ロボット内配線の断線。</li> </ol>	<p>以下の事項を確認してください。 復帰しない場合は、弊社サービス部門までご連絡ください。</p> <ol style="list-style-type: none"> <li>1. 本体間ケーブルのコネクタに接触不良がないこと。</li> <li>2. 本体間ケーブルに破損箇所やつぶれがないこと。</li> <li>3. 外部ノイズ源が近くにあること。</li> <li>4. FGが適切に接地されていること。</li> </ol>
6423	J3 エンコーダデータ未受信エラー	4	<p>該当軸のエンコーダデータを受信できませんでした。 以下の原因が考えられます。</p> <ol style="list-style-type: none"> <li>1. 本体間ケーブルの断線。</li> <li>2. モータの故障。</li> <li>3. コントローラの故障。</li> <li>4. ロボット内配線の断線。</li> </ol>	<p>以下の事項を確認してください。 復帰しない場合は、弊社サービス部門までご連絡ください。</p> <ol style="list-style-type: none"> <li>1. 本体間ケーブルのコネクタに接触不良がないこと。</li> <li>2. 本体間ケーブルに破損箇所やつぶれがないこと。</li> <li>3. 外部ノイズ源が近くにあること。</li> <li>4. FGが適切に接地されていること。</li> </ol>
6424	J4 エンコーダデータ未受信エラー	4	<p>該当軸のエンコーダデータを受信できませんでした。 以下の原因が考えられます。</p> <ol style="list-style-type: none"> <li>1. 本体間ケーブルの断線。</li> <li>2. モータの故障。</li> <li>3. コントローラの故障。</li> <li>4. ロボット内配線の断線。</li> </ol>	<p>以下の事項を確認してください。 復帰しない場合は、弊社サービス部門までご連絡ください。</p> <ol style="list-style-type: none"> <li>1. 本体間ケーブルのコネクタに接触不良がないこと。</li> <li>2. 本体間ケーブルに破損箇所やつぶれがないこと。</li> <li>3. 外部ノイズ源が近くにあること。</li> <li>4. FGが適切に接地されていること。</li> </ol>
6425	J5 エンコーダデータ未受信エラー	4	<p>該当軸のエンコーダデータを受信できませんでした。 以下の原因が考えられます。</p> <ol style="list-style-type: none"> <li>1. 本体間ケーブルの断線。</li> <li>2. モータの故障。</li> <li>3. コントローラの故障。</li> <li>4. ロボット内配線の断線。</li> </ol>	<p>以下の事項を確認してください。 復帰しない場合は、弊社サービス部門までご連絡ください。</p> <ol style="list-style-type: none"> <li>1. 本体間ケーブルのコネクタに接触不良がないこと。</li> <li>2. 本体間ケーブルに破損箇所やつぶれがないこと。</li> <li>3. 外部ノイズ源が近くにあること。</li> <li>4. FGが適切に接地されていること。</li> </ol>
6426	J6 エンコーダデータ未受信エラー	4	<p>該当軸のエンコーダデータを受信できませんでした。 以下の原因が考えられます。</p> <ol style="list-style-type: none"> <li>1. 本体間ケーブルの断線。</li> <li>2. モータの故障。</li> <li>3. コントローラの故障。</li> <li>4. ロボット内配線の断線。</li> </ol>	<p>以下の事項を確認してください。 復帰しない場合は、弊社サービス部門までご連絡ください。</p> <ol style="list-style-type: none"> <li>1. 本体間ケーブルのコネクタに接触不良がないこと。</li> <li>2. 本体間ケーブルに破損箇所やつぶれがないこと。</li> <li>3. 外部ノイズ源が近くにあること。</li> <li>4. FGが適切に接地されていること。</li> </ol>
6427	J7 エンコーダデータ未受信エラー	4	<p>該当軸のエンコーダデータを受信できませんでした。 以下の原因が考えられます。</p> <ol style="list-style-type: none"> <li>1. 本体間ケーブルの断線。</li> <li>2. モータの故障。</li> <li>3. コントローラの故障。</li> <li>4. ロボット内配線の断線。</li> </ol>	<p>以下の事項を確認してください。 復帰しない場合は、弊社サービス部門までご連絡ください。</p> <ol style="list-style-type: none"> <li>1. 本体間ケーブルのコネクタに接触不良がないこと。</li> <li>2. 本体間ケーブルに破損箇所やつぶれがないこと。</li> <li>3. 外部ノイズ源が近くにあること。</li> <li>4. FGが適切に接地されていること。</li> </ol>

コード	メッセージ	Level	説明	復帰処置
6428	J8 エンコーダデータ未受信エラー	4	該当軸のエンコーダデータを受信できませんでした。 以下の原因が考えられます。 1. 本体間ケーブルの断線。 2. モータの故障。 3. コントローラの故障。 4. ロボット内配線の断線。	以下の事項を確認してください。 復帰しない場合は、弊社サービス部門までご連絡ください。 1. 本体間ケーブルのコネクタに接触不良がないこと。 2. 本体間ケーブルに破損箇所やつぶれがないこと。 3. 外部ノイズ源が近くにないこと。 4. FGが適切に接地されていること。
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。
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。
6439	J1 エンコーダカウント異常3	5	1軸のエンコーダカウンタエラー(1回転データ)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。
643A	J2 エンコーダカウント異常3	5	2軸のエンコーダカウンタエラー(1回転データ)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。

コード	メッセージ	Level	説明	復帰処置
643B	J3 エンコーダカウント異常3	5	3軸のエンコーダカウンタエラー(1回転データ)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>
643C	J4 エンコーダカウント異常3	5	4軸のエンコーダカウンタエラー(1回転データ)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>
643D	J5 エンコーダカウント異常3	5	5軸のエンコーダカウンタエラー(1回転データ)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>
643E	J6 エンコーダカウント異常3	5	6軸のエンコーダカウンタエラー(1回転データ)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>
643F	J7 エンコーダカウント異常3	5	7軸のエンコーダカウンタエラー(1回転データ)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>
6440	J8 エンコーダカウント異常3	5	8軸のエンコーダカウンタエラー(1回転データ)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>

コード	メッセージ	Level	説明	復帰処置
6441	J1 エンコーダカウンタ異常	5	エンコーダの故障によりモータの回転を正常にカウントできませんでした。 以下の原因が考えられます。 1. エンコーダ(モータ)への油分や水分の混入。 2. 静電気などの外部ノイズ。	エンコーダ(モータ)の交換が必要です。 弊社サービス部門へお問合せください。 以下の事項の確認結果もあわせてご連絡ください。 1. エンコーダ(モータ)へのオイルや水分の混入がないこと。 2. 外部ノイズ源が近くでないこと。 3. 本体間ケーブルのコネクタに接触不良がないこと。
6442	J2 エンコーダカウンタ異常	5	エンコーダの故障によりモータの回転を正常にカウントできませんでした。 以下の原因が考えられます。 1. エンコーダ(モータ)への油分や水分の混入。 2. 静電気などの外部ノイズ。	エンコーダ(モータ)の交換が必要です。 弊社サービス部門へお問合せください。 以下の事項の確認結果もあわせてご連絡ください。 1. エンコーダ(モータ)へのオイルや水分の混入がないこと。 2. 外部ノイズ源が近くでないこと。 3. 本体間ケーブルのコネクタに接触不良がないこと。
6443	J3 エンコーダカウンタ異常	5	エンコーダの故障によりモータの回転を正常にカウントできませんでした。 以下の原因が考えられます。 1. エンコーダ(モータ)への油分や水分の混入。 2. 静電気などの外部ノイズ。	エンコーダ(モータ)の交換が必要です。 弊社サービス部門へお問合せください。 以下の事項の確認結果もあわせてご連絡ください。 1. エンコーダ(モータ)へのオイルや水分の混入がないこと。 2. 外部ノイズ源が近くでないこと。 3. 本体間ケーブルのコネクタに接触不良がないこと。
6444	J4 エンコーダカウンタ異常	5	エンコーダの故障によりモータの回転を正常にカウントできませんでした。 以下の原因が考えられます。 1. エンコーダ(モータ)への油分や水分の混入。 2. 静電気などの外部ノイズ。	エンコーダ(モータ)の交換が必要です。 弊社サービス部門へお問合せください。 以下の事項の確認結果もあわせてご連絡ください。 1. エンコーダ(モータ)へのオイルや水分の混入がないこと。 2. 外部ノイズ源が近くでないこと。 3. 本体間ケーブルのコネクタに接触不良がないこと。
6445	J5 エンコーダカウンタ異常	5	エンコーダの故障によりモータの回転を正常にカウントできませんでした。 以下の原因が考えられます。 1. エンコーダ(モータ)への油分や水分の混入。 2. 静電気などの外部ノイズ。	エンコーダ(モータ)の交換が必要です。 弊社サービス部門へお問合せください。 以下の事項の確認結果もあわせてご連絡ください。 1. エンコーダ(モータ)へのオイルや水分の混入がないこと。 2. 外部ノイズ源が近くでないこと。 3. 本体間ケーブルのコネクタに接触不良がないこと。
6446	J6 エンコーダカウンタ異常	5	エンコーダの故障によりモータの回転を正常にカウントできませんでした。 以下の原因が考えられます。 1. エンコーダ(モータ)への油分や水分の混入。 2. 静電気などの外部ノイズ。	エンコーダ(モータ)の交換が必要です。 弊社サービス部門へお問合せください。 以下の事項の確認結果もあわせてご連絡ください。 1. エンコーダ(モータ)へのオイルや水分の混入がないこと。 2. 外部ノイズ源が近くでないこと。 3. 本体間ケーブルのコネクタに接触不良がないこと。

