エラーコード表

[COBOTTA ソフト：Ver.2.20.*]

エラーコードの参照方法

エラーコード 8 桁のうち先頭 2 桁は下記のように変化することがあるため、エラーコード表でエラーコードを検索する場合は、下 6 桁のみで検索を行ってください。

エラーコード体系

abccccccc

a[先頭 1 桁目]	ロボット識別用コードです。 本取説に掲載のエラーコード表は 8 の場合のみ示しています。 COBOTTA では以下のようになっています。 8:COBOTTA 本体 9:ハンド
b[先頭 2 桁目]	エラーレベル 0～5 のレベルを表します。 同じエラーでも、通常タスクと特権タスクではエラーレベルが異なる場合があります。 本取説に掲載のエラーコード表は通常タスクの場合のみ示しています。
c[先頭 3 桁目以降]	エラー内容を示します。

(例)「8150006B」の場合

8:固定

1:エラーレベルは「レベル 1」

50006B:エラー内容は「プログラム編集中は実行できません。」

エラーレベル

COBOTTA が出すエラーには以下の 6 段階のエラーレベルが設定されています。エラーレベルによって COBOTTA の制御が異なります。

エラーのレベル	エラー概要	ロボット動作	通常タスク	モータ電源	I/O
エラーレベル 0	軽微な注意エラー	影響しない	影響しない	維持	なし
エラーレベル 1	プログラム処理可能な軽微なエラー	一時停止	全タスク一時停止状態	維持	警告出力
エラーレベル 2	ロボット警告エラー	一時停止	全タスク一時停止状態	維持	警告出力
エラーレベル 3	ロボット異常エラー	全停止	全タスク初期化停止	維持	異常出力
エラーレベル 4	緊急停止エラー	全停止(緊急停止)	全タスク初期化停止	OFF	異常出力
エラーレベル 5	致命的なエラー	全停止(緊急停止)	全タスク初期化停止	OFF	異常出力

エラー「81608FFF」について

これは、プロバイダを使ったプログラム実行時のエラーで、COBOTTA で規定されていないエラーコードという意味です。

詳細はプロバイダガイドの「プロバイダエラーの見方」を参照してください。

コード	RC7 コード	メッセージ	ﾚﾍﾞﾙ	説明	復帰処置
80800001		操作盤のメインページ(Main.pns)が見つかりません。	0	操作盤を表示する際に必要なメインページ(Main.pcs)が見つかりません。	WINCAPS3 からメインページを送信してください。
85800010		ティーチングペンダント通信ソフトの起動に失敗しました。	5	ティーチングペンダント通信ソフトの起動時に重大な障害が発生しました。	コントローラを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。
85800011		ティーチングペンダントの初期化に失敗しました。	5	ティーチングペンダントソフト起動時に重大な障害が発生しました。	コントローラを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。
82800012		3DView の初期化に失敗しました。	2	3D 表示機能の初期化に失敗しました。以後 3D 表示機能は使用不能です。	お使いのハードウェアが 3D 表示機能に対応していることを確認後、再起動してください。
85800013		有効なライセンスがありません。	5	有効なライセンスがありません。	既にライセンスをお持ちの場合は、ライセンスを登録してください。ライセンスをお持ちでない場合は、弊社までご連絡ください。
85800014		アプリケーションの初期化に失敗しました。	5	アプリケーション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。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。
85800015		CaoEngine の生成に失敗しました。	5	CaoEngine の生成に失敗しました。	コントローラを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。
85800016		VRC との接続に失敗しました。	5	VRC との接続に失敗しました。	コントローラを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。
85800017		コントローラの初期化に失敗しました。	5	コントローラ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。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。
85800018		言語 DLL の読み込みに失敗しました。	5	言語 DLL の読み込みに失敗しました。	コントローラを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。
85800019		DLL の読み込みに失敗しました。	5	DLL の読み込みに失敗しました。	コントローラを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。
8080001A		スクリーンセーバの初期化に失敗しました。	0	スクリーンセーバ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。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。
81800100		ティーチングペンダント以外では MsgBox を表示できません。	1	MsgBox はティーチングペンダントでのみ表示可能です。	ティーチングペンダントを接続してください。
81800101		TP 切断中は MsgBox を表示できません。	1	TP 切断中は MsgBox を表示できません。	ティーチングペンダントを接続してください。
81800102		MsgBox 表示最大数を超えました。	1	一度に MsgBox を表示できる数を超えています。	MsgBox を一度に表示する数を減らしてください。
81800103		MsgBox 実行元タスクが起動していません。	1	MsgBox 実行元タスクが起動していないと、MsgBox は表示できません。	MsgBox 実行元タスクを起動してください。
81800104		RemoteTP/VirtualTP 以外では MsgBox を表示できません。	1	MsgBox は RemoteTP/VirtualTP でのみ表示可能です。	MsgBox は RemoteTP/VirtualTP で使用して下さい。

コード	RC7コード	メッセージ	ﾚﾍﾞﾙ	説明	復帰処置
81800200		DENSO Robot Imaging Library との接続に失敗しました。	1	DENSO Robot Imaging Library との接続に失敗しました。	
80800201		ソフトトリガの実行時にエラーが発生しました。	0	ソフトトリガの実行時にエラーが発生しました。	
80800202		画像更新の実行時にエラーが発生しました。	0	画像更新の実行時にエラーが発生しました。	
81800203		DENSO Robot Imaging Library の初期化に失敗しました。	1	DENSO Robot Imaging Library の初期化に失敗しました。	
80800204		内蔵視覚データの保存でエラーが発生しました。	0	内蔵視覚データの保存でエラーが発生しました。	
85800205		ティーチングペンダントと正常に接続できません。	5	ティーチングペンダントとロボット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. ティーチングペンダントケーブルの破損、短絡、接触不良。 2. ティーチングペンダントの故障。	以下の事項を確認し、ティーチングペンダントを再接続して、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. ティーチングペンダント接続ケーブルに損傷、短絡がなく、正常に取り付けられていること。 2. ティーチングペンダントに破損や損傷がないこと。
83800206		ティーチングペンダントと正常に接続できません。(2)	3	ティーチングペンダントとロボット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. ティーチングペンダントケーブルの破損、短絡、接触不良。 2. ティーチングペンダントの故障。	以下の事項を確認し、ティーチングペンダントを再接続して、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. ティーチングペンダント接続ケーブルに損傷、短絡がなく、正常に取り付けられていること。 2. ティーチングペンダントに破損や損傷がないこと。
83600001		実行開始プロシージャがありません。	3	タスク開始時最初に呼ばれる Sub Main がありません。	プログラムを見直し、Sub Main プロシージャを作成してください。
83600002		プロシージャ名が不正です。	3	指定のプロシージャ名が見つかりません。	プログラムを見直し、実在するプロシージャ名を指定してください。
83600003		プロシージャの引数が不正です。	3	プロシージャの引数が正しくありません。	引数の個数、型を見直し、定義に合った引数を指定してください。
83600004		引数の数が不一致です。	3	関数あるいはプロシージャの引数の個数が合っていません。	プログラムを見直し、正しい引数の個数を指定してください。
83600005		ByRef 属性の引数を持つプロシージャの呼び出しはできません。	3	参照先の値が不定になりうるため ByRef 属性で値渡しできません。	引数の属性を ByRef から ByVal 変更、または値渡しにグローバル変数を使用してください。
80600006		実行開始行が不正です。	0	指定された行が正しくありません。	プログラムを見直し、実行可能な行を指定してください。
81600007		引数が不正です。	1	指定された引数は正しくありません。	引数の個数、型を見直し、仕様に合った引数を指定してください。

コード	RC7 コード	メッセージ	レベル	説明	復帰処置
81600008		引数が足りません。	1	関数あるいはプロシージャ呼び出しに必要な引数の個数が不足しています。	プログラムを見直し、正しい引数の個数を指定してください。
81600009		引数が多すぎます。	1	関数あるいはプロシージャ呼び出しに必要以上の引数個数が指定されています。	プログラムを見直し、正しい引数の個数を指定してください。
8160000A		第 1 引数が不正です。	1	第 1 引数の値あるいは変数が正しくありません。	値の範囲、型を見直し、仕様に合った引数を指定してください。
8160000B		第 2 引数が不正です。	1	第 2 引数の値あるいは変数が正しくありません。	値の範囲、型を見直し、仕様に合った引数を指定してください。
8160000C		第 3 引数が不正です。	1	第 3 引数の値あるいは変数が正しくありません。	値の範囲、型を見直し、仕様に合った引数を指定してください。
8160000D		第 4 引数が不正です。	1	第 4 引数として指定された値あるいは変数が正しくありません。	値の範囲、型を見直し、仕様に合った引数を指定してください。
8160000E		第 5 引数が不正です。	1	第 5 引数の値あるいは変数が正しくありません。	値の範囲、型を見直し、仕様に合った引数を指定してください。
8160000F		第 6 引数が不正です。	1	第 6 引数の値あるいは変数が正しくありません。	値の範囲、型を見直し、仕様に合った引数を指定してください。
81600010		第 7 引数が不正です。	1	第 7 引数の値あるいは変数が正しくありません。	値の範囲、型を見直し、仕様に合った引数を指定してください。
81600011		第 8 引数が不正です。	1	第 8 引数の値あるいは変数が正しくありません。	値の範囲、型を見直し、仕様に合った引数を指定してください。
81600012		第 9 引数が不正です。	1	第 9 引数の値あるいは変数が正しくありません。	値の範囲、型を見直し、仕様に合った引数を指定してください。
81600013		第 10 引数が不正です。	1	第 10 引数の値あるいは変数が正しくありません。	値の範囲、型を見直し、仕様に合った引数を指定してください。
83600014	2003	数値範囲外です。	3	引数の値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。
83600015		Fig 値が範囲外です。	3	Fig の値がとりうる範囲にありません。	プログラムを見直し、Fig がとりうる値になるよう変更してください。
83600016		タスクの起動が出来ません。	3	指定タスクが実行できない状態にあるまたは生成されていません。	指定タスクのプログラムを見直し、保存して単独で実行できる状態にしてください。
80600017		設定できない行です。	0	設定できない行が指定されました。	指定行を見直してください。
83600018		内部エラー:変数アクセスに失敗しました。	3	想定外の処理が実行されました。	コントローラを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。
81600019		作成可能なオブジェクトの上限値に達しました。	1	上限値に達したため新規に作成できません。	同時に作成可能なオブジェクトの数を制限してください。

コード	RC7 コード	メッセージ	ﾚﾍﾞﾙ	説明	復帰処置
8160001A		エラー状態のため実行できません。	1	排他オブジェクトがエラー状態です。	排他処理実行中にエラーが発生したタスクのエラー要因を取り除いてください。あるいは ResetMutex ステートメントでエラーリセットを行ってください。
8160001B		不正な ID です。	1	指定の ID に対応するオブジェクトが見つかりません。	指定 ID を見直し、正しい ID を指定してください。
8360001C		スタックオーバーフローです。	3	スタックサイズが上限値に達しました。	ループ処理の見直し、意図する処理であれば VM スタックサイズを増やしてください。
8360001D		スタックアンダーフローです。	3	スタック数が0以下になりました。	ループ処理の見直し、意図する処理であれば VM スタックサイズを増やしてください。
8360001E		パス開始変位量が範囲外です。	3	パス開始変位量がとりうる範囲にありません。	プログラムを見直し、パス開始変位量がとりうる値になるよう変更してください。
8160001F		プロバイダ処理中に停止処理が入りました。	1	プロバイダ処理中に停止処理（非常停止、エラー発生、モード切替、防護停止、自動イネーブル切替等）が入ったため、実行がキャンセルされプログラム停止しました。	再度プログラム起動してください。
83600020		ロボット番号が範囲外です。	3	ロボット番号の値がとりうる範囲にありません。	プログラムを見直し、適切なロボット番号に変更してください。
81600021		作成可能なオブジェクトの上限値に達しました。	1	上限値に達したため新規に作成できません。	同時に作成可能なオブジェクトの数を制限してください。
81600022		不正な ID です。	1	指定の ID に対応するオブジェクトが見つかりません。	指定 ID を見直し、正しい ID を指定してください。
81600023		キューの上限値に達しました。	1	上限値に達したため新規に追加できません。	キューの要素数を減らしてください。
80600024		指定した番号のハンドが有効ではありません。	0	指定した番号のハンドが有効ではありません。	プログラムを見直してください。または指定した番号のハンドを有効にしてください。
83601001		* If に対応する End If がありません。	3	If 〈条件〉 Then 文の後にあるべき End If 文がないか、正しく宣言されていません。	If 〈条件〉 Then から End If の対応を見直して仕様に合った構文にしてください。
83601002		* ElseIf に対応する End If がありません。	3	ElseIf 〈条件〉 Then 文の後にあるべき End If 文がないか、正しく宣言されていません。	ElseIf 〈条件〉 Then から End If の対応を見直して仕様に合った構文にしてください。
83601003		* Else に対応する End If がありません。	3	Else 文の後にあるべき End If 文がないか、正しくありません。	Else から End If の対応を見直して仕様に合った構文にしてください。
83601004		* For に対応する Next がありません。	3	For 文の後にあるべき Next 文がないか、正しくありません。	For から Next の対応を見直して仕様に合った構文にしてください。
83601005		* While に対応する Wend がありません。	3	While 文の後にあるべき Wend 文がないか、正しくありません。	While から Wend の対応を見直して仕様に合った構文にしてください。
83601006		* Do に対応する Loop がありません。	3	Do 文の後にあるべき Loop 文がないか、正しくありません。	Do から Loop の対応を見直して仕様に合った構文にしてください。

コード	RC7 コード	メッセージ	ﾚﾍﾞﾙ	説明	復帰処置
83601007		* Select に対応する End Select がありません。	3	Select 文の後にあるべき End Select 文がないか、正しくありません。	Select Case から End Select の対応を見直して仕様に合った構文にしてください。
83601008		* プロシージャ * に異なる型の引数が指定されています。	3	関数あるいはプロシージャに渡された引数の型が宣言と不整合です。	関数あるいはプロシージャの定義を確認し、定義に合った引数の型を指定してください。
83601009		* プロシージャテーブルに登録できません。	3	メモリ不足で新規確保ができない状態です。	コントローラを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。
8360100A		* 引数 * の配列インデックス指定は定数である必要があります。	3	配列宣言のインデックスが正しくありません。	配列宣言のインデックスに定数を使用してください。
8360100B		* 引数 * は既に宣言されています。	3	引数宣言に同じ名前が指定されています。	引数宣言には重複しない名前を使用してください。
8360100C		* プロシージャ * は既に定義されています。	3	既存のプロシージャ名と重複するため定義できません。	プロシージャの定義を確認し、重複しない名前を使用してください。
8360100D		* 配列のインデックスは定数で指定してください。	3	配列宣言のインデックスが正しくありません。	配列宣言のインデックスに定数を使用してください。
8360100E		* 配列のインデックスに負の値は指定できません。	3	配列宣言のインデックスが正しくありません。	配列宣言を見直し、インデックスには 0 以上の値を使用してください。
8360100F		* 変数 * は既に登録されています。	3	変数の二重定義です。	変数定義を確認し、重複しない名前を使用してください。
83601010		* ラベル * が既に定義されています。	3	ラベルの二重定義です。	ラベル定義を確認し、重複しない名前を使用してください。
83601011		* ラベル * が定義されていません。	3	指定のラベルが見つかりません。	プログラムを見直し、指定のラベル定義を行ってください。
83601012		* defio の開始番号は定数で指定してください。	3	Defio 宣言の I/O 開始番号の指定が正しくありません。	Defio 宣言を確認し、I/O 開始番号に定数を使用してください。
83601013		* マスク値は定数で指定してください。	3	Defio 宣言の I/O マスク値の指定が正しくありません。	Defio 宣言を確認し、マスク値に定数を使用してください。
83601014		* 変数 * の定義が正しくありません。	3	変数定義が仕様にない構文で宣言されています。	変数定義を見直し、仕様に合った構文にしてください。
83601015		* 変数 * の初期値が不正です。	3	変数定義の初期値指定が正しくありません。	変数定義を見直し、変数型に合った定数の値を指定してください。
83601016		* 配列 * に初期値を指定できません。	3	配列宣言が正しくありません。	配列宣言の初期値指定を削除し、代入コードで配列の初期化を行ってください。
83601017		* 予約語(*)のため使用できません。	3	使用されている名前は予約語に該当します。	予約語に該当しない名前を使用してください。
83601018		* 文法エラーです。 *	3	認識できない構文が使われています。	エラー行の文法を見直し、言語仕様に合った構文に修正してください。

コード	RC7 コード	メッセージ	ﾚﾍﾞﾙ	説明	復帰処置
83601019		* パラメータ * の値が範囲外です。	3	指定されたパラメータの値が正しくありません。	パラメータの値を見直し、範囲内の値を指定してください。
8360101A		* ファイルサイズが許される範囲を超えています。	3	ファイルサイズが大きすぎます。	プログラムを分割して一つのファイルサイズが上限を超えないようにしてください。
8360101C		* 変数　* の型は Static 属性が指定できません。	3	静的変数(Static 属性)にできない型を Static に指定しています。	変数の型を I,F,D,V,P,J,T,S 型ののいずれかに変更してください。
8360101D		* 変数　* が宣言前に使用されています。	3	宣言前に変数を使用しています。	使用前に変数宣言を行ってください。
8360101E		* Static 変数を確保できません。	3	これ以上 Static 変数を確保できません。	不要なグローバル変数や他のスタティック変数を削除してください。
83601020		* 配列変数の初期値指定が不正です。	3	2次元以上の配列の初期値を宣言時に指定できません。	二次元以上の配列は実行コードを作成して初期化してください。
83601021		* 配列の初期値の要素数が不正です。	3	初期値の要素数が多すぎます。	配列の要素数、初期値の数を確認してください。
83601022		* 変数の初期値指定が不正です。	3	配列でない変数に配列の初期値が指定されています。	初期値の指定方法を確認してください。
83601023		* 型名(＊)が不正です。	3	変数定義の型指定が正しくありません。	変数型の指定方法を確認してください。
83601025		* Robot*.の指定が有りません。	3	ロボットの指定が有りません。	ロボットを指定してください。
83601FFB		内部エラー:コンパイルエラーが発生しました。	3	想定外の処理が実行されました。	コントローラを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。
83601FFC		内部エラー:コンパイルエラーが発生しました。	3	想定外の処理が実行されました。	コントローラを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。
83601FFD		内部エラー:コンパイルエラーが発生しました。	3	想定外の処理が実行されました。	コントローラを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。
83601FFE		内部エラー:組み込みオブジェクトの登録に失敗しました。	3	想定外の処理が実行されました。	コントローラを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。
83601FFF		内部エラー:コンパイルエラーが発生しました。	3	想定外の処理が実行されました。	コントローラを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。
83602001		* 文字列同士では演算できません。	3	指定の演算子は文字列では適応できません。	プログラムを見直し、適正な演算子を使用してください。
83602002		* VECTOR, POSITION, TRANS 以外の型は許されません。	3	適用できない変数型が指定されています。	変数型を見直し、適切な型に変更してください。
83602003		* POSITION 以外の型は許されません。	3	適用できない変数型が指定されています。	変数型を見直し、適切な型に変更してください。
83602004		* POSITION, TRANS 以外の型は許されません。	3	適用できない変数型が指定されています。	変数型を見直し、適切な型に変更してください。

コード	RC7 コード	メッセージ	ﾚﾍﾞﾙ	説明	復帰処置
83602005		* TRANS 以外の型は許されません。	3	適用できない変数型が指定されています。	変数型を見直し、適切な型に変更してください。
83602006		* JOINT 以外の型は許されません。	3	適用できない変数型が指定されています。	変数型を見直し、適切な型に変更してください。
83602007		* 文字列には許されない演算です。	3	指定の演算子は文字列では適応できません。	プログラムを見直し、適正な演算子を使用してください。
83602008		* 不正な演算です。	3	適用できない演算子が使用されています。	プログラムを見直し、適正な演算子を使用してください。
83602009		* 文字列の内容は式として評価できません。	3	文字列の内容が不正です。	式として表現できる内容に変更してください。
8360200A		* 内部エラー:演算ノードを pop しました。	3	想定外の処理が実行されました。	コントローラを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。
8360200B		* 変数 * は定義されていません。	3	指定の変数が見つかりません。	プログラムを見直し、指定の変数定義を行ってください。
8360200C		* プロシージャ * は値を返すことができません。	3	Sub プロシージャは値を返すことができません。	プログラムを見直し、値を返す必要があれば Function プロシージャに変更してください。
8360200D		* 要素数が不一致です。	3	指定の要素数が間違っていると考えられます。	要素数が使用の変数型(V,P,J,T)の仕様と合っているか確認してください。
8360200E		* 内部エラー:CElementNode を pop しました。	3	想定外の処理が実行されました。	コントローラを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。
8360200F		* 内部エラー:CSValueNode を pop しました。	3	想定外の処理が実行されました。	コントローラを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。
83602010		* 参照型引数に指定できない書式です。	3	参照(ByRef)型引数として扱えない値あるいは変数が指定されています。	プロシージャ呼び出しに渡される引数の型、次元数を見直して定義と合わせてください。
83602011		* 引数の型が合いません。	3	引数の型が正しくありません。	引数の型を見直し、定義に合った型を指定してください。
83602012		* 内部エラー:参照型変数は、ローカルのみ使用可能です。	3	想定外の処理が実行されました。	コントローラを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。
83602013		* 内部エラー:未定義の型が使用されています。	3	想定外の処理が実行されました。	コントローラを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。
83602014		* 関数 * は未定義です。	3	指定の関数あるいはプロシージャ名が見つかりません。	プログラムを見直し、実在するプロシージャ名を指定してください。
83602015		* 関数 * への代入はできません。	3	文法では許可されない構文が記述されています。	プログラムを見直し、仕様に合う構文に変更してください。
83602016		* オブジェクト * は定義されていません。	3	指定のオブジェクトが見つかりません。	プログラムを見直し、指定のオブジェクト変数定義を行ってください。

コード	RC7 コード	メッセージ	ﾚﾍﾞﾙ	説明	復帰処置
83602017		＊ 内部エラー:オブジェクトノードにオブジェクト以外が登録されています。	3	想定外の処理が実行されました。	コントローラを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。
83602018		＊ 内部エラー:オブジェクト関数ノードを pop しました。	3	想定外の処理が実行されました。	コントローラを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。
83602019		＊ 内部エラー:ロボット番号が特定できません。	3	想定外の処理が実行されました。	コントローラを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。
8360201A		＊ ロボット番号(ID: ＊)が不正です。	3	適用できないロボット番号が指定されています。	使用可能なロボット番号を確認し、適切な番号に変更してください。
8360201B		＊ 内部エラー:Arm オブジェクトノードを pop しました。	3	想定外の処理が実行されました。	コントローラを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。
8360201C		＊ 引数の数が合いません。	3	適切な引数個数が指定されていません	仕様を見直し、必要な引数分を指定してください。
8360201D		＊ 引数の型が許されない型です。	3	適用できない値あるいは変数型が使用されています。	プログラムを見直し、適正な型の値あるいは変数を指定してください。
8360201E		＊ 内部エラー:関数ノードを pop しました。	3	想定外の処理が実行されました。	コントローラを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。
8360201F		＊ 内部エラー:LBound/UBound ノードを pop しました。	3	想定外の処理が実行されました。	コントローラを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。
83602020		＊IO 以外の型は許されません。	3	適用できない変数型が指定されています。	変数型を見直し、適切な型に変更してください。
83602021		＊ 整数または実数以外の型は許されません。	3	適用できない変数型が指定されています。	変数型を見直し、適切な型に変更してください。
83602022		＊ 配列の次元数が不正です。	3	適用できない変数型が指定されています。	変数定義を見直し、適切な次元数の配列変数を指定してください。
83602023		＊ ＊ は配列型ではありません。	3	適用できない変数型が指定されています。	変数定義を見直し、配列型の変数を指定してください。
83602024		＊Fig 値が範囲外です。	3	Fig の値がとりうる範囲にありません。	プログラムを見直し、Fig がとりうる値になるよう変更してください。
83602025		＊ ＊ は定義されていません。	3	指定の名前の関数または変数が見つかりません。	プログラムを見直し、指定の名前解決を行ってください。
83602026		＊ 配列の要素数が不正です。	3	適用できない変数型が指定されています。	変数定義を見直し、適切な要素数の配列変数を指定してください。
83602027		＊ 内部エラー:Hand オブジェクトノードを pop しました。	3	想定外の処理が実行されました。	コントローラを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。
83602028		＊ 内部エラー:Pass ノードを pop しました。	3	想定外の処理が実行されました。	コントローラを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。
83602029		＊ ベクトルの演算が不正です。	3	ベクトルとスカラー量の演算は左辺にベクトル、右辺にスカラーを指定してください。	変数定義を見直し、配列型の変数を指定してください。

コード	RC7 コード	メッセージ	ﾚﾍﾞﾙ	説明	復帰処置
8360202A		* +演算の右辺:直値の型が指定されていません。	3	(要素 1,要素 2,...)の型名は省略できません。	省略されている直値の型を見直し、適切な型に指定してください。
8360202D		* 文法が不正です。'['は指定出来ません。	3	括弧の指定が正しくありません。	使用出来る括弧の形を見直し、適切な括弧をに変更してください。
8360202E		* 文法が不正です。'('は指定出来ません。	3	括弧の指定が正しくありません。	使用出来る括弧の形を見直し、適切な括弧をに変更してください。
8360202F		* CC8 では使用できないコマンドです。	3	* CC8 では使用できないコマンドです。	プログラムを見直してください。
83603001		* 引数の型が合いません。	3	引数の型が正しくありません。	引数の型を見直し、定義に合った型を指定してください。
83603002		* VECTOR,POSITION,TRANS 以外の変数型は使用できません。	3	適用できない変数型が指定されています。	変数型を見直し、適切な型に変更してください。
83603003		* 代入する値は整数または実数である必要があります。	3	適用できない値が指定されています。	代入する値を整数または実数に変更してください。
83603004		* POSITION 以外の変数型は使用できません。	3	適用できない変数型が指定されています。	変数型を見直し、適切な型に変更してください。
83603005		* POSITION,TRANS 以外の変数型は使用できません。	3	適用できない変数型が指定されています。	変数型を見直し、適切な型に変更してください。
83603006		* 軸番号は整数または実数である必要があります。	3	適用できない軸番号が指定されています。	軸番号を見直し、適切な値に変更してください。
83603007		* JOINT 以外の変数型は使用できません。	3	適用できない変数型が指定されています。	変数型を見直し、適切な型に変更してください。
83603008		* 代入する値は VECTOR 型である必要があります。	3	適用できない変数型が指定されています。	変数型を見直し、適切な型に変更してください。
83603009		* TRANS 以外の変数型は使用できません。	3	適用できない変数型が指定されています。	変数型を見直し、適切な型に変更してください。
8360300A		* 文字列型では許されない演算です。	3	指定の演算子は文字列では適応できません。	プログラムを見直し、適正な演算子を使用してください。
8360300B		* 文字列は代入できません。	3	適用できない変数型が指定されています。	変数型を見直し、適切な型に変更してください。
8360300C		* If 文と対応していない ElseIf 文があります。	3	If 文がないか、あるいは正しく宣言されていません。	If <条件> Then から ElseIf の対応を見直して仕様に合った構文にしてください。
8360300D		* If 文と対応していない Else 文があります。	3	If 文がないか、あるいは正しく宣言されていません。	If <条件> Then から Else の対応を見直して仕様に合った構文にしてください。
8360300E		* If 文と対応していない End If 文があります。	3	If 文がないか、あるいは正しく宣言されていません。	If <条件> Then から End If の対応を見直して仕様に合った構文にしてください。

コード	RC7 コード	メッセージ	レベル	説明	復帰処置
8360300F		* For 文と対応していない Next 文があります。	3	For 文がないか、あるいは正しく宣言されていません。	For から Next の対応を見直して仕様に合った構文にしてください。
83603010		* Exit For が For-Next 外にあります。	3	For - Next 文がないか、あるいは正しく宣言されていません。	For から Next の対応を見直してその内側に For Exit を記述してください。
83603011		* While 文と対応していない Wend 文があります。	3	While 文がないか、あるいは正しく宣言されていません。	While から Wend の対応を見直して仕様に合った構文にしてください。
83603012		* Do 文と対応していない Loop 文があります。	3	Do 文がないか、あるいは正しく宣言されていません。	Do から Loop の対応を見直して仕様に合った構文にしてください。
83603013		* Do 文および Loop 文の両方に条件式があります。	3	Do - Loop 文の文法が正しくありません。	Do あるいは Loop のいづれか片方にに条件式を指定してください。
83603014		* Exit Do が Do-Loop 外にあります。	3	Do - Loop 文がないか、あるいは正しく宣言されていません。	Do から Loop の対応を見直してその内側に Do Exit を記述してください。
83603015		* Select 文と対応していない Case 文があります。	3	Select 文がないか、あるいは正しく宣言されていません。	Select から Case の対応を見直して仕様に合った構文にしてください。
83603016		* Case 文の演算子が不正です。	3	Case 文で使用可能な演算子ではありません。	Case 文の仕様を見直し、適切な演算子を使用してください。
83603017		* Select 文と対応していない Case Else 文があります。	3	Select 文がないか、あるいは正しく宣言されていません。	Select から Case Else の対応を見直して仕様に合った構文にしてください。
83603018		* Select 文と対応していない End Select 文があります。	3	Select 文がないか、あるいは正しく宣言されていません。	Select から End Select の対応を見直して仕様に合った構文にしてください。
83603019		* 文法が不正です。Exit Sub を使用してください。	3	Function - End Function 構文内で間違って Exit Sub が記述されています。	プロシージャの定義を見直して適切な Exit 文に変更してください。
8360301A		* 文法が不正です。Exit Function を使用してください。	3	Sub - End Sub 構文内で間違って Exit Function が記述されています。	プロシージャの定義を見直して適切な Exit 文に変更してください。
8360301B		* 0 またはラベル名以外が指定されています。	3	GoTo 文のジャンプ先が正しく指定されていません。	目的に応じて GoTo 0 または<ラベル名>を指定してください。
8360301C		* 内部エラー:面定義用の三点が算出できません。	3	想定外の処理が実行されました。	コントローラを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。
8360301D		* POSITION 型以外は指定できません。	3	適用できない変数型が指定されています。	変数型を見直し、適切な型に変更してください。
8360301E		* 代入する値は IO 型である必要があります。	3	適用できない変数型が指定されています。	変数型を見直し、適切な型に変更してください。
8360301F		* イベントプロシージャの定義は固定です。 Sub * (ByVal Sender As Object, ByVal Args As Variant) である必要があります。	3	イベントプロシージャの定義が正しくありません。	イベントプロシージャの定義を見直してください。

コード	RC7 コード	メッセージ	ﾚﾍﾞﾙ	説明	復帰処置
83603020		* VECTOR 型以外は指定できません。	3	適用できない変数型が指定されています。	変数型を見直し、適切な型に変更してください。
83603021		* JOINT 型以外は指定できません。	3	適用できない変数型が指定されています。	変数型を見直し、適切な型に変更してください。
83603022		* 引数が不正です。	3	指定された引数が正しくありません。	引数の数、型、値の範囲を見直して適切な引数を指定してください。
83603023		* 引数が足りません。	3	引数の数が正しくありません。	仕様を見直して必要個数の引数を指定してください。
83603024		* 引数が多すぎます。	3	引数の数が正しくありません。	仕様を見直して必要個数の引数を指定してください。
81603025		* パス開始変位量の指定が不正です。	1	パス開始変位量が正しく指定されていません。	仕様を見直して適切なパス開始変位量を指定してください。
81603026		* 付加軸オプションの指定が不正です。	1	付加軸オプションが正しく指定されていません。	仕様を見直して適切な付加軸オプションを指定してください。
83603027		* SPEED オプションの引数が多すぎます。	3	引数の数が正しくありません。	仕様を見直して必要個数の引数を指定してください。
83603028		* ACCEL オプションの引数が多すぎます。	3	引数の数が正しくありません。	仕様を見直して必要個数の引数を指定してください。
83603029		* SYNC オプションの引数が多すぎます。	3	引数の数が正しくありません。	仕様を見直して必要個数の引数を指定してください。
8360302A		* SYNC オプションの指定が不正です。	3	適用できないオプション(SYNC)が指定されています。	仕様を見直して適切なオプションを指定してください。
8360302B		* ロボット番号が重複しています。	3	ロボット番号(フォロワ/リーダ)の指定が正しくありません。	フォロワおよびリーダのロボット番号を見直して適切な値を指定してください。
8360302C		* オプションが不正です。	3	指定できないオプションが指定されています。	仕様を見直し、適切なオプションを指定してください。
8360302D		* IO 型にのみ Mode オプションを指定してください。	3	適用できない変数型に Mode が指定されています。	変数型を見直し、適切な型に変更してください。
8360302E		* MODE オプションの値範囲外です。	3	指定できない値が指定されています。	仕様を見直し、適切な値を指定してください。
8360302F		* NEXT オプションの指定が不正です。	3	適用できないオプション(NEXT)が指定されています。	仕様を見直して適切なオプションを指定してください。
83603030		* 連続して目標位置を指定することができません。	3	引数の数が正しくありません。	仕様を見直して必要個数の引数を指定してください。
83603031		* パス開始変位の指定が不正です。	3	3 台以上の協調動作では、@0,@e,@c 以外は指定できません。	仕様を見直して適切なオプションを指定してください。
83603032		* PTP 動作と SyncMove オプションは併用できません。	3	SyncMove オプションを使用する場合、PTP 動作は指定できません。	仕様を見直し、適切な補間方法または動作オプションを指定してください。

コード	RC7 コード	メッセージ	ﾚﾍﾞﾙ	説明	復帰処置
83604FFF		＊ 文法エラーです。＊ は不正です。	3	認識できない構文が使われています。	エラー行の文法を見直し、言語仕様に合った構文に修正してください。
83605001		＊ 実数が範囲外です。	3	指定の値がが正しくありません。	仕様を見直し、適切な値を指定してください。
83605002		＊ 整数が範囲外です。	3	指定の値がが正しくありません。	仕様を見直し、適切な値を指定してください。
83605003		＊ 文字列が閉じられていません。	3	文字列指定の書式が正しくありません。	″から″の対応を見直して、対になるように修正してください。
83605004		＊ 文字列の途中でファイルが終了しました。	3	文字列指定の書式が正しくありません。	″から″の対応を見直して、対になるように修正してください。
83605005		ファイル(＊)が開けません。	3	指定のファイルが存在しないか、アクセスできません。	ファイル名を見直し、存在するファイル名に変更してください。
83605101		＊ インクルードファイル(＊)が開けません。	3	指定のファイルが存在しないか、アクセスできません。	ファイル名を見直し、存在するファイル名に変更してください。
81605102		＊ マクロ名が 64 文字を超えて定義されています。	1	マクロ名が上限を超えて指定されています。	マクロ名を 64 文字以内で定義してください。
83605103		＊ マクロ　＊　は既に定義されています	3	マクロの二重定義です。	マクロ定義を確認し、重複しない名前を使用してください。
83605104		＊ インポートファイル(＊)が開けません。	3	指定のファイルが存在しないか、アクセスできません。	ファイル名を見直し、存在するファイル名に変更してください。
83605105		＊ マクロ(＊)が評価できません。	3	指定のマクロが未定義かプリプロセッサでは評価できない定義です。	マクロ定義を見直し、定数として定義してください。
83605106		＊ 0で除算できません。	3	0 の値で除算が行われています。	マクロ定義を見直し、0割を修正してください。
83605109		＊ マクロ(＊　)は再帰的あるいは連続適用数が多過ぎます。	3	マクロが循環するように定義、あるいは一度に適用可能な上限値を超えて定義されています。	マクロ定義を見直してください。
8360510B		＊ #If, #Ifdef, #Ifndef 文と対応していない#Elif, #Elseif 文があります。	3	#If, #Ifdef, #Ifndef 文がないか、あるいは正しく宣言されていません。	#If, #Ifdef, #Ifndef <条件>から#Elif, #Elseif の対応を見直して仕様に合った構文にしてください。
8360510C		＊ #If, #Ifdef, #Ifndef 文と対応していない#Else 文があります。	3	#If, #Ifdef, #Ifndef 文がないか、あるいは正しく宣言されていません。	#If, #Ifdef, #Ifndef <条件>から#Else の対応を見直して仕様に合った構文にしてください。
8360510D		＊ #If, #Ifdef, #Ifndef 文と対応していない#Endif 文があります。	3	#If, #Ifdef, #Ifndef 文がないか、あるいは正しく宣言されていません。	#If, #Ifdef, #Ifndef <条件>から#Endif の対応を見直して仕様に合った構文にしてください。
8360510E		＊ #If に対応する#Endif がありません。	3	#If <条件>文の後にあるべき#Endif 文がないか、正しく宣言されていません。	#If <条件>から#Endif の対応を見直して仕様に合った構文にしてください。
8360510F		＊ #Elif, #Elseif に対応する#Endif がありません。	3	#Elif, #Elseif <条件>文の後にあるべき#Endif 文がないか、正しく宣言されていません。	#Elif, #Elseif <条件>から#Endif の対応を見直して仕様に合った構文にしてください。
83605110		＊ #Else に対応する#Endif がありません。	3	#Else 文の後にあるべき#Endif 文がないか、正しくありません。	#Else から#Endif の対応を見直して仕様に合った構文にしてください。