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	エンコーダの故障によりモータの回転を正常にカウントできませんでした。 以下の原因が考えられます。 1. エンコーダ(モータ)への油分や水分の混入。 2. 静電気などの外部ノイズ。	エンコーダ(モータ)の交換が必要です。 弊社サービス部門へお問合せください。 以下の事項の確認結果もあわせてご連絡ください。 1. エンコーダ(モータ)へのオイルや水分の混入がないこと。 2. 外部ノイズ源が近くにないこと。 3. 本体間ケーブルのコネクタに接触不良がないこと。
6448	J8 エンコーダカウンタ異常	5	エンコーダの故障によりモータの回転を正常にカウントできませんでした。 以下の原因が考えられます。 1. エンコーダ(モータ)への油分や水分の混入。 2. 静電気などの外部ノイズ。	エンコーダ(モータ)の交換が必要です。 弊社サービス部門へお問合せください。 以下の事項の確認結果もあわせてご連絡ください。 1. エンコーダ(モータ)へのオイルや水分の混入がないこと。 2. 外部ノイズ源が近くにないこと。 3. 本体間ケーブルのコネクタに接触不良がないこと。
6449	J1 エンコーダカウント異常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	J2 エンコーダカウント異常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	J3 エンコーダカウント異常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	J4 エンコーダカウント異常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	J5 エンコーダカウント異常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	J6 エンコーダカウント異常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	J7 エンコーダカウント異常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	J8 エンコーダカウント異常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	J1 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。	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。

コード	メッセージ	Level	説明	復帰処置
6452	J2 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。	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	J3 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。	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。
6454	J4 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。	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。
6455	J5 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。	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。
6456	J6 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。	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。
6457	J7 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。	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。

コード	メッセージ	Level	説明	復帰処置
6458	J8 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。	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。
6461	J1 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。	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。
6462	J2 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	J3 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	J4 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	J5 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	J6 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。

コード	メッセージ	Level	説明	復帰処置
6467	J7 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	J8 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。
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。

コード	メッセージ	Level	説明	復帰処置
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。
648F	CPU処理能力を超えています	3	この処理は、CPU処理能力を超えているため実行できません。	この処理を行うにはCPUボードの交換が必要です。弊社サービスまでご連絡ください。
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	該当軸のエンコーダの現在位置が認識できませんでした。 以下の原因が考えられます。 1. エンコーダ(モータ)への油分や水分の混入。 2. 本体間ケーブルの断線。 3. ロボット内配線の断線。	以下の事項を確認してください。 復帰しない場合は、弊社サービス部門までご連絡ください。 1. 本体間ケーブルのコネクタに接触不良がないこと。 2. 本体間ケーブルに破損箇所やつぶれがないこと。 3. エンコーダ(モータ)へのオイルや水分の混入がないこと。 4. ロボットが障害物に接触していないこと。
64AA	J2 エンコーダプリセットデータ異常	4	該当軸のエンコーダの現在位置が認識できませんでした。 以下の原因が考えられます。 1. エンコーダ(モータ)への油分や水分の混入。 2. 本体間ケーブルの断線。 3. ロボット内配線の断線。	以下の事項を確認してください。 復帰しない場合は、弊社サービス部門までご連絡ください。 1. 本体間ケーブルのコネクタに接触不良がないこと。 2. 本体間ケーブルに破損箇所やつぶれがないこと。 3. エンコーダ(モータ)へのオイルや水分の混入がないこと。 4. ロボットが障害物に接触していないこと。
64AB	J3 エンコーダプリセットデータ異常	4	該当軸のエンコーダの現在位置が認識できませんでした。 以下の原因が考えられます。 1. エンコーダ(モータ)への油分や水分の混入。 2. 本体間ケーブルの断線。 3. ロボット内配線の断線。	以下の事項を確認してください。 復帰しない場合は、弊社サービス部門までご連絡ください。 1. 本体間ケーブルのコネクタに接触不良がないこと。 2. 本体間ケーブルに破損箇所やつぶれがないこと。 3. エンコーダ(モータ)へのオイルや水分の混入がないこと。 4. ロボットが障害物に接触していないこと。

コード	メッセージ	Level	説明	復帰処置
64AC	J4 エンコーダプリセットデータ異常	4	<p>該当軸のエンコーダの現在位置が認識できませんでした。 以下の原因が考えられます。</p> <ol style="list-style-type: none"> <li>1. エンコーダ(モータ)への油分や水分の混入。</li> <li>2. 本体間ケーブルの断線。</li> <li>3. ロボット内配線の断線。</li> </ol>	<p>以下の事項を確認してください。 復帰しない場合は、弊社サービス部門までご連絡ください。</p> <ol style="list-style-type: none"> <li>1. 本体間ケーブルのコネクタに接触不良がないこと。</li> <li>2. 本体間ケーブルに破損箇所やつぶれがないこと。</li> <li>3. エンコーダ(モータ)へのオイルや水分の混入がないこと。</li> <li>4. ロボットが障害物に接触していないこと。</li> </ol>
64AD	J5 エンコーダプリセットデータ異常	4	<p>該当軸のエンコーダの現在位置が認識できませんでした。 以下の原因が考えられます。</p> <ol style="list-style-type: none"> <li>1. エンコーダ(モータ)への油分や水分の混入。</li> <li>2. 本体間ケーブルの断線。</li> <li>3. ロボット内配線の断線。</li> </ol>	<p>以下の事項を確認してください。 復帰しない場合は、弊社サービス部門までご連絡ください。</p> <ol style="list-style-type: none"> <li>1. 本体間ケーブルのコネクタに接触不良がないこと。</li> <li>2. 本体間ケーブルに破損箇所やつぶれがないこと。</li> <li>3. エンコーダ(モータ)へのオイルや水分の混入がないこと。</li> <li>4. ロボットが障害物に接触していないこと。</li> </ol>
64AE	J6 エンコーダプリセットデータ異常	4	<p>該当軸のエンコーダの現在位置が認識できませんでした。 以下の原因が考えられます。</p> <ol style="list-style-type: none"> <li>1. エンコーダ(モータ)への油分や水分の混入。</li> <li>2. 本体間ケーブルの断線。</li> <li>3. ロボット内配線の断線。</li> </ol>	<p>以下の事項を確認してください。 復帰しない場合は、弊社サービス部門までご連絡ください。</p> <ol style="list-style-type: none"> <li>1. 本体間ケーブルのコネクタに接触不良がないこと。</li> <li>2. 本体間ケーブルに破損箇所やつぶれがないこと。</li> <li>3. エンコーダ(モータ)へのオイルや水分の混入がないこと。</li> <li>4. ロボットが障害物に接触していないこと。</li> </ol>
64AF	J7 エンコーダプリセットデータ異常	4	<p>該当軸のエンコーダの現在位置が認識できませんでした。 以下の原因が考えられます。</p> <ol style="list-style-type: none"> <li>1. エンコーダ(モータ)への油分や水分の混入。</li> <li>2. 本体間ケーブルの断線。</li> <li>3. ロボット内配線の断線。</li> </ol>	<p>以下の事項を確認してください。 復帰しない場合は、弊社サービス部門までご連絡ください。</p> <ol style="list-style-type: none"> <li>1. 本体間ケーブルのコネクタに接触不良がないこと。</li> <li>2. 本体間ケーブルに破損箇所やつぶれがないこと。</li> <li>3. エンコーダ(モータ)へのオイルや水分の混入がないこと。</li> <li>4. ロボットが障害物に接触していないこと。</li> </ol>
64B0	J8 エンコーダプリセットデータ異常	4	<p>該当軸のエンコーダの現在位置が認識できませんでした。 以下の原因が考えられます。</p> <ol style="list-style-type: none"> <li>1. エンコーダ(モータ)への油分や水分の混入。</li> <li>2. 本体間ケーブルの断線。</li> <li>3. ロボット内配線の断線。</li> </ol>	<p>以下の事項を確認してください。 復帰しない場合は、弊社サービス部門までご連絡ください。</p> <ol style="list-style-type: none"> <li>1. 本体間ケーブルのコネクタに接触不良がないこと。</li> <li>2. 本体間ケーブルに破損箇所やつぶれがないこと。</li> <li>3. エンコーダ(モータ)へのオイルや水分の混入がないこと。</li> <li>4. ロボットが障害物に接触していないこと。</li> </ol>
64B1	J1 エンコーダCRCチェックエラー	4	<p>該当軸のエンコーダデータを正しく認識できませんでした。 以下の原因が考えられます。</p> <ol style="list-style-type: none"> <li>1. 静電気などの外部ノイズ。</li> <li>2. 本体間ケーブルの断線。</li> <li>3. エンコーダ(モータ)の故障。</li> <li>4. コントローラの故障。</li> </ol>	<p>以下の事項を確認してください。 復帰しない場合は、弊社サービス部門までご連絡ください。</p> <ol style="list-style-type: none"> <li>1. 外部ノイズ源が近くにないこと。</li> <li>2. FGが適切に接地されていること。</li> <li>3. 本体間ケーブルのコネクタに接触不良がないこと。</li> <li>4. 本体間ケーブルに破損箇所やつぶれがないこと。</li> <li>5. エンコーダ(モータ)へのオイルや水分の混入がないこと。</li> <li>6. コントローラ内に切削水、オイル、ホコリ等が混入していないこと。</li> </ol>

コード	メッセージ	Level	説明	復帰処置
64B2	J2 エンコーダCRCチェックエラー	4	<p>該当軸のエンコーダデータを正しく認識できませんでした。 以下の原因が考えられます。</p> <ol style="list-style-type: none"> <li>1. 静電気などの外部ノイズ。</li> <li>2. 本体間ケーブルの断線。</li> <li>3. エンコーダ(モータ)の故障。</li> <li>4. コントローラの故障。</li> </ol>	<p>以下の事項を確認してください。 復帰しない場合は、弊社サービス部門までご連絡ください。</p> <ol style="list-style-type: none"> <li>1. 外部ノイズ源が近くにあること。</li> <li>2. FGが適切に接地されていること。</li> <li>3. 本体間ケーブルのコネクタに接触不良がないこと。</li> <li>4. 本体間ケーブルに破損箇所やつぶれがないこと。</li> <li>5. エンコーダ(モータ)へのオイルや水分の混入がないこと。</li> <li>6. コントローラ内に切削水、オイル、ホコリ等が混入していないこと。</li> </ol>
64B3	J3 エンコーダCRCチェックエラー	4	<p>該当軸のエンコーダデータを正しく認識できませんでした。 以下の原因が考えられます。</p> <ol style="list-style-type: none"> <li>1. 静電気などの外部ノイズ。</li> <li>2. 本体間ケーブルの断線。</li> <li>3. エンコーダ(モータ)の故障。</li> <li>4. コントローラの故障。</li> </ol>	<p>以下の事項を確認してください。 復帰しない場合は、弊社サービス部門までご連絡ください。</p> <ol style="list-style-type: none"> <li>1. 外部ノイズ源が近くにあること。</li> <li>2. FGが適切に接地されていること。</li> <li>3. 本体間ケーブルのコネクタに接触不良がないこと。</li> <li>4. 本体間ケーブルに破損箇所やつぶれがないこと。</li> <li>5. エンコーダ(モータ)へのオイルや水分の混入がないこと。</li> <li>6. コントローラ内に切削水、オイル、ホコリ等が混入していないこと。</li> </ol>
64B4	J4 エンコーダCRCチェックエラー	4	<p>該当軸のエンコーダデータを正しく認識できませんでした。 以下の原因が考えられます。</p> <ol style="list-style-type: none"> <li>1. 静電気などの外部ノイズ。</li> <li>2. 本体間ケーブルの断線。</li> <li>3. エンコーダ(モータ)の故障。</li> <li>4. コントローラの故障。</li> </ol>	<p>以下の事項を確認してください。 復帰しない場合は、弊社サービス部門までご連絡ください。</p> <ol style="list-style-type: none"> <li>1. 外部ノイズ源が近くにあること。</li> <li>2. FGが適切に接地されていること。</li> <li>3. 本体間ケーブルのコネクタに接触不良がないこと。</li> <li>4. 本体間ケーブルに破損箇所やつぶれがないこと。</li> <li>5. エンコーダ(モータ)へのオイルや水分の混入がないこと。</li> <li>6. コントローラ内に切削水、オイル、ホコリ等が混入していないこと。</li> </ol>
64B5	J5 エンコーダCRCチェックエラー	4	<p>該当軸のエンコーダデータを正しく認識できませんでした。 以下の原因が考えられます。</p> <ol style="list-style-type: none"> <li>1. 静電気などの外部ノイズ。</li> <li>2. 本体間ケーブルの断線。</li> <li>3. エンコーダ(モータ)の故障。</li> <li>4. コントローラの故障。</li> </ol>	<p>以下の事項を確認してください。 復帰しない場合は、弊社サービス部門までご連絡ください。</p> <ol style="list-style-type: none"> <li>1. 外部ノイズ源が近くにあること。</li> <li>2. FGが適切に接地されていること。</li> <li>3. 本体間ケーブルのコネクタに接触不良がないこと。</li> <li>4. 本体間ケーブルに破損箇所やつぶれがないこと。</li> <li>5. エンコーダ(モータ)へのオイルや水分の混入がないこと。</li> <li>6. コントローラ内に切削水、オイル、ホコリ等が混入していないこと。</li> </ol>