コード	RC7 コード	メッセージ	ﾚﾍﾞﾙ	説明	復帰処置
83605111		* #Ifdef に対応する#Endif がありません。	3	#Ifdef <条件>文の後にあるべき#Endif 文がないか、正しく宣言されていません。	#Ifdef <条件>から#Endif の対応を見直して仕様に合った構文にしてください。
83605112		* #Ifndef に対応する#Endif がありません。	3	#Ifndef <条件>文の後にあるべき#Endif 文がないか、正しく宣言されていません。	#Ifndef <条件>から#Endif の対応を見直して仕様に合った構文にしてください。
836051FF		内部エラー:コンパイルエラーが発生しました。	3	想定外の処理が実行されました。	コントローラを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。
83605201		* ロボット番号が範囲外です。	3	使用できないロボット番号が指定されています。	使用可能なロボット番号を確認し、適切な番号に変更してください。
83605202		* ハンド番号が範囲外です。	3	使用できないハンド番号が指定されています。	使用可能なハンド番号を確認し、適切な番号に変更してください。
83605203		* 整数が範囲外です。	3	指定の値が正しくありません。	仕様を見直し、適切な値を指定してください。
83605204		* IO 変数領域のインデックスが範囲外です。	3	指定の値が正しくありません。	I/O 割付の範囲を確認し、適切な値を指定してください。
83605205		* グローバル変数のインデックスが範囲外です。	3	指定の値が正しくありません。	グローバル変数の個数を確認し、適切な値を指定してください。
83605206		* 未定義のグローバル変数型です。	3	想定外の処理が実行されました。	コントローラを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。
83605207		* 実数が範囲外です。	3	指定の値が正しくありません。	仕様を見直し、適切な値を指定してください。
83605208		* 全角などの不正な文字コードがあります。	3	プログラム内に不正な文字コードが含まれています。	プログラムを見直し、不正な文字コードを取り除いてください。
83605209		* 文字列が閉じられていません。	3	文字列指定の書式が正しくありません。	"から"の対応を見直して、対になるように修正してください。
8360520A		* 文字列の途中でファイルが終了しました。	3	文字列指定の書式が正しくありません。	"から"の対応を見直して、対になるように修正してください。
8160520B		* ラベル名が 64 文字を超えて定義されています。	1	ラベル定義が不正です。	ラベル名を 64 文字以内にしてください。
8360520C		インクルードファイル(*)が開けません。	3	指定のファイルが存在しないか、アクセスできません。	ファイル名を見直し、存在するファイル名に変更してください。
8160520D		* Else と If の間に空白はあってはいけません。	1	ElseIf 文の記述が正しくありません。	Else と If の間に空白文字を削除してください。
8160520E		* End と If の間に空白が必要です。	1	Else If 文の記述が正しくありません。	End と If の間に空白文字を一つ以上挿入してください。
8360520F		* ロボット番号が範囲外です。	3	使用できないロボット番号が指定されています。	使用可能なロボット番号を確認し、適切な番号に変更してください。
81608FFF		エラーが発生しました。	1	不正な処理が行われました。	操作内容、指定パラメータが正しいか確認し、適切な操作、パラメータ指定を行ってください。

コード	RC7 コード	メッセージ	ﾚﾍﾞﾙ	説明	復帰処置
81608001		パラメータが間違っています。	1	指定パラメータが不正です。	パラメータの値、型、範囲を確認し、適切な値に変更してください。
81608002		アクセスが拒否されました。	1	不正な処理が行われました。	操作内容、指定パラメータが正しいか確認し、適切な操作、パラメータ指定を行ってください。
81608003		インタフェイスがサポートされていません。	1	指定パラメータが不正です。	パラメータの値、型、範囲を確認し、適切な値に変更してください。
81608004		インタフェイスが不明です。	1	指定パラメータが不正です。	パラメータの値、型、範囲を確認し、適切な値に変更してください。
81608005		メンバが見つかりません。	1	指定パラメータが不正です。	パラメータの値、型、範囲を確認し、適切な値に変更してください。
81608006		パラメータが見つかりません。	1	指定パラメータが不正です。	パラメータの値、型、範囲を確認し、適切な値に変更してください。
81608007		種類が一致しません。	1	指定パラメータが不正です。	パラメータの値、型、範囲を確認し、適切な値に変更してください。
81608008		名前が不明です。	1	指定パラメータが不正です。	パラメータの値、型、範囲を確認し、適切な値に変更してください。
81608009		名前付き引数がありません。	1	指定パラメータが不正です。	パラメータの値、型、範囲を確認し、適切な値に変更してください。
8160800A		変数の種類が間違っています。	1	指定パラメータが不正です。	パラメータの値、型、範囲を確認し、適切な値に変更してください。
8160800B		範囲外です。	1	指定パラメータが不正です。	パラメータの値、型、範囲を確認し、適切な値に変更してください。
8160800C	2003	インデックスが無効です。	1	指定パラメータが不正です。	パラメータの値、型、範囲を確認し、適切な値に変更してください。
8160800D		言語が不明です。	1	指定パラメータが不正です。	パラメータの値、型、範囲を確認し、適切な値に変更してください。
8160800E		メモリがロックされています。	1	指定パラメータが不正です。	パラメータの値、型、範囲を確認し、適切な値に変更してください。
8160800F		パラメータの数が無効です。	1	指定パラメータが不正です。	パラメータの値、型、範囲を確認し、適切な値に変更してください。
81608010		パラメータはオプションではありません。	1	指定パラメータが不正です。	パラメータの値、型、範囲を確認し、適切な値に変更してください。
81608011		呼び出し先が無効です。	1	指定パラメータが不正です。	パラメータの値、型、範囲を確認し、適切な値に変更してください。
81608012		コレクションをサポートしません。	1	指定パラメータが不正です。	パラメータの値、型、範囲を確認し、適切な値に変更してください。

コード	RC7 コード	メッセージ	ﾚﾍﾞﾙ	説明	復帰処置
81608013		0 で除算しました。	1	指定パラメータが不正です。	パラメータの値、型、範囲を確認し、適切な値に変更してください。
81608014		バッファが小さすぎます。	1	指定パラメータが不正です。	パラメータの値、型、範囲を確認し、適切な値に変更してください。
81608015		タイムアウトが発生しました。	1	時間内に処理が完了できませんでした。	処理内容を確認し、必要ならタイムアウトの時間を長くしてください。
81608016		実装されていません。	1	想定外の処理が実行されました。	コントローラを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。
81608017		メモリ不足です。	1	コントローラ内の使用メモリ容量が上限値に達しています。	以下の対応を行ってください。 1.不要なタスクを削除する。 2.ローカル変数の総数を減らす。 3.VM スタックサイズの設定値を減らし、タスクを再起動させる
81608018		この操作を完了するのに必要なデータは、まだ利用できません。	1	準備完了前に処理を実行しようとしました。	プログラムの保存を行ってタスクを再生成を行ってください。復帰しない場合はコントローラを再起動してください。
81608019		ポインタが無効です。	1	想定外の処理が実行されました。	コントローラを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。
8160801A		ハンドルが無効です。	1	想定外の処理が実行されました。	コントローラを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。
8160801B		操作は中断されました。	1	処理中の動作が強制的に中断されました。	エラーが発生している場合はコントローラのエラークリアを実行してください。コントローラを再起動してください。
8160801C		エラーが発生しました。	1	システム内部からの一般エラーが返ってきました。	操作内容、指定パラメータが正しいか確認し、適切な操作、パラメータ指定を行ってください。
8160801D		致命的なエラーです。	1	予期しないエラーが発生しました。	コントローラを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。
8160801E		通信接続に失敗しました。	1	通信接続が確立できませんでした。	接続パラメータ、通信設定、指定ポートが使用中でないか、ケーブルの断線がないか確認して再実行を行ってください。
8160801F		送受信が中断されました。	1	処理中の動作が中断されました。	エラーが発生している場合はコントローラのエラークリアを実行してください。コントローラを再起動してください。
83608020		文法チェックされていないため、プログラムは起動できません。	3	文法チェックされていないプログラムは起動することができません。	文法チェック後、再度プログラム起動してください。

コード	RC7 コード	メッセージ	ﾚﾍﾞﾙ	説明	復帰処置
81608021		指定された Public 変数が見つかりません。	1	指定タスクの Public 変数が見つかりませんでした。	プログラムを見直し、指定タスクの Public 変数定義を行ってください。
81608022		指定タスクが起動していません。	1	Public 変数を宣言しているタスクが起動していませんでした。	指定タスクをコンパイルしてください。
81608023		Public 属性でない為アクセスできません。	1	指定された変数は Public 宣言されていない為アクセスできません。	プログラムを見直し、変数を Public 宣言してください。
81608024		配列の次元数が異なります。	1	Public 変数の配列の次元数と引数の配列の次元数が一致しませんでした。	プログラムを見直し、Public 変数の配列の次元数と引数の配列の次元数を一致させてください。
83608025		操作盤タスクは直接起動できません。	3	操作盤タスクは操作盤画面からのみ自動起動されます。	該当する操作盤画面を表示してください。
83608026		ライセンスがありません。	3	ライセンス情報が登録されていません。	既にライセンスをお持ちの場合は、ライセンスを登録してください。ライセンスをお持ちでない場合は、弊社までご連絡ください。
81608027		通信接続が確立されていません。	1	通信先と接続が出来ていません。	Comm.State 関数で接続状態を確認してください。
81608028		通信接続がすでに使用されています。	1	指定の値が正しくありません。	引数の数、型、値の範囲を見直して適切な引数を指定してください。
81608029		静的変数をリストアするのに必要な領域が足りません。	1	静的変数の領域が足りません。	必要ないグローバル変数を削除する等を行い静的変数領域を確保してください。
8160802A		配列の次元毎の要素数が異なります。	1	Public 変数の配列の次元毎の要素数と引数の配列の次元毎の要素数が一致しませんでした。	プログラムを見直し、Public 変数の配列の次元毎の要素数と引数の配列の次元毎の要素数を一致させてください。
8360802B		トレースコードがありません。	3	トレースコード OFF のため、現在行から再実行できません。	プログラムの先頭から実行してください。
8160802C		多機能ペンダントが未接続です。	1	多機能ペンダントが未接続のため実行できません。	多機能ペンダントを接続してから実行してください。
8160802D		教示用ペンダントが未接続です。	1	教示用ペンダントが未接続のため実行できません。	教示用ペンダントを接続してから実行してください。
8560802E		配列の次元数が多すぎます。	5	スタックがオーバーフローしました。	プログラムを見直し、コントローラを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。
8160802F		StackRepair ステートメントの呼び出しが不正です。	1	StackMemorize を実行せずに、StackRepair が呼ばれました。	StackRepair より前に StackMemorize を呼び出してください。
85609FFF		FRAM 例外が発生しました。	5	FRAM データ領域へのアクセスで予期せぬ例外が発生しました。	コントローラを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。
85609001		FRAM データ領域の不整合を検出しました。	5	電源断時に FRAM データが正しく保存できなかった可能性があります。	コントローラを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。
85609002		FRAM データ領域が未初期化または壊れています。	5	FRAM データ領域の不整合を検出しました。	コントローラを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。

コード	RC7 コード	メッセージ	ﾚﾍﾞﾙ	説明	復帰処置
83609003		全変数の合計サイズが変数領域の上限を超えています。	3	指定の変数個数では変数領域が不足するため設定できません。	変数個数の見直しを行って全変数の合計が上限を超えないように値を設定してください。
83609004		変数個数が上限値を超えています。	3	変数個数は 0 から 2147483647 までの範囲です。	範囲以内の値を指定してください。
83609005		変数がロックされています。	3	変数領域が使用中のためアクセスできません。	変数領域のサイズ変更後にアクセスを行ってください。
83609101		Static 変数関連のエラーが発生しました。	3	システム内部からの Static 変数関連の一般エラーが返ってきました。	操作内容、指定パラメータが正しいか確認し、適切な操作、パラメータ指定を行ってください。
85609102		Static 変数の初期化に失敗しました。	5	Static 変数領域の初期化中にエラーが発生しました。	コントローラを再起動または Static 変数領域を初期化してください。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。
85609103		Static 変数の終了処理に失敗しました。	5	Static 変数の終了処理中にエラーが発生しました。	コントローラを再起動または Static 変数領域を初期化してください。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。
83609104		Static 変数の確保済み領域サイズの取得に失敗しました。	3	Static 変数の確保済み領域のサイズの計算中にエラーが発生しました。	コントローラを再起動または Static 変数領域を初期化してください。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。
83609105		Static 変数の空き領域サイズの取得に失敗しました。	3	Static 変数の空き領域のサイズの計算中にエラーが発生しました。	コントローラを再起動または Static 変数領域を初期化してください。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。
83609106		Static 変数を確保できません。	3	これ以上 Static 変数を確保できません。	不要なグローバル変数や他のスタティック変数を削除してください。
83609107		Static 変数を解放に失敗しました。	3	Static 変数の解放中にエラーが発生しました。	コントローラを再起動または Static 変数領域を初期化してください。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。
83609108		Static 変数の書き込みに失敗しました。	3	Static 変数の書き込み中にエラーが発生しました。	コントローラを再起動または Static 変数領域を初期化してください。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。
83609109		Static 変数の読み込みに失敗しました。	3	Static 変数の読み込み中にエラーが発生しました。	コントローラを再起動または Static 変数領域を初期化してください。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。
8360910A		Static 変数の確保可能な ID の取得に失敗しました。	3	Static 変数の確保可能な最小 ID を取得中にエラーが発生しました。	コントローラを再起動または Static 変数領域を初期化してください。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。
8360910B		Static 変数の最適化に失敗しました。	3	Static 変数の最適化中にエラーが発生しました。	コントローラを再起動または Static 変数領域を初期化してください。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。

コード	RC7 コード	メッセージ	ﾚﾍﾞﾙ	説明	復帰処置
8360910C		map ファイルの出力に失敗しました。	3	Static 変数の map ファイルの出力中にエラーが発生しました。	コントローラを再起動または Static 変数領域を初期化してください。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。
8360910D		map ファイル名の取得に失敗しました。	3	Static 変数の map ファイル名の取得中にエラーが発生しました。	コントローラを再起動または Static 変数領域を初期化してください。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。
8360910E		ソース初期化前処理に失敗しました。	3	Static 変数のソース初期化前処理中にエラーが発生しました。	コントローラを再起動または Static 変数領域を初期化してください。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。
8360910F		ソース初期化後処理に失敗しました。	3	Static 変数のソース初期化後処理中にエラーが発生しました。	コントローラを再起動または Static 変数領域を初期化してください。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。
83609110		コンパイル前処理に失敗しました。	3	Static 変数のコンパイル前処理中にエラーが発生しました。	コントローラを再起動または Static 変数領域を初期化してください。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。
83609111		コンパイル後処理に失敗しました。	3	Static 変数のコンパイル後処理中にエラーが発生しました。	コントローラを再起動または Static 変数領域を初期化してください。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。
83609112		ソース削除後処理に失敗しました。	3	Static 変数のソース削除後処理中にエラーが発生しました。	コントローラを再起動または Static 変数領域を初期化してください。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。
83609113		ディレクトリ削除後処理に失敗しました。	3	Static 変数のディレクトリ削除後処理中にエラーが発生しました。	コントローラを再起動または Static 変数領域を初期化してください。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。
83609114		ソース名変更後処理に失敗しました。	3	Static 変数のソース名変更後処理中にエラーが発生しました。	コントローラを再起動または Static 変数領域を初期化してください。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。
83609115		ディレクトリ名変更後処理に失敗しました。	3	Static 変数のディレクトリ名変更後処理中にエラーが発生しました。	コントローラを再起動または Static 変数領域を初期化してください。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。
83609116		実行前処理に失敗しました。	3	Static 変数の実行前処理中にエラーが発生しました。	コントローラを再起動または Static 変数領域を初期化してください。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。
83609117		実行完了後処理に失敗しました。	3	Static 変数の実行完了処理中にエラーが発生しました。	コントローラを再起動または Static 変数領域を初期化してください。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。

コード	RC7 コード	メッセージ	ﾚﾍﾞﾙ	説明	復帰処置
83609118		Static 変数情報取得に失敗しました。	3	Static 変数の変数情報取得中にエラーが発生しました。	コントローラを再起動または Static 変数領域を初期化してください。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。
83609119		Static 変数存在確認に失敗しました。	3	Static 変数の存在確認中にエラーが発生しました。	コントローラを再起動または Static 変数領域を初期化してください。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。
8360911A		Public 変数検索に失敗しました。	3	Public 変数の検索中にエラーが発生しました。	コントローラを再起動または Static 変数領域を初期化してください。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。
8360911B		Static 変数更新に失敗しました。	3	Static 変数の更新中にエラーが発生しました。	コントローラを再起動または Static 変数領域を初期化してください。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。
8360911C		Static 変数領域の読み込みに失敗しました。	3	Static 変数領域の読み込み中にエラーが発生しました。	コントローラを再起動または Static 変数領域を初期化してください。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。
8360911D		Static 変数領域の書き出しに失敗しました。	3	Static 変数領域の書き出し中にエラーが発生しました。	コントローラを再起動または Static 変数領域を初期化してください。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。
8360911E		Static 変数領域の FRAM への書き出しに失敗しました。	3	Static 変数領域の FRAM への書き出し中にエラーが発生しました。	コントローラを再起動または Static 変数領域を初期化してください。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。
8360911F		バックアップデータ作成に失敗しました。	3	Static 変数領域のバックアップデータの作成中にエラーが発生しました。	コントローラを再起動または Static 変数領域を初期化してください。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。
83609120		バックアップデータからのリストアに失敗しました。	3	Static 変数領域のバックアップデータのリストア中にエラーが発生しました。	コントローラを再起動または Static 変数領域を初期化してください。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。
83609121		Static 変数名一覧取得に失敗しました。	3	Static 変数名一覧の取得中にエラーが発生しました。	コントローラを再起動または Static 変数領域を初期化してください。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。
83609122		Static 変数値取得に失敗しました。	3	Static 変数値の取得中にエラーが発生しました。	コントローラを再起動または Static 変数領域を初期化してください。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。
83609123		Static 変数値設定に失敗しました。	3	Static 変数値の設定中にエラーが発生しました。	コントローラを再起動または Static 変数領域を初期化してください。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。

コード	RC7 コード	メッセージ	レベル	説明	復帰処置
83609124		$Next フォルダからのアップデート要求に失敗しました。	3	プロジェクト転送時の$Next フォルダからの Static 変数領域のアップデート要求中にエラーが発生しました。	コントローラを再起動または Static 変数領域を初期化してください。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。
83609125		Static 変数クリアに失敗しました。	3	Static 変数領域のクリアと map ファイルの削除中にエラーが発生しました。	コントローラを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。
83609126		パラメータが間違っています。	3	指定パラメータが不正です。	パラメータの値、型、範囲を確認し、適切な値に変更してください。
83609127		全変数の合計サイズが変数領域の上限を超えています。	3	指定の変数個数では変数領域が不足するため設定できません。	変数個数の見直しを行って全変数の合計が上限を超えないように値を設定してください。
81609128		メモリ不足です。	1	コントローラ内の使用メモリ容量が上限値に達しています。	以下の対応を行ってください。 1.不要なタスクを削除する。 2.ローカル変数の総数を減らす。 3.VM スタックサイズの設定値を減らし、タスクを再起動させる
81609129		範囲外です。	1	指定パラメータが不正です。	パラメータの値、型、範囲を確認し、適切な値に変更してください。
8160912A		文字列の長さが 255 バイトを超えています。	1	文字列型の Static 変数に制限を越える 256 バイト以上のデータを代入しました。	プログラムを見直し 255 バイト以内で処理するようにしてください。
8160912B		静的変数をリストアするのに必要な領域が足りません。	1	静的変数の領域が足りません。	必要ないグローバル変数を削除する等を行い静的変数領域を確保してください。
83581001		EVP のライセンスがありません。	3	ライセンスがありません.	既にライセンスをお持ちの場合は、ライセンスを登録してください。ライセンスをお持ちでない場合は、弊社までご連絡ください。
83581004		画像がありません。	3	カメラ画像もしくはメモリ上の画像の取得に失敗しました。	カメラが正しく設定・接続されているか確認してください。 画像 ID の指定が適切か確認してください。
83581007		EVP プロジェクトファイルが存在しません。	3	存在しない EVP プロジェクトファイル名が指定されました。	EVP プロジェクトファイル名を確認してください。
83581008		EVP プロジェクトファイル読み込みに失敗しました。	3	EVP プロジェクトファイル内のパラメータが異常な値です。	EVP プロジェクトファイルを再度作成し、転送し直してください。
83581009		EVP プロジェクトファイルが指定されていません。	3	AddController の引数でプロジェクトファイルを指定していないか、LoadFile を呼び出していません。	EVP プロジェクトファイルを指定してください。
8358100A		EVP プロジェクトファイル読み込みに失敗しました。	3	EVP プロジェクトファイルで指定されているテンプレート画像がありません。	EVP プロジェクトファイルを再度作成し、転送し直してください。
8358100B		EVP プロジェクトファイル読み込みに失敗しました。	3	EVP プロジェクトファイルで指定されているテンプレート画像のフォーマットが異常です。	EVP プロジェクトファイルを再度作成し、転送し直してください。

コード	RC7 コード	メッセージ	ﾚﾍﾞﾙ	説明	復帰処置
8358100D		EVP プロジェクトファイル読み込みに失敗しました。	3	EVP プロジェクトファイルバージョンが EVP プロバイダバージョンより新しいです.	RC8 バージョンに合った EVP ガイダンスにて、EVP プロジェクトファイルを再度作成し、転送し直してください。
83581051		EVP2 のライセンスがありません。	3	ライセンスがありません.	既にライセンスをお持ちの場合は、ライセンスを登録してください。ライセンスをお持ちでない場合は、弊社までご連絡ください。
83581054		画像がありません。	3	カメラ画像もしくはメモリ上の画像の取得に失敗しました。	カメラが正しく設定・接続されているか確認してください。 画像 ID の指定が適切か確認してください。
83581056		EVP2 のライセンス(1)がありません。	3	ライセンス(1)がありません.	エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
83581057		EVP2 のライセンス認証に失敗しました。	3	EVP2 のライセンスファイルが存在しません。	EVP2 のライセンスファイルを送信してください。
83581058		EVP2 のライセンス認証に失敗しました。	3	EVP2 の USB ドングルキーが挿入されていません。	EVP2 の USB ドングルキーを挿入してください。
83581059		パラメータが間違っています。	3	指定パラメータが不正です。	パラメータの値、型、範囲を確認し、適切な値に変更してください。
8358105A		EVP2 プロジェクトファイルが存在しません。	3	存在しない EVP2 プロジェクトファイル名が指定されました。	EVP2 プロジェクトファイル名を確認してください。
8358105B		EVP2 プロジェクトファイル読み込みに失敗しました。	3	EVP2 プロジェクトファイル内のパラメータが異常な値です。	EVP2 プロジェクトファイルを再度作成し、転送し直してください。
8358105C		EVP2 プロジェクトファイルが指定されていません。	3	AddController の引数でプロジェクトファイルを指定していないか、LoadFile を呼び出していません。	EVP2 プロジェクトファイルを指定してください。
8358105D		EVP2 プロジェクトファイル読み込みに失敗しました。	3	EVP プロジェクトファイルで指定されているテンプレート画像がありません。	EVP2 プロジェクトファイルを再度作成し、転送し直してください。
8358105E		EVP2 プロジェクトがロードされていません。	3	AddController の引数でプロジェクトファイルを指定していないか、LoadFile を呼び出していません。	AddController の引数でプロジェクトファイルを指定するか、LoadFile の引数でプロジェクトファイルを指定して呼び出してください。
8358105F		EVP2 プロジェクトファイル読み込みに失敗しました。	3	EVP2 プロジェクトファイルバージョンが EVP2 プロバイダバージョンより新しいです.	RC8 バージョンに合った EVP2 ガイダンスにて、EVP2 プロジェクトファイルを再度作成し、転送し直してください。
8358107B		既に使われている画像 ID を設定しようとしています。	3	指定した画像 ID は既に使われています。別の画像 ID を設定してください。	別の画像 ID を設定してください。
83581083		サーチタイムアウトです。	3	EVP2 プロジェクトのモデルサーチタイムアウトです。モデルサイズが大きすぎるか、パラメータが不適切である可能性があります。	EVP2 プロジェクトのパラメータを見直してください。

コード	RC7コード	メッセージ	レベル	説明	復帰処置
83585000		電動ハンド 0:意図しないボード異常です。	3	予期しない電動ハンドボードエラーが発生しました。	ロボットコントローラとモータ駆動用の電源を再立上げしてください。それでも発生する場合は弊社までご連絡ください。
83585001		電動ハンド 1:意図しないボード異常です。	3	予期しない電動ハンドボードエラーが発生しました。	ロボットコントローラとモータ駆動用の電源を再立上げしてください。それでも発生する場合は弊社までご連絡ください。
83585002		電動ハンド 2:意図しないボード異常です。	3	予期しない電動ハンドボードエラーが発生しました。	ロボットコントローラとモータ駆動用の電源を再立上げしてください。それでも発生する場合は弊社までご連絡ください。
83585003		電動ハンド 3:意図しないボード異常です。	3	予期しない電動ハンドボードエラーが発生しました。	ロボットコントローラとモータ駆動用の電源を再立上げしてください。それでも発生する場合は弊社までご連絡ください。
83585004		電動ハンド 4:意図しないボード異常です。	3	予期しない電動ハンドボードエラーが発生しました。	ロボットコントローラとモータ駆動用の電源を再立上げしてください。それでも発生する場合は弊社までご連絡ください。
83585005		電動ハンド 5:意図しないボード異常です。	3	予期しない電動ハンドボードエラーが発生しました。	ロボットコントローラとモータ駆動用の電源を再立上げしてください。それでも発生する場合は弊社までご連絡ください。
83585006		電動ハンド 6:意図しないボード異常です。	3	予期しない電動ハンドボードエラーが発生しました。	ロボットコントローラとモータ駆動用の電源を再立上げしてください。それでも発生する場合は弊社までご連絡ください。
83585007		電動ハンド 7:意図しないボード異常です。	3	予期しない電動ハンドボードエラーが発生しました。	ロボットコントローラとモータ駆動用の電源を再立上げしてください。それでも発生する場合は弊社までご連絡ください。
83585010	2A10	電動ハンド 0:オーバロードです。	3	オーバロード(モータ過負荷)が発生しました。次の原因が考えられます。 1.モータの不良。 2.パラメータの不良。 3.電源ラインの容量不足。 4.機構部本体の摩擦が大きい。	説明の番号の項目に対し、下記内容を実施してください。 1.モータの電機子抵抗が低い、モータを手で回したとき異常に重いなどの症状があれば電動ハンド本体を交換。 2.アクチュエータタイプをセットしなおす。 3.電源容量の確認を行い、不足している場合、容量アップ。 4.機構部の可動部が重くないか確認し、再調整する。

コード	RC7 コード	メッセージ	ﾚﾍﾞﾙ	説明	復帰処置
83585011	2A10	電動ハンド 1:オーバロードです。	3	オーバロード(モータ過負荷)が発生しました。次の原因が考えられます。 1.モータの不良。 2.パラメータの不良。 3.電源ラインの容量不足。 4.機構部本体の摩擦が大きい。	説明の番号の項目に対し、下記内容を実施してください。 1.モータの電機子抵抗が低い、モータを手で回したとき異常に重いなどの症状があれば電動ハンド本体を交換。 2.アクチュエータタイプをセットしなおす。 3.電源容量の確認を行い、不足している場合、容量アップ。 4.機構部の可動部が重くないか確認し、再調整する。
83585012	2A10	電動ハンド 2:オーバロードです。	3	オーバロード(モータ過負荷)が発生しました。次の原因が考えられます。 1.モータの不良。 2.パラメータの不良。 3.電源ラインの容量不足。 4.機構部本体の摩擦が大きい。	説明の番号の項目に対し、下記内容を実施してください。 1.モータの電機子抵抗が低い、モータを手で回したとき異常に重いなどの症状があれば電動ハンド本体を交換。 2.アクチュエータタイプをセットしなおす。 3.電源容量の確認を行い、不足している場合、容量アップ。 4.機構部の可動部が重くないか確認し、再調整する。
83585013	2A10	電動ハンド 3:オーバロードです。	3	オーバロード(モータ過負荷)が発生しました。次の原因が考えられます。 1.モータの不良。 2.パラメータの不良。 3.電源ラインの容量不足。 4.機構部本体の摩擦が大きい。	説明の番号の項目に対し、下記内容を実施してください。 1.モータの電機子抵抗が低い、モータを手で回したとき異常に重いなどの症状があれば電動ハンド本体を交換。 2.アクチュエータタイプをセットしなおす。 3.電源容量の確認を行い、不足している場合、容量アップ。 4.機構部の可動部が重くないか確認し、再調整する。
83585014	2A10	電動ハンド 4:オーバロードです。	3	オーバロード(モータ過負荷)が発生しました。次の原因が考えられます。 1.モータの不良。 2.パラメータの不良。 3.電源ラインの容量不足。 4.機構部本体の摩擦が大きい。	説明の番号の項目に対し、下記内容を実施してください。 1.モータの電機子抵抗が低い、モータを手で回したとき異常に重いなどの症状があれば電動ハンド本体を交換。 2.アクチュエータタイプをセットしなおす。 3.電源容量の確認を行い、不足している場合、容量アップ。 4.機構部の可動部が重くないか確認し、再調整する。

コード	RC7 コード	メッセージ	ﾚﾍﾞﾙ	説明	復帰処置
83585015	2A10	電動ハンド 5:オーバロードです。	3	オーバロード(モータ過負荷)が発生しました。次の原因が考えられます。 1.モータの不良。 2.パラメータの不良。 3.電源ラインの容量不足。 4.機構部本体の摩擦が大きい。	説明の番号の項目に対し、下記内容を実施してください。 1.モータの電機子抵抗が低い、モータを手で回したとき異常に重いなどの症状があれば電動ハンド本体を交換。 2.アクチュエータタイプをセットしなおす。 3.電源容量の確認を行い、不足している場合、容量アップ。 4.機構部の可動部が重くないか確認し、再調整する。
83585016	2A10	電動ハンド 6:オーバロードです。	3	オーバロード(モータ過負荷)が発生しました。次の原因が考えられます。 1.モータの不良。 2.パラメータの不良。 3.電源ラインの容量不足。 4.機構部本体の摩擦が大きい。	説明の番号の項目に対し、下記内容を実施してください。 1.モータの電機子抵抗が低い、モータを手で回したとき異常に重いなどの症状があれば電動ハンド本体を交換。 2.アクチュエータタイプをセットしなおす。 3.電源容量の確認を行い、不足している場合、容量アップ。 4.機構部の可動部が重くないか確認し、再調整する。
83585017	2A10	電動ハンド 7:オーバロードです。	3	オーバロード(モータ過負荷)が発生しました。次の原因が考えられます。 1.モータの不良。 2.パラメータの不良。 3.電源ラインの容量不足。 4.機構部本体の摩擦が大きい。	説明の番号の項目に対し、下記内容を実施してください。 1.モータの電機子抵抗が低い、モータを手で回したとき異常に重いなどの症状があれば電動ハンド本体を交換。 2.アクチュエータタイプをセットしなおす。 3.電源容量の確認を行い、不足している場合、容量アップ。 4.機構部の可動部が重くないか確認し、再調整する。
83585020	2A1C	電動ハンド 0:過電流です。	3	過電流が発生しました。次の原因が考えられます。 1.24V 電源 OFF 2.モータの不良 3.電動ハンドコントロールボード不良 4.パラメータの不良	説明の番号の項目に対し、下記内容を実施してください。 1.24V 電源を投入する。 2.配線の確認を行う。 3.電動ハンド本体の交換。 4.電動ハンドコントロールボードの交換。 5.アクチュエータタイプをセットしなおす。

コード	RC7 コード	メッセージ	ﾚﾍﾞﾙ	説明	復帰処置
83585021	2A1C	電動ハンド 1:過電流です。	3	過電流が発生しました。次の原因が考えられます。 1.24V 電源 OFF 2.モータの不良 3.電動ハンドコントロールボード不良 4.パラメータの不良	説明の番号の項目に対し、下記内容を実施してください。 1.24V 電源を投入する。 2.配線の確認を行う。 3.電動ハンド本体の交換。 4.電動ハンドコントロールボードの交換。 5.アクチュエータタイプをセットしなおす。
83585022	2A1C	電動ハンド 2:過電流です。	3	過電流が発生しました。次の原因が考えられます。 1.24V 電源 OFF 2.モータの不良 3.電動ハンドコントロールボード不良 4.パラメータの不良	説明の番号の項目に対し、下記内容を実施してください。 1.24V 電源を投入する。 2.配線の確認を行う。 3.電動ハンド本体の交換。 4.電動ハンドコントロールボードの交換。 5.アクチュエータタイプをセットしなおす。
83585023	2A1C	電動ハンド 3:過電流です。	3	過電流が発生しました。次の原因が考えられます。 1.24V 電源 OFF 2.モータの不良 3.電動ハンドコントロールボード不良 4.パラメータの不良	説明の番号の項目に対し、下記内容を実施してください。 1.24V 電源を投入する。 2.配線の確認を行う。 3.電動ハンド本体の交換。 4.電動ハンドコントロールボードの交換。 5.アクチュエータタイプをセットしなおす。
83585024	2A1C	電動ハンド 4:過電流です。	3	過電流が発生しました。次の原因が考えられます。 1.24V 電源 OFF 2.モータの不良 3.電動ハンドコントロールボード不良 4.パラメータの不良	説明の番号の項目に対し、下記内容を実施してください。 1.24V 電源を投入する。 2.配線の確認を行う。 3.電動ハンド本体の交換。 4.電動ハンドコントロールボードの交換。 5.アクチュエータタイプをセットしなおす。
83585025	2A1C	電動ハンド 5:過電流です。	3	過電流が発生しました。次の原因が考えられます。 1.24V 電源 OFF 2.モータの不良 3.電動ハンドコントロールボード不良 4.パラメータの不良	説明の番号の項目に対し、下記内容を実施してください。 1.24V 電源を投入する。 2.配線の確認を行う。 3.電動ハンド本体の交換。 4.電動ハンドコントロールボードの交換。 5.アクチュエータタイプをセットしなおす。

コード	RC7 コード	メッセージ	ﾚﾍﾞﾙ	説明	復帰処置
83585026	2A1C	電動ハンド 6:過電流です。	3	過電流が発生しました。次の原因が考えられます。 1.24V 電源 OFF 2.モータの不良 3.電動ハンドコントロールボード不良 4.パラメータの不良	説明の番号の項目に対し、下記内容を実施してください。 1.24V 電源を投入する。 2.配線の確認を行う。 3.電動ハンド本体の交換。 4.電動ハンドコントロールボードの交換。 5.アクチュエータタイプをセットしなおす。
83585027	2A1C	電動ハンド 7:過電流です。	3	過電流が発生しました。次の原因が考えられます。 1.24V 電源 OFF 2.モータの不良 3.電動ハンドコントロールボード不良 4.パラメータの不良	説明の番号の項目に対し、下記内容を実施してください。 1.24V 電源を投入する。 2.配線の確認を行う。 3.電動ハンド本体の交換。 4.電動ハンドコントロールボードの交換。 5.アクチュエータタイプをセットしなおす。
83585030	2A11	電動ハンド 0:マシンリファレンスオーバです。	3	エンコーダの Z 相の位置が初期値からずれています。次の原因が考えられます。 1.電動ハンド本体を交換した。 2.原点閉じ側の設定で爪を交換した。 3.エンコーダ Z 相の断線、故障。	説明の番号の項目に対し、下記内容を実施してください。 1.マシンリファレンスクリアを行う。 2.マシンリファレンスクリアを行う。原点を開側にする。 3.電動ハンド本体の交換。
83585031	2A11	電動ハンド 1:マシンリファレンスオーバです。	3	エンコーダの Z 相の位置が初期値からずれています。次の原因が考えられます。 1.電動ハンド本体を交換した。 2.原点閉じ側の設定で爪を交換した。 3.エンコーダ Z 相の断線、故障。	説明の番号の項目に対し、下記内容を実施してください。 1.マシンリファレンスクリアを行う。 2.マシンリファレンスクリアを行う。原点を開側にする。 3.電動ハンド本体の交換。
83585032	2A11	電動ハンド 2:マシンリファレンスオーバです。	3	エンコーダの Z 相の位置が初期値からずれています。次の原因が考えられます。 1.電動ハンド本体を交換した。 2.原点閉じ側の設定で爪を交換した。 3.エンコーダ Z 相の断線、故障。	説明の番号の項目に対し、下記内容を実施してください。 1.マシンリファレンスクリアを行う。 2.マシンリファレンスクリアを行う。原点を開側にする。 3.電動ハンド本体の交換。
83585033	2A11	電動ハンド 3:マシンリファレンスオーバです。	3	エンコーダの Z 相の位置が初期値からずれています。次の原因が考えられます。 1.電動ハンド本体を交換した。 2.原点閉じ側の設定で爪を交換した。 3.エンコーダ Z 相の断線、故障。	説明の番号の項目に対し、下記内容を実施してください。 1.マシンリファレンスクリアを行う。 2.マシンリファレンスクリアを行う。原点を開側にする。 3.電動ハンド本体の交換。