コード	メッセージ	Level	説明	復帰処置
64B6	J6 エンコーダCRCチェックエラー	4	<p>該当軸のエンコーダデータを正しく認識できませんでした。 以下の原因が考えられます。</p> <ol style="list-style-type: none"> <li>1. 静電気などの外部ノイズ。</li> <li>2. 本体間ケーブルの断線。</li> <li>3. エンコーダ(モータ)の故障。</li> <li>4. コントローラの故障。</li> </ol>	<p>以下の事項を確認してください。 復帰しない場合は、弊社サービス部門までご連絡ください。</p> <ol style="list-style-type: none"> <li>1. 外部ノイズ源が近くにあること。</li> <li>2. FGが適切に接地されていること。</li> <li>3. 本体間ケーブルのコネクタに接触不良がないこと。</li> <li>4. 本体間ケーブルに破損箇所やつぶれがないこと。</li> <li>5. エンコーダ(モータ)へのオイルや水分の混入がないこと。</li> <li>6. コントローラ内に切削水、オイル、ホコリ等が混入していないこと。</li> </ol>
64B7	J7 エンコーダCRCチェックエラー	4	<p>該当軸のエンコーダデータを正しく認識できませんでした。 以下の原因が考えられます。</p> <ol style="list-style-type: none"> <li>1. 静電気などの外部ノイズ。</li> <li>2. 本体間ケーブルの断線。</li> <li>3. エンコーダ(モータ)の故障。</li> <li>4. コントローラの故障。</li> </ol>	<p>以下の事項を確認してください。 復帰しない場合は、弊社サービス部門までご連絡ください。</p> <ol style="list-style-type: none"> <li>1. 外部ノイズ源が近くにあること。</li> <li>2. FGが適切に接地されていること。</li> <li>3. 本体間ケーブルのコネクタに接触不良がないこと。</li> <li>4. 本体間ケーブルに破損箇所やつぶれがないこと。</li> <li>5. エンコーダ(モータ)へのオイルや水分の混入がないこと。</li> <li>6. コントローラ内に切削水、オイル、ホコリ等が混入していないこと。</li> </ol>
64B8	J8 エンコーダCRCチェックエラー	4	<p>該当軸のエンコーダデータを正しく認識できませんでした。 以下の原因が考えられます。</p> <ol style="list-style-type: none"> <li>1. 静電気などの外部ノイズ。</li> <li>2. 本体間ケーブルの断線。</li> <li>3. エンコーダ(モータ)の故障。</li> <li>4. コントローラの故障。</li> </ol>	<p>以下の事項を確認してください。 復帰しない場合は、弊社サービス部門までご連絡ください。</p> <ol style="list-style-type: none"> <li>1. 外部ノイズ源が近くにあること。</li> <li>2. FGが適切に接地されていること。</li> <li>3. 本体間ケーブルのコネクタに接触不良がないこと。</li> <li>4. 本体間ケーブルに破損箇所やつぶれがないこと。</li> <li>5. エンコーダ(モータ)へのオイルや水分の混入がないこと。</li> <li>6. コントローラ内に切削水、オイル、ホコリ等が混入していないこと。</li> </ol>
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。

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	<p>該当軸のエンコーダデータを正しく認識できませんでした。 以下の原因が考えられます。</p> <ol style="list-style-type: none"> <li>1. 静電気などの外部ノイズ。</li> <li>2. 本体間ケーブルの断線。</li> <li>3. エンコーダ(モータ)への油分や水分の混入。</li> <li>4. エンコーダ(モータ)の故障。</li> <li>5. ロボット内配線の断線。</li> </ol>	<p>以下の事項を確認してください。 復帰しない場合は、弊社サービス部門までご連絡ください。</p> <ol style="list-style-type: none"> <li>1. 外部ノイズ源が近くにあること。</li> <li>2. FGが適切に接地されていること。</li> <li>3. 本体間ケーブルのコネクタに接触不良がないこと。</li> <li>4. 本体間ケーブルに破損箇所やつぶれがないこと。</li> <li>5. エンコーダ(モータ)へのオイルや水分の混入がないこと。</li> <li>6. コントローラ内に切削水、オイル、ホコリ等が混入していないこと。</li> </ol>
64C2	J2 エンコーダフレーミングエラー	4	<p>該当軸のエンコーダデータを正しく認識できませんでした。 以下の原因が考えられます。</p> <ol style="list-style-type: none"> <li>1. 静電気などの外部ノイズ。</li> <li>2. 本体間ケーブルの断線。</li> <li>3. エンコーダ(モータ)への油分や水分の混入。</li> <li>4. エンコーダ(モータ)の故障。</li> <li>5. ロボット内配線の断線。</li> </ol>	<p>以下の事項を確認してください。 復帰しない場合は、弊社サービス部門までご連絡ください。</p> <ol style="list-style-type: none"> <li>1. 外部ノイズ源が近くにあること。</li> <li>2. FGが適切に接地されていること。</li> <li>3. 本体間ケーブルのコネクタに接触不良がないこと。</li> <li>4. 本体間ケーブルに破損箇所やつぶれがないこと。</li> <li>5. エンコーダ(モータ)へのオイルや水分の混入がないこと。</li> <li>6. コントローラ内に切削水、オイル、ホコリ等が混入していないこと。</li> </ol>
64C3	J3 エンコーダフレーミングエラー	4	<p>該当軸のエンコーダデータを正しく認識できませんでした。 以下の原因が考えられます。</p> <ol style="list-style-type: none"> <li>1. 静電気などの外部ノイズ。</li> <li>2. 本体間ケーブルの断線。</li> <li>3. エンコーダ(モータ)への油分や水分の混入。</li> <li>4. エンコーダ(モータ)の故障。</li> <li>5. ロボット内配線の断線。</li> </ol>	<p>以下の事項を確認してください。 復帰しない場合は、弊社サービス部門までご連絡ください。</p> <ol style="list-style-type: none"> <li>1. 外部ノイズ源が近くにあること。</li> <li>2. FGが適切に接地されていること。</li> <li>3. 本体間ケーブルのコネクタに接触不良がないこと。</li> <li>4. 本体間ケーブルに破損箇所やつぶれがないこと。</li> <li>5. エンコーダ(モータ)へのオイルや水分の混入がないこと。</li> <li>6. コントローラ内に切削水、オイル、ホコリ等が混入していないこと。</li> </ol>
64C4	J4 エンコーダフレーミングエラー	4	<p>該当軸のエンコーダデータを正しく認識できませんでした。 以下の原因が考えられます。</p> <ol style="list-style-type: none"> <li>1. 静電気などの外部ノイズ。</li> <li>2. 本体間ケーブルの断線。</li> <li>3. エンコーダ(モータ)への油分や水分の混入。</li> <li>4. エンコーダ(モータ)の故障。</li> <li>5. ロボット内配線の断線。</li> </ol>	<p>以下の事項を確認してください。 復帰しない場合は、弊社サービス部門までご連絡ください。</p> <ol style="list-style-type: none"> <li>1. 外部ノイズ源が近くにあること。</li> <li>2. FGが適切に接地されていること。</li> <li>3. 本体間ケーブルのコネクタに接触不良がないこと。</li> <li>4. 本体間ケーブルに破損箇所やつぶれがないこと。</li> <li>5. エンコーダ(モータ)へのオイルや水分の混入がないこと。</li> <li>6. コントローラ内に切削水、オイル、ホコリ等が混入していないこと。</li> </ol>

コード	メッセージ	Level	説明	復帰処置
64C5	J5 エンコーダフレーミングエラー	4	<p>該当軸のエンコーダデータを正しく認識できませんでした。 以下の原因が考えられます。</p> <ol style="list-style-type: none"> <li>1. 静電気などの外部ノイズ。</li> <li>2. 本体間ケーブルの断線。</li> <li>3. エンコーダ(モータ)への油分や水分の混入。</li> <li>4. エンコーダ(モータ)の故障。</li> <li>5. ロボット内配線の断線。</li> </ol>	<p>以下の事項を確認してください。 復帰しない場合は、弊社サービス部門までご連絡ください。</p> <ol style="list-style-type: none"> <li>1. 外部ノイズ源が近くにないこと。</li> <li>2. FGが適切に接地されていること。</li> <li>3. 本体間ケーブルのコネクタに接触不良がないこと。</li> <li>4. 本体間ケーブルに破損箇所やつぶれがないこと。</li> <li>5. エンコーダ(モータ)へのオイルや水分の混入がないこと。</li> <li>6. コントローラ内に切削水、オイル、ホコリ等が混入していないこと。</li> </ol>
64C6	J6 エンコーダフレーミングエラー	4	<p>該当軸のエンコーダデータを正しく認識できませんでした。 以下の原因が考えられます。</p> <ol style="list-style-type: none"> <li>1. 静電気などの外部ノイズ。</li> <li>2. 本体間ケーブルの断線。</li> <li>3. エンコーダ(モータ)への油分や水分の混入。</li> <li>4. エンコーダ(モータ)の故障。</li> <li>5. ロボット内配線の断線。</li> </ol>	<p>以下の事項を確認してください。 復帰しない場合は、弊社サービス部門までご連絡ください。</p> <ol style="list-style-type: none"> <li>1. 外部ノイズ源が近くにないこと。</li> <li>2. FGが適切に接地されていること。</li> <li>3. 本体間ケーブルのコネクタに接触不良がないこと。</li> <li>4. 本体間ケーブルに破損箇所やつぶれがないこと。</li> <li>5. エンコーダ(モータ)へのオイルや水分の混入がないこと。</li> <li>6. コントローラ内に切削水、オイル、ホコリ等が混入していないこと。</li> </ol>
64C7	J7 エンコーダフレーミングエラー	4	<p>該当軸のエンコーダデータを正しく認識できませんでした。 以下の原因が考えられます。</p> <ol style="list-style-type: none"> <li>1. 静電気などの外部ノイズ。</li> <li>2. 本体間ケーブルの断線。</li> <li>3. エンコーダ(モータ)への油分や水分の混入。</li> <li>4. エンコーダ(モータ)の故障。</li> <li>5. ロボット内配線の断線。</li> </ol>	<p>以下の事項を確認してください。 復帰しない場合は、弊社サービス部門までご連絡ください。</p> <ol style="list-style-type: none"> <li>1. 外部ノイズ源が近くにないこと。</li> <li>2. FGが適切に接地されていること。</li> <li>3. 本体間ケーブルのコネクタに接触不良がないこと。</li> <li>4. 本体間ケーブルに破損箇所やつぶれがないこと。</li> <li>5. エンコーダ(モータ)へのオイルや水分の混入がないこと。</li> <li>6. コントローラ内に切削水、オイル、ホコリ等が混入していないこと。</li> </ol>
64C8	J8 エンコーダフレーミングエラー	4	<p>該当軸のエンコーダデータを正しく認識できませんでした。 以下の原因が考えられます。</p> <ol style="list-style-type: none"> <li>1. 静電気などの外部ノイズ。</li> <li>2. 本体間ケーブルの断線。</li> <li>3. エンコーダ(モータ)への油分や水分の混入。</li> <li>4. エンコーダ(モータ)の故障。</li> <li>5. ロボット内配線の断線。</li> </ol>	<p>以下の事項を確認してください。 復帰しない場合は、弊社サービス部門までご連絡ください。</p> <ol style="list-style-type: none"> <li>1. 外部ノイズ源が近くにないこと。</li> <li>2. FGが適切に接地されていること。</li> <li>3. 本体間ケーブルのコネクタに接触不良がないこと。</li> <li>4. 本体間ケーブルに破損箇所やつぶれがないこと。</li> <li>5. エンコーダ(モータ)へのオイルや水分の混入がないこと。</li> <li>6. コントローラ内に切削水、オイル、ホコリ等が混入していないこと。</li> </ol>
64D1	J1 エンコーダアクセス異常	5	<p>1軸のエンコーダに正しくアクセスできませんでした。</p>	<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>

コード	メッセージ	Level	説明	復帰処置
64D2	J2 エンコーダアクセス異常	5	2軸のエンコーダに正しくアクセスできませんでした。	<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 エンコーダアクセス異常	5	3軸のエンコーダに正しくアクセスできませんでした。	<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 エンコーダアクセス異常	5	4軸のエンコーダに正しくアクセスできませんでした。	<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>
64D5	J5 エンコーダアクセス異常	5	5軸のエンコーダに正しくアクセスできませんでした。	<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 エンコーダアクセス異常	5	6軸のエンコーダに正しくアクセスできませんでした。	<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 エンコーダアクセス異常	5	7軸のエンコーダに正しくアクセスできませんでした。	<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>

コード	メッセージ	Level	説明	復帰処置
64D8	J8 エンコーダアクセス異常	5	8軸のエンコーダに正しくアクセスできませんでした。	<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>
64E2	J2 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>

コード	メッセージ	Level	説明	復帰処置
64E3	J3 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	J4 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>
64E5	J5 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>

コード	メッセージ	Level	説明	復帰処置
64E6	J6 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	J7 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>
64E8	J8 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>

コード	メッセージ	Level	説明	復帰処置
64F1	J1 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	J2 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	J3 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	J4 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>
64F5	J5 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。	<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>
64F6	J6 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。	<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>

コード	メッセージ	Level	説明	復帰処置
64F7	J7 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	J8 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。
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。

コード	メッセージ	Level	説明	復帰処置
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。
660A	セーフティ回路通信異常(ESC)	5	セーフティボードの通信異常を検出しました。 以下の原因が考えられます。 1. 設備回路の異常。 2. 静電気などの外部ノイズ。 3. セーフティボードの故障。	以下の事項を確認してください。 復帰しない場合は、弊社サービス部門までご連絡ください。 1. 設備回路が正常であること。 2. 外部ノイズ源が近くにないこと。

コード	メッセージ	Level	説明	復帰処置
660B	セーフティ回路通信異常 (BOX)	5	セーフティボックスの通信異常を検出しました。 以下の原因が考えられます。 1. 設備回路の異常。 2. 静電気などの外部ノイズ。 3. セーフティボックスの故障。	以下の事項を確認してください。 復帰しない場合は、弊社サービス部門までご連絡ください。 1. 設備回路が正常であること。 2. 外部ノイズ源が近くにないこと。
660C	セーフティ回路通信異常 (TYT)	5	セーフティ回路通信異常を検出しました	(1) I/Oボード及び周辺機器間の接続に問題がないか点検してください (2) コントローラの近くにノイズ発生源となる設備がないか点検してください
660D	ES異常	5	E S異常を検出しました	(1) I/Oボード及び周辺機器間の接続に問題がないか点検してください (2) コントローラの近くにノイズ発生源となる設備がないか点検してください
660F	コンタクタON実行不可	2	コンタクタONが実行できませんでした	再度モータONを実行してください。エラーが頻発する場合はコントローラの点検・修理が必要です。
661E	OT解除信号バックチェック異常	5	OT解除信号のバックチェック異常 (ハード故障) が発生しました。	電源を再投入しても発生する場合は、弊社サービス部門までご連絡ください。
661F	RSCリセット信号バックチェック異常	5	RSCリセットのバックチェック異常 (ハード故障) が発生しました。	電源を再投入しても発生する場合は、弊社サービス部門までご連絡ください。
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。	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。 4. ロボットに対応したアームマネージャファイルを送信し、コントローラ電源を再投入してください。 5. 速度を下げてください。
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。	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。 4. ロボットに対応したアームマネージャファイルを送信し、コントローラ電源を再投入してください。 5. 速度を下げてください。

コード	メッセージ	Level	説明	復帰処置
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>
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>

コード	メッセージ	Level	説明	復帰処置
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と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と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>
6641	J1 加速度限界オーバ	4	<p>該当軸のモータの加速度が許容値を超えました。 以下の原因が考えられます。</p> <ol style="list-style-type: none"> <li>1. ロボットが障害物に衝突した。</li> <li>2. 基準値以上の先端負荷。</li> <li>3. ロボットの動きにガタや引っ掛かりがある。</li> <li>4. 本体間ケーブルの断線。</li> <li>5. コントローラの故障。</li> <li>6. モータの故障。</li> </ol>	<p>以下の事項を確認してください。 復帰しない場合は、弊社サービス部門までご連絡ください。</p> <ol style="list-style-type: none"> <li>1. ロボットが障害物に接触していないこと。</li> <li>2. 先端負荷が基準を超えていないこと。</li> <li>3. ロボットの動きがスムーズであること、また異音がないこと。</li> <li>4. ロボットの可動部にガタがないこと。</li> <li>5. 本体間ケーブルのコネクタに接触不良がないこと。</li> <li>6. 本体間ケーブルに破損箇所やつぶれがないこと。</li> <li>7. エアバランスシリンダの調整が適切であること。</li> </ol> <p>（速度を下げると回避できる場合があります。）</p>
6642	J2 加速度限界オーバ	4	<p>該当軸のモータの加速度が許容値を超えました。 以下の原因が考えられます。</p> <ol style="list-style-type: none"> <li>1. ロボットが障害物に衝突した。</li> <li>2. 基準値以上の先端負荷。</li> <li>3. ロボットの動きにガタや引っ掛かりがある。</li> <li>4. 本体間ケーブルの断線。</li> <li>5. コントローラの故障。</li> <li>6. モータの故障。</li> </ol>	<p>以下の事項を確認してください。 復帰しない場合は、弊社サービス部門までご連絡ください。</p> <ol style="list-style-type: none"> <li>1. ロボットが障害物に接触していないこと。</li> <li>2. 先端負荷が基準を超えていないこと。</li> <li>3. ロボットの動きがスムーズであること、また異音がないこと。</li> <li>4. ロボットの可動部にガタがないこと。</li> <li>5. 本体間ケーブルのコネクタに接触不良がないこと。</li> <li>6. 本体間ケーブルに破損箇所やつぶれがないこと。</li> <li>7. エアバランスシリンダの調整が適切であること。</li> </ol> <p>（速度を下げると回避できる場合があります。）</p>