コード	RC7 コード	メッセージ	ﾚﾍﾞﾙ	説明	復帰処置
83585034	2A11	電動ハンド 4:マシンリファレンスオーバです。	3	エンコーダの Z 相の位置が初期値からずれています。次の原因が考えられます。 1.電動ハンド本体を交換した。 2.原点閉じ側の設定で爪を交換した。 3.エンコーダ Z 相の断線、故障。	説明の番号の項目に対し、下記内容を実施してください。 1.マシンリファレンスクリアを行う。 2.マシンリファレンスクリアを行う。原点を開側にする。 3.電動ハンド本体の交換。
83585035	2A11	電動ハンド 5:マシンリファレンスオーバです。	3	エンコーダの Z 相の位置が初期値からずれています。次の原因が考えられます。 1.電動ハンド本体を交換した。 2.原点閉じ側の設定で爪を交換した。 3.エンコーダ Z 相の断線、故障。	説明の番号の項目に対し、下記内容を実施してください。 1.マシンリファレンスクリアを行う。 2.マシンリファレンスクリアを行う。原点を開側にする。 3.電動ハンド本体の交換。
83585036	2A11	電動ハンド 6:マシンリファレンスオーバです。	3	エンコーダの Z 相の位置が初期値からずれています。次の原因が考えられます。 1.電動ハンド本体を交換した。 2.原点閉じ側の設定で爪を交換した。 3.エンコーダ Z 相の断線、故障。	説明の番号の項目に対し、下記内容を実施してください。 1.マシンリファレンスクリアを行う。 2.マシンリファレンスクリアを行う。原点を開側にする。 3.電動ハンド本体の交換。
83585037	2A11	電動ハンド 7:マシンリファレンスオーバです。	3	エンコーダの Z 相の位置が初期値からずれています。次の原因が考えられます。 1.電動ハンド本体を交換した。 2.原点閉じ側の設定で爪を交換した。 3.エンコーダ Z 相の断線、故障。	説明の番号の項目に対し、下記内容を実施してください。 1.マシンリファレンスクリアを行う。 2.マシンリファレンスクリアを行う。原点を開側にする。 3.電動ハンド本体の交換。
83585040	2A12	電動ハンド 0:電源電圧低下です。	3	電源電圧が定格値の 80%以下になりました。	電源容量の確認を行い、不足している場合、容量をアップを実施してください(突き当て原点復帰時、機構部起動時、加減速時等に最も電力を消費します)。
83585041	2A12	電動ハンド 1:電源電圧低下です。	3	電源電圧が定格値の 80%以下になりました。	電源容量の確認を行い、不足している場合、容量をアップを実施してください(突き当て原点復帰時、機構部起動時、加減速時等に最も電力を消費します)。
83585042	2A12	電動ハンド 2:電源電圧低下です。	3	電源電圧が定格値の 80%以下になりました。	電源容量の確認を行い、不足している場合、容量をアップを実施してください(突き当て原点復帰時、機構部起動時、加減速時等に最も電力を消費します)。
83585043	2A12	電動ハンド 3:電源電圧低下です。	3	電源電圧が定格値の 80%以下になりました。	電源容量の確認を行い、不足している場合、容量をアップを実施してください(突き当て原点復帰時、機構部起動時、加減速時等に最も電力を消費します)。
83585044	2A12	電動ハンド 4:電源電圧低下です。	3	電源電圧が定格値の 80%以下になりました。	電源容量の確認を行い、不足している場合、容量をアップを実施してください(突き当て原点復帰時、機構部起動時、加減速時等に最も電力を消費します)。

コード	RC7 コード	メッセージ	ﾚﾍﾞﾙ	説明	復帰処置
83585045	2A12	電動ハンド 5:電源電圧低下です。	3	電源電圧が定格値の 80%以下になりました。	電源容量の確認を行い、不足している場合、容量をアップを実施してください(突き当て原点復帰時、機構部起動時、加減速時等に最も電力を消費します)。
83585046	2A12	電動ハンド 6:電源電圧低下です。	3	電源電圧が定格値の 80%以下になりました。	電源容量の確認を行い、不足している場合、容量をアップを実施してください(突き当て原点復帰時、機構部起動時、加減速時等に最も電力を消費します)。
83585047	2A12	電動ハンド 7:電源電圧低下です。	3	電源電圧が定格値の 80%以下になりました。	電源容量の確認を行い、不足している場合、容量をアップを実施してください(突き当て原点復帰時、機構部起動時、加減速時等に最も電力を消費します)。
83585060	2A13	電動ハンド 0:位置偏差過大です。	3	位置偏差が大きくなりました。次の原因が考えられます。 1.メカロック。 2.加減速移動モードで移動中に衝突した。 3.モータ線の断線、誤配線。 4.パラメータの不良。	説明の番号の項目に対し、下記内容を実施してください。 1.機構部の可動部がメカロックしていないか確認する。 2.移動モード見直し。 3.モータ線、エンコーダ信号線の接続確認。 4.アクチュエータタイプをセットしなおす。
83585061	2A13	電動ハンド 1:位置偏差過大です。	3	位置偏差が大きくなりました。次の原因が考えられます。 1.メカロック。 2.加減速移動モードで移動中に衝突した。 3.モータ線の断線、誤配線。 4.パラメータの不良。	説明の番号の項目に対し、下記内容を実施してください。 1.機構部の可動部がメカロックしていないか確認する。 2.移動モード見直し。 3.モータ線、エンコーダ信号線の接続確認。 4.アクチュエータタイプをセットしなおす。
83585062	2A13	電動ハンド 2:位置偏差過大です。	3	位置偏差が大きくなりました。次の原因が考えられます。 1.メカロック。 2.加減速移動モードで移動中に衝突した。 3.モータ線の断線、誤配線。 4.パラメータの不良。	説明の番号の項目に対し、下記内容を実施してください。 1.機構部の可動部がメカロックしていないか確認する。 2.移動モード見直し。 3.モータ線、エンコーダ信号線の接続確認。 4.アクチュエータタイプをセットしなおす。
83585063	2A13	電動ハンド 3:位置偏差過大です。	3	位置偏差が大きくなりました。次の原因が考えられます。 1.メカロック。 2.加減速移動モードで移動中に衝突した。 3.モータ線の断線、誤配線。 4.パラメータの不良。	説明の番号の項目に対し、下記内容を実施してください。 1.機構部の可動部がメカロックしていないか確認する。 2.移動モード見直し。 3.モータ線、エンコーダ信号線の接続確認。 4.アクチュエータタイプをセットしなおす。

コード	RC7 コード	メッセージ	ﾚﾍﾞﾙ	説明	復帰処置
83585064	2A13	電動ハンド 4:位置偏差過大です。	3	位置偏差が大きくなりました。次の原因が考えられます。 1.メカロック。 2.加減速移動モードで移動中に衝突した。 3.モータ線の断線、誤配線。 4.パラメータの不良。	説明の番号の項目に対し、下記内容を実施してください。 1.機構部の可動部がメカロックしていないか確認する。 2.移動モード見直し。 3.モータ線、エンコーダ信号線の接続確認。 4.アクチュエータタイプをセットしなおす。
83585065	2A13	電動ハンド 5:位置偏差過大です。	3	位置偏差が大きくなりました。次の原因が考えられます。 1.メカロック。 2.加減速移動モードで移動中に衝突した。 3.モータ線の断線、誤配線。 4.パラメータの不良。	説明の番号の項目に対し、下記内容を実施してください。 1.機構部の可動部がメカロックしていないか確認する。 2.移動モード見直し。 3.モータ線、エンコーダ信号線の接続確認。 4.アクチュエータタイプをセットしなおす。
83585066	2A13	電動ハンド 6:位置偏差過大です。	3	位置偏差が大きくなりました。次の原因が考えられます。 1.メカロック。 2.加減速移動モードで移動中に衝突した。 3.モータ線の断線、誤配線。 4.パラメータの不良。	説明の番号の項目に対し、下記内容を実施してください。 1.機構部の可動部がメカロックしていないか確認する。 2.移動モード見直し。 3.モータ線、エンコーダ信号線の接続確認。 4.アクチュエータタイプをセットしなおす。
83585067	2A13	電動ハンド 7:位置偏差過大です。	3	位置偏差が大きくなりました。次の原因が考えられます。 1.メカロック。 2.加減速移動モードで移動中に衝突した。 3.モータ線の断線、誤配線。 4.パラメータの不良。	説明の番号の項目に対し、下記内容を実施してください。 1.機構部の可動部がメカロックしていないか確認する。 2.移動モード見直し。 3.モータ線、エンコーダ信号線の接続確認。 4.アクチュエータタイプをセットしなおす。
83585070	2A14	電動ハンド 0:内部通信異常です。	3	電動ハンドコントロールボードの各素子間のデータ送受信が一定時間行えない状態が発生しました。	ロボットコントローラとモータ駆動用の電源を再立上げしてください。それでも発生する場合は弊社までご連絡ください。
83585071	2A14	電動ハンド 1:内部通信異常です。	3	電動ハンドコントロールボードの各素子間のデータ送受信が一定時間行えない状態が発生しました。	ロボットコントローラとモータ駆動用の電源を再立上げしてください。それでも発生する場合は弊社までご連絡ください。
83585072	2A14	電動ハンド 2:内部通信異常です。	3	電動ハンドコントロールボードの各素子間のデータ送受信が一定時間行えない状態が発生しました。	ロボットコントローラとモータ駆動用の電源を再立上げしてください。それでも発生する場合は弊社までご連絡ください。
83585073	2A14	電動ハンド 3:内部通信異常です。	3	電動ハンドコントロールボードの各素子間のデータ送受信が一定時間行えない状態が発生しました。	ロボットコントローラとモータ駆動用の電源を再立上げしてください。それでも発生する場合は弊社までご連絡ください。

コード	RC7 コード	メッセージ	ﾚﾍﾞﾙ	説明	復帰処置
83585074	2A14	電動ハンド 4:内部通信異常です。	3	電動ハンドコントロールボードの各素子間のデータ送受信が一定時間行えない状態が発生しました。	ロボットコントローラとモータ駆動用の電源を再立上げしてください。それでも発生する場合は弊社までご連絡ください。
83585075	2A14	電動ハンド 5:内部通信異常です。	3	電動ハンドコントロールボードの各素子間のデータ送受信が一定時間行えない状態が発生しました。	ロボットコントローラとモータ駆動用の電源を再立上げしてください。それでも発生する場合は弊社までご連絡ください。
83585076	2A14	電動ハンド 6:内部通信異常です。	3	電動ハンドコントロールボードの各素子間のデータ送受信が一定時間行えない状態が発生しました。	ロボットコントローラとモータ駆動用の電源を再立上げしてください。それでも発生する場合は弊社までご連絡ください。
83585077	2A14	電動ハンド 7:内部通信異常です。	3	電動ハンドコントロールボードの各素子間のデータ送受信が一定時間行えない状態が発生しました。	ロボットコントローラとモータ駆動用の電源を再立上げしてください。それでも発生する場合は弊社までご連絡ください。
83585080	2A15	電動ハンド 0:24V 電源 OFF です。	3	モータ駆動用の DC24V 電源が投入されていません。	下記内容を実施してください。 1.24V 電源を投入する。 2.配線の確認を行う。
83585081	2A15	電動ハンド 1:24V 電源 OFF です。	3	モータ駆動用の DC24V 電源が投入されていません。	下記内容を実施してください。 1.24V 電源を投入する。 2.配線の確認を行う。
83585082	2A15	電動ハンド 2:24V 電源 OFF です。	3	モータ駆動用の DC24V 電源が投入されていません。	下記内容を実施してください。 1.24V 電源を投入する。 2.配線の確認を行う。
83585083	2A15	電動ハンド 3:24V 電源 OFF です。	3	モータ駆動用の DC24V 電源が投入されていません。	下記内容を実施してください。 1.24V 電源を投入する。 2.配線の確認を行う。
83585084	2A15	電動ハンド 4:24V 電源 OFF です。	3	モータ駆動用の DC24V 電源が投入されていません。	下記内容を実施してください。 1.24V 電源を投入する。 2.配線の確認を行う。
83585085	2A15	電動ハンド 5:24V 電源 OFF です。	3	モータ駆動用の DC24V 電源が投入されていません。	下記内容を実施してください。 1.24V 電源を投入する。 2.配線の確認を行う。
83585086	2A15	電動ハンド 6:24V 電源 OFF です。	3	モータ駆動用の DC24V 電源が投入されていません。	下記内容を実施してください。 1.24V 電源を投入する。 2.配線の確認を行う。
83585087	2A15	電動ハンド 7:24V 電源 OFF です。	3	モータ駆動用の DC24V 電源が投入されていません。	下記内容を実施してください。 1.24V 電源を投入する。 2.配線の確認を行う。

コード	RC7コード	メッセージ	ﾚﾍﾞﾙ	説明	復帰処置
83585090	2A16	電動ハンド 0:システム異常 1 です。	3	電動ハンドコントロールボードのシステムが異常となりました。	下記内容を実施してください。 1.近くにノイズ発生源がある場合は遠ざけるなどしノイズの影響を受けないようにする。 2.ロボットコントローラとモータ駆動用の電源を再立上げしてください。それでも発生する場合は弊社までご連絡ください。
83585091	2A16	電動ハンド 1:システム異常 1 です。	3	電動ハンドコントロールボードのシステムが異常となりました。	下記内容を実施してください。 1.近くにノイズ発生源がある場合は遠ざけるなどしノイズの影響を受けないようにする。 2.ロボットコントローラとモータ駆動用の電源を再立上げしてください。それでも発生する場合は弊社までご連絡ください。
83585092	2A16	電動ハンド 2:システム異常 1 です。	3	電動ハンドコントロールボードのシステムが異常となりました。	下記内容を実施してください。 1.近くにノイズ発生源がある場合は遠ざけるなどしノイズの影響を受けないようにする。 2.ロボットコントローラとモータ駆動用の電源を再立上げしてください。それでも発生する場合は弊社までご連絡ください。
83585093	2A16	電動ハンド 3:システム異常 1 です。	3	電動ハンドコントロールボードのシステムが異常となりました。	下記内容を実施してください。 1.近くにノイズ発生源がある場合は遠ざけるなどしノイズの影響を受けないようにする。 2.ロボットコントローラとモータ駆動用の電源を再立上げしてください。それでも発生する場合は弊社までご連絡ください。
83585094	2A16	電動ハンド 4:システム異常 1 です。	3	電動ハンドコントロールボードのシステムが異常となりました。	下記内容を実施してください。 1.近くにノイズ発生源がある場合は遠ざけるなどしノイズの影響を受けないようにする。 2.ロボットコントローラとモータ駆動用の電源を再立上げしてください。それでも発生する場合は弊社までご連絡ください。
83585095	2A16	電動ハンド 5:システム異常 1 です。	3	電動ハンドコントロールボードのシステムが異常となりました。	下記内容を実施してください。 1.近くにノイズ発生源がある場合は遠ざけるなどしノイズの影響を受けないようにする。 2.ロボットコントローラとモータ駆動用の電源を再立上げしてください。それでも発生する場合は弊社までご連絡ください。

コード	RC7コード	メッセージ	ﾚﾍﾞﾙ	説明	復帰処置
83585096	2A16	電動ハンド 6:システム異常 1 です。	3	電動ハンドコントロールボードのシステムが異常となりました。	下記内容を実施してください。 1.近くにノイズ発生源がある場合は遠ざけるなどしノイズの影響を受けないようにする。 2.ロボットコントローラとモータ駆動用の電源を再立上げしてください。それでも発生する場合は弊社までご連絡ください。
83585097	2A16	電動ハンド 7:システム異常 1 です。	3	電動ハンドコントロールボードのシステムが異常となりました。	下記内容を実施してください。 1.近くにノイズ発生源がある場合は遠ざけるなどしノイズの影響を受けないようにする。 2.ロボットコントローラとモータ駆動用の電源を再立上げしてください。それでも発生する場合は弊社までご連絡ください。
835850A0	2A17	電動ハンド 0:フィードバックエラー 1 です。	3	モータの力制御に失敗しました。次の原因が考えられます。 1.電源投入時の初期処理の不具合により励磁位置とエンコーダ位置が合っていない。 2.外部ノイズなどによるエンコーダのカウントミス。	説明の番号の項目に対し、下記内容を実施してください。 1.電源を再投入し、爪に外力が加わっていないことを確認して原点復帰を行う。 2..近くにノイズ発生源がある場合は遠ざけるなどしノイズの影響を受けないようにしてください。
835850A1	2A17	電動ハンド 1:フィードバックエラー 1 です。	3	モータの力制御に失敗しました。次の原因が考えられます。 1.電源投入時の初期処理の不具合により励磁位置とエンコーダ位置が合っていない。 2.外部ノイズなどによるエンコーダのカウントミス。	説明の番号の項目に対し、下記内容を実施してください。 1.電源を再投入し、爪に外力が加わっていないことを確認して原点復帰を行う。 2..近くにノイズ発生源がある場合は遠ざけるなどしノイズの影響を受けないようにしてください。
835850A2	2A17	電動ハンド 2:フィードバックエラー 1 です。	3	モータの力制御に失敗しました。次の原因が考えられます。 1.電源投入時の初期処理の不具合により励磁位置とエンコーダ位置が合っていない。 2.外部ノイズなどによるエンコーダのカウントミス。	説明の番号の項目に対し、下記内容を実施してください。 1.電源を再投入し、爪に外力が加わっていないことを確認して原点復帰を行う。 2..近くにノイズ発生源がある場合は遠ざけるなどしノイズの影響を受けないようにしてください。
835850A3	2A17	電動ハンド 3:フィードバックエラー 1 です。	3	モータの力制御に失敗しました。次の原因が考えられます。 1.電源投入時の初期処理の不具合により励磁位置とエンコーダ位置が合っていない。 2.外部ノイズなどによるエンコーダのカウントミス。	説明の番号の項目に対し、下記内容を実施してください。 1.電源を再投入し、爪に外力が加わっていないことを確認して原点復帰を行う。 2..近くにノイズ発生源がある場合は遠ざけるなどしノイズの影響を受けないようにしてください。

コード	RC7 コード	メッセージ	ﾚﾍﾞﾙ	説明	復帰処置
835850A4	2A17	電動ハンド 4:フィードバックエラー 1 です。	3	モータの力制御に失敗しました。次の原因が考えられます。 1.電源投入時の初期処理の不具合により励磁位置とエンコーダ位置が合っていない。 2.外部ノイズなどによるエンコーダのカウントミス。	説明の番号の項目に対し、下記内容を実施してください。 1.電源を再投入し、爪に外力が加わっていないことを確認して原点復帰を行う。 2..近くにノイズ発生源がある場合は遠ざけるなどしノイズの影響を受けないようにしてください。
835850A5	2A17	電動ハンド 5:フィードバックエラー 1 です。	3	モータの力制御に失敗しました。次の原因が考えられます。 1.電源投入時の初期処理の不具合により励磁位置とエンコーダ位置が合っていない。 2.外部ノイズなどによるエンコーダのカウントミス。	説明の番号の項目に対し、下記内容を実施してください。 1.電源を再投入し、爪に外力が加わっていないことを確認して原点復帰を行う。 2..近くにノイズ発生源がある場合は遠ざけるなどしノイズの影響を受けないようにしてください。
835850A6	2A17	電動ハンド 6:フィードバックエラー 1 です。	3	モータの力制御に失敗しました。次の原因が考えられます。 1.電源投入時の初期処理の不具合により励磁位置とエンコーダ位置が合っていない。 2.外部ノイズなどによるエンコーダのカウントミス。	説明の番号の項目に対し、下記内容を実施してください。 1.電源を再投入し、爪に外力が加わっていないことを確認して原点復帰を行う。 2..近くにノイズ発生源がある場合は遠ざけるなどしノイズの影響を受けないようにしてください。
835850A7	2A17	電動ハンド 7:フィードバックエラー 1 です。	3	モータの力制御に失敗しました。次の原因が考えられます。 1.電源投入時の初期処理の不具合により励磁位置とエンコーダ位置が合っていない。 2.外部ノイズなどによるエンコーダのカウントミス。	説明の番号の項目に対し、下記内容を実施してください。 1.電源を再投入し、爪に外力が加わっていないことを確認して原点復帰を行う。 2..近くにノイズ発生源がある場合は遠ざけるなどしノイズの影響を受けないようにしてください。
835850B0	2A18	電動ハンド 0:フィードバックエラー 2 です。	3	モータの力制御に失敗しました。次の原因が考えられます。 1.エンコーダ信号線の断線 2.スライドブロックが固定されている。	説明の番号の項目に対し、下記内容を実施してください。 1.エンコーダ信号線の接続確認。 2.固定の解除。
835850B1	2A18	電動ハンド 1:フィードバックエラー 2 です。	3	モータの力制御に失敗しました。次の原因が考えられます。 1.エンコーダ信号線の断線 2.スライドブロックが固定されている。	説明の番号の項目に対し、下記内容を実施してください。 1.エンコーダ信号線の接続確認。 2.固定の解除。
835850B2	2A18	電動ハンド 2:フィードバックエラー 2 です。	3	モータの力制御に失敗しました。次の原因が考えられます。 1.エンコーダ信号線の断線 2.スライドブロックが固定されている。	説明の番号の項目に対し、下記内容を実施してください。 1.エンコーダ信号線の接続確認。 2.固定の解除。

コード	RC7 コード	メッセージ	ﾚﾍﾞﾙ	説明	復帰処置
835850B3	2A18	電動ハンド 3:フィードバックエラー 2 です。	3	モータの力制御に失敗しました。次の原因が考えられます。 1.エンコーダ信号線の断線 2.スライドブロックが固定されている。	説明の番号の項目に対し、下記内容を実施してください。 1.エンコーダ信号線の接続確認。 2.固定の解除。
835850B4	2A18	電動ハンド 4:フィードバックエラー 2 です。	3	モータの力制御に失敗しました。次の原因が考えられます。 1.エンコーダ信号線の断線 2.スライドブロックが固定されている。	説明の番号の項目に対し、下記内容を実施してください。 1.エンコーダ信号線の接続確認。 2.固定の解除。
835850B5	2A18	電動ハンド 5:フィードバックエラー 2 です。	3	モータの力制御に失敗しました。次の原因が考えられます。 1.エンコーダ信号線の断線 2.スライドブロックが固定されている。	説明の番号の項目に対し、下記内容を実施してください。 1.エンコーダ信号線の接続確認。 2.固定の解除。
835850B6	2A18	電動ハンド 6:フィードバックエラー 2 です。	3	モータの力制御に失敗しました。次の原因が考えられます。 1.エンコーダ信号線の断線 2.スライドブロックが固定されている。	説明の番号の項目に対し、下記内容を実施してください。 1.エンコーダ信号線の接続確認。 2.固定の解除。
835850B7	2A18	電動ハンド 7:フィードバックエラー 2 です。	3	モータの力制御に失敗しました。次の原因が考えられます。 1.エンコーダ信号線の断線 2.スライドブロックが固定されている。	説明の番号の項目に対し、下記内容を実施してください。 1.エンコーダ信号線の接続確認。 2.固定の解除。
835850C0	2A19	電動ハンド 0:電圧異常です。	3	過電圧が発生しました。次の原因が考えられます。 1.回生による電源電圧上昇 2.モータ駆動電源電圧の間違い	説明の番号の項目に対し、下記内容を実施してください。 1.機構部の動作デューティを下げる。 2.モータ駆動電源電圧確認。
835850C1	2A19	電動ハンド 1:電圧異常です。	3	過電圧が発生しました。次の原因が考えられます。 1.回生による電源電圧上昇 2.モータ駆動電源電圧の間違い	説明の番号の項目に対し、下記内容を実施してください。 1.機構部の動作デューティを下げる。 2.モータ駆動電源電圧確認。
835850C2	2A19	電動ハンド 2:電圧異常です。	3	過電圧が発生しました。次の原因が考えられます。 1.回生による電源電圧上昇 2.モータ駆動電源電圧の間違い	説明の番号の項目に対し、下記内容を実施してください。 1.機構部の動作デューティを下げる。 2.モータ駆動電源電圧確認。
835850C3	2A19	電動ハンド 3:電圧異常です。	3	過電圧が発生しました。次の原因が考えられます。 1.回生による電源電圧上昇 2.モータ駆動電源電圧の間違い	説明の番号の項目に対し、下記内容を実施してください。 1.機構部の動作デューティを下げる。 2.モータ駆動電源電圧確認。

コード	RC7 コード	メッセージ	ﾚﾍﾞﾙ	説明	復帰処置
835850C4	2A19	電動ハンド 4:電圧異常です。	3	過電圧が発生しました。次の原因が考えられます。 1.回生による電源電圧上昇 2.モータ駆動電源電圧の間違い	説明の番号の項目に対し、下記内容を実施してください。 1.機構部の動作デューティを下げる。 2.モータ駆動電源電圧確認。
835850C5	2A19	電動ハンド 5:電圧異常です。	3	過電圧が発生しました。次の原因が考えられます。 1.回生による電源電圧上昇 2.モータ駆動電源電圧の間違い	説明の番号の項目に対し、下記内容を実施してください。 1.機構部の動作デューティを下げる。 2.モータ駆動電源電圧確認。
835850C6	2A19	電動ハンド 6:電圧異常です。	3	過電圧が発生しました。次の原因が考えられます。 1.回生による電源電圧上昇 2.モータ駆動電源電圧の間違い	説明の番号の項目に対し、下記内容を実施してください。 1.機構部の動作デューティを下げる。 2.モータ駆動電源電圧確認。
835850C7	2A19	電動ハンド 7:電圧異常です。	3	過電圧が発生しました。次の原因が考えられます。 1.回生による電源電圧上昇 2.モータ駆動電源電圧の間違い	説明の番号の項目に対し、下記内容を実施してください。 1.機構部の動作デューティを下げる。 2.モータ駆動電源電圧確認。
835850D0	2A1A	電動ハンド 0:システム異常 2 です。	3	電動ハンドコントロールボードのシステムが異常となりました。	下記内容を実施してください。 1.近くにノイズ発生源がある場合は遠ざけるなどしノイズの影響を受けないようにする。 2.ロボットコントローラとモータ駆動用の電源を再立上げしてください。それでも発生する場合は弊社までご連絡ください。
835850D1	2A1A	電動ハンド 1:システム異常 2 です。	3	電動ハンドコントロールボードのシステムが異常となりました。	下記内容を実施してください。 1.近くにノイズ発生源がある場合は遠ざけるなどしノイズの影響を受けないようにする。 2.ロボットコントローラとモータ駆動用の電源を再立上げしてください。それでも発生する場合は弊社までご連絡ください。
835850D2	2A1A	電動ハンド 2:システム異常 2 です。	3	電動ハンドコントロールボードのシステムが異常となりました。	下記内容を実施してください。 1.近くにノイズ発生源がある場合は遠ざけるなどしノイズの影響を受けないようにする。 2.ロボットコントローラとモータ駆動用の電源を再立上げしてください。それでも発生する場合は弊社までご連絡ください。

コード	RC7コード	メッセージ	ﾚﾍﾞﾙ	説明	復帰処置
835850D3	2A1A	電動ハンド 3:システム異常 2 です。	3	電動ハンドコントロールボードのシステムが異常となりました。	下記内容を実施してください。 1.近くにノイズ発生源がある場合は遠ざけるなどしノイズの影響を受けないようにする。 2.ロボットコントローラとモータ駆動用の電源を再立上げしてください。それでも発生する場合は弊社までご連絡ください。
835850D4	2A1A	電動ハンド 4:システム異常 2 です。	3	電動ハンドコントロールボードのシステムが異常となりました。	下記内容を実施してください。 1.近くにノイズ発生源がある場合は遠ざけるなどしノイズの影響を受けないようにする。 2.ロボットコントローラとモータ駆動用の電源を再立上げしてください。それでも発生する場合は弊社までご連絡ください。
835850D5	2A1A	電動ハンド 5:システム異常 2 です。	3	電動ハンドコントロールボードのシステムが異常となりました。	下記内容を実施してください。 1.近くにノイズ発生源がある場合は遠ざけるなどしノイズの影響を受けないようにする。 2.ロボットコントローラとモータ駆動用の電源を再立上げしてください。それでも発生する場合は弊社までご連絡ください。
835850D6	2A1A	電動ハンド 6:システム異常 2 です。	3	電動ハンドコントロールボードのシステムが異常となりました。	下記内容を実施してください。 1.近くにノイズ発生源がある場合は遠ざけるなどしノイズの影響を受けないようにする。 2.ロボットコントローラとモータ駆動用の電源を再立上げしてください。それでも発生する場合は弊社までご連絡ください。
835850D7	2A1A	電動ハンド 7:システム異常 2 です。	3	電動ハンドコントロールボードのシステムが異常となりました。	下記内容を実施してください。 1.近くにノイズ発生源がある場合は遠ざけるなどしノイズの影響を受けないようにする。 2.ロボットコントローラとモータ駆動用の電源を再立上げしてください。それでも発生する場合は弊社までご連絡ください。
835850E0	2A1B	電動ハンド 0:フィードバックエラー 3 です。	3	モータの力制御に失敗しました。モータ線の断線、誤接続が考えられます。	モータ線の接続確認を行ってください。
835850E1	2A1B	電動ハンド 1:フィードバックエラー 3 です。	3	モータの力制御に失敗しました。モータ線の断線、誤接続が考えられます。	モータ線の接続確認を行ってください。
835850E2	2A1B	電動ハンド 2:フィードバックエラー 3 です。	3	モータの力制御に失敗しました。モータ線の断線、誤接続が考えられます。	モータ線の接続確認を行ってください。

コード	RC7 コード	メッセージ	ﾚﾍﾞﾙ	説明	復帰処置
835850E3	2A1B	電動ハンド 3:フィードバックエラー 3 です。	3	モータの力制御に失敗しました。モータ線の断線、誤接続が考えられます。	モータ線の接続確認を行ってください。
835850E4	2A1B	電動ハンド 4:フィードバックエラー 3 です。	3	モータの力制御に失敗しました。モータ線の断線、誤接続が考えられます。	モータ線の接続確認を行ってください。
835850E5	2A1B	電動ハンド 5:フィードバックエラー 3 です。	3	モータの力制御に失敗しました。モータ線の断線、誤接続が考えられます。	モータ線の接続確認を行ってください。
835850E6	2A1B	電動ハンド 6:フィードバックエラー 3 です。	3	モータの力制御に失敗しました。モータ線の断線、誤接続が考えられます。	モータ線の接続確認を行ってください。
835850E7	2A1B	電動ハンド 7:フィードバックエラー 3 です。	3	モータの力制御に失敗しました。モータ線の断線、誤接続が考えられます。	モータ線の接続確認を行ってください。
83585200	2A20	電動ハンド 0:ソフトウェアリミットオーバです。	3	ジョグ送り、ダイレクトティーチング、ティーチングプレイバック中にソフトウェアリミットの範囲を超えた位置が指定されました。	下記内容を実施してください。 1.移動先の位置の見直し。 2.ソフトウェアリミットの見直し。
83585201	2A20	電動ハンド 1:ソフトウェアリミットオーバです。	3	ジョグ送り、ダイレクトティーチング、ティーチングプレイバック中にソフトウェアリミットの範囲を超えた位置が指定されました。	下記内容を実施してください。 1.移動先の位置の見直し。 2.ソフトウェアリミットの見直し。
83585202	2A20	電動ハンド 2:ソフトウェアリミットオーバです。	3	ジョグ送り、ダイレクトティーチング、ティーチングプレイバック中にソフトウェアリミットの範囲を超えた位置が指定されました。	下記内容を実施してください。 1.移動先の位置の見直し。 2.ソフトウェアリミットの見直し。
83585203	2A20	電動ハンド 3:ソフトウェアリミットオーバです。	3	ジョグ送り、ダイレクトティーチング、ティーチングプレイバック中にソフトウェアリミットの範囲を超えた位置が指定されました。	下記内容を実施してください。 1.移動先の位置の見直し。 2.ソフトウェアリミットの見直し。
83585204	2A20	電動ハンド 4:ソフトウェアリミットオーバです。	3	ジョグ送り、ダイレクトティーチング、ティーチングプレイバック中にソフトウェアリミットの範囲を超えた位置が指定されました。	下記内容を実施してください。 1.移動先の位置の見直し。 2.ソフトウェアリミットの見直し。
83585205	2A20	電動ハンド 5:ソフトウェアリミットオーバです。	3	ジョグ送り、ダイレクトティーチング、ティーチングプレイバック中にソフトウェアリミットの範囲を超えた位置が指定されました。	下記内容を実施してください。 1.移動先の位置の見直し。 2.ソフトウェアリミットの見直し。
83585206	2A20	電動ハンド 6:ソフトウェアリミットオーバです。	3	ジョグ送り、ダイレクトティーチング、ティーチングプレイバック中にソフトウェアリミットの範囲を超えた位置が指定されました。	下記内容を実施してください。 1.移動先の位置の見直し。 2.ソフトウェアリミットの見直し。
83585207	2A20	電動ハンド 7:ソフトウェアリミットオーバです。	3	ジョグ送り、ダイレクトティーチング、ティーチングプレイバック中にソフトウェアリミットの範囲を超えた位置が指定されました。	下記内容を実施してください。 1.移動先の位置の見直し。 2.ソフトウェアリミットの見直し。
83585230	2A21	電動ハンド 0:原点未了です。	3	原点復帰を実施していない状態で移動命令を実行しようとしました。	原点復帰を行ってください。

コード	RC7 コード	メッセージ	ﾚﾍﾞﾙ	説明	復帰処置
83585231	2A21	電動ハンド 1:原点未了です。	3	原点復帰を実施していない状態で移動命令を実行しようとしました。	原点復帰を行ってください。
83585232	2A21	電動ハンド 2:原点未了です。	3	原点復帰を実施していない状態で移動命令を実行しようとしました。	原点復帰を行ってください。
83585233	2A21	電動ハンド 3:原点未了です。	3	原点復帰を実施していない状態で移動命令を実行しようとしました。	原点復帰を行ってください。
83585234	2A21	電動ハンド 4:原点未了です。	3	原点復帰を実施していない状態で移動命令を実行しようとしました。	原点復帰を行ってください。
83585235	2A21	電動ハンド 5:原点未了です。	3	原点復帰を実施していない状態で移動命令を実行しようとしました。	原点復帰を行ってください。
83585236	2A21	電動ハンド 6:原点未了です。	3	原点復帰を実施していない状態で移動命令を実行しようとしました。	原点復帰を行ってください。
83585237	2A21	電動ハンド 7:原点未了です。	3	原点復帰を実施していない状態で移動命令を実行しようとしました。	原点復帰を行ってください。
83585240	2A22	電動ハンド 0:モータ OFF です。	3	モータ OFF 時に移動命令を実行しようとしました。	モータ ON を行ってください。
83585241	2A22	電動ハンド 1:モータ OFF です。	3	モータ OFF 時に移動命令を実行しようとしました。	モータ ON を行ってください。
83585242	2A22	電動ハンド 2:モータ OFF です。	3	モータ OFF 時に移動命令を実行しようとしました。	モータ ON を行ってください。
83585243	2A22	電動ハンド 3:モータ OFF です。	3	モータ OFF 時に移動命令を実行しようとしました。	モータ ON を行ってください。
83585244	2A22	電動ハンド 4:モータ OFF です。	3	モータ OFF 時に移動命令を実行しようとしました。	モータ ON を行ってください。
83585245	2A22	電動ハンド 5:モータ OFF です。	3	モータ OFF 時に移動命令を実行しようとしました。	モータ ON を行ってください。
83585246	2A22	電動ハンド 6:モータ OFF です。	3	モータ OFF 時に移動命令を実行しようとしました。	モータ ON を行ってください。
83585247	2A22	電動ハンド 7:モータ OFF です。	3	モータ OFF 時に移動命令を実行しようとしました。	モータ ON を行ってください。
83585250		電動ハンド 0:インタロックです。	3	インタロック時にコマンド命令を実行しようとしました。	ロボットコントローラとモータ駆動用の電源を再立上げしてください。それでも発生する場合は弊社までご連絡ください。
83585251		電動ハンド 1:インタロックです。	3	インタロック時にコマンド命令を実行しようとしました。	ロボットコントローラとモータ駆動用の電源を再立上げしてください。それでも発生する場合は弊社までご連絡ください。
83585252		電動ハンド 2:インタロックです。	3	インタロック時にコマンド命令を実行しようとしました。	ロボットコントローラとモータ駆動用の電源を再立上げしてください。それでも発生する場合は弊社までご連絡ください。
83585253		電動ハンド 3:インタロックです。	3	インタロック時にコマンド命令を実行しようとしました。	ロボットコントローラとモータ駆動用の電源を再立上げしてください。それでも発生する場合は弊社までご連絡ください。

コード	RC7 コード	メッセージ	ﾚﾍﾞﾙ	説明	復帰処置
83585254		電動ハンド 4:インタロックです。	3	インタロック時にコマンド命令を実行しようとしました。	ロボットコントローラとモータ駆動用の電源を再立上げしてください。それでも発生する場合は弊社までご連絡ください。
83585255		電動ハンド 5:インタロックです。	3	インタロック時にコマンド命令を実行しようとしました。	ロボットコントローラとモータ駆動用の電源を再立上げしてください。それでも発生する場合は弊社までご連絡ください。
83585256		電動ハンド 6:インタロックです。	3	インタロック時にコマンド命令を実行しようとしました。	ロボットコントローラとモータ駆動用の電源を再立上げしてください。それでも発生する場合は弊社までご連絡ください。
83585257		電動ハンド 7:インタロックです。	3	インタロック時にコマンド命令を実行しようとしました。	ロボットコントローラとモータ駆動用の電源を再立上げしてください。それでも発生する場合は弊社までご連絡ください。
83585260	2A24	電動ハンド 0:非常停止開放状態です。	3	非常停止(非常停止接点が開放状態)が ON になりました	非常停止の解除(非常停止接点を短絡)してください。
83585261	2A24	電動ハンド 1:非常停止開放状態です。	3	非常停止(非常停止接点が開放状態)が ON になりました	非常停止の解除(非常停止接点を短絡)してください。
83585262	2A24	電動ハンド 2:非常停止開放状態です。	3	非常停止(非常停止接点が開放状態)が ON になりました	非常停止の解除(非常停止接点を短絡)してください。
83585263	2A24	電動ハンド 3:非常停止開放状態です。	3	非常停止(非常停止接点が開放状態)が ON になりました	非常停止の解除(非常停止接点を短絡)してください。
83585264	2A24	電動ハンド 4:非常停止開放状態です。	3	非常停止(非常停止接点が開放状態)が ON になりました	非常停止の解除(非常停止接点を短絡)してください。
83585265	2A24	電動ハンド 5:非常停止開放状態です。	3	非常停止(非常停止接点が開放状態)が ON になりました	非常停止の解除(非常停止接点を短絡)してください。
83585266	2A24	電動ハンド 6:非常停止開放状態です。	3	非常停止(非常停止接点が開放状態)が ON になりました	非常停止の解除(非常停止接点を短絡)してください。
83585267	2A24	電動ハンド 7:非常停止開放状態です。	3	非常停止(非常停止接点が開放状態)が ON になりました	非常停止の解除(非常停止接点を短絡)してください。
83585270	2A25	電動ハンド 0:電動ハンド動作中です。	3	電動ハンド動作中に移動命令を実行しようとしました。	電動ハンド動作中は移動命令を実行できません。 BUSY 信号(実行中フラグ)が OFF になるのを待つなどして、電動ハンドが動作中でないときに移動命令を実行してください。
83585271	2A25	電動ハンド 1:電動ハンド動作中です。	3	電動ハンド動作中に移動命令を実行しようとしました。	電動ハンド動作中は移動命令を実行できません。 BUSY 信号(実行中フラグ)が OFF になるのを待つなどして、電動ハンドが動作中でないときに移動命令を実行してください。

コード	RC7 コード	メッセージ	ﾚﾍﾞﾙ	説明	復帰処置
83585272	2A25	電動ハンド 2:電動ハンド動作中です。	3	電動ハンド動作中に移動命令を実行しようとしました。	電動ハンド動作中は移動命令を実行できません。 BUSY 信号(実行中フラグ)が OFF になるのを待つなどして、電動ハンドが動作中でないときに移動命令を実行してください。
83585273	2A25	電動ハンド 3:電動ハンド動作中です。	3	電動ハンド動作中に移動命令を実行しようとしました。	電動ハンド動作中は移動命令を実行できません。 BUSY 信号(実行中フラグ)が OFF になるのを待つなどして、電動ハンドが動作中でないときに移動命令を実行してください。
83585274	2A25	電動ハンド 4:電動ハンド動作中です。	3	電動ハンド動作中に移動命令を実行しようとしました。	電動ハンド動作中は移動命令を実行できません。 BUSY 信号(実行中フラグ)が OFF になるのを待つなどして、電動ハンドが動作中でないときに移動命令を実行してください。
83585275	2A25	電動ハンド 5:電動ハンド動作中です。	3	電動ハンド動作中に移動命令を実行しようとしました。	電動ハンド動作中は移動命令を実行できません。 BUSY 信号(実行中フラグ)が OFF になるのを待つなどして、電動ハンドが動作中でないときに移動命令を実行してください。
83585276	2A25	電動ハンド 6:電動ハンド動作中です。	3	電動ハンド動作中に移動命令を実行しようとしました。	電動ハンド動作中は移動命令を実行できません。 BUSY 信号(実行中フラグ)が OFF になるのを待つなどして、電動ハンドが動作中でないときに移動命令を実行してください。
83585277	2A25	電動ハンド 7:電動ハンド動作中です。	3	電動ハンド動作中に移動命令を実行しようとしました。	電動ハンド動作中は移動命令を実行できません。 BUSY 信号(実行中フラグ)が OFF になるのを待つなどして、電動ハンドが動作中でないときに移動命令を実行してください。
83585290	2A27	電動ハンド 0:原点無しです。	3	原点復帰動作時にZ相が見つかりませんでした。次の原因が考えられます。 1.アクチュエータタイプの入力ミス 2.Z相の信号線の断線	説明の番号の項目に対し、下記内容を実施してください。 1.アクチュエータタイプをセットしなおす。 2.モータケーブルの交換
83585291	2A27	電動ハンド 1:原点無しです。	3	原点復帰動作時にZ相が見つかりませんでした。次の原因が考えられます。 1.アクチュエータタイプの入力ミス 2.Z相の信号線の断線	説明の番号の項目に対し、下記内容を実施してください。 1.アクチュエータタイプをセットしなおす。 2.モータケーブルの交換
83585292	2A27	電動ハンド 2:原点無しです。	3	原点復帰動作時にZ相が見つかりませんでした。次の原因が考えられます。 1.アクチュエータタイプの入力ミス 2.Z相の信号線の断線	説明の番号の項目に対し、下記内容を実施してください。 1.アクチュエータタイプをセットしなおす。 2.モータケーブルの交換

コード	RC7コード	メッセージ	ﾚﾍﾞﾙ	説明	復帰処置
83585293	2A27	電動ハンド 3:原点無しです。	3	原点復帰動作時にZ相が見つかりませんでした。次の原因が考えられます。 1.アクチュエータタイプの入力ミス 2.Z相の信号線の断線	説明の番号の項目に対し、下記内容を実施してください。 1.アクチュエータタイプをセットしなおす。 2.モータケーブルの交換
83585294	2A27	電動ハンド 4:原点無しです。	3	原点復帰動作時にZ相が見つかりませんでした。次の原因が考えられます。 1.アクチュエータタイプの入力ミス 2.Z相の信号線の断線	説明の番号の項目に対し、下記内容を実施してください。 1.アクチュエータタイプをセットしなおす。 2.モータケーブルの交換
83585295	2A27	電動ハンド 5:原点無しです。	3	原点復帰動作時にZ相が見つかりませんでした。次の原因が考えられます。 1.アクチュエータタイプの入力ミス 2.Z相の信号線の断線	説明の番号の項目に対し、下記内容を実施してください。 1.アクチュエータタイプをセットしなおす。 2.モータケーブルの交換
83585296	2A27	電動ハンド 6:原点無しです。	3	原点復帰動作時にZ相が見つかりませんでした。次の原因が考えられます。 1.アクチュエータタイプの入力ミス 2.Z相の信号線の断線	説明の番号の項目に対し、下記内容を実施してください。 1.アクチュエータタイプをセットしなおす。 2.モータケーブルの交換
83585297	2A27	電動ハンド 7:原点無しです。	3	原点復帰動作時にZ相が見つかりませんでした。次の原因が考えられます。 1.アクチュエータタイプの入力ミス 2.Z相の信号線の断線	説明の番号の項目に対し、下記内容を実施してください。 1.アクチュエータタイプをセットしなおす。 2.モータケーブルの交換
83585320	2A29	電動ハンド 0:データエラーです。	3	データの入力範囲を越えています。	入力データを確認してください。
83585321	2A29	電動ハンド 1:データエラーです。	3	データの入力範囲を越えています。	入力データを確認してください。
83585322	2A29	電動ハンド 2:データエラーです。	3	データの入力範囲を越えています。	入力データを確認してください。
83585323	2A29	電動ハンド 3:データエラーです。	3	データの入力範囲を越えています。	入力データを確認してください。
83585324	2A29	電動ハンド 4:データエラーです。	3	データの入力範囲を越えています。	入力データを確認してください。
83585325	2A29	電動ハンド 5:データエラーです。	3	データの入力範囲を越えています。	入力データを確認してください。
83585326	2A29	電動ハンド 6:データエラーです。	3	データの入力範囲を越えています。	入力データを確認してください。
83585327	2A29	電動ハンド 7:データエラーです。	3	データの入力範囲を越えています。	入力データを確認してください。
83585330	2A1D	電動ハンド 0:パラメータ設定エラーです。	3	電源投入時の電動ハンドコントロールボードの初期化時などでパラメータ設定に失敗しました。次の原因が考えられます。 1.アクチュエータタイプが未設定。(電動ハンドコントロールボード購入時はアクチュエータタイプがセットされていないため、必ず発生します。) 2.パラメータの入力ミス。	アクチュエータタイプをセットしなおしてください。

コード	RC7 コード	メッセージ	ﾚﾍﾞﾙ	説明	復帰処置
83585331	2A1D	電動ハンド 1:パラメータ設定エラーです。	3	電源投入時の電動ハンドコントロールボードの初期化時などでパラメータ設定に失敗しました。次の原因が考えられます。 1.アクチュエータタイプが未設定。(電動ハンドコントロールボード購入時はアクチュエータタイプがセットされていないため、必ず発生します。) 2.パラメータの入力ミス。	アクチュエータタイプをセットしなおしてください。
83585332	2A1D	電動ハンド 2:パラメータ設定エラーです。	3	電源投入時の電動ハンドコントロールボードの初期化時などでパラメータ設定に失敗しました。次の原因が考えられます。 1.アクチュエータタイプが未設定。(電動ハンドコントロールボード購入時はアクチュエータタイプがセットされていないため、必ず発生します。) 2.パラメータの入力ミス。	アクチュエータタイプをセットしなおしてください。
83585333	2A1D	電動ハンド 3:パラメータ設定エラーです。	3	電源投入時の電動ハンドコントロールボードの初期化時などでパラメータ設定に失敗しました。次の原因が考えられます。 1.アクチュエータタイプが未設定。(電動ハンドコントロールボード購入時はアクチュエータタイプがセットされていないため、必ず発生します。) 2.パラメータの入力ミス。	アクチュエータタイプをセットしなおしてください。
83585334	2A1D	電動ハンド 4:パラメータ設定エラーです。	3	電源投入時の電動ハンドコントロールボードの初期化時などでパラメータ設定に失敗しました。次の原因が考えられます。 1.アクチュエータタイプが未設定。(電動ハンドコントロールボード購入時はアクチュエータタイプがセットされていないため、必ず発生します。) 2.パラメータの入力ミス。	アクチュエータタイプをセットしなおしてください。
83585335	2A1D	電動ハンド 5:パラメータ設定エラーです。	3	電源投入時の電動ハンドコントロールボードの初期化時などでパラメータ設定に失敗しました。次の原因が考えられます。 1.アクチュエータタイプが未設定。(電動ハンドコントロールボード購入時はアクチュエータタイプがセットされていないため、必ず発生します。) 2.パラメータの入力ミス。	アクチュエータタイプをセットしなおしてください。

コード	RC7コード	メッセージ	ﾚﾍﾞﾙ	説明	復帰処置
83585336	2A1D	電動ハンド 6:パラメータ設定エラーです。	3	電源投入時の電動ハンドコントロールボードの初期化時などでパラメータ設定に失敗しました。次の原因が考えられます。 1.アクチュエータタイプが未設定。(電動ハンドコントロールボード購入時はアクチュエータタイプがセットされていないため、必ず発生します。) 2.パラメータの入力ミス。	アクチュエータタイプをセットしなおしてください。
83585337	2A1D	電動ハンド 7:パラメータ設定エラーです。	3	電源投入時の電動ハンドコントロールボードの初期化時などでパラメータ設定に失敗しました。次の原因が考えられます。 1.アクチュエータタイプが未設定。(電動ハンドコントロールボード購入時はアクチュエータタイプがセットされていないため、必ず発生します。) 2.パラメータの入力ミス。	アクチュエータタイプをセットしなおしてください。
83585FF0		電動ハンド 0:意図しないボード異常です。	3	予期しない電動ハンドボードエラーが発生しました。	ロボットコントローラとモータ駆動用の電源を再立上げしてください。それでも発生する場合は弊社までご連絡ください。
83585FF1		電動ハンド 1:意図しないボード異常です。	3	予期しない電動ハンドボードエラーが発生しました。	ロボットコントローラとモータ駆動用の電源を再立上げしてください。それでも発生する場合は弊社までご連絡ください。
83585FF2		電動ハンド 2:意図しないボード異常です。	3	予期しない電動ハンドボードエラーが発生しました。	ロボットコントローラとモータ駆動用の電源を再立上げしてください。それでも発生する場合は弊社までご連絡ください。
83585FF3		電動ハンド 3:意図しないボード異常です。	3	予期しない電動ハンドボードエラーが発生しました。	ロボットコントローラとモータ駆動用の電源を再立上げしてください。それでも発生する場合は弊社までご連絡ください。
83585FF4		電動ハンド 4:意図しないボード異常です。	3	予期しない電動ハンドボードエラーが発生しました。	ロボットコントローラとモータ駆動用の電源を再立上げしてください。それでも発生する場合は弊社までご連絡ください。
83585FF5		電動ハンド 5:意図しないボード異常です。	3	予期しない電動ハンドボードエラーが発生しました。	ロボットコントローラとモータ駆動用の電源を再立上げしてください。それでも発生する場合は弊社までご連絡ください。
83585FF6		電動ハンド 6:意図しないボード異常です。	3	予期しない電動ハンドボードエラーが発生しました。	ロボットコントローラとモータ駆動用の電源を再立上げしてください。それでも発生する場合は弊社までご連絡ください。

コード	RC7コード	メッセージ	ﾚﾍﾞﾙ	説明	復帰処置
83585FF7		電動ハンド 7:意図しないボード異常です。	3	予期しない電動ハンドボードエラーが発生しました。	ロボットコントローラとモータ駆動用の電源を再立上げしてください。それでも発生する場合は弊社までご連絡ください。
83586000		電動ハンド 0:意図しないシステムエラーです。	3	予期しない電動ハンドシステムエラーが発生しました。	ロボットコントローラとモータ駆動用の電源を再立上げしてください。それでも発生する場合は弊社までご連絡ください。
83586001		電動ハンド 1:意図しないシステムエラーです。	3	予期しない電動ハンドシステムエラーが発生しました。	ロボットコントローラとモータ駆動用の電源を再立上げしてください。それでも発生する場合は弊社までご連絡ください。
83586002		電動ハンド 2:意図しないシステムエラーです。	3	予期しない電動ハンドシステムエラーが発生しました。	ロボットコントローラとモータ駆動用の電源を再立上げしてください。それでも発生する場合は弊社までご連絡ください。
83586003		電動ハンド 3:意図しないシステムエラーです。	3	予期しない電動ハンドシステムエラーが発生しました。	ロボットコントローラとモータ駆動用の電源を再立上げしてください。それでも発生する場合は弊社までご連絡ください。
83586004		電動ハンド 4:意図しないシステムエラーです。	3	予期しない電動ハンドシステムエラーが発生しました。	ロボットコントローラとモータ駆動用の電源を再立上げしてください。それでも発生する場合は弊社までご連絡ください。
83586005		電動ハンド 5:意図しないシステムエラーです。	3	予期しない電動ハンドシステムエラーが発生しました。	ロボットコントローラとモータ駆動用の電源を再立上げしてください。それでも発生する場合は弊社までご連絡ください。
83586006		電動ハンド 6:意図しないシステムエラーです。	3	予期しない電動ハンドシステムエラーが発生しました。	ロボットコントローラとモータ駆動用の電源を再立上げしてください。それでも発生する場合は弊社までご連絡ください。
83586007		電動ハンド 7:意図しないシステムエラーです。	3	予期しない電動ハンドシステムエラーが発生しました。	ロボットコントローラとモータ駆動用の電源を再立上げしてください。それでも発生する場合は弊社までご連絡ください。
83586010	2A1E	電動ハンド 0:ウォッチドッグ異常です。	3	ロボットコントローラと電動ハンドコントロールボードとのウォッチドッグ監視で異常が発生しました。	下記内容を実施してください。 1.近くにノイズ発生源がある場合は遠ざけるなどしノイズの影響を受けないようにする。 2.ロボットコントローラとモータ駆動用の電源を再立上げしてください。それでも発生する場合は弊社までご連絡ください。

コード	RC7 コード	メッセージ	ﾚﾍﾞﾙ	説明	復帰処置
83586011	2A1E	電動ハンド 1:ウォッチドッグ異常です。	3	ロボットコントローラと電動ハンドコントロールボードとのウォッチドッグ監視で異常が発生しました。	下記内容を実施してください。 1.近くにノイズ発生源がある場合は遠ざけるなどしノイズの影響を受けないようにする。 2.ロボットコントローラとモータ駆動用の電源を再立上げしてください。それでも発生する場合は弊社までご連絡ください。
83586012	2A1E	電動ハンド 2:ウォッチドッグ異常です。	3	ロボットコントローラと電動ハンドコントロールボードとのウォッチドッグ監視で異常が発生しました。	下記内容を実施してください。 1.近くにノイズ発生源がある場合は遠ざけるなどしノイズの影響を受けないようにする。 2.ロボットコントローラとモータ駆動用の電源を再立上げしてください。それでも発生する場合は弊社までご連絡ください。
83586013	2A1E	電動ハンド 3:ウォッチドッグ異常です。	3	ロボットコントローラと電動ハンドコントロールボードとのウォッチドッグ監視で異常が発生しました。	下記内容を実施してください。 1.近くにノイズ発生源がある場合は遠ざけるなどしノイズの影響を受けないようにする。 2.ロボットコントローラとモータ駆動用の電源を再立上げしてください。それでも発生する場合は弊社までご連絡ください。
83586014	2A1E	電動ハンド 4:ウォッチドッグ異常です。	3	ロボットコントローラと電動ハンドコントロールボードとのウォッチドッグ監視で異常が発生しました。	下記内容を実施してください。 1.近くにノイズ発生源がある場合は遠ざけるなどしノイズの影響を受けないようにする。 2.ロボットコントローラとモータ駆動用の電源を再立上げしてください。それでも発生する場合は弊社までご連絡ください。
83586015	2A1E	電動ハンド 5:ウォッチドッグ異常です。	3	ロボットコントローラと電動ハンドコントロールボードとのウォッチドッグ監視で異常が発生しました。	下記内容を実施してください。 1.近くにノイズ発生源がある場合は遠ざけるなどしノイズの影響を受けないようにする。 2.ロボットコントローラとモータ駆動用の電源を再立上げしてください。それでも発生する場合は弊社までご連絡ください。
83586016	2A1E	電動ハンド 6:ウォッチドッグ異常です。	3	ロボットコントローラと電動ハンドコントロールボードとのウォッチドッグ監視で異常が発生しました。	下記内容を実施してください。 1.近くにノイズ発生源がある場合は遠ざけるなどしノイズの影響を受けないようにする。 2.ロボットコントローラとモータ駆動用の電源を再立上げしてください。それでも発生する場合は弊社までご連絡ください。

コード	RC7コード	メッセージ	ﾚﾍﾞﾙ	説明	復帰処置
83586017	2A1E	電動ハンド 7:ウォッチドッグ異常です。	3	ロボットコントローラと電動ハンドコントロールボードとのウォッチドッグ監視で異常が発生しました。	下記内容を実施してください。 1.近くにノイズ発生源がある場合は遠ざけるなどしノイズの影響を受けないようにする。 2.ロボットコントローラとモータ駆動用の電源を再立上げしてください。それでも発生する場合は弊社までご連絡ください。
83586020	2A1F	電動ハンド 0:内部アクセスエラーです。	3	ロボットコントローラが電動ハンドコントロールボードへアクセスする際にエラーが発生しました。	ロボットコントローラとモータ駆動用の電源を再立上げしてください。それでも発生する場合は弊社までご連絡ください。
83586021	2A1F	電動ハンド 1:内部アクセスエラーです。	3	ロボットコントローラが電動ハンドコントロールボードへアクセスする際にエラーが発生しました。	ロボットコントローラとモータ駆動用の電源を再立上げしてください。それでも発生する場合は弊社までご連絡ください。
83586022	2A1F	電動ハンド 2:内部アクセスエラーです。	3	ロボットコントローラが電動ハンドコントロールボードへアクセスする際にエラーが発生しました。	ロボットコントローラとモータ駆動用の電源を再立上げしてください。それでも発生する場合は弊社までご連絡ください。
83586023	2A1F	電動ハンド 3:内部アクセスエラーです。	3	ロボットコントローラが電動ハンドコントロールボードへアクセスする際にエラーが発生しました。	ロボットコントローラとモータ駆動用の電源を再立上げしてください。それでも発生する場合は弊社までご連絡ください。
83586024	2A1F	電動ハンド 4:内部アクセスエラーです。	3	ロボットコントローラが電動ハンドコントロールボードへアクセスする際にエラーが発生しました。	ロボットコントローラとモータ駆動用の電源を再立上げしてください。それでも発生する場合は弊社までご連絡ください。
83586025	2A1F	電動ハンド 5:内部アクセスエラーです。	3	ロボットコントローラが電動ハンドコントロールボードへアクセスする際にエラーが発生しました。	ロボットコントローラとモータ駆動用の電源を再立上げしてください。それでも発生する場合は弊社までご連絡ください。
83586026	2A1F	電動ハンド 6:内部アクセスエラーです。	3	ロボットコントローラが電動ハンドコントロールボードへアクセスする際にエラーが発生しました。	ロボットコントローラとモータ駆動用の電源を再立上げしてください。それでも発生する場合は弊社までご連絡ください。
83586027	2A1F	電動ハンド 7:内部アクセスエラーです。	3	ロボットコントローラが電動ハンドコントロールボードへアクセスする際にエラーが発生しました。	ロボットコントローラとモータ駆動用の電源を再立上げしてください。それでも発生する場合は弊社までご連絡ください。
83586030	2A2C	電動ハンド 0:内部処理タイムアウトです。	3	電動ハンド動作命令実行時にロボットコントローラが電動ハンドコントロールボードへアクセスする際にタイムアウトが発生しました。	ロボットコントローラとモータ駆動用の電源を再立上げしてください。それでも発生する場合は弊社までご連絡ください。
83586031	2A2C	電動ハンド 1:内部処理タイムアウトです。	3	電動ハンド動作命令実行時にロボットコントローラが電動ハンドコントロールボードへアクセスする際にタイムアウトが発生しました。	ロボットコントローラとモータ駆動用の電源を再立上げしてください。それでも発生する場合は弊社までご連絡ください。

コード	RC7コード	メッセージ	レベル	説明	復帰処置
83586032	2A2C	電動ハンド 2:内部処理タイムアウトです。	3	電動ハンド動作命令実行時にロボットコントローラが電動ハンドコントロールボードへアクセスする際にタイムアウトが発生しました。	ロボットコントローラとモータ駆動用の電源を再立上げしてください。それでも発生する場合は弊社までご連絡ください。
83586033	2A2C	電動ハンド 3:内部処理タイムアウトです。	3	電動ハンド動作命令実行時にロボットコントローラが電動ハンドコントロールボードへアクセスする際にタイムアウトが発生しました。	ロボットコントローラとモータ駆動用の電源を再立上げしてください。それでも発生する場合は弊社までご連絡ください。
83586034	2A2C	電動ハンド 4:内部処理タイムアウトです。	3	電動ハンド動作命令実行時にロボットコントローラが電動ハンドコントロールボードへアクセスする際にタイムアウトが発生しました。	ロボットコントローラとモータ駆動用の電源を再立上げしてください。それでも発生する場合は弊社までご連絡ください。
83586035	2A2C	電動ハンド 5:内部処理タイムアウトです。	3	電動ハンド動作命令実行時にロボットコントローラが電動ハンドコントロールボードへアクセスする際にタイムアウトが発生しました。	ロボットコントローラとモータ駆動用の電源を再立上げしてください。それでも発生する場合は弊社までご連絡ください。
83586036	2A2C	電動ハンド 6:内部処理タイムアウトです。	3	電動ハンド動作命令実行時にロボットコントローラが電動ハンドコントロールボードへアクセスする際にタイムアウトが発生しました。	ロボットコントローラとモータ駆動用の電源を再立上げしてください。それでも発生する場合は弊社までご連絡ください。
83586037	2A2C	電動ハンド 7:内部処理タイムアウトです。	3	電動ハンド動作命令実行時にロボットコントローラが電動ハンドコントロールボードへアクセスする際にタイムアウトが発生しました。	ロボットコントローラとモータ駆動用の電源を再立上げしてください。それでも発生する場合は弊社までご連絡ください。
83586040	2A1D	電動ハンド 0:コマンド実行タイムアウトです。	3	電動ハンドライブラリの電動ハンド動作命令で、タイムアウトを指定した際、その値の時間以内に動作が終了しませんでした。	タイムアウトの値を見直してください。
83586041	2A1D	電動ハンド 1:コマンド実行タイムアウトです。	3	電動ハンドライブラリの電動ハンド動作命令で、タイムアウトを指定した際、その値の時間以内に動作が終了しませんでした。	タイムアウトの値を見直してください。
83586042	2A1D	電動ハンド 2:コマンド実行タイムアウトです。	3	電動ハンドライブラリの電動ハンド動作命令で、タイムアウトを指定した際、その値の時間以内に動作が終了しませんでした。	タイムアウトの値を見直してください。
83586043	2A1D	電動ハンド 3:コマンド実行タイムアウトです。	3	電動ハンドライブラリの電動ハンド動作命令で、タイムアウトを指定した際、その値の時間以内に動作が終了しませんでした。	タイムアウトの値を見直してください。
83586044	2A1D	電動ハンド 4:コマンド実行タイムアウトです。	3	電動ハンドライブラリの電動ハンド動作命令で、タイムアウトを指定した際、その値の時間以内に動作が終了しませんでした。	タイムアウトの値を見直してください。
83586045	2A1D	電動ハンド 5:コマンド実行タイムアウトです。	3	電動ハンドライブラリの電動ハンド動作命令で、タイムアウトを指定した際、その値の時間以内に動作が終了しませんでした。	タイムアウトの値を見直してください。

コード	RC7 コード	メッセージ	ﾚﾍﾞﾙ	説明	復帰処置
83586046	2A1D	電動ハンド 6:コマンド実行タイムアウトです。	3	電動ハンドライブラリの電動ハンド動作命令で、タイムアウトを指定した際、その値の時間以内に動作が終了しませんでした。	タイムアウトの値を見直してください。
83586047	2A1D	電動ハンド 7:コマンド実行タイムアウトです。	3	電動ハンドライブラリの電動ハンド動作命令で、タイムアウトを指定した際、その値の時間以内に動作が終了しませんでした。	タイムアウトの値を見直してください。
83586060		電動ハンド 0:ボード初期化失敗です。	3	電動ハンドコントロールボードの初期化に失敗ました。	ロボットコントローラとモータ駆動用の電源を再立上げしてください。それでも発生する場合は弊社までご連絡ください。
83586061		電動ハンド 1:ボード初期化失敗です。	3	電動ハンドコントロールボードの初期化に失敗ました。	ロボットコントローラとモータ駆動用の電源を再立上げしてください。それでも発生する場合は弊社までご連絡ください。
83586062		電動ハンド 2:ボード初期化失敗です。	3	電動ハンドコントロールボードの初期化に失敗ました。	ロボットコントローラとモータ駆動用の電源を再立上げしてください。それでも発生する場合は弊社までご連絡ください。
83586063		電動ハンド 3:ボード初期化失敗です。	3	電動ハンドコントロールボードの初期化に失敗ました。	ロボットコントローラとモータ駆動用の電源を再立上げしてください。それでも発生する場合は弊社までご連絡ください。
83586064		電動ハンド 4:ボード初期化失敗です。	3	電動ハンドコントロールボードの初期化に失敗ました。	ロボットコントローラとモータ駆動用の電源を再立上げしてください。それでも発生する場合は弊社までご連絡ください。
83586065		電動ハンド 5:ボード初期化失敗です。	3	電動ハンドコントロールボードの初期化に失敗ました。	ロボットコントローラとモータ駆動用の電源を再立上げしてください。それでも発生する場合は弊社までご連絡ください。
83586066		電動ハンド 6:ボード初期化失敗です。	3	電動ハンドコントロールボードの初期化に失敗ました。	ロボットコントローラとモータ駆動用の電源を再立上げしてください。それでも発生する場合は弊社までご連絡ください。
83586067		電動ハンド 7:ボード初期化失敗です。	3	電動ハンドコントロールボードの初期化に失敗ました。	ロボットコントローラとモータ駆動用の電源を再立上げしてください。それでも発生する場合は弊社までご連絡ください。
83586070		電動ハンド 0:パラメータが正しくありません。	3	コマンドパラメータの入力範囲を越えています。	入力パラメータを確認してください。
83586071		電動ハンド 1:パラメータが正しくありません。	3	コマンドパラメータの入力範囲を越えています。	入力パラメータを確認してください。
83586072		電動ハンド 2:パラメータが正しくありません。	3	コマンドパラメータの入力範囲を越えています。	入力パラメータを確認してください。

コード	RC7コード	メッセージ	ﾚﾍﾞﾙ	説明	復帰処置
83586073		電動ハンド 3:パラメータが正しくありません。	3	コマンドパラメータの入力範囲を越えています。	入力パラメータを確認してください。
83586074		電動ハンド 4:パラメータが正しくありません。	3	コマンドパラメータの入力範囲を越えています。	入力パラメータを確認してください。
83586075		電動ハンド 5:パラメータが正しくありません。	3	コマンドパラメータの入力範囲を越えています。	入力パラメータを確認してください。
83586076		電動ハンド 6:パラメータが正しくありません。	3	コマンドパラメータの入力範囲を越えています。	入力パラメータを確認してください。
83586077		電動ハンド 7:パラメータが正しくありません。	3	コマンドパラメータの入力範囲を越えています。	入力パラメータを確認してください。
83587010		電動ハンド 0:ボードが見つかりません。	3	電動ハンドのボードが認識出来ませんでした。	有効化されている電動ハンドボードが正しく認識されていません。電動ハンドボードを取り付けてください。取り付けない場合は、電動ハンドの無効化をしてください。
83587011		電動ハンド 1:ボードが見つかりません。	3	電動ハンドのボードが認識出来ませんでした。	有効化されている電動ハンドボードが正しく認識されていません。電動ハンドボードを取り付けてください。取り付けない場合は、電動ハンドの無効化をしてください。
83587012		電動ハンド 2:ボードが見つかりません。	3	電動ハンドのボードが認識出来ませんでした。	有効化されている電動ハンドボードが正しく認識されていません。電動ハンドボードを取り付けてください。取り付けない場合は、電動ハンドの無効化をしてください。
83587013		電動ハンド 3:ボードが見つかりません。	3	電動ハンドのボードが認識出来ませんでした。	有効化されている電動ハンドボードが正しく認識されていません。電動ハンドボードを取り付けてください。取り付けない場合は、電動ハンドの無効化をしてください。
83587014		電動ハンド 4:ボードが見つかりません。	3	電動ハンドのボードが認識出来ませんでした。	有効化されている電動ハンドボードが正しく認識されていません。電動ハンドボードを取り付けてください。取り付けない場合は、電動ハンドの無効化をしてください。
83587015		電動ハンド 5:ボードが見つかりません。	3	電動ハンドのボードが認識出来ませんでした。	有効化されている電動ハンドボードが正しく認識されていません。電動ハンドボードを取り付けてください。取り付けない場合は、電動ハンドの無効化をしてください。
83587016		電動ハンド 6:ボードが見つかりません。	3	電動ハンドのボードが認識出来ませんでした。	有効化されている電動ハンドボードが正しく認識されていません。電動ハンドボードを取り付けてください。取り付けない場合は、電動ハンドの無効化をしてください。
83587017		電動ハンド 7:ボードが見つかりません。	3	電動ハンドのボードが認識出来ませんでした。	有効化されている電動ハンドボードが正しく認識されていません。電動ハンドボードを取り付けてください。取り付けない場合は、電動ハンドの無効化をしてください。
83587020		電動ハンド 0:パラメータアクセス異常	3	電動ハンドのパラメータ設定または取得に失敗しました。	ロボットコントローラを再立上げしてください。それでも発生する場合は弊社までご連絡ください。

コード	RC7コード	メッセージ	レベル	説明	復帰処置
83587021		電動ハンド 1:パラメータアクセス異常	3	電動ハンドのパラメータ設定または取得に失敗しました。	ロボットコントローラを再立上げしてください。それでも発生する場合は弊社までご連絡ください。
83587022		電動ハンド 2:パラメータアクセス異常	3	電動ハンドのパラメータ設定または取得に失敗しました。	ロボットコントローラを再立上げしてください。それでも発生する場合は弊社までご連絡ください。
83587023		電動ハンド 3:パラメータアクセス異常	3	電動ハンドのパラメータ設定または取得に失敗しました。	ロボットコントローラを再立上げしてください。それでも発生する場合は弊社までご連絡ください。
83587024		電動ハンド 4:パラメータアクセス異常	3	電動ハンドのパラメータ設定または取得に失敗しました。	ロボットコントローラを再立上げしてください。それでも発生する場合は弊社までご連絡ください。
83587025		電動ハンド 5:パラメータアクセス異常	3	電動ハンドのパラメータ設定または取得に失敗しました。	ロボットコントローラを再立上げしてください。それでも発生する場合は弊社までご連絡ください。
83587026		電動ハンド 6:パラメータアクセス異常	3	電動ハンドのパラメータ設定または取得に失敗しました。	ロボットコントローラを再立上げしてください。それでも発生する場合は弊社までご連絡ください。
83587027		電動ハンド 7:パラメータアクセス異常	3	電動ハンドのパラメータ設定または取得に失敗しました。	ロボットコントローラを再立上げしてください。それでも発生する場合は弊社までご連絡ください。
83587030		電動ハンド 0:実行に失敗しました。	3	電動ハンドの動作命令実行に失敗しました。	電動ハンドが動作中に、他のコマンドを実行していないか確認をしてください。
83587031		電動ハンド 1:実行に失敗しました。	3	電動ハンドの動作命令実行に失敗しました。	電動ハンドが動作中に、他のコマンドを実行していないか確認をしてください。
83587032		電動ハンド 2:実行に失敗しました。	3	電動ハンドの動作命令実行に失敗しました。	電動ハンドが動作中に、他のコマンドを実行していないか確認をしてください。
83587033		電動ハンド 3:実行に失敗しました。	3	電動ハンドの動作命令実行に失敗しました。	電動ハンドが動作中に、他のコマンドを実行していないか確認をしてください。
83587034		電動ハンド 4:実行に失敗しました。	3	電動ハンドの動作命令実行に失敗しました。	電動ハンドが動作中に、他のコマンドを実行していないか確認をしてください。
83587035		電動ハンド 5:実行に失敗しました。	3	電動ハンドの動作命令実行に失敗しました。	電動ハンドが動作中に、他のコマンドを実行していないか確認をしてください。
83587036		電動ハンド 6:実行に失敗しました。	3	電動ハンドの動作命令実行に失敗しました。	電動ハンドが動作中に、他のコマンドを実行していないか確認をしてください。
83587037		電動ハンド 7:実行に失敗しました。	3	電動ハンドの動作命令実行に失敗しました。	電動ハンドが動作中に、他のコマンドを実行していないか確認をしてください。
83587040		電動ハンド 0:変数の取得に失敗しました。	3	電動ハンドの変数取得アクセスに失敗しました。	ロボットコントローラを再立上げしてください。それでも発生する場合は弊社までご連絡ください。
83587041		電動ハンド 1:変数の取得に失敗しました。	3	電動ハンドの変数取得アクセスに失敗しました。	ロボットコントローラを再立上げしてください。それでも発生する場合は弊社までご連絡ください。
83587042		電動ハンド 2:変数の取得に失敗しました。	3	電動ハンドの変数取得アクセスに失敗しました。	ロボットコントローラを再立上げしてください。それでも発生する場合は弊社までご連絡ください。