コード	メッセージ	Level	説明	復帰処置
6643	J3 加速度限界オーバ	4	<p>該当軸のモータの加速度が許容値を超えました。 以下の原因が考えられます。</p> <ol style="list-style-type: none"> <li>1. ロボットが障害物に衝突した。</li> <li>2. 基準値以上の先端負荷。</li> <li>3. ロボットの動きにガタや引っ掛かりがある。</li> <li>4. 本体間ケーブルの断線。</li> <li>5. コントローラの故障。</li> <li>6. モータの故障。</li> </ol>	<p>以下の事項を確認してください。 復帰しない場合は、弊社サービス部門までご連絡ください。</p> <ol style="list-style-type: none"> <li>1. ロボットが障害物に接触していないこと。</li> <li>2. 先端負荷が基準を超えていないこと。</li> <li>3. ロボットの動きがスムーズであること、また異音がしないこと。</li> <li>4. ロボットの可動部にガタがないこと。</li> <li>5. 本体間ケーブルのコネクタに接触不良がないこと。</li> <li>6. 本体間ケーブルに破損箇所やつぶれがないこと。</li> <li>7. エアバランスシリンダの調整が適切であること。 (速度を下げると回避できる場合があります。)</li> </ol>
6644	J4 加速度限界オーバ	4	<p>該当軸のモータの加速度が許容値を超えました。 以下の原因が考えられます。</p> <ol style="list-style-type: none"> <li>1. ロボットが障害物に衝突した。</li> <li>2. 基準値以上の先端負荷。</li> <li>3. ロボットの動きにガタや引っ掛かりがある。</li> <li>4. 本体間ケーブルの断線。</li> <li>5. コントローラの故障。</li> <li>6. モータの故障。</li> </ol>	<p>以下の事項を確認してください。 復帰しない場合は、弊社サービス部門までご連絡ください。</p> <ol style="list-style-type: none"> <li>1. ロボットが障害物に接触していないこと。</li> <li>2. 先端負荷が基準を超えていないこと。</li> <li>3. ロボットの動きがスムーズであること、また異音がしないこと。</li> <li>4. ロボットの可動部にガタがないこと。</li> <li>5. 本体間ケーブルのコネクタに接触不良がないこと。</li> <li>6. 本体間ケーブルに破損箇所やつぶれがないこと。</li> <li>7. エアバランスシリンダの調整が適切であること。 (速度を下げると回避できる場合があります。)</li> </ol>
6645	J5 加速度限界オーバ	4	<p>該当軸のモータの加速度が許容値を超えました。 以下の原因が考えられます。</p> <ol style="list-style-type: none"> <li>1. ロボットが障害物に衝突した。</li> <li>2. 基準値以上の先端負荷。</li> <li>3. ロボットの動きにガタや引っ掛かりがある。</li> <li>4. 本体間ケーブルの断線。</li> <li>5. コントローラの故障。</li> <li>6. モータの故障。</li> </ol>	<p>以下の事項を確認してください。 復帰しない場合は、弊社サービス部門までご連絡ください。</p> <ol style="list-style-type: none"> <li>1. ロボットが障害物に接触していないこと。</li> <li>2. 先端負荷が基準を超えていないこと。</li> <li>3. ロボットの動きがスムーズであること、また異音がしないこと。</li> <li>4. ロボットの可動部にガタがないこと。</li> <li>5. 本体間ケーブルのコネクタに接触不良がないこと。</li> <li>6. 本体間ケーブルに破損箇所やつぶれがないこと。</li> <li>7. エアバランスシリンダの調整が適切であること。 (速度を下げると回避できる場合があります。)</li> </ol>

コード	メッセージ	Level	説明	復帰処置
6646	J6 加速度限界オーバ	4	<p>該当軸のモータの加速度が許容値を超えました。 以下の原因が考えられます。</p> <ol style="list-style-type: none"> <li>1. ロボットが障害物に衝突した。</li> <li>2. 基準値以上の先端負荷。</li> <li>3. ロボットの動きにガタや引っ掛かりがある。</li> <li>4. 本体間ケーブルの断線。</li> <li>5. コントローラの故障。</li> <li>6. モータの故障。</li> </ol>	<p>以下の事項を確認してください。 復帰しない場合は、弊社サービス部門までご連絡ください。</p> <ol style="list-style-type: none"> <li>1. ロボットが障害物に接触していないこと。</li> <li>2. 先端負荷が基準を超えていないこと。</li> <li>3. ロボットの動きがスムーズであること、また異音がしないこと。</li> <li>4. ロボットの可動部にガタがないこと。</li> <li>5. 本体間ケーブルのコネクタに接触不良がないこと。</li> <li>6. 本体間ケーブルに破損箇所やつぶれがないこと。</li> <li>7. エアバランスシリンダの調整が適切であること。 (速度を下げると回避できる場合があります。)</li> </ol>
6647	J7 加速度限界オーバ	4	<p>該当軸のモータの加速度が許容値を超えました。 以下の原因が考えられます。</p> <ol style="list-style-type: none"> <li>1. ロボットが障害物に衝突した。</li> <li>2. 基準値以上の先端負荷。</li> <li>3. ロボットの動きにガタや引っ掛かりがある。</li> <li>4. 本体間ケーブルの断線。</li> <li>5. コントローラの故障。</li> <li>6. モータの故障。</li> </ol>	<p>以下の事項を確認してください。 復帰しない場合は、弊社サービス部門までご連絡ください。</p> <ol style="list-style-type: none"> <li>1. ロボットが障害物に接触していないこと。</li> <li>2. 先端負荷が基準を超えていないこと。</li> <li>3. ロボットの動きがスムーズであること、また異音がしないこと。</li> <li>4. ロボットの可動部にガタがないこと。</li> <li>5. 本体間ケーブルのコネクタに接触不良がないこと。</li> <li>6. 本体間ケーブルに破損箇所やつぶれがないこと。</li> <li>7. エアバランスシリンダの調整が適切であること。 (速度を下げると回避できる場合があります。)</li> </ol>
6648	J8 加速度限界オーバ	4	<p>該当軸のモータの加速度が許容値を超えました。 以下の原因が考えられます。</p> <ol style="list-style-type: none"> <li>1. ロボットが障害物に衝突した。</li> <li>2. 基準値以上の先端負荷。</li> <li>3. ロボットの動きにガタや引っ掛かりがある。</li> <li>4. 本体間ケーブルの断線。</li> <li>5. コントローラの故障。</li> <li>6. モータの故障。</li> </ol>	<p>以下の事項を確認してください。 復帰しない場合は、弊社サービス部門までご連絡ください。</p> <ol style="list-style-type: none"> <li>1. ロボットが障害物に接触していないこと。</li> <li>2. 先端負荷が基準を超えていないこと。</li> <li>3. ロボットの動きがスムーズであること、また異音がしないこと。</li> <li>4. ロボットの可動部にガタがないこと。</li> <li>5. 本体間ケーブルのコネクタに接触不良がないこと。</li> <li>6. 本体間ケーブルに破損箇所やつぶれがないこと。</li> <li>7. エアバランスシリンダの調整が適切であること。 (速度を下げると回避できる場合があります。)</li> </ol>

コード	メッセージ	Level	説明	復帰処置
6651	チェック命令タイムオーバ	3	<p>指定時間内に指令位置に動けませんでした。 以下の原因が考えられます。</p> <ol style="list-style-type: none"> <li>1. 摺動不良。</li> <li>2. ロボットが障害物に衝突した。</li> <li>3. 基準値以上の先端負荷。</li> <li>4. 「許容パルス幅」「動作終了タイムアウト」の設定値が不適切。</li> </ol>	<p>以下の事項を確認してください。 復帰しない場合は、弊社サービス部門までご連絡ください。</p> <ol style="list-style-type: none"> <li>1. ロボットの動きがスムーズであること、また異音がないこと。</li> <li>2. ロボットが障害物に接触していないこと。</li> <li>3. 先端負荷が基準を超えていないこと。</li> <li>4. 「許容パルス幅」「動作終了タイムアウト」の設定が小さすぎないこと。</li> </ol> <p>ライブラリのmvResetPulseWidth、mvResetPulseWidthJntで許容パルス幅をデフォルト値に戻すことができます。 ライブラリのmvResetTimeOutで動作終了タイムアウトをデフォルト値に戻すことができます。</p>
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>
6672	指定位置がJ2ソフトリミットオーバ	3	<ol style="list-style-type: none"> <li>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。</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>
6673	指定位置がJ3ソフトリミットオーバ	3	<ol style="list-style-type: none"> <li>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。</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>

コード	メッセージ	Level	説明	復帰処置
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。
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モードでは動かせ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モードでは動かせない場合があります。

コード	メッセージ	Level	説明	復帰処置
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。
6680	干渉チェックタスク異常	5	干渉チェックタスクが異常を検出し停止しました。	電源を再投入しても発生する場合は、弊社サービス部門までご連絡ください。
6681	ゼロイングデータ異常	4	CALSET及びRANG値と、ゼロイング値との整合が取れていません。	1. アームパラメータ(CALSET値・RANG値)をバックアップしてある場合は、アームパラメータ(CALSET値・RANG値)をコントローラに送信してください。 2. アームパラメータ(CALSET値・RANG値)をバックアップしていない場合は、CALSETを行ってください。
6682	干渉チェックデータ異常	5	干渉チェック用データが異常です。	以下の事項を確認してください。 復帰しない場合は、弊社サービス部門までご連絡ください。 1. 防護柵範囲・部分的範囲の設定値が正常であること。 2. ツール規制・アーム規制の設定値が正常であること。 3. ロボット位置の設定値が正常であること。
6683	防護柵とツール規制が干渉(指令値)	2	ツール規制対象(ロボットの位置情報は指令値を使用)が防護柵範囲に干渉しました。	防護柵範囲内にツール規制対象が入るようロボットを移動してください。
6684	防護柵とアーム規制が干渉(指令値)	2	アーム規制点(ロボットの位置情報は指令値を使用)が防護柵範囲に干渉しました。	防護柵範囲内にアーム規制点が入るようロボットを移動してください。
6685	部分的範囲とツール規制が干渉(指令値)	2	ツール規制対象(ロボットの位置情報は指令値を使用)が部分的範囲に干渉しました。	部分的範囲外にツール規制対象が出るようロボットを移動してください。
6686	部分的範囲とアーム規制が干渉(指令値)	2	アーム規制点(ロボットの位置情報は指令値を使用)が部分的範囲に干渉しました。	部分的範囲外にアーム規制点が出るようロボットを移動してください。
6687	防護柵とツール規制が干渉(現在値)	2	ツール規制対象(ロボットの位置情報は現在値を使用)が防護柵範囲に干渉しました。	防護柵範囲内にツール規制対象が入るようロボットを移動してください。
6688	防護柵とアーム規制が干渉(現在値)	2	アーム規制点(ロボットの位置情報は現在値を使用)が防護柵範囲に干渉しました。	防護柵範囲内にアーム規制点が入るようロボットを移動してください。

コード	メッセージ	Level	説明	復帰処置
6689	部分的範囲とツール規制が干渉(現在値)	2	ツール規制対象(ロボットの位置情報は現在値を使用)が部分的範囲に干渉しました。	部分的範囲外にツール規制対象が出るようロボットを移動してください。
668A	部分的範囲とアーム規制が干渉(現在値)	2	アーム規制点(ロボットの位置情報は現在値を使用)が部分的範囲に干渉しました。	部分的範囲外にアーム規制点が出るようロボットを移動してください。
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。
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。

コード	メッセージ	Level	説明	復帰処置
6750	キャルセット未実行	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 キャルセットを実行して下さい	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 キャルセットを実行して下さい	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 キャルセットを実行して下さい	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 キャルセットを実行して下さい	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。
6755	J5 キャルセットを実行して下さい	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下さい	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下さい	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下さい	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。

コード	メッセージ	Level	説明	復帰処置
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。	<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>
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。	<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>
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。	<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>
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>

コード	メッセージ	Level	説明	復帰処置
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>
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>

コード	メッセージ	Level	説明	復帰処置
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。	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。
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。	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。
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。	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。
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。

コード	メッセージ	Level	説明	復帰処置
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。
678a	ブレーキ解除電源を遮断しました	2	ブレーキ解除軸の速度オーバを検出し、ブレーキ解除電源を遮断しました	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
678b	ブレーキ解除電源遮断リレー異常	2	ブレーキ解除電源遮断リレーの異常を検出しました	(1) I/Oボード及び周辺機器間の接続に問題がないか点検してください (2) コントローラの近くにノイズ発生源となる設備がないか点検してください
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/O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/O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・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/O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。

コード	メッセージ	Level	説明	復帰処置
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/O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ラック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ラック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ラック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。
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	衝突検出処理遅延	4	衝突検出処理は間に合いませんでした。	衝突検出制御時に、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。
682a	衝突検出実行できません	4	力制限中に衝突検出は使用できません。	力制限を解除してから衝突検出を使用してください。

コード	メッセージ	Level	説明	復帰処置
682b	衝突検出有効、無効操作異常です	4	衝突検出切り替え操作中の瞬時停止、プログラムリセット、ステップバックの操作はできません。	衝突検出切り替え操作中に瞬時停止、プログラムリセット、ステップバックの操作をする場合は、いったんモータOFFしてください。
682f	衝突検出状態です	2	衝突検出エラーをクリアせずにモードを切り替えました。	衝突検出エラーをクリアし、再操作してください。
6831	J1衝突検出	2	1軸の衝突を検出しました。	衝突状況を確認し、エラークリアしてください。
6832	J2衝突検出	2	2軸の衝突を検出しました。	衝突状況を確認し、エラークリアしてください。
6833	J3衝突検出	2	3軸の衝突を検出しました。	衝突状況を確認し、エラークリアしてください。
6834	J4衝突検出	2	4軸の衝突を検出しました。	衝突状況を確認し、エラークリアしてください。
6835	J5衝突検出	2	5軸の衝突を検出しました。	衝突状況を確認し、エラークリアしてください。
6836	J6衝突検出	2	6軸の衝突を検出しました。	衝突状況を確認し、エラークリアしてください。
6837	J7衝突検出	2	7軸の衝突を検出しました。	衝突状況を確認し、エラークリアしてください。
6838	J8衝突検出	2	8軸の衝突を検出しました。	衝突状況を確認し、エラークリアしてください。
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。

コード	メッセージ	Level	説明	復帰処置
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。
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を実行時にコンベ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。	コンベ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	コンベア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	コンベア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。
6858	自由曲線処理計算異常	3	自由曲線処理が異常です。	通過点が正しく登録されているか確認してください。通過点を変更してください。
6859	自由曲線実行条件異常	3	自由曲線動作を実行できません。	自由曲線を実行できる状態にしてください。コンベアトラッキング中は自由曲線を実行できません。
685A	自由曲線登録データ数オーバ	3	自由曲線の通過点登録数が200を越えました。	通過点登録数を200以下に減らしてください。
685B	自由曲線番号指定異常	3	自由曲線の軌道番号が異常です。	自由曲線の軌道番号を確認ください。通過点を登録していない場合は、登録してください。
685C	自由曲線ポイント指定異常	3	自由曲線の通過点番号が異常です。	自由曲線の通過点番号を確認ください。
685D	自由曲線ステップ戻し実行異常	3	自由曲線のステップ戻し動作が異常です。通過点を変更した自由曲線動作はステップ戻し動作を実行できません。	自由曲線動作を実行後に、再度ステップ戻し動作を実行してください。
685E	自由曲線軌道ずれ異常	3	自由曲線時の軌道ずれが大です。	通過点が正しく登録されているか確認してください。
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。

コード	メッセージ	Level	説明	復帰処置
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。
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	J1 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	J2 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。

コード	メッセージ	Level	説明	復帰処置
6AA3	J3 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	J4 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	J5 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	J6 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	J7 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。
6AA8	J8 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	J1 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	J2 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	J3 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。