コード	RC7 コード	メッセージ	レベル	説明	復帰処置
83587043		電動ハンド 3:変数の取得に失敗しました。	3	電動ハンドの変数取得アクセスに失敗しました。	ロボットコントローラを再立上げしてください。それでも発生する場合は弊社までご連絡ください。
83587044		電動ハンド 4:変数の取得に失敗しました。	3	電動ハンドの変数取得アクセスに失敗しました。	ロボットコントローラを再立上げしてください。それでも発生する場合は弊社までご連絡ください。
83587045		電動ハンド 5:変数の取得に失敗しました。	3	電動ハンドの変数取得アクセスに失敗しました。	ロボットコントローラを再立上げしてください。それでも発生する場合は弊社までご連絡ください。
83587046		電動ハンド 6:変数の取得に失敗しました。	3	電動ハンドの変数取得アクセスに失敗しました。	ロボットコントローラを再立上げしてください。それでも発生する場合は弊社までご連絡ください。
83587047		電動ハンド 7:変数の取得に失敗しました。	3	電動ハンドの変数取得アクセスに失敗しました。	ロボットコントローラを再立上げしてください。それでも発生する場合は弊社までご連絡ください。
83587050		電動ハンド 0:変数の設定に失敗しました。	3	電動ハンドの変数設定アクセスに失敗しました。	ロボットコントローラを再立上げしてください。それでも発生する場合は弊社までご連絡ください。
83587051		電動ハンド 1:変数の設定に失敗しました。	3	電動ハンドの変数設定アクセスに失敗しました。	ロボットコントローラを再立上げしてください。それでも発生する場合は弊社までご連絡ください。
83587052		電動ハンド 2:変数の設定に失敗しました。	3	電動ハンドの変数設定アクセスに失敗しました。	ロボットコントローラを再立上げしてください。それでも発生する場合は弊社までご連絡ください。
83587053		電動ハンド 3:変数の設定に失敗しました。	3	電動ハンドの変数設定アクセスに失敗しました。	ロボットコントローラを再立上げしてください。それでも発生する場合は弊社までご連絡ください。
83587054		電動ハンド 4:変数の設定に失敗しました。	3	電動ハンドの変数設定アクセスに失敗しました。	ロボットコントローラを再立上げしてください。それでも発生する場合は弊社までご連絡ください。
83587055		電動ハンド 5:変数の設定に失敗しました。	3	電動ハンドの変数設定アクセスに失敗しました。	ロボットコントローラを再立上げしてください。それでも発生する場合は弊社までご連絡ください。
83587056		電動ハンド 6:変数の設定に失敗しました。	3	電動ハンドの変数設定アクセスに失敗しました。	ロボットコントローラを再立上げしてください。それでも発生する場合は弊社までご連絡ください。
83587057		電動ハンド 7:変数の設定に失敗しました。	3	電動ハンドの変数設定アクセスに失敗しました。	ロボットコントローラを再立上げしてください。それでも発生する場合は弊社までご連絡ください。
83587060		電動ハンド 0:パラメータ初期化に失敗しました。	3	電動ハンドのパラメータ初期化に失敗しました。	電動ハンドパラメータを設定してください。
83587061		電動ハンド 1:パラメータ初期化に失敗しました。	3	電動ハンドのパラメータ初期化に失敗しました。	電動ハンドパラメータを設定してください。
83587062		電動ハンド 2:パラメータ初期化に失敗しました。	3	電動ハンドのパラメータ初期化に失敗しました。	電動ハンドパラメータを設定してください。
83587063		電動ハンド 3:パラメータ初期化に失敗しました。	3	電動ハンドのパラメータ初期化に失敗しました。	電動ハンドパラメータを設定してください。
83587064		電動ハンド 4:パラメータ初期化に失敗しました。	3	電動ハンドのパラメータ初期化に失敗しました。	電動ハンドパラメータを設定してください。

コード	RC7コード	メッセージ	ﾚﾍﾞﾙ	説明	復帰処置
83587065		電動ハンド 5:パラメータ初期化に失敗しました。	3	電動ハンドのパラメータ初期化に失敗しました。	電動ハンドパラメータを設定してください。
83587066		電動ハンド 6:パラメータ初期化に失敗しました。	3	電動ハンドのパラメータ初期化に失敗しました。	電動ハンドパラメータを設定してください。
83587067		電動ハンド 7:パラメータ初期化に失敗しました。	3	電動ハンドのパラメータ初期化に失敗しました。	電動ハンドパラメータを設定してください。
81587070		電動ハンド 0:把持に失敗しました。	1	把持動作を実行した結果、なにも把持せず目標位置まで到達しました。	下記内容を実施してください。 1.ワークが実際に把持位置にあるか確認してください。 2.目標位置が、ワークを把持できる位置であるかどうか確認してください。
81587071		電動ハンド 1:把持に失敗しました。	1	把持動作を実行した結果、なにも把持せず目標位置まで到達しました。	下記内容を実施してください。 1.ワークが実際に把持位置にあるか確認してください。 2.目標位置が、ワークを把持できる位置であるかどうか確認してください。
81587072		電動ハンド 2:把持に失敗しました。	1	把持動作を実行した結果、なにも把持せず目標位置まで到達しました。	下記内容を実施してください。 1.ワークが実際に把持位置にあるか確認してください。 2.目標位置が、ワークを把持できる位置であるかどうか確認してください。
81587073		電動ハンド 3:把持に失敗しました。	1	把持動作を実行した結果、なにも把持せず目標位置まで到達しました。	下記内容を実施してください。 1.ワークが実際に把持位置にあるか確認してください。 2.目標位置が、ワークを把持できる位置であるかどうか確認してください。
81587074		電動ハンド 4:把持に失敗しました。	1	把持動作を実行した結果、なにも把持せず目標位置まで到達しました。	下記内容を実施してください。 1.ワークが実際に把持位置にあるか確認してください。 2.目標位置が、ワークを把持できる位置であるかどうか確認してください。
81587075		電動ハンド 5:把持に失敗しました。	1	把持動作を実行した結果、なにも把持せず目標位置まで到達しました。	下記内容を実施してください。 1.ワークが実際に把持位置にあるか確認してください。 2.目標位置が、ワークを把持できる位置であるかどうか確認してください。
81587076		電動ハンド 6:把持に失敗しました。	1	把持動作を実行した結果、なにも把持せず目標位置まで到達しました。	下記内容を実施してください。 1.ワークが実際に把持位置にあるか確認してください。 2.目標位置が、ワークを把持できる位置であるかどうか確認してください。

コード	RC7 コード	メッセージ	ﾚﾍﾞﾙ	説明	復帰処置
81587077		電動ハンド 7:把持に失敗しました。	1	把持動作を実行した結果、なにも把持せず目標位置まで到達しました。	下記内容を実施してください。 1.ワークが実際に把持位置にあるか確認してください。 2.目標位置が、ワークを把持できる位置であるかどうか確認してください。
83587080		電動ハンド 0:無効なポイント動作です。	3	電動ハンドポイントデータで無効動作モードが指定されました。	指定ポイントデータの値を見直してください。
83587081		電動ハンド 1:無効なポイント動作です。	3	電動ハンドポイントデータで無効動作モードが指定されました。	指定ポイントデータの値を見直してください。
83587082		電動ハンド 2:無効なポイント動作です。	3	電動ハンドポイントデータで無効動作モードが指定されました。	指定ポイントデータの値を見直してください。
83587083		電動ハンド 3:無効なポイント動作です。	3	電動ハンドポイントデータで無効動作モードが指定されました。	指定ポイントデータの値を見直してください。
83587084		電動ハンド 4:無効なポイント動作です。	3	電動ハンドポイントデータで無効動作モードが指定されました。	指定ポイントデータの値を見直してください。
83587085		電動ハンド 5:無効なポイント動作です。	3	電動ハンドポイントデータで無効動作モードが指定されました。	指定ポイントデータの値を見直してください。
83587086		電動ハンド 6:無効なポイント動作です。	3	電動ハンドポイントデータで無効動作モードが指定されました。	指定ポイントデータの値を見直してください。
83587087		電動ハンド 7:無効なポイント動作です。	3	電動ハンドポイントデータで無効動作モードが指定されました。	指定ポイントデータの値を見直してください。
83587090		電動ハンド 0:パラメータが正しくありません。	3	コマンドパラメータの入力範囲を越えています。	入力パラメータを確認してください。
83587091		電動ハンド 1:パラメータが正しくありません。	3	コマンドパラメータの入力範囲を越えています。	入力パラメータを確認してください。
83587092		電動ハンド 2:パラメータが正しくありません。	3	コマンドパラメータの入力範囲を越えています。	入力パラメータを確認してください。
83587093		電動ハンド 3:パラメータが正しくありません。	3	コマンドパラメータの入力範囲を越えています。	入力パラメータを確認してください。
83587094		電動ハンド 4:パラメータが正しくありません。	3	コマンドパラメータの入力範囲を越えています。	入力パラメータを確認してください。
83587095		電動ハンド 5:パラメータが正しくありません。	3	コマンドパラメータの入力範囲を越えています。	入力パラメータを確認してください。
83587096		電動ハンド 6:パラメータが正しくありません。	3	コマンドパラメータの入力範囲を越えています。	入力パラメータを確認してください。
83587097		電動ハンド 7:パラメータが正しくありません。	3	コマンドパラメータの入力範囲を越えています。	入力パラメータを確認してください。

コード	RC7 コード	メッセージ	ﾚﾍﾞﾙ	説明	復帰処置
835870A0		電動ハンド 0:ボード ID が重複しています。	3	電動ハンドのボード ID が重複してるためボードの識別が出来ませんでした。	有効化されている電動ハンドボード ID が複数存在してるため特定出来ません。ボード ID の設定を見直してください。
835870A1		電動ハンド 1:ボード ID が重複しています。	3	電動ハンドのボード ID が重複してるためボードの識別が出来ませんでした。	有効化されている電動ハンドボード ID が複数存在してるため特定出来ません。ボード ID の設定を見直してください。
835870A2		電動ハンド 2:ボード ID が重複しています。	3	電動ハンドのボード ID が重複してるためボードの識別が出来ませんでした。	有効化されている電動ハンドボード ID が複数存在してるため特定出来ません。ボード ID の設定を見直してください。
835870A3		電動ハンド 3:ボード ID が重複しています。	3	電動ハンドのボード ID が重複してるためボードの識別が出来ませんでした。	有効化されている電動ハンドボード ID が複数存在してるため特定出来ません。ボード ID の設定を見直してください。
835870A4		電動ハンド 4:ボード ID が重複しています。	3	電動ハンドのボード ID が重複してるためボードの識別が出来ませんでした。	有効化されている電動ハンドボード ID が複数存在してるため特定出来ません。ボード ID の設定を見直してください。
835870A5		電動ハンド 5:ボード ID が重複しています。	3	電動ハンドのボード ID が重複してるためボードの識別が出来ませんでした。	有効化されている電動ハンドボード ID が複数存在してるため特定出来ません。ボード ID の設定を見直してください。
835870A6		電動ハンド 6:ボード ID が重複しています。	3	電動ハンドのボード ID が重複してるためボードの識別が出来ませんでした。	有効化されている電動ハンドボード ID が複数存在してるため特定出来ません。ボード ID の設定を見直してください。
835870A7		電動ハンド 7:ボード ID が重複しています。	3	電動ハンドのボード ID が重複してるためボードの識別が出来ませんでした。	有効化されている電動ハンドボード ID が複数存在してるため特定出来ません。ボード ID の設定を見直してください。
835870B0		電動ハンド 0:ボード ID が不一致です。	3	電動ハンドのボード ID が一致しないためボードの識別が出来ませんでした。	有効化されている電動ハンドボード ID が一致しないためボードの識別が出来ません。ボード ID の設定を見直してください。
835870B1		電動ハンド 1:ボード ID が不一致です。	3	電動ハンドのボード ID が一致しないためボードの識別が出来ませんでした。	有効化されている電動ハンドボード ID が一致しないためボードの識別が出来ません。ボード ID の設定を見直してください。
835870B2		電動ハンド 2:ボード ID が不一致です。	3	電動ハンドのボード ID が一致しないためボードの識別が出来ませんでした。	有効化されている電動ハンドボード ID が一致しないためボードの識別が出来ません。ボード ID の設定を見直してください。
835870B3		電動ハンド 3:ボード ID が不一致です。	3	電動ハンドのボード ID が一致しないためボードの識別が出来ませんでした。	有効化されている電動ハンドボード ID が一致しないためボードの識別が出来ません。ボード ID の設定を見直してください。

コード	RC7 コード	メッセージ	ﾚﾍﾞﾙ	説明	復帰処置
835870B4		電動ハンド 4:ボード ID が不一致です。	3	電動ハンドのボード ID が一致しないためボードの識別が出来ませんでした。	有効化されている電動ハンドボード ID が一致しないためボードの識別が出来ません。ボード ID の設定を見直してください。
835870B5		電動ハンド 5:ボード ID が不一致です。	3	電動ハンドのボード ID が一致しないためボードの識別が出来ませんでした。	有効化されている電動ハンドボード ID が一致しないためボードの識別が出来ません。ボード ID の設定を見直してください。
835870B6		電動ハンド 6:ボード ID が不一致です。	3	電動ハンドのボード ID が一致しないためボードの識別が出来ませんでした。	有効化されている電動ハンドボード ID が一致しないためボードの識別が出来ません。ボード ID の設定を見直してください。
835870B7		電動ハンド 7:ボード ID が不一致です。	3	電動ハンドのボード ID が一致しないためボードの識別が出来ませんでした。	有効化されている電動ハンドボード ID が一致しないためボードの識別が出来ません。ボード ID の設定を見直してください。
835870C0		電動ハンド 0:エラー番号の取得に失敗しました。	3	電動ハンドのエラーが発生しましたが、エラー番号が取得出来ませんでした。	ロボットコントローラを再立上げしてください。それでも発生する場合は弊社までご連絡ください。
835870C1		電動ハンド 1:エラー番号の取得に失敗しました。	3	電動ハンドのエラーが発生しましたが、エラー番号が取得出来ませんでした。	ロボットコントローラを再立上げしてください。それでも発生する場合は弊社までご連絡ください。
835870C2		電動ハンド 2:エラー番号の取得に失敗しました。	3	電動ハンドのエラーが発生しましたが、エラー番号が取得出来ませんでした。	ロボットコントローラを再立上げしてください。それでも発生する場合は弊社までご連絡ください。
835870C3		電動ハンド 3:エラー番号の取得に失敗しました。	3	電動ハンドのエラーが発生しましたが、エラー番号が取得出来ませんでした。	ロボットコントローラを再立上げしてください。それでも発生する場合は弊社までご連絡ください。
835870C4		電動ハンド 4:エラー番号の取得に失敗しました。	3	電動ハンドのエラーが発生しましたが、エラー番号が取得出来ませんでした。	ロボットコントローラを再立上げしてください。それでも発生する場合は弊社までご連絡ください。
835870C5		電動ハンド 5:エラー番号の取得に失敗しました。	3	電動ハンドのエラーが発生しましたが、エラー番号が取得出来ませんでした。	ロボットコントローラを再立上げしてください。それでも発生する場合は弊社までご連絡ください。
835870C6		電動ハンド 6:エラー番号の取得に失敗しました。	3	電動ハンドのエラーが発生しましたが、エラー番号が取得出来ませんでした。	ロボットコントローラを再立上げしてください。それでも発生する場合は弊社までご連絡ください。
835870C7		電動ハンド 7:エラー番号の取得に失敗しました。	3	電動ハンドのエラーが発生しましたが、エラー番号が取得出来ませんでした。	ロボットコントローラを再立上げしてください。それでも発生する場合は弊社までご連絡ください。
835870D0		電動ハンド 0:コマンド番号の取得に失敗しました。	3	電動ハンドのコマンド実行が完了しましたが、コマンド番号が取得出来ませんでした。	ロボットコントローラを再立上げしてください。それでも発生する場合は弊社までご連絡ください。
835870D1		電動ハンド 1:コマンド番号の取得に失敗しました。	3	電動ハンドのコマンド実行が完了しましたが、コマンド番号が取得出来ませんでした。	ロボットコントローラを再立上げしてください。それでも発生する場合は弊社までご連絡ください。
835870D2		電動ハンド 2:コマンド番号の取得に失敗しました。	3	電動ハンドのコマンド実行が完了しましたが、コマンド番号が取得出来ませんでした。	ロボットコントローラを再立上げしてください。それでも発生する場合は弊社までご連絡ください。
835870D3		電動ハンド 3:コマンド番号の取得に失敗しました。	3	電動ハンドのコマンド実行が完了しましたが、コマンド番号が取得出来ませんでした。	ロボットコントローラを再立上げしてください。それでも発生する場合は弊社までご連絡ください。

コード	RC7 コード	メッセージ	ﾚﾍﾞﾙ	説明	復帰処置
835870D4		電動ハンド 4:コマンド番号の取得に失敗しました。	3	電動ハンドのコマンド実行が完了しましたが、コマンド番号が取得出来ませんでした。	ロボットコントローラを再立上げしてください。それでも発生する場合は弊社までご連絡ください。
835870D5		電動ハンド 5:コマンド番号の取得に失敗しました。	3	電動ハンドのコマンド実行が完了しましたが、コマンド番号が取得出来ませんでした。	ロボットコントローラを再立上げしてください。それでも発生する場合は弊社までご連絡ください。
835870D6		電動ハンド 6:コマンド番号の取得に失敗しました。	3	電動ハンドのコマンド実行が完了しましたが、コマンド番号が取得出来ませんでした。	ロボットコントローラを再立上げしてください。それでも発生する場合は弊社までご連絡ください。
835870D7		電動ハンド 7:コマンド番号の取得に失敗しました。	3	電動ハンドのコマンド実行が完了しましたが、コマンド番号が取得出来ませんでした。	ロボットコントローラを再立上げしてください。それでも発生する場合は弊社までご連絡ください。
83587100		電動ハンド:ライセンスがありません。	3	ライセンスがありません。	既にライセンスをお持ちの場合は、ライセンスを登録してください。ライセンスをお持ちでない場合は、弊社までご連絡ください。
83587101		電動ハンド:ライセンスがありません。	3	ライセンスがありません。	既にライセンスをお持ちの場合は、ライセンスを登録してください。ライセンスをお持ちでない場合は、弊社までご連絡ください。
83587102		電動ハンド:ライセンスがありません。	3	ライセンスがありません。	既にライセンスをお持ちの場合は、ライセンスを登録してください。ライセンスをお持ちでない場合は、弊社までご連絡ください。
83587103		電動ハンド:ライセンスがありません。	3	ライセンスがありません。	既にライセンスをお持ちの場合は、ライセンスを登録してください。ライセンスをお持ちでない場合は、弊社までご連絡ください。
83587104		電動ハンド:ライセンスがありません。	3	ライセンスがありません。	既にライセンスをお持ちの場合は、ライセンスを登録してください。ライセンスをお持ちでない場合は、弊社までご連絡ください。
83587105		電動ハンド:ライセンスがありません。	3	ライセンスがありません。	既にライセンスをお持ちの場合は、ライセンスを登録してください。ライセンスをお持ちでない場合は、弊社までご連絡ください。
83587106		電動ハンド:ライセンスがありません。	3	ライセンスがありません。	既にライセンスをお持ちの場合は、ライセンスを登録してください。ライセンスをお持ちでない場合は、弊社までご連絡ください。
83587107		電動ハンド:ライセンスがありません。	3	ライセンスがありません。	既にライセンスをお持ちの場合は、ライセンスを登録してください。ライセンスをお持ちでない場合は、弊社までご連絡ください。
83589000		EMU:引数が不正です。	3	指定された引数は正しくありません。	引数の個数、型を見直し、仕様に合った引数を指定してください。
81589001		EMU:変数の取得に失敗しました。	1	変数取得に失敗しました。	変数に対応しているモデルを指定してください。
81589002		EMU:変数の設定に失敗しました。	1	変数設定に失敗しました。	変数に対応しているモデルを指定してください。

コード	RC7 コード	メッセージ	ﾚﾍﾞﾙ	説明	復帰処置
81589003		EMU:内部エラーが発生しました。	1	内部エラーが発生しました。	再度実行してください。それでも発生する場合は EMU を再起動してください。
81589004		EMU:モデルが動作中です。	1	モデル動作中に移動命令を実行しようとしました。	モデル動作中は移動命令を実行できません。 ステータスが終了状態になるのを待つなどして、モデルが動作中でないときに移動命令を実行してください。
8358A000		IAI のライセンスがありません。	3	ライセンスがありません.	既にライセンスをお持ちの場合は、ライセンスを登録してください。ライセンスをお持ちでない場合は、弊社までご連絡ください。
8358A001		IAI の機能が無効です。	3	IAI の機能が無効です。	機能を有効にして再起動してください。
8358A002		IAI の初期化に失敗しました。	3	IAI の初期化に失敗しました。	接続パラメータを見直し、仕様に合ったパラメータを指定してください。
8358A003		IAI の機器アドレス 0 が無効です。	3	IAI の機器アドレス 0 が無効です。	機器アドレス 0 を有効にして再起動してください。
8358A004		IAI の機器アドレス 1 が無効です。	3	IAI の機器アドレス 1 が無効です。	機器アドレス 1 を有効にして再起動してください。
8358A005		IAI の機器アドレス 2 が無効です。	3	IAI の機器アドレス 2 が無効です。	機器アドレス 2 を有効にして再起動してください。
8358A006		IAI の機器アドレス 3 が無効です。	3	IAI の機器アドレス 3 が無効です。	機器アドレス 3 を有効にして再起動してください。
8358A007		IAI の機器アドレス 4 が無効です。	3	IAI の機器アドレス 4 が無効です。	機器アドレス 4 を有効にして再起動してください。
8358A008		IAI の機器アドレス 5 が無効です。	3	IAI の機器アドレス 5 が無効です。	機器アドレス 5 を有効にして再起動してください。
8358A009		IAI の機器アドレス 6 が無効です。	3	IAI の機器アドレス 6 が無効です。	機器アドレス 6 を有効にして再起動してください。
8358A00A		IAI の機器アドレス 7 が無効です。	3	IAI の機器アドレス 7 が無効です。	機器アドレス 7 を有効にして再起動してください。
8358A00B		IAI の機器アドレス 8 が無効です。	3	IAI の機器アドレス 8 が無効です。	機器アドレス 8 を有効にして再起動してください。
8358A00C		IAI の機器アドレス 9 が無効です。	3	IAI の機器アドレス 9 が無効です。	機器アドレス 9 を有効にして再起動してください。
8358A00D		IAI の機器アドレス 10 が無効です。	3	IAI の機器アドレス 10 が無効です。	機器アドレス 10 を有効にして再起動してください。
8358A00E		IAI の機器アドレス 11 が無効です。	3	IAI の機器アドレス 11 が無効です。	機器アドレス 11 を有効にして再起動してください。
8358A00F		IAI の機器アドレス 12 が無効です。	3	IAI の機器アドレス 12 が無効です。	機器アドレス 12 を有効にして再起動してください。
8358A010		IAI の機器アドレス 13 が無効です。	3	IAI の機器アドレス 13 が無効です。	機器アドレス 13 を有効にして再起動してください。
8358A011		IAI の機器アドレス 14 が無効です。	3	IAI の機器アドレス 14 が無効です。	機器アドレス 14 を有効にして再起動してください。
8358A012		IAI の機器アドレス 15 が無効です。	3	IAI の機器アドレス 15 が無効です。	機器アドレス 15 を有効にして再起動してください。
8358A013		引数エラー。	3	このエラーコードを返すコマンドに渡されたパラメータが無効か、範囲外です。	このエラーコードを返すコマンドに渡されたパラメータが無効か、範囲外です。

コード	RC7 コード	メッセージ	ﾚﾍﾞﾙ	説明	復帰処置
8358A014		状態エラー。	3	関数が間違った状態で呼ばれています。プロトコルがまだ正常にオープンされていない場合、この戻りコードはすべての関数によって返されます。	関数が間違った状態で呼ばれています。プロトコルがまだ正常にオープンされていない場合、この戻りコードはすべての関数によって返されます。
8358A015		不正サーバ機器アドレス。	3	ブロードキャストに対応していない機能でアドレス 0 が使用されました。	ブロードキャストに対応していない機能でアドレス 0 が使用されました。
8358A016		ポートまたはソケットオープンエラー。	3	TCP/IP ソケットまたはシリアルポートを開けませんでした。シリアルポートの場合には、シリアルポートがシステムに存在していない可能性があります。	TCP/IP ソケットまたはシリアルポートを開けませんでした。シリアルポートの場合には、シリアルポートがシステムに存在していない可能性があります。
8358A017		シリアル･ポートは既に開いています。	3	オープン操作用に定義されたシリアルポートが既に他のアプリケーションで開かれます。	オープン操作用に定義されたシリアルポートが既に他のアプリケーションで開かれます。
8358A018		TCP/IP 接続エラー。	3	TCP/IP 接続を確立できませんでした。ホストがネットワークまたは IP アドレス上に存在するか、名前が間違っているホストの場合、通常このエラーが発生します。リモートホストは、適切な Port 番号を Listen する必要があります。	TCP/IP 接続を確立できませんでした。ホストがネットワークまたは IP アドレス上に存在するか、名前が間違っているホストの場合、通常このエラーが発生します。リモートホストは、適切な Port 番号を Listen する必要があります。
8358A019		リモートピアは，TCP/IP 接続を閉じました。	3	TCP / IP 接続がリモートピアによって閉じたり壊れていたことを通知します。	TCP / IP 接続がリモートピアによって閉じたり壊れていたことを通知します。
8358A01A		ソケットライブラリエラー。	3	TCP/IP ソケットライブラリー（例えば WINSOCK）がロードできませんでした。 DLL が見つからないか、インストールされていない可能性があります。	TCP/IP ソケットライブラリー（例えば WINSOCK）がロードできませんでした。 DLL が見つからないか、インストールされていない可能性があります。
8358A01B		TCP ポートは既にバインドしています。	3	指定された TCP ポートをバインドすることができないことを示します。Port が既に別のアプリケーションによって取られていたり、再使用のための TCP / IP スタックによってまだリリースされていない可能性があります。	指定された TCP ポートをバインドすることができないことを示します。Port が既に別のアプリケーションによって取られていたり、再使用のための TCP / IP スタックによってまだリリースされていない可能性があります。
8358A01C		Lisen に失敗しました。	3	指定された TCP ポート Listen に失敗しました。	指定された TCP ポート Listen に失敗しました。
8358A01D		ファイル記述子を超えました。	3	使用可能なファイル記述子の最大数を超えました。	使用可能なファイル記述子の最大数を超えました。
8358A01E		シリアルポートまたは TCP ポートにアクセスする権限がありません。	3	シリアルポートの場合、アクセス権を変更します。 TCP/ IP の場合、TCP ポート番号が IPPORT_RESERVED 範囲外です。	シリアルポートの場合、アクセス権を変更します。 TCP/ IP の場合、TCP ポート番号が IPPORT_RESERVED 範囲外です。
8358A01F		TCP ポートは使用できません。	3	指定された TCP ポートは、この動作環境では利用できません。	指定された TCP ポートは、この動作環境では利用できません。
8358A020		シリアルラインがビジーです。	3	シリアル回線は、トラフィックがあってはならない状態であるにもかかわらず、ノイズ等を受信しています。	シリアル回線は、トラフィックがあってはならない状態であるにもかかわらず、ノイズ等を受信しています。

コード	RC7 コード	メッセージ	ﾚﾍﾞﾙ	説明	復帰処置
8358A021		チェックサムエラー。	3	受信したフレームのチェックサムが無効です。	受信したフレームのチェックサムが無効です。
8358A022		無効なフレームエラー。	3	受信したフレームが通信プロトコルのいずれかの構造または内容によって対応していないか、以前に送信されたクエリのフレームと一致しないことを通知します。	受信したフレームが通信プロトコルのいずれかの構造または内容によって対応していないか、以前に送信されたクエリのフレームと一致しないことを通知します。
8358A023		無効な応答エラー。	3	受信した応答フレームが通信プロトコルに対応していないことを通知します。	受信した応答フレームが通信プロトコルに対応していないことを通知します。
8358A024		タイムアウトエラー。	3	サーバ機器が時間内に応答しない。またはまったく応答しない場合に発生することがあります。間違ったサーバ機器アドレスは、このエラーを誘発します。	サーバ機器が時間内に応答しない。またはまったく応答しない場合に発生することがあります。間違ったサーバ機器アドレスは、このエラーを誘発します。
8358A025		送信タイムアウトエラー。	3	データ送信がタイムアウトしたことを通知します。ハンドシェーク･ラインが正しく設定されていない場合に発生する可能性があります。	データ送信がタイムアウトしたことを通知します。ハンドシェーク･ラインが正しく設定されていない場合に発生する可能性があります。
8358A026		無効な識別子。	3	プロトコルまたはトランザクション識別子ですが間違っています。TCP サーバデバイスは、TCP クライアントから受信した識別子を返す必要があります。	プロトコルまたはトランザクション識別子ですが間違っています。TCP サーバデバイスは、TCP クライアントから受信した識別子を返す必要があります。
8358A027		Modbus 例外応答メッセージ。	3	Modbus 例外応答メッセージを受信したことを通知します。	Modbus 例外応答メッセージを受信したことを通知します。
8358A028		Modbus で無効な関数例外応答（コード 01）。	3	Modbus で無効な関数例外応答（コード 01）を受信したことを通知します。	Modbus で無効な関数例外応答（コード 01）を受信したことを通知します。
8358A029		Modbus で不正データアドレス例外応答（コード 02）。	3	Modbus で不正データアドレス例外応答（コード 02）を受信したことを通知します。	Modbus で不正データアドレス例外応答（コード 02）を受信したことを通知します。
8358A02A		Modbus で不正な値例外応答（コード 03）。	3	Modbus で不正な値例外応答（コード 03）を受信したことを通知します。	Modbus で不正な値例外応答（コード 03）を受信したことを通知します。
8358A02B		Modbus でスレーブ失敗例外応答（コード 04）。	3	Modbus でスレーブ失敗例外応答（コード 04）を受信したことを通知します。	Modbus でスレーブ失敗例外応答（コード 04）を受信したことを通知します。
8358A02C		非対応の機種を選択しています。	3	非対応の機種を選択しています。	非対応の機種を選択しています。
8358B000		K3 ハンドが無効です。	3	K3 ハンドが無効です。	ハンド種類を K3 ハンドに設定して再起動してください。
8358B001		K3 ハンドの初期化に失敗しました。	3	K3 ハンドの初期化に失敗しました。	接続パラメータを見直し、仕様に合ったパラメータを指定してください。
8158B002	200A	K3 ハンドモータ ON 中は実行できません。	1	K3 ハンドモータ ON 中は実行できません。	K3 ハンドモータ OFF して再度実行ください。
8158B003	2006	K3 ハンドモータを ON してください。	1	K3 ハンドモータを ON してください。	K3 ハンドモータ ON して再度実行ください。
8358B004		K3 ハンド用 MDB のオープンに失敗しました。	3	K3 ハンド用 MDB のオープンに失敗しました。	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。

コード	RC7 コード	メッセージ	ﾚﾍﾞﾙ	説明	復帰処置
8358B005		K3 ハンドモジュールの更新に失敗しました。	3	K3 ハンドモジュールの更新に失敗しました。	K3 ハンドモジュールを再度送信してください。 それでも解決しない場合は、エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
8358B006		K3 ハンドの動作タイムアウトです。	3	K3 ハンドの動作が一定時間内に終了しませんでした。	動作速度の設定を見直してください。また、複数のプログラムから動作コマンドを呼んでいる場合は、動作コマンドを同時に呼ばないようにしてください。
8358B007		ハンドのプロバイダでエラーが発生しました。 詳細はオリジナルナンバとハンドのマニュアルを参照してください。	3	ハンドのプロバイダでエラーが発生してます。プロバイダから通知されたエラーコードはオリジナルナンバとして記載されています。	ハンド製造元が用意したマニュアルを参照し、オリジナルナンバに記載されているエラーコードに対応した復帰処置を行ってください。
8358B008		K3 ハンドの動作コマンドの引数が不正です。	3	K3 ハンドの動作コマンドに指定できない引数です。	K3 ハンドの動作コマンドの引数は整数か文字列のみです。詳細はマニュアルを参照してください。
8358B009		K3 ハンドの引数の書式が不正です。	3	引数に指定された文字列の書式が間違っています。	引数が正しい書式となるようにしてください。詳細はマニュアルを参照してください。
8358B00A		外部配線構成では実行できません。	3	外部配線構成では実行できない操作です。	外部配線構成では COBOTTA からハンドを操作することは出来ません。PC からハンドを操作してください。
8358B00B		接続されているハンドが設定と異なります。	3	接続されているハンドが設定されているハンドの種類と異なるため、実行できません。	ハンド画面の[F6 補助機能]を押して、実際に接続されているハンドの種類を設定してください。
8358B00C		K3 ハンドが動作中です。	3	K3 ハンドが動作中には実行できません。	プログラムを見直してください。
83500001	73EA	文法エラーです。	3	文法チェックでエラーが見つかりました。	プログラムを修正してください。
83500002	2003	数値範囲外です。	3	引数の値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。
83500003	77D1	アームグループが未定義です。	3	設定されていないアームグループを取得しようとしました。	指定した番号のアームグループを設定してください。
82500004	21FC	自動イネーブル信号が OFF しました。	2	自動モード中に、自動イネーブル信号が OFF しました。	自動モードにするためには、自動イネーブル ON が必要です。
82500005	21FD	自動イネーブル信号が ON しました。	2	手動モードもしくはティーチチェックモード中に、自動イネーブル信号が ON しました。	ティーチングペンダントの運転モード切替スイッチを AUTO に切り替えると同時に、運転モードが自動モードに変わる状態です。
81500006	27A8	コンティニュスタートできません。	1	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ました。	コンティニュースタート許可信号が ON の時のみコンティニュースタートしてください。
83500007	27A9	コンティニュスタートに失敗しました。	3	コンティニュスタート実行中に、プログラム停止や起動などの操作を実行したため、コンティニュスタートに失敗しました。	コンティニュースタート実行中は、プログラムの起動や停止などの操作を行わないでください。
83500008	77B7	ロボット動作中にモータ OFF コマンドを実行しました。	3	ロボット動作中にモータ OFF コマンドが実行されました。	ロボット動作中にモータ OFF コマンドは実行しないでください。

コード	RC7コード	メッセージ	ﾚﾍﾞﾙ	説明	復帰処置
83500009		ライセンスが登録されていません。	3	ライセンスが登録されていません。ライセンス登録が必要です。	ライセンスを以下のアプリケーションから登録してください。 パス：DENSO ROBOTICS¥VRC¥Tools¥VRCLicenseTool¥Bin¥VRCLicenseTool.exe スタートメニュー：VRC¥VRC License Tool
8250000A	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、エンコーダ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でエンコーダ設定してください。
8250000B		モータが接続されていません。	2	モータが接続されていないため、エンコーダ設定を行うことができません。	モータが接続された状態でエンコーダ設定してください。
8350000C	2187	ティーチングペンダントが通信異常です。	3	ティーチングペンダントとロボット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. ティーチングペンダントケーブルの破損、短絡、接触不良。 2. ティーチングペンダントの故障。	以下の事項を確認し、ティーチングペンダントを再接続して、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. ティーチングペンダント接続ケーブルに損傷、短絡がなく、正常に取り付けられていること。 2. ティーチングペンダントに破損や損傷がないこと。
8050000D	2103	ロボットコントローラの電池を交換してください。	0	ロボットコントローラのバッテリ交換時期です。	ロボットコントローラのバッテリ交換後、次回点検日を設定してください。
8050000E	24A0	ロボットの点検時期です。	0	エンコーダバックアップ電池の交換時期です。	エンコーダバックアップ電池を交換してください。
8350000F	77F7	特権タスクでは実行できない操作です。	3	特権タスクに対してできない操作をしました。	特権タスクに対しては操作しないでください。
83500010		操作盤タスクでは実行できない操作です。	3	操作盤タスクに対してできない操作をしました。	操作盤タスクに対しては操作しないでください。
83500011	77EB	特権タスクでは実行できない命令です。	3	特権タスクでは実行できない命令を実行しました。特権タスクでロボット動作はできません。	特権タスクではロボット動作命令を実行しないようにしてください。
83500012		操作盤タスクでは実行できない命令です。	3	操作盤タスクでは実行できない命令を実行しました。操作盤タスクではロボット動作はできません。	操作盤タスクではロボット動作命令を実行しないようにしてください。
81500013		関数が定義されていません。	1	CALL で呼び出された関数が定義されていません。	CALL で呼び出される関数名が定義されているかプログラムを見直してください。
81500014		引数の数が不一致です。	1	関数の定義の引数数と、関数呼出で指定された引数数が不一致です。	プログラムを見直して引数の数を合わせてください。
83500015		プログラムが停止していません。	3	停止していないプログラムのファイルに対して削除や変更の処理をしました。	プログラムを停止させてから実行してください。
83500016		例外が発生しました。	3	内部処理で例外が発生しました。	電源を再投入してください。症状が改善されない場合、弊社サービス部門までご連絡ください。

コード	RC7 コード	メッセージ	ﾚﾍﾞﾙ	説明	復帰処置
83500017	738B	このパラメータは変更できません。	3	プログラムから変更できないパラメータを変更しました。	プログラムから指定したパラメータは変更できません。プログラムを見直してください。
81500018		パラメータが間違っています。	1	パラメータの値に異常があります。	WINCAPSIII からパラメータを送り直してください。
80500019		指定行実行できない行です。	0	プログラム実行を開始できない行を　指定しました。	別の行を指定してください。
8350001A		予期せぬ例外が発生しました。	3	内部処理で例外が発生しました。	電源を再投入してください。症状が改善されない場合、弊社サービス部門までご連絡ください。
8150001B		引数が不正です。	1	不正な引数が指定されました。	プログラムの引数を見直してください。
8150001C		引数が足りません。	1	引数が足りません。	プログラムの引数の数を見直してください。
8150001D		引数が多すぎます。	1	引数が多すぎます。	プログラムの引数の数を見直してください。
8150001E		第 1 引数が不正です。	1	第 1 引数が不正です。	プログラムの第 1 引数を見直してください。
8150001F		第 2 引数が不正です。	1	第 2 引数が不正です。	プログラムの第 2 引数を見直してください。
81500020		第 3 引数が不正です。	1	第 3 引数が不正です。	プログラムの第 3 引数を見直してください。
81500021		第 4 引数が不正です。	1	第 4 引数が不正です。	プログラムの第 4 引数を見直してください。
81500022		第 5 引数が不正です。	1	第 5 引数が不正です。	プログラムの第 5 引数を見直してください。
81500023		第 6 引数が不正です。	1	第 6 引数が不正です。	プログラムの第 6 引数を見直してください。
81500024		第 7 引数が不正です。	1	第 7 引数が不正です。	プログラムの第 7 引数を見直してください。
81500025		第 8 引数が不正です。	1	第 8 引数が不正です。	プログラムの第 8 引数を見直してください。
81500026		第 9 引数が不正です。	1	第 9 引数が不正です。	プログラムの第 9 引数を見直してください。
81500027		第 10 引数が不正です。	1	第 10 引数が不正です。	プログラムの第 10 引数を見直してください。
81500028		IP アドレスが不正です。	1	指定した IP アドレスが不正です。	IP アドレスの指定を見直してください。
81500029	2031	ファイルが見つかりません。	1	ファイルが見つかりません。	ファイルの指定を見直してください。
8350002A		使用になっているプログラムに文法エラーがあります。	3	使用になっているプログラムに文法エラーがあります。コントローラ電源立上げ時、使用になっているプログラムは自動で文法チェックされます。	文法エラーのプログラムを修正する。または文法エラーのあるプログラムの使用のチェックをはずしてください。
8350002B	3A00	エラー数が 100 を超えたので文法チェックを中止しました。	3	エラー数が 100 を超えたので文法チェックを中止しました。	文法エラーのプログラムを修正する。または文法エラーのあるプログラムの使用のチェックをはずしてください。
8350002C		全プログラムを停止しました。	3	ファイルの削除や変更を実行時に、タスクの状態が″停止中″でないプログラムが存在していたため全プログラムを初期化停止しました。	プログラムを停止させてから実行してください。
8350002D		特権タスクを停止しました。	3	特権タスクが停止していない状態で、ファイルの削除や変更の処理をしたため、特権タスクを停止しました。	特権タスクを停止させてから実行してください。

コード	RC7コード	メッセージ	ﾚﾍﾞﾙ	説明	復帰処置
8350002E		操作盤タスクを停止しました。	3	操作盤タスクが停止していない状態で、ファイルの削除や変更の処理をしたため、操作盤タスクを停止しました。	操作盤タスクを停止させてから実行してください。
8350002F		ヘッダファイルに対してはできない操作です。	3	ヘッダファイルに対して、実行できない操作をしました。	ヘッダファイルに対しては操作しないでください。
83500030	73C1	これ以上ブレークポイントを設定できません。	3	上限数をこえたブレークポイントを設定しました。	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。
83500031		プログラム登録数を越えました。	3	登録できるプログラムの最大数を超えました。	プログラムを見直して、プログラムの数を減らしてください。
83500032	73EE	最大タスク数を超えているため起動できません。	3	同時に起動できるプログラムの最大数を越えました。	プログラムを見直して、同時に起動するプログラムの数を減らしてください。
85500033		バックアップデータが異常です。	5	バックアップしていたデータに異常が発生しました。	弊社サービスまでご連絡ください。
83500034		GoSub と Return の対応が不正です。	3	GoSub と Return の対応が不正です。	プログラムを見直してください。
85500035		ロボットコントローラ初期化異常です。	5	ロボットコントローラ電源立上げの処理で異常が発生しました。	ロボットコントローラ初期化異常より前のエラーログから要因が特定できる場合は、要因を取り除いてください。要因が特定できない場合は弊社サービス部門までご連絡ください。
81500036		同名のファイルが存在します。	1	同名のファイルまたはディレクトリが存在するため、操作できません。	ファイルまたはディレクトリ名を見直してください。
83500037		未定義エラーです。	3	定義されていないエラーが発生しました。	弊社サービスまでご連絡ください。
81500038		ロボット軸に含まれる軸は、設定できません。	1	ロボット軸に含まれる軸は、設定できません。付加軸に対してのみ設定可能です。	付加軸に対して設定してください。
80500039		エリア干渉位置を格納できませんでした。	0	エリア検出位置の P 型変数への格納に失敗しました。	エリア設定を見直し、P 型変数の番号を変えるか、P 型変数の数を増やしてください。
8050003A		プログラム動作中は実行できません。	0	プログラム動作中にできない処理を実行しました。	プログラム動作中は実行しないでください。
8150003B	3C37	プログラム名に不適当なファイル名です。	1	ファイル名またはフォルダ名がプログラムで扱えない不適当な名称です。	ファイル名またはフォルダ名を見直してください。
8350003C		転送ファイルが見つかりません。	3	コントローラに存在しないファイルを受信しようとしました。	プログラムのファイル受信の処理を見直してください。
8350003D		依存ファイルが変更されたため実行できません。	3	依存ファイルが変更されたため実行できません。	依存関係にあるプログラムの文法チェックをしてください。

コード	RC7 コード	メッセージ	レベル	説明	復帰処置
8350003E		指定ポートは Detect 機能では使用できません。	3	Detect 機能では使用できないポート番号が指定されました。	Mini I/O 汎用入力もしくは Hand I/O 入力を指定してください。 また、擬似入力に設定されている場合は、擬似入力を解除してください。
8350003F		指定ポートが他のプログラムで DetectOn されています。	3	異なるプログラムの DetectOn コマンドで、同じポート番号、同じ検知方向が指定されています。	DetctOn コマンドのポート番号および検地方向を見直してください。
83500040		指定がグローバル変数の範囲を超えています。	3	グローバル変数の範囲を超えた指定がされています。	グローバル変数のサイズを増やすか、指定を見直してください。
81500041		文字列の長さが 255 バイトを超えています。	1	文字列型のグローバル変数に制限を越える 256 バイト以上のデータを代入しました。	プログラムを見直し 255 バイト以内で処理するようにしてください。
83500042		既にアームグループが取得されています。	3	指定した番号と別の番号のアームグループを既に取得しています。	GiveArm で開放後、別の番号のアームグループを取得してください。
80500043		オートチューニングの処理を中断しました。	0	オートチューニング中に、停止処理が入ったため処理を中断しました。	再度オートチューニングを実行してください。
80500044		指定行実行できない行です。	0	プログラム実行を開始できない行を、指定しました。	別の行を指定してください。
80500045		プログラムをリセットしました。	0	プログラムが停止していない状態で、実行中の関数外に実行行 JUMP を行ったため、プログラムをリセットしました。	プログラム起動時は、先頭行から実行されます。
80500046		文法チェックを中断しました。	0	文法チェックを中断しました。	再度文法チェックをしてください。
80500047		モータ ON 回数が閾値を超えました。	0	モータ ON 回数が閾値を超えました。	モータ交換の準備をしてください。
80500048		プログラムの属性ファイルに異常が発生しました。	0	プログラムの属性を管理しているファイルに異常が発生しました。	電源を再投入してください。プライオリィティと、使用/未使用のフラグが初期化されているため、再度設定してください。
85500049		有効な VRC インスタンスが存在しません。	5	AddController の呼び出しが不正です。	AddController の接続パラメータを見直してください。
8350004A		チェックサム異常です。	3	データ読み込み時にチェックサムの異常を検出しました。	電源を再投入してください。症状が改善されない場合、弊社サービス部門までご連絡ください。
8350004B	77E5	有効設定ではない軸です。	3	有効でない軸に対して操作できません。	有効でない軸に対して操作を行わない、または軸を有効にしてから再度操作を行ってください。
8350004C		軸が重なって設定しています。	3	リンク情報で、他の番号で設定されている軸を設定しようとしました。	他の番号と軸が重ならないように設定してください。
8050004D		編集されたプログラムのブレークポイントを解除しました。	0	編集されたプログラムのブレークポイントを解除しました。	ブレークポイントの設定が必要な場合は、再度設定してください。

コード	RC7 コード	メッセージ	ﾚﾍﾞﾙ	説明	復帰処置
8550004E		全プログラム停止処理を実行しましたが、一定時間経っても停止しないプログラムがあります。	5	全プログラムを停止処理を実行しましたが、一定時間経っても停止しないプログラムがありました。	電源を再投入してください。
8050004F		COM 番号が重複しています。	0	COM の番号が他の設定と重複しています。	重複しない番号にしてください。
83500050		ファイル転送に失敗しました。	3	記録メディアからの読み込みに失敗しました。	電源を再投入して再度実行してください。
83500051		ファイル転送に失敗しました。	3	転送データの読み込みに失敗しました。	電源を再投入して再度実行してください。
81500052	2261	記録メディアへの書き込みを失敗しました。	1	記録メディアへの書き出しを失敗しました。	電源を再投入して再度実行してください。
81500053		変数のインデックスが範囲外です。	1	変数の範囲を超えた Index で、変数にアクセスしました。	Index を変数の範囲内に指定してください。
85500054		エンコーダのバージョンが異なります。	5	エンコーダのバージョンが正しく設定されていません。	弊社サービスまでご連絡ください。
80500055		操作盤タスクが停止しました。	0	操作盤タスク内でエラーが発生したため、操作盤タスクが停止しました。	操作盤タスクを起動させるため、操作盤を閉じて、再度開いてください。
83500056		制御ログ保存中は実行できません。	3	制御ログ保存中に実行できない操作をしました。	制御ログ保存終了後、再度実行してください。
83500057		サーボログ保存中は実行できません。	3	サーボログ中に実行できない操作をしました。	サーボログ保存終了後、再度実行してください。
85500058		コントローラとロボット型式が一致しません。	5	異なるロボット型式に接続しようとしました。	弊社サービスまでご連絡ください。
83500059		操作盤タスクの起動ができません。	3	操作盤の起動途中でエラーが発生しました。	操作盤ファイルを見直してください。
8050005A		操作盤タスクが停止中です。	0	該当する操作盤タスクが停止中です。	該当する操作盤タスクを起動してください。
8050005B		操作盤タスクの起動ができませんでした。	0	操作盤の起動途中でエラーが発生しました。	操作盤ファイルを見直してください。
8050005C		ダイレクトモードが解除されました。	0	ダイレクトモードが解除される操作を行ったため、ダイレクトモードが解除されました。	ダイレクトモードを続ける場合は、再度ダイレクトモードを実行してください。
8350005D		操作盤タスク専用命令です。	3	操作盤タスク(*.pns)でのみ実行できる命令です。	プログラムを見直してください。
8350005E		操作盤タスクに対しては実行できない命令です。	3	操作盤タスク(*.pns)に対して、Run、Kill、Suspend 命令は実行できません。	プログラムを見直してください。
8350005F		このプロパティは変更できません。	3	プログラムから変更できないプロパティを変更しました。	プログラムから指定したプロパティは変更できません。プログラムを見直してください。
83500060		このロボット型式では、CP 動作(L,C,S)の指定はできません。	3	このロボット型式では、CP 動作(L,C,S)の指定はできません。	プログラムを見直してください。
83500061		このロボット型式では、TOOL モードの指定はできません。	3	このロボット型式では、手動動作での TOOL モードは指定はできません。	TOOL モード以外で手動動作してください。

コード	RC7 コード	メッセージ	ﾚﾍﾞﾙ	説明	復帰処置
83500062		このロボット型式では、X-Y モードの指定はできません。	3	このロボット型式では、手動動作での X-Y モードは指定はできません。	X-Y モード以外で手動動作してください。
83500063		このロボット型式では、P 型変数移動はできません。	3	このロボット型式では、P 型変数移動はできません。	P 型変数以外で動作してください。
83500064		このロボット型式では、T 型変数移動はできません。	3	このロボット型式では、T 型変数移動はできません。	T 型変数以外で動作してください。
85500065		A1/A2 のロボットが接続されました。動作できません。	5	ロボットの改造を行う必要があります。弊社サービスまでご連絡ください。	ロボットの改造後、「設定」－「ログイン」にて「スペシャリスト」レベルでログインして、[F2:アーム]-[F12:保守]-[F2:エンコーダ]に[F12:ロボット接続]処理を行ってください。ロボットの改造をしないで「ロボット接続」を行った場合、性能が制限されます。
83500066		このロボット型式では、Rotate、RotateH コマンドは実行できません。	3	このロボット型式では、Rotate、RotateH コマンドは実行できません。	プログラムを見直して、Rotate、RotateH は使わないようにしてください。
81500067		プロジェクト一覧作成中は実行できません。	1	プロジェクト一覧作成中は実行できません。	プロジェクト一覧作成後に再度実行ください。
81500068		プロジェクト転送中[RC->USB]は実行できません。	1	プロジェクト転送中[RC->USB]は実行できません。	プロジェクト転送後[RC->USB]に再度実行ください。
81500069		プロジェクト転送中[USB->RC]は実行できません。	1	プロジェクト転送中[USB->RC]は実行できません。	プロジェクト転送後[USB->RC]に再度実行ください。
8150006A		プロジェクト削除中は実行できません。	1	プロジェクト削除中は実行できません。	プロジェクト削除後に再度実行ください。
8150006B		プログラム編集中は実行できません。	1	プログラム編集中は実行できません。	プログラム編集後に再度実行ください。
8150006C		プロジェクトの互換性がないため転送[USB->RC]できません。	1	プロジェクトの互換性がないため転送[USB->RC]できません。	互換性のあるプロジェクトで再度実行ください。
8150006D		ファイルが見つかりません。(FRAM.dat)	1	ファイルが見つかりません。(FRAM.dat)	ファイル作成後(FRAM.dat)、再度実行してください。
8350006E		ロボット接続中は実行できません	3	ロボット接続中に実行できない操作をしました。	ロボット接続終了後、再度実行してください。
8150006F		操作盤イベントの呼び出しタイムアウトを検出しました。	1	操作盤の操作後、実際のイベント呼び出しまでに時間がかかっています。	呼び出しを遅延されているイベント処理を見直してください。 必要に応じて Panel の Timerout 設定を見直してください。

コード	RC7 コード	メッセージ	ﾚﾍﾞﾙ	説明	復帰処置
80500070		操作盤イベントの呼び出しタイムアウトを検出し、イベントを破棄しました。	0	操作盤の操作後、実際のイベント呼び出しまでに時間がかかっています。	呼び出しを遅延されているイベント処理を見直してください。 必要に応じて Panel の Timerout 設定を見直してください。
80500071		操作盤イベントの呼び出しタイムアウトを検出し、全てのイベントを破棄しました。	0	操作盤の操作後、実際のイベント呼び出しまでに時間がかかっています。	呼び出しを遅延されているイベント処理を見直してください。 必要に応じて Panel の Timerout 設定を見直してください。
84500072		次回起動時にプロジェクトが入れ替わります。	4	次回起動時にプロジェクトが入れ替わります。	コントローラの電源を入れ直してください。
84500073		CALSET を実行してください	4	CALSET が未実施です。	CALSET してください。
84500074		CALSET 値がロボットとプロジェクトで異なります。	4	CALSET 値がロボットとプロジェクトで異なります。	正しいロボットが接続されていることを確認してください。正しいロボットが接続されている場合は、エラー発生軸を CALSET してください。
81500075		ロボット型式変更が許可ではありません。	1	ロボット型式変更が許可ではありません。	「設定」ー「ログイン」にて「メンテナ」レベルでログインして、[F6:設定] ー [F8:オプション] ー [F7:ロボット型式変更]にてロボット型式変更許可を[許可]にしてください。
83500076		PC からロボット動作コマンド実行中に、停止処理が実行されました。	3	PC からロボット動作コマンド実行中に、停止処理が実行されました。	再度実行してください。
81500077		プロジェクト転送中は実行できません。	1	プロジェクト転送中は実行できません。	プロジェクト転送後に再度実行ください。
83500078		例外が発生しました。	3	内部処理で例外が発生しました。	電源を再投入してください。症状が改善されない場合、弊社サービス部門までご連絡ください。
83500079		PacScript がアームセマフォを取得しています。	3	PacScript がアームセマフォを取得しています。	PacScript がアームセマフォを取得していない状態で実行してください。
8350007A		指定したディレクトリは存在しません。	3	指定したディレクトリは存在しません。	電源を再投入してください。症状が改善されない場合、弊社サービス部門までご連絡ください。
8350007B		新規作成に失敗しました。	3	ディレクトリの新規作成に失敗しました。	電源を再投入してください。症状が改善されない場合、弊社サービス部門までご連絡ください。
8350007C		既にファイルが存在しています。	3	作成しようとしているファイルは既に存在します。	電源を再投入してください。症状が改善されない場合、弊社サービス部門までご連絡ください。
8350007D		指定したファイルはディレクトリではありません。	3	指定したファイルはディレクトリではありません。	電源を再投入してください。症状が改善されない場合、弊社サービス部門までご連絡ください。

コード	RC7 コード	メッセージ	ﾚﾍﾞﾙ	説明	復帰処置
8350007E		ファイルを削除できませんでした。	3	ファイルを削除できませんでした。	電源を再投入してください。症状が改善されない場合、弊社サービス部門までご連絡ください。
8350007F		ファイルをコピーできませんでした。	3	ファイルをコピーできませんでした。	電源を再投入してください。症状が改善されない場合、弊社サービス部門までご連絡ください。
83500080		ファイルを移動できませんでした。	3	ファイルを移動できませんでした。	電源を再投入してください。症状が改善されない場合、弊社サービス部門までご連絡ください。
83500081		ファイル内容の取得に失敗しました。	3	ファイル内容の取得に失敗しました。	電源を再投入してください。症状が改善されない場合、弊社サービス部門までご連絡ください。
83500082		ファイル内容の変更に失敗しました。	3	ファイル内容の変更に失敗しました。	電源を再投入してください。症状が改善されない場合、弊社サービス部門までご連絡ください。
83500083		CRC の取得に失敗しました。	3	CRC の取得に失敗しました。	電源を再投入してください。症状が改善されない場合、弊社サービス部門までご連絡ください。
83500084		最終更新日時の取得に失敗しました。	3	最終更新日時の取得に失敗しました。	電源を再投入してください。症状が改善されない場合、弊社サービス部門までご連絡ください。
83500085		WPJ ファイルの取得に失敗しました。	3	WPJ ファイルの取得に失敗しました。	電源を再投入してください。症状が改善されない場合、弊社サービス部門までご連絡ください。
83500086		オプションの文字列の取得に失敗しました。	3	オプションの文字列の取得に失敗しました。	電源を再投入してください。症状が改善されない場合、弊社サービス部門までご連絡ください。
83500087		DNS のアドレス設定に失敗しました。	3	DNS のアドレス設定に失敗しました。	電源を再投入してください。症状が改善されない場合、弊社サービス部門までご連絡ください。
83500088		IP アドレスが取得できません。	3	IP アドレスが取得できません。	電源を再投入してください。症状が改善されない場合、弊社サービス部門までご連絡ください。
83500089		シェルでの実行に失敗しました。	3	シェルでの実行に失敗しました。	電源を再投入してください。症状が改善されない場合、弊社サービス部門までご連絡ください。
8350008A		CNF からの IP アドレスの設定に失敗しました。	3	CNF からの IP アドレスの設定に失敗しました。	電源を再投入してください。症状が改善されない場合、弊社サービス部門までご連絡ください。
8350008B		cifX ドライバの情報取得できません。	3	cifX ドライバの情報取得できません。	電源を再投入してください。症状が改善されない場合、弊社サービス部門までご連絡ください。
8350008C		cifX システムデバイス情報取得できません。	3	cifX システムデバイス情報取得できません。	電源を再投入してください。症状が改善されない場合、弊社サービス部門までご連絡ください。
8350008D		チャネル IO の書き込みに失敗しました。	3	チャネル IO の書き込みに失敗しました。	電源を再投入してください。症状が改善されない場合、弊社サービス部門までご連絡ください。
8350008E		チャネル IO の読み出しに失敗しました。	3	チャネル IO の読み出しに失敗しました。	電源を再投入してください。症状が改善されない場合、弊社サービス部門までご連絡ください。
8350008F		チャネル IO の送信データ読み出しに失敗しました。	3	チャネル IO の送信データ読み出しに失敗しました。	電源を再投入してください。症状が改善されない場合、弊社サービス部門までご連絡ください。

コード	RC7 コード	メッセージ	ﾚﾍﾞﾙ	説明	復帰処置
83500090		IO 一覧画面の情報取得に失敗しました。	3	IO 一覧画面の情報取得に失敗しました。	電源を再投入してください。症状が改善されない場合、弊社サービス部門までご連絡ください。
83500091		CONTEC のデバイス情報の変換に失敗しました。	3	CONTEC のデバイス情報の変換に失敗しました。	電源を再投入してください。症状が改善されない場合、弊社サービス部門までご連絡ください。
83500092		Usage/Macro 情報の取得に失敗しました。	3	Usage/Macro 情報の取得に失敗しました。	電源を再投入してください。症状が改善されない場合、弊社サービス部門までご連絡ください。
83500093		エラーログの初期化に失敗しました。	3	エラーログの初期化に失敗しました。	電源を再投入してください。症状が改善されない場合、弊社サービス部門までご連絡ください。
83500094		オプションパラメータの解析に失敗しました。	3	オプションパラメータの解析に失敗しました。	電源を再投入してください。症状が改善されない場合、弊社サービス部門までご連絡ください。
83500095		サイズの取得に失敗しました。	3	サイズの取得に失敗しました。	電源を再投入してください。症状が改善されない場合、弊社サービス部門までご連絡ください。
83500096		文章の整形に失敗しました。	3	文章の整形に失敗しました。	電源を再投入してください。症状が改善されない場合、弊社サービス部門までご連絡ください。
83500097		暗号化に失敗しました。	3	暗号化に失敗しました。	電源を再投入してください。症状が改善されない場合、弊社サービス部門までご連絡ください。
83500098		復号化に失敗しました。	3	復号化に失敗しました。	電源を再投入してください。症状が改善されない場合、弊社サービス部門までご連絡ください。
83500099		ファイルの生成に失敗しました。	3	ファイルの生成に失敗しました。	電源を再投入してください。症状が改善されない場合、弊社サービス部門までご連絡ください。
8350009A		TP プログラム一覧情報取得に失敗しました。	3	TP プログラム一覧情報取得に失敗しました。	電源を再投入してください。症状が改善されない場合、弊社サービス部門までご連絡ください。
8350009B		操作ログの初期化に失敗しました。	3	操作ログの初期化に失敗しました。	電源を再投入してください。症状が改善されない場合、弊社サービス部門までご連絡ください。
8350009C		制御ログのフォーマット変換に失敗しました。	3	制御ログのフォーマット変換に失敗しました。	電源を再投入してください。症状が改善されない場合、弊社サービス部門までご連絡ください。
8350009D		軌道生成のエラー発生に失敗しました。	3	軌道生成のエラー発生に失敗しました。	電源を再投入してください。症状が改善されない場合、弊社サービス部門までご連絡ください。
8350009E		スレーブ MOVE の実行に失敗しました。	3	スレーブ MOVE の実行に失敗しました。	電源を再投入してください。症状が改善されない場合、弊社サービス部門までご連絡ください。
8350009F		追加するデータの型が異なります。	3	追加するデータの型が異なります。	電源を再投入してください。症状が改善されない場合、弊社サービス部門までご連絡ください。
83500100		EEPROM への書き込み失敗しました。	3	EEPROM への書き込み失敗しました。	電源を再投入してください。症状が改善されない場合、弊社サービス部門までご連絡ください。
83500101		ロボットの追加に失敗しました。	3	ロボットの追加に失敗しました。	電源を再投入してください。症状が改善されない場合、弊社サービス部門までご連絡ください。

コード	RC7 コード	メッセージ	ﾚﾍﾞﾙ	説明	復帰処置
83500102		変数領域の初期化に失敗しました。	3	変数領域の初期化に失敗しました。	電源を再投入してください。症状が改善されない場合、弊社サービス部門までご連絡ください。
83500103		リサイズできませんでした。	3	リサイズできませんでした。	電源を再投入してください。症状が改善されない場合、弊社サービス部門までご連絡ください。
83500104		FRAM の読み込み失敗しました。	3	FRAM の読み込み失敗しました。	電源を再投入してください。症状が改善されない場合、弊社サービス部門までご連絡ください。
80500105		組み込みオブジェクトの初期化に失敗しました。	0	組み込みオブジェクトの初期化に失敗しました。	電源を再投入してください。症状が改善されない場合、弊社サービス部門までご連絡ください。
85500106		変数領域の初期化に失敗しました。	5	変数領域の初期化に失敗しました。	電源を再投入してください。症状が改善されない場合、弊社サービス部門までご連絡ください。
80500107		起動時にコンパイルされました。	0	電源立上げ時のコンパイル対象になっていません。起動時に動的にコンパイルされました。	電源立上げ時のコンパイル対象でない場合、1回目の起動時にコンパイルされるため、1回目の起動処理時間が伸びます。電源立上げ時のコンパイル対象にするためには、ティーチングペンダントの F1 プログラムで、対象プログラムの前準備にチェックを入れてください。
85500108		コントローラとロボット型式が一致しません。(A1/A2 のロボットが接続されました。)	5	A1/A2 のロボット型式に接続しようとしました。	弊社サービスまでご連絡ください。
81500109		アクセスが拒否されました。	1	許可されていないアクセスがありました。	アクセス条件を確認してください。
8050010A		タスク内の全静的変数を初期化しました。	0	タスク内の静的変数に変更があった為、タスク内の全静的変数を初期化しました。	初期化による他タスクの動作への影響がないかを確認してください。
8150010B		指定ポートまたは指定された検出方向で DetectOn されていません。	1	DetectOn されていないポートまたは検出方向で DetectOff しようとしました。	指定ポートまたは検出方向が DetectOn と DetectOff で異なっていないか確認してください。
8350010C		I/O からロボット動作コマンド実行中に、停止処理が実行されました。	3	I/O からロボット動作コマンド実行中に、停止処理が実行されました。	再度実行してください。
8350010D		I/O がアームセマフォ開放しました。	3	I/O がアームセマフォ開放しました。	再度アームセマフォを取得してください。
8550010E		プロジェクトのバージョンが古いため起動できません。	5	プロジェクトのバージョンが古いため起動できません。	プロジェクトを最新にしてください。
8350010F		ロボット動作中はワーク、ツールの変更はできません。	3	ロボット動作中にワークまたはツール番号を変更しようとしました。	ロボットを動作させていたプログラムを停止させ再度実行ください。
83500110		ロボット動作中は内部速度の変更はできません。	3	ロボット動作中に内部速度を変更しようとしました。	ロボットを動作させていたプログラムを停止させ再度実行ください。

コード	RC7 コード	メッセージ	ﾚﾍﾞﾙ	説明	復帰処置
83500111		付加軸情報のデータが一致しません。	3	付加軸情報のデータが一致しません。	プロジェクトを作りなおして再度実施してください。
83500112		指定タスクが停止できません。	3	タスクが実行中のままです。	タスクを手動で停止後、再度起動してください。
83500113		ID の取得に失敗しました。	3	ファイル ID の取得に失敗しました。	電源を再投入してください。症状が改善されない場合、弊社サービス部門までご連絡ください。
83500114		ID の設定に失敗しました。	3	ファイル ID の設定に失敗しました。	電源を再投入してください。症状が改善されない場合、弊社サービス部門までご連絡ください。
83500115		未定義エラーです。	3	定義されていないエラーが発生しました。	弊社サービスまでご連絡ください。
83500116		エラー発生時の処理に失敗しました。	3	エラー発生時の処理に失敗しました。	電源を再投入してください。症状が改善されない場合、弊社サービス部門までご連絡ください。
83500118		変数の値変更に失敗しました	3	変数の値変更に失敗しました。	電源を再投入してください。症状が改善されない場合、弊社サービス部門までご連絡ください。
83500119		日時の設定に失敗しました。	3	最終更新日時の取得に失敗しました。	電源を再投入してください。症状が改善されない場合、弊社サービス部門までご連絡ください。
83500120		クリップボードへの出力に失敗しました。	3	クリップボードへの出力に失敗しました。	再度実行してください。
83500121		スレーブモードでない時に SlvMove コマンドを実行しました。	3	スレーブモードでない時に SlvMove コマンドを実行しました。	スレーブモードにしてから再度実行してください。
83500122		ArchMove で速度系動作オプションは指定できません。	3	ArchMove では速度系動作オプションは指定できません。	プログラム内の ArchMove の動作オプションが速度系で指定されていないか見直してください。
83500123		指定ポートは指定角度トリガ出力機能では使用できません。	3	指定角度トリガ出力機能では使用できないポート番号が指定されました。	Mini I/O 汎用出力もしくは Hand I/O 出力を指定してください。
83500124		ライセンスの追加に失敗しました。	3	ライセンスの登録に失敗しました。	ライセンスキーが正しいことを確認して再度実行してください。
83500125		ライセンスの削除に失敗しました。	3	ライセンスの削除に失敗しました。	ライセンスキーが正しいことを確認して再度実行してください。
83500126		ライセンスが登録されていません。	3	ライセンスが登録されていません。	ライセンスを登録してください。
83500127	2003	数値範囲外です。	3	引数の値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。
83500128		RC7 プロジェクトは使用できません。	3	RC7 プロジェクトは使用できません。	RC8 プロジェクトを使用してください。
83500129		データベースが読み取り専用になっています。	3	データベースが読み取り専用になっています。	データベースの読み取り専用を解除してください。

コード	RC7 コード	メッセージ	ﾚﾍﾞﾙ	説明	復帰処置
8350012A		TrackStart 実行中に瞬時停止の処理がされました。	3	TrackStart 実行中に瞬時停止の処理がされました。	TrackStart 実行中に Lv1、Lv2 のエラー及び瞬時停止処理が実行されると初期化停止されます。再度プログラムの先頭から起動してください。
8350012B		既に TrackStart 実行中です。	3	既に TrackStart 実行中です。	プログラムを見直してください。
8350012C		TrackStart していません。	3	TrackStart していません。	プログラムを見直してください。
8150012D		タイムアウト時間を経過しました。	1	タイムアウト時間を経過しました。	処理内容を確認し、必要ならタイムアウトの時間を長くしてください。
8350012E		TrackStart 実行中にステップ停止の処理がされました。	3	TrackStart 実行中にステップ停止の処理がされました。	再度プログラムの先頭から起動してください。
8350012F		TrackStart 実行中にステップ送りの処理がされました。	3	TrackStart 実行中にステップ送りの処理がされました。	TrackStart 実行中はステップ送りは実行しないでください。
83500130		TrackTargetPos 実行中に停止処理がされました。	3	TrackTargetPos 実行中に停止処理がされました。	再度実行してください。
81500131		同一ファイル名があります。	1	*.pcs,*.pac,*.pns は同一ファイル名を作成できません。 数字の前に 0 を付けたファイル名と 0 を付けてないファイル名は同一ファイル名として扱います。 (例 Pro1.pcs と Pro01.pcs)	ファイル名を変更してください。
81500132		コントローラ ID が初期値です。	1	コントローラ ID が初期値です。	WINCAPS からバックアップデータを送り直してください。
81500133		プロバイダ処理中に停止処理が入りました。	1	プロバイダ処理中に停止処理(非常停止、エラー発生、モード切替、防護停止、自動イネーブル切替等)が入ったため、実行がキャンセルされました。	再度実行してください。
81500134		アームグループが未定義です。	1	定義されていないアームグループが指定されました。	指定した番号のアームグループを設定してください。
83500135		付加軸セマフォを取得できません。	3	付加軸セマフォを取得していないタスクが、付加軸関連命令を実行しようとしました。	付加軸セマフォ取得後に付加軸関連命令を実行してください。
83500136		コンベアが無効です。	3	コンベアが無効です。	コンベアを有効にしてください。
81500137		コンベアキャリブレーションのパラメータが不正です。	1	コンベアキャリブレーションのパラメータが不正です。 以下の原因が考えられます。 1. コンベアのエンコーダ値が不正。 2. ロボット座標が不正。	コンベアのエンコーダ値またはロボット座標を見直してください。

コード	RC7コード	メッセージ	ﾚﾍﾞﾙ	説明	復帰処置
81500138		視覚キャリブレーションのパラメータが不正です。	1	視覚キャリブレーションのパラメータが不正です。 以下の原因が考えられます。 1. 検出したカメラ座標が不正。 2. ロボット座標が不正。	視覚座標またはロボット座標を見直してください。
83500139		許可されていないロボットがワークデータへアクセスしました。	3	許可されていないロボットがワークデータへアクセスしました。	ワークデータへアクセスを許可するロボットを登録してください。
8350013A		ワークデータの取得に失敗しました。	3	ワークデータの取得に失敗しました。 以下の原因が考えられます。 1. ワークデータがクリアされた。 2. ワークがトラッキング範囲外となった。	プログラムを見直してください。 または、トラッキング範囲を見直してください。
8350013B		スレーブロボットでは実行できないコマンドです。	3	スレーブロボットでは実行できないコマンドです。	プログラムを見直してください。
8150013C		コンベアキャリブレーションのパラメータが不正です。	1	コンベアキャリブレーションのパラメータが不正です。	マスタのコンベアキャリブレーションのパラメータを確認してください。
8550013D		保守用データが異常です。	5	保守用データに異常が発生しました。	電源を再投入してください。
8350013E		TrackStart 実行中は実行できません。	3	TrackStart 実行中は実行できません。	プログラムを見直してください。
8350013F		b-CAP 接続に失敗しました。	3	b-CAP 接続に失敗しました。b-CAP 通信の設定に問題がある可能性があります。	b-CAP 通信の設定を見直してください。
81500140		力制御コマンドのタイムアウトが発生しました。	1	力制御条件待機中にタイムアウトが発生しました。	力制御待機条件を見直してください。
83500141		同期セマフォの生成に失敗しました。	3	同期セマフォの生成に失敗しました。	
81500142		CAO プロバイダ名が不正です。	1	CAO プロバイダ名が不正です。	
81500143		コンピュータ名の取得に失敗しました。	1	コンピュータ名の取得に失敗しました。	
81500144		VARIANT 型にサポートしていない型が指定されました。	1	VARIANT 型にサポートしていない型が指定されました。	
81500145		対応するオブジェクトが見つかりませんでした。	1	対応するオブジェクトが見つかりませんでした。	
81500146		既にコレクションに登録されています。	1	既にコレクションに登録されています。	
81500147		ワーカースレッドの生成に失敗しました。	1	ワーカースレッドの生成に失敗しました。	
81500148		リモート CAO へのアクセスに失敗しました。	1	リモート CAO へのアクセスに失敗しました。	