コード	メッセージ	Level	説明	復帰処置
6AAC	J4 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	J5 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	J6 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	J7 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	J8 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。
6AB1	J1 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	J2 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	J3 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	J4 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。

コード	メッセージ	Level	説明	復帰処置
6AB5	J5 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	J6 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	J7 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	J8 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	J1 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。
6ABA	J2 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	J3 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	J4 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。

コード	メッセージ	Level	説明	復帰処置
6ABD	J5 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	J6 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	J7 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	J8 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	J1 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	J2 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。
6AC3	J3 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	J4 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	J5 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	J6 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	J7 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	J8 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。

コード	メッセージ	Level	説明	復帰処置
6AC9	J1 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	J2 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	J3 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	J4 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	J5 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	J6 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。
6ACF	J7 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	J8 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。

コード	メッセージ	Level	説明	復帰処置
6AD1	J1 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。	<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>
6AD2	J2 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。	<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>
6AD3	J3 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。	<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>
6AD4	J4 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。	<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>
6AD5	J5 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。	<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>
6AD6	J6 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>

コード	メッセージ	Level	説明	復帰処置
6AD7	J7 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	J8 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	J1 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	J2 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	J3 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	J4 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>
6ADD	J5 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。	<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>

コード	メッセージ	Level	説明	復帰処置
6ADE	J6 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	J7 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	J8 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	J1 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	J2 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	J3 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	J4 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	J5 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	J6 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	J7 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	J8 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。
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。

コード	メッセージ	Level	説明	復帰処置
6AEF	J7エンコーダオーバーフロー警告	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ーフローします。	オーバー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エンコーダオーバーフロー警告	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ーフローします。	オーバー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てしました。	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。	<ol style="list-style-type: none"> <li>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。</li> <li>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。</li> <li>サブルーチン(CALL, GOSUB)を呼び出す回数が設定値(32個)以下となるよう、プログラム構成を変更してください。</li> <li>GOBUB文で呼び出されたサブルーチンがRETURN文で呼び出し元のプログラムに制御権を戻しているかを確認してください。</li> </ol>
7048	処理未定義命令を実行しようとしてしました	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てしました。	<ol style="list-style-type: none"> <li>コントローラのソフトウェアバージョンとWINCAPSⅢのコンパイラバージョンが対応しているか確認してください。</li> <li>WINCAPSⅢ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。</li> <li>WINCAPSⅢ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。</li> </ol>
7062	モード変更失敗	3	動作モードの変更に失敗しました。	<ol style="list-style-type: none"> <li>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。</li> <li>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。</li> </ol>
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てしました。	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ると発生します。	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。

コード	メッセージ	Level	説明	復帰処置
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。
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ないため、ロードできません。 お使いのWINCAPSⅢのバージョンがコントローラのバージョンより古い可能性があります。	1. WINCAPSⅢをバージョンアップしてください。ロボットに付属されているWINCAPSⅢ Trial版CDを起動するとコントローラのバージョンに合わせたバージョンアップができます。バージョンアップ後も、WINCAPSⅢで作成済みのプログラムやライセンスキーなどは継続してご使用いただけます。 2. コントローラでプログラムをコンパイルし直してください。
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	RETURN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。

コード	メッセージ	Level	説明	復帰処置
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。
7397	フォルダ変数の実体が未定義です	3	フォルダ変数の実体が未定義の状態、フォルダ変数を使用しようとしてしました。	PACプログラムを見直し、フォルダ変数の実体を定義してください。
7398	フォルダ変数の型が不一致です	3	フォルダ変数の実体(FOLDER宣言)と、使用しようとしている(EXTERN宣言)変数の型が不一致です。	PACプログラムを見直し、型を一致させてください。
7399	フォルダ変数の配列添字が不一致です	3	フォルダ変数の実体(FOLDER宣言)と、使用しようとしている(EXTERN宣言)の配列添字が不一致です。	PACプログラムを見直し、配列添字を一致させてください。
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。
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。	<ol style="list-style-type: none"> <li>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 IIIからコントローラに転送したか確認してください。</li> <li>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。</li> <li>3. 実行形式ファイルをWINCAPS III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。</li> <li>5. WINCAPS III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。</li> <li>6. ファイル名(プロジェクト名、プログラム名など)に使用禁止文字が使われていないかを確認してください。使用禁止文字についてはWINCAPS IIIガイドを参照してください。</li> </ol>
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。
73A0	自タスク消去ID異常	4	CALLで呼び出したプログラム内で呼び元プログラムの強制終了(KILL)を行った。	呼出先プログラムで呼出元プログラムを強制終了しないでください。

コード	メッセージ	Level	説明	復帰処置
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WINCAPSⅢ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. WINCAPSⅢ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。
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。
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て失敗しましたが、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WINCAPSⅢのコンパイラの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WINCAPSⅢ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. WINCAPSⅢ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。

コード	メッセージ	Level	説明	復帰処置
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ますが、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WINCAPSⅢのコンパイラの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WINCAPSⅢ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. WINCAPSⅢ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。</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ますが、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WINCAPSⅢのコンパイラの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WINCAPSⅢ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. WINCAPSⅢ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。</li> </ol>
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たますが、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WINCAPSⅢのコンパイラの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WINCAPSⅢ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. WINCAPSⅢ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。</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たますが、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WINCAPSⅢ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. WINCAPSⅢ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。</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WINCAPSⅢのコンパイラの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WINCAPSⅢ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. WINCAPSⅢ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。</li> </ol>

コード	メッセージ	Level	説明	復帰処置
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WINCAPSⅢのコンパイラの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WINCAPSⅢ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. WINCAPSⅢ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。</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>
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WINCAPSⅢのコンパイラの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WINCAPSⅢ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. WINCAPSⅢ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。</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WINCAPSⅢ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>・WINCAPSⅢ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。</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。

コード	メッセージ	Level	説明	復帰処置
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。	1. コントローラのソフトウェアバージョンとWINCAPSⅢのコンパイラの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WINCAPSⅢ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. WINCAPSⅢ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。
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WINCAPSⅢのコンパイラの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WINCAPSⅢ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. WINCAPSⅢ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。
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。

コード	メッセージ	Level	説明	復帰処置
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。
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WINCAPSⅢのコンパイラの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WINCAPSⅢ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. WINCAPSⅢ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。
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なってください。
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WINCAPSⅢ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. WINCAPSⅢ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。
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WINCAPSⅢ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. WINCAPSⅢ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。

コード	メッセージ	Level	説明	復帰処置
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WINCAPSⅢのコンパイラの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WINCAPSⅢ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. WINCAPSⅢ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。
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WINCAPSⅢのコンパイラの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WINCAPSⅢ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. WINCAPSⅢ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。
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WINCAPSⅢのコンパイラの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WINCAPSⅢ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. WINCAPSⅢ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。
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) WINCAPSⅢ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。

コード	メッセージ	Level	説明	復帰処置
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) WINCAPSⅢ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。
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。

コード	メッセージ	Level	説明	復帰処置
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。
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	設定個数を超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。

コード	メッセージ	Level	説明	復帰処置
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。DELETESEM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	指定したセマフォIDが有効ではないため、セマフォの取得に失敗しました。	次の点に注意してプログラムを見直してください。 1. セマフォIDはCREATESEMで生成済みのものを使用してください。 2. DELETESEMで削除されているセマフォIDは使用しないでください。
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。) I0で操作を行なう場合、外部モード切替え、自動インネ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秒以上待つ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。
75B1	クライアントポートクローズ失敗	3	他のプログラムからのクローズ処理を実行中のため、クローズ処理が完了できませんでした。	クライアントポートのクローズ処理が同時に実行されないようにプログラムの修正を行ってください。

コード	メッセージ	Level	説明	復帰処置
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	モーター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」コマンドを実行しました	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」コマンドを実行しました	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ってください。
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を発生しました。	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。

コード	メッセージ	Level	説明	復帰処置
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を発生しました。	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を発生しました。	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。
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を発生しました。	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。
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を押さないでください。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。

---

エラーコード表 (T03)

初 版 2010年 9月  
第2版 2011年 8月

株式会社デンソーウェーブ

---

8N\*\*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。