コード	RC7 コード	メッセージ	ﾚﾍﾞﾙ	説明	復帰処置
81500149		リモート CAO プロバイダへのアクセスに失敗しました。	1	VARIANT 型にサポートしていない型が指定されました。	
8150014A		書き込みできません。	1	書き込みできません。	
8150014B		コマンドが実行中です。	1	コマンドが実行中です。	
8150014C		プロバイダに対応したライセンスがありません。	1	プロバイダに対応したライセンスがありません。	
8150014D		CRD プレロードに失敗しました。	1	CRD プレロードに失敗しました。	
8150014E		CRD ファイルが不正です。	1	CRD ファイルが不正です。	
8150014F		システム名が不正です。	1	システム名が不正です。	
81500150		システムタイプが不正です。	1	システムタイプが不正です。	
81500151		タイムアウト時間を経過しました。	1	タイムアウト時間を経過しました。	
81500152		ライセンスがありません	1	ライセンスがありません。	
81500153		接続が確立していません。	1	接続が確立していません。	
81500154		致命的なエラーです。	1	予期しないエラーが発生しました。	コントローラを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。
81500155		実装されていません。	1	想定外の処理が実行されました。	コントローラを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。
83500156		メモリ不足です。	3	コントローラ内の使用メモリ容量が上限値に達しています。	以下の対応を行ってください。 1.不要なタスクを削除する。 2.ローカル変数の総数を減らす。 3.VM スタックサイズの設定値を減らし、タスクを再起動させる
81500157		パラメータが間違っています。	1	指定パラメータが不正です。	パラメータの値、型、範囲を確認し、適切な値に変更してください。
81500158		インタフェイスがサポートされていません。	1	指定パラメータが不正です。	パラメータの値、型、範囲を確認し、適切な値に変更してください。
81500159		ポインタが無効です。	1	想定外の処理が実行されました。	コントローラを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。
8150015A		ハンドルが無効です。	1	想定外の処理が実行されました。	コントローラを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。
8350015B		操作は中断されました。	3	処理中の動作が強制的に中断されました。	エラーが発生している場合はコントローラのエラークリアを実行してください。コントローラを再起動してください。
8150015C		この操作を完了するのに必要なデータは、まだ利用できません。	1	準備完了前に処理を実行しようとしました。	プログラムの保存を行ってタスクを再生成を行ってください。復帰しない場合はコントローラを再起動してください。

コード	RC7 コード	メッセージ	ﾚﾍﾞﾙ	説明	復帰処置
8150015D		ForceWaitCondition は複数のプログラムから実行することはできません。	1	ForceWaitCondition は複数のプログラムから実行することはできません。	ForceWaitCondition が複数のプログラムから同時に実行されないようにプログラムを修正してください。
8150015E		GenerateNonStopPath の実行に失敗しました。	1	GenerateNonStopPath の実行に失敗しました。	詳細はオリジナルナンバを確認してください。
8150015F		保守用データの更新ができません。	1	保守用データの更新処理で異常が発生しました。	電源を再投入してください。症状が改善されない場合、弊社サービス部門までご連絡ください。
83500160		モータ ON 処理がタイムアウトしました。	3	モータ ON 完了待ち中にタイムアウトが発生しました。	コントローラを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。
83500161		モータ OFF 処理がタイムアウトしました。	3	モータ OFF 完了待ち中にタイムアウトが発生しました。	コントローラを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。
83500162	25E2	PC 通信異常（断線検出）	3	PC とコントローラ間での通信遅延発生時エラーです。	イーサネットケーブルの断線チェック、またはネットワークを返さずクロスケーブルで繋いで再度実行してください。
80500163		通信確認の接続に失敗しました	0	PC とコントローラ間での通信確認の接続エラーです。	他の接続確認を行っている処理を終了後、再度実行してください
80500164		デバッグモードでは実行できません	0	コントローラでデバッグモード時には出来ない操作をしました	デバッグモードを解除してから再度実行してください
83500165	25E1	デバッグモードが解除されました	3	コントローラのデバッグモード状態が解除された時に発生されるエラーです。	ペンダントまたは外部機器より復帰してください。
83500166		操作盤タスクが停止しました	3	コントローラのデバッグモード状態が解除された時に操作盤タスクを停止しました。	操作盤を開き直してください。
85500167		I/O 設定が異常です。	5	I/O ポートマップと割付が不一致です。	WINCAPSIII にて I/O の割付モードを設定した後、プロジェクトを送り直してください。
83500168		このコマンドでは Time オプションは使用できません。	3	Time オプションを指定できないコマンドが Time オプション付き実行されました。	Time オプションを削除して再度実行してください。
83500169		このコマンドでは Ex、ExA オプションは使用できません。	3	Ex、ExA オプションが指定できないコマンドが Ex、ExA オプション付きで実行されました。	Ex、ExA オプションを削除して再度実行してください。
83500170		現在のバージョンでは実行できません。	3	現在のバージョンでは実行できない機能です。	弊社サービスまでご連絡ください。
80500171		操作盤のページチェンジをキャンセルしました。	0	操作盤のクローズ中はページチェンジできません。	操作盤が閉じてからページチェンジを行ってください。
81500172		リセット対象軸が不正です。	1	リセット対象軸が不正です。	リセットの対象軸を指定し直してください。
81500173		取得モードでは実行できません。	1	取得モードでは実行できません。	判定モードに切り替えてから実行してください。

コード	RC7 コード	メッセージ	ﾚﾍﾞﾙ	説明	復帰処置
83500174		WincapsⅢの干渉チェックを終了しました。	3	WINCAPSⅢの干渉チェックを終了しました。	再度 WINCAPSⅢ干渉チェック機能を有効にしてください。 改善されない場合は PC との接続を確認してください。
83500175		WincapsⅢの干渉チェックで干渉を検出しました。	3	WINCAPSⅢの干渉チェックで干渉を検出しました。	干渉している箇所を確認し干渉しないように動作を変更してください。
83500176		Command-Slave のイネーブル状態が解除されました。	3	Command-Slave のイネーブル状態が解除されました。	エラーが発生してないか、非常停止が入力されていないか確認してください。 確認後、再度プログラムの先頭から実行してください。
81500177		b-CAP Slave の機能が有効では実行できません。	1	b-CAP Slave 機能が有効では実行できない操作を実行しました。	「設定」－「ログイン」にて「メンテナ」レベルでログインして、b-CAP Slave 機能を無効にしてから再度実行してください。
83500178		非常停止 ON 中は実行できません。	3	非常停止 ON 中は実行できない操作をしました。	非常停止 OFF 後、再度実行してください。
81500179		送信データが不正です。	1	送信データが不正です。	送信データを見直してください。
8550017A		Robot1 の接続に失敗しました。	5	Robot1 の接続に失敗しました。	スレーブコントローラの IP 設定を確認してください。 使用予定の無いスレーブコントローラのIPアドレスが 0.0.0.0 になっているか確認してください。 設定後、マスタコントローラとスレーブコントローラの電源を再投入してください。
8550017B		Robot2 の接続に失敗しました。	5	Robot2 の接続に失敗しました。	スレーブコントローラの IP 設定を確認してください。 使用予定の無いスレーブコントローラのIPアドレスが 0.0.0.0 になっているか確認してください。 設定後、マスタコントローラとスレーブコントローラの電源を再投入してください。
8550017C		Robot3 の接続に失敗しました。	5	Robot3 の接続に失敗しました。	スレーブコントローラの IP 設定を確認してください。 使用予定の無いスレーブコントローラのIPアドレスが 0.0.0.0 になっているか確認してください。 設定後、マスタコントローラとスレーブコントローラの電源を再投入してください。
8550017D		Robot1 のプロジェクトが異常です。	5	Robot1 のプロジェクトが異常です。	プロジェクトを作りなおして再度実施してください。
8550017E		Robot2 のプロジェクトが異常です。	5	Robot2 のプロジェクトが異常です。	プロジェクトを作りなおして再度実施してください。
8550017F		Robot3 のプロジェクトが異常です。	5	Robot3 のプロジェクトが異常です。	プロジェクトを作りなおして再度実施してください。

コード	RC7 コード	メッセージ	ﾚﾍﾞﾙ	説明	復帰処置
85500180		ワールド座標のライセンスが入っていません。	5	ワールド座標のライセンスが入っていないため、Base 番号 0 以外は使用できません。	ワールド座標のライセンスを入れてください。
85500181		協調制御のライセンスが入っていません。	5	協調制御のライセンスが入っていないため、「マスタコントローラ」または「スレーブコントローラ」の設定では使用できません。	協調制御のライセンスを入れてから、設定を変更してください。
83500182		協調制御で、ArchMove は使用できません。	3	協調制御中に ArchMove は使用できません。	プログラムを見直してください。
85500183		協調制御のマスタライセンスが入っていません。	5	協調制御のマスタライセンスが入っていないため、「マスタコントローラ」の設定では使用できません。	協調制御マスタライセンスを入れてから、設定を変更してください。
85500184		協調制御のスレーブライセンスが入っていません。	5	協調制御のスレーブライセンスが入っていないため、「スレーブコントローラ」の設定では使用できません。	協調制御スレーブライセンスを入れてから、設定を変更してください。
83500185		PC からスレーブコントローラに対して実行できないコマンドです。	3	PC からスレーブコントローラに対して実行できないコマンドを実行しようとしました。	スレーブコントローラに対しては実行しないでください。
85500186		スレーブコントローラのデータが更新されました。	5	スレーブコントローラのデータが更新されました。	マスタコントローラとスレーブコントローラの電源を再投入してください。
81500187		ロボット番号が不正です。	1	指定したロボット番号が不正です。	プログラムを見直してください。
83500188		モータ ON に失敗しました。	3	モータ ON できない状態でモータ ON 操作が実行されました。	エラーが発生してないか、非常停止が入力されていないか確認してください。
83500189		SyncTimeEnd が実行されませんでした。	3	SyncTimeStart 後、SyncTimeEnd が実行されてません。	プログラムを見直してください。
83500190		SyncMoveEnd が実行されませんでした。	3	SyncMoveStart 後、SyncMoveEnd が実行されてません。	プログラムを見直してください。
83500191		SyncTimeStart を実行せずに SyncTimeEnd を実行されました。	3	SyncTimeStart を実行せずに SyncTimeEnd を実行されました。	プログラムを見直してください。
83500192		SyncMoveStart を実行せずに SyncMoveEnd が実行されました。	3	SyncMoveStart を実行せずに SyncMoveEnd が実行されました。	プログラムを見直してください。
83500193		モータ ON に失敗しました。	3	モータ ON 中に非常停止入力か Lv3 以上のエラーが発生しました。	エラーが発生してないか、非常停止が入力されていないか確認してください。

コード	RC7 コード	メッセージ	ﾚﾍﾞﾙ	説明	復帰処置
83500194		モータ ON 処理がタイムアウトしました。	3	モータ ON 完了待ち中にタイムアウトが発生しました。	マスタコントローラとスレーブコントローラの安全信号の接続を確認してください。 ・RC8 標準仕様の場合、マスタコントローラのコンタクタモニタ出力とスレーブコントローラの自動イネーブル入力の接続を確認してください。 ・RC8A セーフティモーション仕様と RC8A 標準仕様の場合、マスタコントローラの STO モニタ出力とスレーブコントローラの外部非常停止入力と、マスタコントローラの自動モード相互監視出力とスレーブコントローラの自動イネーブル入力の接続を確認してください。 ・RC8 セーフティ I/O レス仕様と RC8A セーフティ I/O レス仕様の場合、マスタコントローラのペンダント非常停止出力とスレーブコントローラの外部非常停止入力の接続と、スレーブコントローラの自動イネーブル入力が短絡されているか確認してください。
85500195		Robot1 の協調制御の初期化に失敗しました。	5	Robot1 との同期に失敗しました。	スレーブコントローラ IP[Robot1]の設定を確認してください。
85500196		Robot2 の協調制御の初期化に失敗しました。	5	Robot2 との同期に失敗しました。	スレーブコントローラ IP[Robot2]の設定を確認してください。
85500197		Robot3 の協調制御の初期化に失敗しました。	5	Robot3 との同期に失敗しました。	スレーブコントローラ IP[Robot3]の設定を確認してください。
85500198		協調制御の初期化に失敗しました。	5	協調制御の初期化に失敗しました。	マスタコントローラの設定を確認してください。
83500199		スレーブコントローラへのデータ保存に失敗しました。	3	スレーブコントローラへデータの保存ができませんでした。	マスタコントローラとスレーブコントローラの Ethernet の接続を確認してください。 確認後、マスタコントローラとスレーブコントローラの電源を再投入してください。
8550019A		スレーブコントローラにティーチングペンダントが接続されています。	5	スレーブコントローラにティーチングペンダントが接続されています。	スレーブコントローラにはペンダントレス用のダミーコネクタを接続してください。
8350019B		スレーブコントローラでは実行できないコマンドです。	3	スレーブコントローラでは実行できないコマンドです。	プログラムを見直してください。
8550019C		スレーブコントローラでは通信設定に DHCP は使用できません。	5	スレーブコントローラでは通信設定に DHCP は使用できません。	スレーブコントローラの通信設定を固定 IP アドレスにしてください。

コード	RC7 コード	メッセージ	ﾚﾍﾞﾙ	説明	復帰処置
8350019D		マスタコントローラとスレーブコントローラでコントローラのバージョンが一致しません。	3	マスタコントローラとスレーブコントローラでコントローラのバージョンが一致しません。	マスタコントローラとスレーブコントローラのバージョンを合わせてください。
8550019E		マスタコントローラとスレーブコントローラ(Robot1)でコントローラのバージョンが一致しません。	5	マスタコントローラとスレーブコントローラ(Robot1)でコントローラのバージョンが一致しません。	マスタコントローラとスレーブコントローラ(Robot1)のバージョンを合わせてください。
8550019F		マスタコントローラとスレーブコントローラ(Robot2)でコントローラのバージョンが一致しません。	5	マスタコントローラとスレーブコントローラ(Robot2)でコントローラのバージョンが一致しません。	マスタコントローラとスレーブコントローラ(Robot2)のバージョンを合わせてください。
85500200		マスタコントローラとスレーブコントローラ(Robot3)でコントローラのバージョンが一致しません。	5	マスタコントローラとスレーブコントローラ(Robot3)でコントローラのバージョンが一致しません。	マスタコントローラとスレーブコントローラ(Robot3)のバージョンを合わせてください。
85500201		マスタコントローラとスレーブコントローラでコントローラのバージョンが一致しません。	5	マスタコントローラとスレーブコントローラでコントローラのバージョンが一致しません。	マスタコントローラとスレーブコントローラのバージョンを合わせてください。
85500202		Robot1 の協調制御のデータ読み込みに失敗しました。	5	Robot1 の協調制御のデータ読み込みに失敗しました。	マスタコントローラとスレーブコントローラの電源を再投入してください。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。
85500203		Robot2 の協調制御のデータ読み込みに失敗しました。	5	Robot2 の協調制御のデータ読み込みに失敗しました。	マスタコントローラとスレーブコントローラの電源を再投入してください。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。
85500204		Robot3 の協調制御のデータ読み込みに失敗しました。	5	Robot3 の協調制御のデータ読み込みに失敗しました。	マスタコントローラとスレーブコントローラの電源を再投入してください。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。
85500205		Robot1 の協調制御のデータ受信に失敗しました。	5	Robot1 の協調制御のデータ受信に失敗しました。	マスタコントローラとスレーブコントローラの電源を再投入してください。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。
85500206		Robot2 の協調制御のデータ受信に失敗しました。	5	Robot2 の協調制御のデータ受信に失敗しました。	マスタコントローラとスレーブコントローラの電源を再投入してください。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。
85500207		Robot3 の協調制御のデータ受信に失敗しました。	5	Robot3 の協調制御のデータ受信に失敗しました。	マスタコントローラとスレーブコントローラの電源を再投入してください。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。

コード	RC7 コード	メッセージ	ﾚﾍﾞﾙ	説明	復帰処置
85500208		協調制御で接続したスレーブコントローラ(Robot1)の設定がスレーブコントローラ 1 ではありません。	5	協調制御で接続したスレーブコントローラ(Robot1)の設定がスレーブコントローラ 1 のではありません。	スレーブコントローラ(Robot1)の協調コントローラ設定を″スレーブコントローラ 1″してください。 設定後、マスタコントローラとスレーブコントローラの電源を再投入してください。
85500209		協調制御で接続したスレーブコントローラ(Robot2)の設定がスレーブコントローラ 2 ではありません。	5	協調制御で接続したスレーブコントローラ(Robot2)の設定がスレーブコントローラ 2 のではありません。	スレーブコントローラ(Robot2)の協調コントローラ設定を″スレーブコントローラ 2″してください。 設定後、マスタコントローラとスレーブコントローラの電源を再投入してください。
8550020A		協調制御で接続したスレーブコントローラ(Robot3)の設定がスレーブコントローラ 3 ではありません。	5	協調制御で接続したスレーブコントローラ(Robot3)の設定がスレーブコントローラ 3 のではありません。	スレーブコントローラ(Robot3)の協調コントローラ設定を″スレーブコントローラ 3″してください。 設定後、マスタコントローラとスレーブコントローラの電源を再投入してください。
8550020B		協調制御でマスタコントローラへの接続に失敗しました。	5	協調制御でマスタコントローラへの接続に失敗しました。	マスタコントローラとスレーブコントローラの EtherNet の接続を確認してください。 確認後、マスタコントローラとスレーブコントローラの電源を再投入してください。
8550020C		協調制御でマスタコントローラの登録に失敗しました(Robot1)。	5	協調制御でマスタコントローラの登録に失敗しました(Robot1)。	スレーブコントローラ IP[Robot1]の設定を確認してください。
8550020D		協調制御でマスタコントローラの登録に失敗しました(Robot2)。	5	協調制御でマスタコントローラの登録に失敗しました(Robot2)。	スレーブコントローラ IP[Robot2]の設定を確認してください。
8550020E		協調制御でマスタコントローラの登録に失敗しました(Robot3)。	5	協調制御でマスタコントローラの登録に失敗しました(Robot3)。	スレーブコントローラ IP[Robot3]の設定を確認してください。
8150020F		EasyBackup 中は実行できません。	1	EasyBackup 中は実行できません。	EasyBackup 終了後に再度実行ください。
83500210		増設イーサネットの IP アドレスが重複しています。	3	増設イーサネットの IP アドレスが重複しています。 増設イーサネットの設定を DHCP に変更しました。	通信設定から重複しない IP アドレスを設定し直してください。
85500211		協調設定で無効なスレーブコントローラ IP(0.0.0.0)の後に IP アドレスが設定されています。	5	協調設定で無効なスレーブコントローラ IP（0.0.0.0）の後に IP アドレスが設定されています。	スレーブコントローラ IP の設定は前詰めにしてください。 設定後、マスタコントローラとスレーブコントローラの電源を再投入してください。
83500212		動作コマンドのロボット番号が、リーダの番号ではありません。	3	動作コマンドのロボット番号が、リーダの番号ではありません。	プログラムを見直してください。
83500213		動作コマンドの数が不正です。	3	動作コマンドの数が不正です。	プログラムを見直してください。
83500214		Start コマンドで指定したロボット番号と End コマンドで指定したロボット番号が異なります。	3	Start コマンドで指定したロボット番号と End コマンドで指定したロボット番号が異なります。	プログラムを見直してください。

コード	RC7コード	メッセージ	ﾚﾍﾞﾙ	説明	復帰処置
83500215		Start コマンドで指定したロボット番号を含む動作コマンドがありません。	3	Start コマンドで指定したロボット番号を含む動作コマンドがありません。	プログラムを見直してください。
83500216		入力したライセンスが誤っています。	3	入力したライセンスが誤っています。	ライセンスを確認し、再度入力してください。
83500217		期限付きライセンスのため、削除できません。	3	期限付きライセンスのため、削除できません。	削除したいライセンスか確認してください。
83500218		ライセンスの登録／削除でエラーが発生しました。	3	ライセンスの登録／削除でエラーが発生しました。	コントローラを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。
85500219		排他制御の初期化に失敗しました。	5	排他制御の初期化に失敗しました。	排他制御の設定を確認してください。
8550021A		排他制御 IP(0)で設定したコントローラの排他制御の初期化に失敗しました。	5	排他制御 IP(0)で設定したコントローラの排他制御の初期化に失敗しました。	排他制御 IP(0)の設定を確認してください。
8550021B		排他制御 IP(1)で設定したコントローラの排他制御の初期化に失敗しました。	5	排他制御 IP(1)で設定したコントローラの排他制御の初期化に失敗しました。	排他制御 IP(1)の設定を確認してください。
8550021C		排他制御 IP(2)で設定したコントローラの排他制御の初期化に失敗しました。	5	排他制御 IP(2)で設定したコントローラの排他制御の初期化に失敗しました。	排他制御 IP(2)の設定を確認してください。
8550021D		排他制御 IP(3)で設定したコントローラの排他制御の初期化に失敗しました。	5	排他制御 IP(3)で設定したコントローラの排他制御の初期化に失敗しました。	排他制御 IP(3)の設定を確認してください。
8550021E		排他制御 IP(4)で設定したコントローラの排他制御の初期化に失敗しました。	5	排他制御 IP(4)で設定したコントローラの排他制御の初期化に失敗しました。	排他制御 IP(4)の設定を確認してください。
8550021F		排他制御 IP(5)で設定したコントローラの排他制御の初期化に失敗しました。	5	排他制御 IP(5)で設定したコントローラの排他制御の初期化に失敗しました。	排他制御 IP(5)の設定を確認してください。
85500220		排他制御 IP(6)で設定したコントローラの排他制御の初期化に失敗しました。	5	排他制御 IP(6)で設定したコントローラの排他制御の初期化に失敗しました。	排他制御 IP(6)の設定を確認してください。
85500221		排他制御 IP(7)で設定したコントローラの排他制御の初期化に失敗しました。	5	排他制御 IP(7)で設定したコントローラの排他制御の初期化に失敗しました。	排他制御 IP(7)の設定を確認してください。

コード	RC7 コード	メッセージ	ﾚﾍﾞﾙ	説明	復帰処置
85500222		排他制御 IP(8)で設定したコントローラの排他制御の初期化に失敗しました。	5	排他制御 IP(8)で設定したコントローラの排他制御の初期化に失敗しました。	排他制御 IP(8)の設定を確認してください。
85500223		排他制御 IP(9)で設定したコントローラの排他制御の初期化に失敗しました。	5	排他制御 IP(9)で設定したコントローラの排他制御の初期化に失敗しました。	排他制御 IP(9)の設定を確認してください。
85500224		排他制御 IP(10)で設定したコントローラの排他制御の初期化に失敗しました。	5	排他制御 IP(10)で設定したコントローラの排他制御の初期化に失敗しました。	排他制御 IP(10)の設定を確認してください。
85500225		排他制御 IP(11)で設定したコントローラの排他制御の初期化に失敗しました。	5	排他制御 IP(11)で設定したコントローラの排他制御の初期化に失敗しました。	排他制御 IP(11)の設定を確認してください。
85500226		排他制御 IP(12)で設定したコントローラの排他制御の初期化に失敗しました。	5	排他制御 IP(12)で設定したコントローラの排他制御の初期化に失敗しました。	排他制御 IP(12)の設定を確認してください。
85500227		排他制御 IP(13)で設定したコントローラの排他制御の初期化に失敗しました。	5	排他制御 IP(13)で設定したコントローラの排他制御の初期化に失敗しました。	排他制御 IP(13)の設定を確認してください。
85500228		排他制御 IP(14)で設定したコントローラの排他制御の初期化に失敗しました。	5	排他制御 IP(14)で設定したコントローラの排他制御の初期化に失敗しました。	排他制御 IP(14)の設定を確認してください。
85500229		排他制御 IP(15)で設定したコントローラの排他制御の初期化に失敗しました。	5	排他制御 IP(15)で設定したコントローラの排他制御の初期化に失敗しました。	排他制御 IP(15)の設定を確認してください。
8550022A		排他制御で設定したコントローラのバージョンが一致しません。	5	排他制御で設定したコントローラのバージョンが一致しません。	排他制御で設定したコントローラのバージョンを合わせてください。
8550022B		排他制御 IP(0)で設定したコントローラのバージョンが一致しません。	5	排他制御 IP(0)で設定したコントローラのバージョンが一致しません。	排他制御 IP(0)で設定したコントローラのバージョンを合わせてください。
8550022C		排他制御 IP(1)で設定したコントローラのバージョンが一致しません。	5	排他制御 IP(1)で設定したコントローラのバージョンが一致しません。	排他制御 IP(1)で設定したコントローラのバージョンを合わせてください。
8550022D		排他制御 IP(2)で設定したコントローラのバージョンが一致しません。	5	排他制御 IP(2)で設定したコントローラのバージョンが一致しません。	排他制御 IP(2)で設定したコントローラのバージョンを合わせてください。

コード	RC7 コード	メッセージ	ﾚﾍﾞﾙ	説明	復帰処置
8550022E		排他制御 IP(3)で設定したコントローラのバージョンが一致しません。	5	排他制御 IP(3)で設定したコントローラのバージョンが一致しません。	排他制御 IP(3)で設定したコントローラのバージョンを合わせてください。
8550022F		排他制御 IP(4)で設定したコントローラのバージョンが一致しません。	5	排他制御 IP(4)で設定したコントローラのバージョンが一致しません。	排他制御 IP(4)で設定したコントローラのバージョンを合わせてください。
85500230		排他制御 IP(5)で設定したコントローラのバージョンが一致しません。	5	排他制御 IP(5)で設定したコントローラのバージョンが一致しません。	排他制御 IP(5)で設定したコントローラのバージョンを合わせてください。
85500231		排他制御 IP(6)で設定したコントローラのバージョンが一致しません。	5	排他制御 IP(6)で設定したコントローラのバージョンが一致しません。	排他制御 IP(6)で設定したコントローラのバージョンを合わせてください。
85500232		排他制御 IP(7)で設定したコントローラのバージョンが一致しません。	5	排他制御 IP(7)で設定したコントローラのバージョンが一致しません。	排他制御 IP(7)で設定したコントローラのバージョンを合わせてください。
85500233		排他制御 IP(8)で設定したコントローラのバージョンが一致しません。	5	排他制御 IP(8)で設定したコントローラのバージョンが一致しません。	排他制御 IP(8)で設定したコントローラのバージョンを合わせてください。
85500234		排他制御 IP(9)で設定したコントローラのバージョンが一致しません。	5	排他制御 IP(9)で設定したコントローラのバージョンが一致しません。	排他制御 IP(9)で設定したコントローラのバージョンを合わせてください。
85500235		排他制御 IP(10)で設定したコントローラのバージョンが一致しません。	5	排他制御 IP(10)で設定したコントローラのバージョンが一致しません。	排他制御 IP(10)で設定したコントローラのバージョンを合わせてください。
85500236		排他制御 IP(11)で設定したコントローラのバージョンが一致しません。	5	排他制御 IP(11)で設定したコントローラのバージョンが一致しません。	排他制御 IP(11)で設定したコントローラのバージョンを合わせてください。
85500237		排他制御 IP(12)で設定したコントローラのバージョンが一致しません。	5	排他制御 IP(12)で設定したコントローラのバージョンが一致しません。	排他制御 IP(12)で設定したコントローラのバージョンを合わせてください。
85500238		排他制御 IP(13)で設定したコントローラのバージョンが一致しません。	5	排他制御 IP(13)で設定したコントローラのバージョンが一致しません。	排他制御 IP(13)で設定したコントローラのバージョンを合わせてください。
85500239		排他制御 IP(14)で設定したコントローラのバージョンが一致しません。	5	排他制御 IP(14)で設定したコントローラのバージョンが一致しません。	排他制御 IP(14)で設定したコントローラのバージョンを合わせてください。

コード	RC7 コード	メッセージ	ﾚﾍﾞﾙ	説明	復帰処置
8550023A		排他制御 IP(15)で設定したコントローラのバージョンが一致しません。	5	排他制御 IP(15)で設定したコントローラのバージョンが一致しません。	排他制御 IP(15)で設定したコントローラのバージョンを合わせてください。
8550023B		排他制御 IP(0)で設定したコントローラの登録に失敗しました。	5	排他制御 IP(0)で設定したコントローラの登録に失敗しました。	排他制御 IP(0)の設定を確認してください。
8550023C		排他制御 IP(1)で設定したコントローラの登録に失敗しました。	5	排他制御 IP(1)で設定したコントローラの登録に失敗しました。	排他制御 IP(1)の設定を確認してください。
8550023D		排他制御 IP(2)で設定したコントローラの登録に失敗しました。	5	排他制御 IP(2)で設定したコントローラの登録に失敗しました。	排他制御 IP(2)の設定を確認してください。
8550023E		排他制御 IP(3)で設定したコントローラの登録に失敗しました。	5	排他制御 IP(3)で設定したコントローラの登録に失敗しました。	排他制御 IP(3)の設定を確認してください。
8550023F		排他制御 IP(4)で設定したコントローラの登録に失敗しました。	5	排他制御 IP(4)で設定したコントローラの登録に失敗しました。	排他制御 IP(4)の設定を確認してください。
85500240		排他制御 IP(5)で設定したコントローラの登録に失敗しました。	5	排他制御 IP(5)で設定したコントローラの登録に失敗しました。	排他制御 IP(5)の設定を確認してください。
85500241		排他制御 IP(6)で設定したコントローラの登録に失敗しました。	5	排他制御 IP(6)で設定したコントローラの登録に失敗しました。	排他制御 IP(6)の設定を確認してください。
85500242		排他制御 IP(7)で設定したコントローラの登録に失敗しました。	5	排他制御 IP(7)で設定したコントローラの登録に失敗しました。	排他制御 IP(7)の設定を確認してください。
85500243		排他制御 IP(8)で設定したコントローラの登録に失敗しました。	5	排他制御 IP(8)で設定したコントローラの登録に失敗しました。	排他制御 IP(8)の設定を確認してください。
85500244		排他制御 IP(9)で設定したコントローラの登録に失敗しました。	5	排他制御 IP(9)で設定したコントローラの登録に失敗しました。	排他制御 IP(9)の設定を確認してください。
85500245		排他制御 IP(10)で設定したコントローラの登録に失敗しました。	5	排他制御 IP(10)で設定したコントローラの登録に失敗しました。	排他制御 IP(10)の設定を確認してください。
85500246		排他制御 IP(11)で設定したコントローラの登録に失敗しました。	5	排他制御 IP(11)で設定したコントローラの登録に失敗しました。	排他制御 IP(11)の設定を確認してください。
85500247		排他制御 IP(12)で設定したコントローラの登録に失敗しました。	5	排他制御 IP(12)で設定したコントローラの登録に失敗しました。	排他制御 IP(12)の設定を確認してください。
85500248		排他制御 IP(13)で設定したコントローラの登録に失敗しました。	5	排他制御 IP(13)で設定したコントローラの登録に失敗しました。	排他制御 IP(13)の設定を確認してください。
85500249		排他制御 IP(14)で設定したコントローラの登録に失敗しました。	5	排他制御 IP(14)で設定したコントローラの登録に失敗しました。	排他制御 IP(14)の設定を確認してください。
8550024A		排他制御 IP(15)で設定したコントローラの登録に失敗しました。	5	排他制御 IP(15)で設定したコントローラの登録に失敗しました。	排他制御 IP(15)の設定を確認してください。

コード	RC7 コード	メッセージ	ﾚﾍﾞﾙ	説明	復帰処置
8550024B		排他制御 IP(0)で設定したコントローラがスレーブ設定がされていません。	5	排他制御 IP(0)で設定したコントローラがスレーブ設定がされていません。	排他制御 IP(0)で設定したコントローラの排他制御コントローラ設定を"スレーブ"に設定してください。
8550024C		排他制御 IP(1)で設定したコントローラがスレーブ設定がされていません。	5	排他制御 IP(1)で設定したコントローラがスレーブ設定がされていません。	排他制御 IP(1)で設定したコントローラの排他制御コントローラ設定を"スレーブ"に設定してください。
8550024D		排他制御 IP(2)で設定したコントローラがスレーブ設定がされていません。	5	排他制御 IP(2)で設定したコントローラがスレーブ設定がされていません。	排他制御 IP(2)で設定したコントローラの排他制御コントローラ設定を"スレーブ"に設定してください。
8550024E		排他制御 IP(3)で設定したコントローラがスレーブ設定がされていません。	5	排他制御 IP(3)で設定したコントローラがスレーブ設定がされていません。	排他制御 IP(3)で設定したコントローラの排他制御コントローラ設定を"スレーブ"に設定してください。
8550024F		排他制御 IP(4)で設定したコントローラがスレーブ設定がされていません。	5	排他制御 IP(4)で設定したコントローラがスレーブ設定がされていません。	排他制御 IP(4)で設定したコントローラの排他制御コントローラ設定を"スレーブ"に設定してください。
85500250		排他制御 IP(5)で設定したコントローラがスレーブ設定がされていません。	5	排他制御 IP(5)で設定したコントローラがスレーブ設定がされていません。	排他制御 IP(5)で設定したコントローラの排他制御コントローラ設定を"スレーブ"に設定してください。
85500251		排他制御 IP(6)で設定したコントローラがスレーブ設定がされていません。	5	排他制御 IP(6)で設定したコントローラがスレーブ設定がされていません。	排他制御 IP(6)で設定したコントローラの排他制御コントローラ設定を"スレーブ"に設定してください。
85500252		排他制御 IP(7)で設定したコントローラがスレーブ設定がされていません。	5	排他制御 IP(7)で設定したコントローラがスレーブ設定がされていません。	排他制御 IP(7)で設定したコントローラの排他制御コントローラ設定を"スレーブ"に設定してください。
85500253		排他制御 IP(8)で設定したコントローラがスレーブ設定がされていません。	5	排他制御 IP(8)で設定したコントローラがスレーブ設定がされていません。	排他制御 IP(8)で設定したコントローラの排他制御コントローラ設定を"スレーブ"に設定してください。
85500254		排他制御 IP(9)で設定したコントローラがスレーブ設定がされていません。	5	排他制御 IP(9)で設定したコントローラがスレーブ設定がされていません。	排他制御 IP(9)で設定したコントローラの排他制御コントローラ設定を"スレーブ"に設定してください。
85500255		排他制御 IP(10)で設定したコントローラがスレーブ設定がされていません。	5	排他制御 IP(10)で設定したコントローラがスレーブ設定がされていません。	排他制御 IP(10)で設定したコントローラの排他制御コントローラ設定を"スレーブ"に設定してください。
85500256		排他制御 IP(11)で設定したコントローラがスレーブ設定がされていません。	5	排他制御 IP(11)で設定したコントローラがスレーブ設定がされていません。	排他制御 IP(11)で設定したコントローラの排他制御コントローラ設定を"スレーブ"に設定してください。

コード	RC7 コード	メッセージ	ﾚﾍﾞﾙ	説明	復帰処置
85500257		排他制御 IP(12)で設定したコントローラがスレーブ設定がされていません。	5	排他制御 IP(12)で設定したコントローラがスレーブ設定がされていません。	排他制御 IP(12)で設定したコントローラの排他制御コントローラ設定を"スレーブ"に設定してください。
85500258		排他制御 IP(13)で設定したコントローラがスレーブ設定がされていません。	5	排他制御 IP(13)で設定したコントローラがスレーブ設定がされていません。	排他制御 IP(13)で設定したコントローラの排他制御コントローラ設定を"スレーブ"に設定してください。
85500259		排他制御 IP(14)で設定したコントローラがスレーブ設定がされていません。	5	排他制御 IP(14)で設定したコントローラがスレーブ設定がされていません。	排他制御 IP(14)で設定したコントローラの排他制御コントローラ設定を"スレーブ"に設定してください。
8550025A		排他制御 IP(15)で設定したコントローラがスレーブ設定がされていません。	5	排他制御 IP(15)で設定したコントローラがスレーブ設定がされていません。	排他制御 IP(15)で設定したコントローラの排他制御コントローラ設定を"スレーブ"に設定してください。
8550025B		排他エリアの初期化でタイムアウトが発生しました。	5	排他制御の初期化でタイムアウトが発生しました。	排他制御の設定を確認してください。 排他制御初期化タイムアウト時間を確認してください。
8350025C		マスタコントローラへの接続に失敗しました。	3	マスタコントローラへの接続に失敗しました。	マスタコントローラの IP アドレス、ケーブルの接続状態やマスタコントローラが起動していることを確認してください。
8350025D		プロジェクトが開けません。	3	プロジェクトファイルは WINCAPS3 が使用中です。	使用中のプロジェクトを閉じてから再度実行ください。
8350025E		増設イーサネット(1)を検出できません。	3	増設イーサネット(1)を検出できません。	コントローラに増設イーサネットボードが接続させているか確認してください。
8350025F		増設イーサネット(2)を検出できません。	3	増設イーサネット(2)を検出できません。	コントローラに増設イーサネットボードが接続させているか確認してください。
83500260		コンベアトラッキングのライセンスが入っていません。	3	コンベアトラッキングのライセンスが入っていません。	コンベアトラッキングのライセンスを入れてください。
83500261		コンベアトラッキングの実行に失敗しました。	3	コンベアトラッキングの実行に失敗しました。	コントローラを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。
83500262		バーチャルフェンス設定が有効ではありません。	3	バーチャルフェンス設定が有効ではありません。	バーチャルフェンス設定を有効にして電源再投入後、再度実行してください。
83500263		Virtual Fence のライセンスが入っていません。	3	Virtual Fence のライセンスが入っていません。	Virtual Fence のライセンスを入れてください。
85500264		協調制御のスレーブコントローラで排他制御コントローラの設定はできません。	5	協調制御のスレーブコントローラで排他制御コントローラの設定はできません。	協調スレーブコントローラの排他制御コントローラ設定を排他なしに設定してください。 協調マスタコントローラで排他制御コントローラの設定を行ってください。

コード	RC7 コード	メッセージ	ﾚﾍﾞﾙ	説明	復帰処置
85500265		排他制御 IP が同じ IP かつ、排他制御ロボット番号が重複しています。	5	排他制御 IP が同じ IP かつ、排他制御ロボット番号が重複しています。	排他制御の設定を確認してください。
85500266		排他制御 IP(0)で設定したコントローラが協調制御のスレーブ設定となっています。	5	排他制御 IP(0)で設定したコントローラが協調制御のスレーブ設定となっています。	協調スレーブコントローラの排他制御コントローラ設定を排他なしに設定してください。 協調のマスタコントローラで排他制御コントローラの設定を行ってください。
85500267		排他制御 IP(1)で設定したコントローラが協調制御のスレーブ設定となっています。	5	排他制御 IP(1)で設定したコントローラが協調制御のスレーブ設定となっています。	協調スレーブコントローラの排他制御コントローラ設定を排他なしに設定してください。 協調のマスタコントローラで排他制御コントローラの設定を行ってください。
85500268		排他制御 IP(2)で設定したコントローラが協調制御のスレーブ設定となっています。	5	排他制御 IP(2)で設定したコントローラが協調制御のスレーブ設定となっています。	協調スレーブコントローラの排他制御コントローラ設定を排他なしに設定してください。 協調のマスタコントローラで排他制御コントローラの設定を行ってください。
85500269		排他制御 IP(3)で設定したコントローラが協調制御のスレーブ設定となっています。	5	排他制御 IP(3)で設定したコントローラが協調制御のスレーブ設定となっています。	協調スレーブコントローラの排他制御コントローラ設定を排他なしに設定してください。 協調のマスタコントローラで排他制御コントローラの設定を行ってください。
8550026A		排他制御 IP(4)で設定したコントローラが協調制御のスレーブ設定となっています。	5	排他制御 IP(4)で設定したコントローラが協調制御のスレーブ設定となっています。	協調スレーブコントローラの排他制御コントローラ設定を排他なしに設定してください。 協調のマスタコントローラで排他制御コントローラの設定を行ってください。
8550026B		排他制御 IP(5)で設定したコントローラが協調制御のスレーブ設定となっています。	5	排他制御 IP(5)で設定したコントローラが協調制御のスレーブ設定となっています。	協調スレーブコントローラの排他制御コントローラ設定を排他なしに設定してください。 協調のマスタコントローラで排他制御コントローラの設定を行ってください。
8550026C		排他制御 IP(6)で設定したコントローラが協調制御のスレーブ設定となっています。	5	排他制御 IP(6)で設定したコントローラが協調制御のスレーブ設定となっています。	協調スレーブコントローラの排他制御コントローラ設定を排他なしに設定してください。 協調のマスタコントローラで排他制御コントローラの設定を行ってください。
8550026D		排他制御 IP(7)で設定したコントローラが協調制御のスレーブ設定となっています。	5	排他制御 IP(7)で設定したコントローラが協調制御のスレーブ設定となっています。	協調スレーブコントローラの排他制御コントローラ設定を排他なしに設定してください。 協調のマスタコントローラで排他制御コントローラの設定を行ってください。

コード	RC7 コード	メッセージ	ﾚﾍﾞﾙ	説明	復帰処置
8550026E		排他制御 IP(8)で設定したコントローラが協調制御のスレーブ設定となっています。	5	排他制御 IP(8)で設定したコントローラが協調制御のスレーブ設定となっています。	協調スレーブコントローラの排他制御コントローラ設定を排他なしに設定してください。 協調のマスタコントローラで排他制御コントローラの設定を行ってください。
8550026F		排他制御 IP(9)で設定したコントローラが協調制御のスレーブ設定となっています。	5	排他制御 IP(9)で設定したコントローラが協調制御のスレーブ設定となっています。	協調スレーブコントローラの排他制御コントローラ設定を排他なしに設定してください。 協調のマスタコントローラで排他制御コントローラの設定を行ってください。
85500270		排他制御 IP(10)で設定したコントローラが協調制御のスレーブ設定となっています。	5	排他制御 IP(10)で設定したコントローラが協調制御のスレーブ設定となっています。	協調スレーブコントローラの排他制御コントローラ設定を排他なしに設定してください。 協調のマスタコントローラで排他制御コントローラの設定を行ってください。
85500271		排他制御 IP(11)で設定したコントローラが協調制御のスレーブ設定となっています。	5	排他制御 IP(11)で設定したコントローラが協調制御のスレーブ設定となっています。	協調スレーブコントローラの排他制御コントローラ設定を排他なしに設定してください。 協調のマスタコントローラで排他制御コントローラの設定を行ってください。
85500272		排他制御 IP(12)で設定したコントローラが協調制御のスレーブ設定となっています。	5	排他制御 IP(12)で設定したコントローラが協調制御のスレーブ設定となっています。	協調スレーブコントローラの排他制御コントローラ設定を排他なしに設定してください。 協調のマスタコントローラで排他制御コントローラの設定を行ってください。
85500273		排他制御 IP(13)で設定したコントローラが協調制御のスレーブ設定となっています。	5	排他制御 IP(13)で設定したコントローラが協調制御のスレーブ設定となっています。	協調スレーブコントローラの排他制御コントローラ設定を排他なしに設定してください。 協調のマスタコントローラで排他制御コントローラの設定を行ってください。
85500274		排他制御 IP(14)で設定したコントローラが協調制御のスレーブ設定となっています。	5	排他制御 IP(14)で設定したコントローラが協調制御のスレーブ設定となっています。	協調スレーブコントローラの排他制御コントローラ設定を排他なしに設定してください。 協調のマスタコントローラで排他制御コントローラの設定を行ってください。
85500275		排他制御 IP(15)で設定したコントローラが協調制御のスレーブ設定となっています。	5	排他制御 IP(15)で設定したコントローラが協調制御のスレーブ設定となっています。	協調スレーブコントローラの排他制御コントローラ設定を排他なしに設定してください。 協調のマスタコントローラで排他制御コントローラの設定を行ってください。
85500276		排他制御ロボット番号(0)で設定したロボット番号が見つかりません。	5	排他制御ロボット番号(0)で設定したロボット番号が見つかりません。	排他制御ロボット番号(0)の設定を確認してください。

コード	RC7コード	メッセージ	ﾚﾍﾞﾙ	説明	復帰処置
85500277		排他制御ロボット番号(1)で設定したロボット番号が見つかりません。	5	排他制御ロボット番号(1)で設定したロボット番号が見つかりません。	排他制御ロボット番号(1)の設定を確認してください。
85500278		排他制御ロボット番号(2)で設定したロボット番号が見つかりません。	5	排他制御ロボット番号(2)で設定したロボット番号が見つかりません。	排他制御ロボット番号(2)の設定を確認してください。
85500279		排他制御ロボット番号(3)で設定したロボット番号が見つかりません。	5	排他制御ロボット番号(3)で設定したロボット番号が見つかりません。	排他制御ロボット番号(3)の設定を確認してください。
8550027A		排他制御ロボット番号(4)で設定したロボット番号が見つかりません。	5	排他制御ロボット番号(4)で設定したロボット番号が見つかりません。	排他制御ロボット番号(4)の設定を確認してください。
8550027B		排他制御ロボット番号(5)で設定したロボット番号が見つかりません。	5	排他制御ロボット番号(5)で設定したロボット番号が見つかりません。	排他制御ロボット番号(5)の設定を確認してください。
8550027C		排他制御ロボット番号(6)で設定したロボット番号が見つかりません。	5	排他制御ロボット番号(6)で設定したロボット番号が見つかりません。	排他制御ロボット番号(6)の設定を確認してください。
8550027D		排他制御ロボット番号(7)で設定したロボット番号が見つかりません。	5	排他制御ロボット番号(7)で設定したロボット番号が見つかりません。	排他制御ロボット番号(7)の設定を確認してください。
8550027E		排他制御ロボット番号(8)で設定したロボット番号が見つかりません。	5	排他制御ロボット番号(8)で設定したロボット番号が見つかりません。	排他制御ロボット番号(8)の設定を確認してください。
8550027F		排他制御ロボット番号(9)で設定したロボット番号が見つかりません。	5	排他制御ロボット番号(9)で設定したロボット番号が見つかりません。	排他制御ロボット番号(9)の設定を確認してください。
85500280		排他制御ロボット番号(10)で設定したロボット番号が見つかりません。	5	排他制御ロボット番号(10)で設定したロボット番号が見つかりません。	排他制御ロボット番号(10)の設定を確認してください。
85500281		排他制御ロボット番号(11)で設定したロボット番号が見つかりません。	5	排他制御ロボット番号(11)で設定したロボット番号が見つかりません。	排他制御ロボット番号(11)の設定を確認してください。
85500282		排他制御ロボット番号(12)で設定したロボット番号が見つかりません。	5	排他制御ロボット番号(12)で設定したロボット番号が見つかりません。	排他制御ロボット番号(12)の設定を確認してください。

コード	RC7コード	メッセージ	ﾚﾍﾞﾙ	説明	復帰処置
85500283		排他制御ロボット番号(13)で設定したロボット番号が見つかりません。	5	排他制御ロボット番号(13)で設定したロボット番号が見つかりません。	排他制御ロボット番号(13)の設定を確認してください。
85500284		排他制御ロボット番号(14)で設定したロボット番号が見つかりません。	5	排他制御ロボット番号(14)で設定したロボット番号が見つかりません。	排他制御ロボット番号(14)の設定を確認してください。
85500285		排他制御ロボット番号(15)で設定したロボット番号が見つかりません。	5	排他制御ロボット番号(15)で設定したロボット番号が見つかりません。	排他制御ロボット番号(15)の設定を確認してください。
85500286		排他制御 IP で設定した IP アドレスがイーサネットボードの IP アドレスと重複しています。	5	排他制御 IP で設定した IP アドレスがイーサネットボードの IP アドレスと重複しています。	排他制御 IP の設定を確認してください。
85500287		排他制御 IP(0)で設定したコントローラが DHCP に設定されています。	5	排他制御 IP(0)で設定したコントローラが DHCP に設定されています。	排他制御 IP(0)で設定したコントローラの DHCP の設定を無効にしてください。
85500288		排他制御 IP(1)で設定したコントローラが DHCP に設定されています。	5	排他制御 IP(1)で設定したコントローラが DHCP に設定されています。	排他制御 IP(1)で設定したコントローラの DHCP の設定を無効にしてください。
85500289		排他制御 IP(2)で設定したコントローラが DHCP に設定されています。	5	排他制御 IP(2)で設定したコントローラが DHCP に設定されています。	排他制御 IP(2)で設定したコントローラの DHCP の設定を無効にしてください。
8550028A		排他制御 IP(3)で設定したコントローラが DHCP に設定されています。	5	排他制御 IP(3)で設定したコントローラが DHCP に設定されています。	排他制御 IP(3)で設定したコントローラの DHCP の設定を無効にしてください。
8550028B		排他制御 IP(4)で設定したコントローラが DHCP に設定されています。	5	排他制御 IP(4)で設定したコントローラが DHCP に設定されています。	排他制御 IP(4)で設定したコントローラの DHCP の設定を無効にしてください。
8550028C		排他制御 IP(5)で設定したコントローラが DHCP に設定されています。	5	排他制御 IP(5)で設定したコントローラが DHCP に設定されています。	排他制御 IP(5)で設定したコントローラの DHCP の設定を無効にしてください。
8550028D		排他制御 IP(6)で設定したコントローラが DHCP に設定されています。	5	排他制御 IP(6)で設定したコントローラが DHCP に設定されています。	排他制御 IP(6)で設定したコントローラの DHCP の設定を無効にしてください。
8550028E		排他制御 IP(7)で設定したコントローラが DHCP に設定されています。	5	排他制御 IP(7)で設定したコントローラが DHCP に設定されています。	排他制御 IP(7)で設定したコントローラの DHCP の設定を無効にしてください。

コード	RC7 コード	メッセージ	ﾚﾍﾞﾙ	説明	復帰処置
8550028F		排他制御 IP(8)で設定したコントローラが DHCP に設定されています。	5	排他制御 IP(8)で設定したコントローラが DHCP に設定されています。	排他制御 IP(8)で設定したコントローラの DHCP の設定を無効にしてください。
85500290		排他制御 IP(9)で設定したコントローラが DHCP に設定されています。	5	排他制御 IP(9)で設定したコントローラが DHCP に設定されています。	排他制御 IP(9)で設定したコントローラの DHCP の設定を無効にしてください。
85500291		排他制御 IP(10)で設定したコントローラが DHCP に設定されています。	5	排他制御 IP(10)で設定したコントローラが DHCP に設定されています。	排他制御 IP(10)で設定したコントローラの DHCP の設定を無効にしてください。
85500292		排他制御 IP(11)で設定したコントローラが DHCP に設定されています。	5	排他制御 IP(11)で設定したコントローラが DHCP に設定されています。	排他制御 IP(11)で設定したコントローラの DHCP の設定を無効にしてください。
85500293		排他制御 IP(12)で設定したコントローラが DHCP に設定されています。	5	排他制御 IP(12)で設定したコントローラが DHCP に設定されています。	排他制御 IP(12)で設定したコントローラの DHCP の設定を無効にしてください。
85500294		排他制御 IP(13)で設定したコントローラが DHCP に設定されています。	5	排他制御 IP(13)で設定したコントローラが DHCP に設定されています。	排他制御 IP(13)で設定したコントローラの DHCP の設定を無効にしてください。
85500295		排他制御 IP(14)で設定したコントローラが DHCP に設定されています。	5	排他制御 IP(14)で設定したコントローラが DHCP に設定されています。	排他制御 IP(14)で設定したコントローラの DHCP の設定を無効にしてください。
85500296		排他制御 IP(15)で設定したコントローラが DHCP に設定されています。	5	排他制御 IP(15)で設定したコントローラが DHCP に設定されています。	排他制御 IP(15)で設定したコントローラの DHCP の設定を無効にしてください。
85500297		排他制御 IP が重複しています。	5	排他制御 IP が重複しています。	排他制御の設定を確認してください。
85500298		排他制御 IP(0)で設定したコントローラとの通信異常が発生しました（断線検出）	5	排他制御 IP(0)で設定したコントローラとの通信異常が発生しました（断線検出）	排他制御 IP(0)で設定したコントローラと接続しているイーサネットケーブルが断線していないか確認してください。
85500299		排他制御 IP(1)で設定したコントローラとの通信異常が発生しました（断線検出）	5	排他制御 IP(1)で設定したコントローラとの通信異常が発生しました（断線検出）	排他制御 IP(1)で設定したコントローラと接続しているイーサネットケーブルが断線していないか確認してください。
8550029A		排他制御 IP(2)で設定したコントローラとの通信異常が発生しました（断線検出）	5	排他制御 IP(2)で設定したコントローラとの通信異常が発生しました（断線検出）	排他制御 IP(2)で設定したコントローラと接続しているイーサネットケーブルが断線していないか確認してください。

コード	RC7コード	メッセージ	レベル	説明	復帰処置
8550029B		排他制御 IP(3)で設定したコントローラとの通信異常が発生しました（断線検出）	5	排他制御 IP(3)で設定したコントローラとの通信異常が発生しました（断線検出）	排他制御 IP(3)で設定したコントローラと接続しているイーサネットケーブルが断線していないか確認してください。
8550029C		排他制御 IP(4)で設定したコントローラとの通信異常が発生しました（断線検出）	5	排他制御 IP(4)で設定したコントローラとの通信異常が発生しました（断線検出）	排他制御 IP(4)で設定したコントローラと接続しているイーサネットケーブルが断線していないか確認してください。
8550029D		排他制御 IP(5)で設定したコントローラとの通信異常が発生しました（断線検出）	5	排他制御 IP(5)で設定したコントローラとの通信異常が発生しました（断線検出）	排他制御 IP(5)で設定したコントローラと接続しているイーサネットケーブルが断線していないか確認してください。
8550029E		排他制御 IP(6)で設定したコントローラとの通信異常が発生しました（断線検出）	5	排他制御 IP(6)で設定したコントローラとの通信異常が発生しました（断線検出）	排他制御 IP(6)で設定したコントローラと接続しているイーサネットケーブルが断線していないか確認してください。
8550029F		排他制御 IP(7)で設定したコントローラとの通信異常が発生しました（断線検出）	5	排他制御 IP(7)で設定したコントローラとの通信異常が発生しました（断線検出）	排他制御 IP(7)で設定したコントローラと接続しているイーサネットケーブルが断線していないか確認してください。
855002A0		排他制御 IP(8)で設定したコントローラとの通信異常が発生しました（断線検出）	5	排他制御 IP(8)で設定したコントローラとの通信異常が発生しました（断線検出）	排他制御 IP(8)で設定したコントローラと接続しているイーサネットケーブルが断線していないか確認してください。
855002A1		排他制御 IP(9)で設定したコントローラとの通信異常が発生しました（断線検出）	5	排他制御 IP(9)で設定したコントローラとの通信異常が発生しました（断線検出）	排他制御 IP(9)で設定したコントローラと接続しているイーサネットケーブルが断線していないか確認してください。
855002A2		排他制御 IP(10)で設定したコントローラとの通信異常が発生しました（断線検出）	5	排他制御 IP(10)で設定したコントローラとの通信異常が発生しました（断線検出）	排他制御 IP(10)で設定したコントローラと接続しているイーサネットケーブルが断線していないか確認してください。
855002A3		排他制御 IP(11)で設定したコントローラとの通信異常が発生しました（断線検出）	5	排他制御 IP(11)で設定したコントローラとの通信異常が発生しました（断線検出）	排他制御 IP(11)で設定したコントローラと接続しているイーサネットケーブルが断線していないか確認してください。
855002A4		排他制御 IP(12)で設定したコントローラとの通信異常が発生しました（断線検出）	5	排他制御 IP(12)で設定したコントローラとの通信異常が発生しました（断線検出）	排他制御 IP(12)で設定したコントローラと接続しているイーサネットケーブルが断線していないか確認してください。
855002A5		排他制御 IP(13)で設定したコントローラとの通信異常が発生しました（断線検出）	5	排他制御 IP(13)で設定したコントローラとの通信異常が発生しました（断線検出）	排他制御 IP(13)で設定したコントローラと接続しているイーサネットケーブルが断線していないか確認してください。
855002A6		排他制御 IP(14)で設定したコントローラとの通信異常が発生しました（断線検出）	5	排他制御 IP(14)で設定したコントローラとの通信異常が発生しました（断線検出）	排他制御 IP(14)で設定したコントローラと接続しているイーサネットケーブルが断線していないか確認してください。

コード	RC7 コード	メッセージ	ﾚﾍﾞﾙ	説明	復帰処置
855002A7		排他制御 IP(15)で設定したコントローラとの通信異常が発生しました(断線検出)	5	排他制御 IP(15)で設定したコントローラとの通信異常が発生しました(断線検出)	排他制御 IP(15)で設定したコントローラと接続しているイーサネットケーブルが断線していないか確認してください。
855002A8		排他制御で通信異常が発生しました(断線検出)	5	排他制御で通信異常が発生しました(断線検出)	イーサネットケーブルが断線していないか確認してください。
855002A9		排他制御で設定したコントローラで排他エリア情報が異なります。	5	排他制御で設定したコントローラで排他エリア情報が異なります。	排他制御で設定したコントローラの排他エリアの値を合わせてください。
855002AA		協調制御と排他制御のライセンスが登録されています。	5	協調制御と排他制御のライセンスが登録されています。	協調制御もしくは排他制御のライセンスを削除してください。
835002AB		セーフティパラメータの転送に失敗しました。	3	転送データの読み込みに失敗しました。	再度セーフティパラメータの転送を行ってください。
835002AC		セーフティパラメータの転送に失敗しました。	3	転送メディアの読み込みに失敗しました。	再度セーフティパラメータの転送を行ってください。
835002AD		前回の終了処理に失敗しました。	3	前回の終了処理に失敗しました。	終了処理を確認してください。
815002AE		指定した番号のハンドが有効ではありません。	1	指定した番号のハンドが有効ではありません。	プログラムを見直してください。または、指定した番号のハンドを有効にしてください。
835002AF		変数の削除中は実行できません。	3	変数の削除中は実行できません。	変数の削除後に再度実行ください。
835002B0		セーフティモーション仕様では実行できません。	3	セーフティモーション仕様では実行できません。	セーフティモーション仕様では実行しないでください。
855002B1		セーフティモーション仕様では無限回転設定にできません。	5	セーフティモーション仕様では無限回転設定にできません。	セーフティモーション仕様では無限回転の設定を解除してください。
855002B2		セーフティモーション仕様ではソフトウェアリミットチェックを無効にできません。	5	セーフティモーション仕様ではソフトウェアリミットチェックを無効にできません。	セーフティモーション仕様ではソフトリミットウェアチェックを有効にしてください。
855002B3		セーフティモーションモジュールに接続されていません。	5	セーフティモーションモジュールに接続されていません。	エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
855002B4		ロボットとコントローラでエンコーダバッテリ点検日の設定が異なります。	5	ロボットとコントローラでエンコーダバッテリ点検日の設定が異なるため、ロボット側の点検日をコントローラ側に設定しました。	正しいロボットが接続されていることを確認してください。正しいロボットが接続されている場合は、エンコーダバッテリ点検日を確認してください。 確認後、電源を再投入してください。
855002B5		ロボットにエンコーダバッテリ点検日が設定されていません。	5	ロボットにエンコーダバッテリ点検日が設定されていないため、コントローラ側の点検日をロボット側に設定しました。	正しいロボットが接続されていることを確認してください。正しいロボットが接続されている場合は、エンコーダバッテリ点検日を確認してください。 確認後、電源を再投入してください。

コード	RC7 コード	メッセージ	ﾚﾍﾞﾙ	説明	復帰処置
855002B6		ロボットにもコントローラにもエンコーダバッテリ点検日が設定されていません。	5	ロボットにもコントローラにもエンコーダバッテリ点検日が設定されていません。	正しいロボットが接続されていることを確認してください。正しいロボットが接続されている場合は、エンコーダバッテリ点検日を確認してください。 確認後、電源を再投入してください。
855002B7		コントローラ仕様異常です。	5	このコントローラでは使用できないプロジェクトです。	WINCAPSIII からロボットタイプが HSR のプロジェクトを送信してください。
835002B8		データベースオープンエラー	3	MDB のオープンに失敗しました。	コントローラを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。
835002B9		データベース最適化エラー	3	MDB の最適化に失敗しました。	コントローラを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。
835002BA		データベース最適化エラー	3	MDB の最適化に失敗しました。	コントローラを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。
855002BB		セーフティパラメータが正常に更新されました。更新後は電源再投入が必要です。	5	セーフティパラメータが正常に更新されました。更新後は電源再投入が必要です。	電源を再投入してください。
855002BC		マスタコントローラとスレーブコントローラ(Robot1)でコントローラのセーフティ機能が一致しません。	5	マスタコントローラとスレーブコントローラ(Robot1)でコントローラのセーフティ機能が一致しません。	マスタコントローラとスレーブコントローラ(Robot1)のセーフティ機能を合わせてください。
855002BD		マスタコントローラとスレーブコントローラ(Robot2)でコントローラのセーフティ機能が一致しません。	5	マスタコントローラとスレーブコントローラ(Robot2)でコントローラのセーフティ機能が一致しません。	マスタコントローラとスレーブコントローラ(Robot2)のセーフティ機能を合わせてください。
855002BE		マスタコントローラとスレーブコントローラ(Robot3)でコントローラのセーフティ機能が一致しません。	5	マスタコントローラとスレーブコントローラ(Robot3)でコントローラのセーフティ機能が一致しません。	マスタコントローラとスレーブコントローラ(Robot3)のセーフティ機能を合わせてください。
855002BF		マスタコントローラとスレーブコントローラでコントローラのセーフティ機能が一致しません。	5	マスタコントローラとスレーブコントローラでコントローラのセーフティ機能が一致しません。	マスタコントローラとスレーブコントローラのセーフティ機能を合わせてください。
855002C0		排他制御 IP(0)で設定したコントローラは使用できません。	5	排他制御 IP(0)で設定したコントローラは使用できません。	協調設定されているコントローラを設定してください。
855002C1		排他制御 IP(1)で設定したコントローラは使用できません。	5	排他制御 IP(1)で設定したコントローラは使用できません。	協調設定されているコントローラを設定してください。
855002C2		排他制御 IP(2)で設定したコントローラは使用できません。	5	排他制御 IP(2)で設定したコントローラは使用できません。	協調設定されているコントローラを設定してください。
855002C3		排他制御 IP(3)で設定したコントローラは使用できません。	5	排他制御 IP(3)で設定したコントローラは使用できません。	協調設定されているコントローラを設定してください。

コード	RC7 コード	メッセージ	ﾚﾍﾞﾙ	説明	復帰処置
855002C4		排他制御 IP(4)で設定したコントローラは使用できません。	5	排他制御 IP(4)で設定したコントローラは使用できません。	協調設定されているコントローラを設定してください。
855002C5		排他制御 IP(5)で設定したコントローラは使用できません。	5	排他制御 IP(5)で設定したコントローラは使用できません。	協調設定されているコントローラを設定してください。
855002C6		排他制御 IP(6)で設定したコントローラは使用できません。	5	排他制御 IP(6)で設定したコントローラは使用できません。	協調設定されているコントローラを設定してください。
855002C7		排他制御 IP(7)で設定したコントローラは使用できません。	5	排他制御 IP(7)で設定したコントローラは使用できません。	協調設定されているコントローラを設定してください。
855002C8		排他制御 IP(8)で設定したコントローラは使用できません。	5	排他制御 IP(8)で設定したコントローラは使用できません。	協調設定されているコントローラを設定してください。
855002C9		排他制御 IP(9)で設定したコントローラは使用できません。	5	排他制御 IP(9)で設定したコントローラは使用できません。	協調設定されているコントローラを設定してください。
855002CA		排他制御 IP(10)で設定したコントローラは使用できません。	5	排他制御 IP(10)で設定したコントローラは使用できません。	協調設定されているコントローラを設定してください。
855002CB		排他制御 IP(11)で設定したコントローラは使用できません。	5	排他制御 IP(11)で設定したコントローラは使用できません。	協調設定されているコントローラを設定してください。
855002CC		排他制御 IP(12)で設定したコントローラは使用できません。	5	排他制御 IP(12)で設定したコントローラは使用できません。	協調設定されているコントローラを設定してください。
855002CD		排他制御 IP(13)で設定したコントローラは使用できません。	5	排他制御 IP(13)で設定したコントローラは使用できません。	協調設定されているコントローラを設定してください。
855002CE		排他制御 IP(14)で設定したコントローラは使用できません。	5	排他制御 IP(14)で設定したコントローラは使用できません。	協調設定されているコントローラを設定してください。
855002CF		排他制御 IP(15)で設定したコントローラは使用できません。	5	排他制御 IP(15)で設定したコントローラは使用できません。	協調設定されているコントローラを設定してください。
855002D0		排他制御 IP(0)で設定したコントローラは使用できません。	5	排他制御 IP(0)で設定したコントローラは使用できません。	協調設定されているコントローラは使用できません。
855002D1		排他制御 IP(1)で設定したコントローラは使用できません。	5	排他制御 IP(1)で設定したコントローラは使用できません。	協調設定されているコントローラは使用できません。
855002D2		排他制御 IP(2)で設定したコントローラは使用できません。	5	排他制御 IP(2)で設定したコントローラは使用できません。	協調設定されているコントローラは使用できません。
855002D3		排他制御 IP(3)で設定したコントローラは使用できません。	5	排他制御 IP(3)で設定したコントローラは使用できません。	協調設定されているコントローラは使用できません。
855002D4		排他制御 IP(4)で設定したコントローラは使用できません。	5	排他制御 IP(4)で設定したコントローラは使用できません。	協調設定されているコントローラは使用できません。
855002D5		排他制御 IP(5)で設定したコントローラは使用できません。	5	排他制御 IP(5)で設定したコントローラは使用できません。	協調設定されているコントローラは使用できません。

コード	RC7 コード	メッセージ	ﾚﾍﾞﾙ	説明	復帰処置
855002D6		排他制御 IP(6)で設定したコントローラは使用できません。	5	排他制御 IP(6)で設定したコントローラは使用できません。	協調設定されているコントローラは使用できません。
855002D7		排他制御 IP(7)で設定したコントローラは使用できません。	5	排他制御 IP(7)で設定したコントローラは使用できません。	協調設定されているコントローラは使用できません。
855002D8		排他制御 IP(8)で設定したコントローラは使用できません。	5	排他制御 IP(8)で設定したコントローラは使用できません。	協調設定されているコントローラは使用できません。
855002D9		排他制御 IP(9)で設定したコントローラは使用できません。	5	排他制御 IP(9)で設定したコントローラは使用できません。	協調設定されているコントローラは使用できません。
855002DA		排他制御 IP(10)で設定したコントローラは使用できません。	5	排他制御 IP(10)で設定したコントローラは使用できません。	協調設定されているコントローラは使用できません。
855002DB		排他制御 IP(11)で設定したコントローラは使用できません。	5	排他制御 IP(11)で設定したコントローラは使用できません。	協調設定されているコントローラは使用できません。
855002DC		排他制御 IP(12)で設定したコントローラは使用できません。	5	排他制御 IP(12)で設定したコントローラは使用できません。	協調設定されているコントローラは使用できません。
855002DD		排他制御 IP(13)で設定したコントローラは使用できません。	5	排他制御 IP(13)で設定したコントローラは使用できません。	協調設定されているコントローラは使用できません。
855002DE		排他制御 IP(14)で設定したコントローラは使用できません。	5	排他制御 IP(14)で設定したコントローラは使用できません。	協調設定されているコントローラは使用できません。
855002DF		排他制御 IP(15)で設定したコントローラは使用できません。	5	排他制御 IP(15)で設定したコントローラは使用できません。	協調設定されているコントローラは使用できません。
855002E0		排他制御のライセンスが登録されていません。	5	ライセンスがありません。	既にライセンスをお持ちの場合は、ライセンスを登録してください。ライセンスをお持ちでない場合は、弊社までご連絡ください。
855002E1		協調制御のマスタコントローラで排他制御スレーブの設定はできません。	5	協調制御のマスタコントローラで排他制御スレーブの設定はできません。	排他制御の設定を確認してください。
855002E2		協調制御のスレーブコントローラで排他制御マスタの設定はできません。	5	協調制御のスレーブコントローラで排他制御マスタの設定はできません。	排他制御の設定を確認してください。
805002E3		負荷推定の処理を中断しました。	0	負荷推定中に、停止処理が入ったため処理を中断しました。	再度負荷推定を実行してください。
855002E4		キネマティクス設定のライセンスが入っていません。	5	キネマティクス設定のライセンスが入っていません。	キネマティクス設定のライセンスを入れてください。
835002E5		MC8 以外では実行できないコマンドです。	3	MC8 以外では実行できないコマンドです。	プログラムを見直してください。

コード	RC7 コード	メッセージ	ﾚﾍﾞﾙ	説明	復帰処置
855002E6		セーフティパラメータの転送に失敗しました。	5	セーフティパラメータの転送に失敗しました	セーフティパラメータを確認し、再送してください。 それでも解決しない場合は、エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
855002E7		プロバイダを登録しました。コントローラを再起動してください。	5	プロバイダを登録しました。コントローラを再起動してください。	コントローラを再起動してください。
855002E8		EtherCAT motion 用ボードが見つかりません。	5	EtherCAT ボードが見つかりません。	EtherCAT ボードを拡張ボードスロットに取り付けてください。 Ethernet のみを使用した協調制御を行いたい場合は、協調制御通信モードを「Ethernet」に設定にしてください。
855002E9		Slave Motion と外部付加軸は同時使用できません。	5	Slave Motion と外部付加軸は同時使用できません。	Slave Motion か外部付加軸の機能を無効にしてください。
855002EA		Slave Motion とフィールドネットワークは同時使用できません。	5	Slave Motion とフィールドネットワークは同時使用できません。	Slave Motion かフィールドネットワークの機能を無効にしてください。
855002EB		EtherCAT motion 用ボードとフィールドネットワークボードの接続数が設定と異なります。	5	EtherCAT motion 用ボードとフィールドネットワークボードの接続数が設定と異なります。	拡張ボードの接続数を変更してください。
855002EC		拡張ボードとの接続に失敗しました。	5	拡張ボードとの接続に失敗しました。	電源を再投入してください．症状が改善されない場合，弊社サービス部門までご連絡ください。
855002ED		EtherCAT マスタボードのスロット ID が設定と異なります。	5	EtherCAT マスタボードのスロット ID が設定と異なります。	スロット ID と設定値を一致させてください。
855002EE		EtherCAT マスタボードとフィールドネットワークボードのスロット ID が重複しています。	5	EtherCAT マスタボードとフィールドネットワークボードのスロット ID が重複しています。	スロット ID が重複しないよう変更してください。
855002EF		EtherCAT の Config ファイル生成に失敗しました。	5	EtherCAT の Config ファイル生成に失敗しました。	協調制御と外部付加軸の設定を見直してください。
855002F0		Slave Motion 有効時にペンダントが接続されています。	5	Slave Motion 有効時にペンダントが接続されています。	ダミーコネクタを接続してください。
855002F1		外部付加軸の設定が異常です。	5	外部付加軸の設定が異常です。	外部付加軸の設定を見直してください。
855002F2		EtherCAT Slave Motion のライセンスが入っていません。	5	EtherCAT Slave Motion のライセンスが入っていません。	EtherCAT Slave Motion のライセンスを入れてください。
855002F3		外部付加軸（EtherCAT）のライセンスが入っていません。	5	外部付加軸（EtherCAT）のライセンスが入っていません。	外部付加軸（EtherCAT）のライセンスを入れてください。
855002F4		外部付加軸（EtherCAT）と Ethernet 協調制御は同時使用できません。	5	外部付加軸（EtherCAT）と Ethernet 協調制御は同時使用できません。	協調通信モードを EtherCAT を含む設定にしてください。

コード	RC7 コード	メッセージ	ﾚﾍﾞﾙ	説明	復帰処置
835002F5		補正データの読み込みに失敗しました。	3	補正データの読み込みに失敗しました。	オフラインツール PA(Picking Adjustment)ガイダンスを利用して補正パラメータを RC8 側に転送してください。
855002F6		協調制御のマスタコントローラとスレーブコントローラ(Robot1)で通信モード設定が異なります。	5	協調制御のマスタコントローラとスレーブコントローラ(Robot1)で通信モード設定が異なります。	マスタコントローラとスレーブコントローラ(Robot1)に同じ協調通信モードを設定してください。
855002F7		協調制御のマスタコントローラとスレーブコントローラ(Robot2)で通信モード設定が異なります。	5	協調制御のマスタコントローラとスレーブコントローラ(Robot2)で通信モード設定が異なります。	マスタコントローラとスレーブコントローラ(Robot2)に同じ協調通信モードを設定してください。
855002F8		協調制御のマスタコントローラとスレーブコントローラ(Robot3)で通信モード設定が異なります。	5	協調制御のマスタコントローラとスレーブコントローラ(Robot3)で通信モード設定が異なります。	マスタコントローラとスレーブコントローラ(Robot3)に同じ協調通信モードを設定してください。
855002F9		協調制御と Slave Motion は同時使用できません。	5	協調制御と Slave Motion は同時使用できません。	協調制御か Slave Motion を無効にしてください。 EherCAT 協調制御を行う場合は、Slave Motion を無効にして、協調通信モードを設定してください。
855002FA		このロボット型式では、協調制御にできません。	5	このロボット型式では、協調設定にできません。	協調制御を無効にしてください。
855002FB		このロボット型式では、デュアルアーム制御設定にできません。	5	このロボット型式では、デュアルアーム制御設定にできません。	デュアルアーム制御を無効にしてください。
855002FC		協調制御とデュアルアーム制御は同時使用できません。	5	協調制御とデュアルアーム制御は同時使用できません。	協調制御かデュアルアーム制御を無効にしてください。
835002FD		LoadCheck の MDB が正しくありません。	3	LoadCheck の MDB が正しくありません。	送信する LoadCheck.mdb を見直してください。
845002FE		モータ ON 中は実行できません。モータが OFF しました。	4	モータ ON 中に実行できない操作をしました。モータが OFF しました。	再度実行ください。
835002FF		ハンドコマンド実行中に停止処理が実行されました。	3	ハンドコマンド実行中に停止処理が実行されました。	再度実行ください。
83500300		ハンドの初期化異常です。	3	ハンドの初期化が正常に完了していません。	コントローラを再起動してください。
83500301		ハンド動作中にハンド制御コマンドが実行されました。	3	ハンド動作中にハンド制御コマンドは実行できません。	再度実行ください。
83500302		ソフトウェアリミットオーバです。	3	ソフトウェアリミットオーバです。	ソフトウェアリミット外へは移動できません。
85500303		デュアルアーム制御が実行できないプロジェクトでデュアルアーム制御設定が有効となっています。	5	デュアルアーム制御が実行できないプロジェクトでデュアルアーム制御設定が有効となっています。	デュアルアーム制御設定を無効に設定してください。
83500304		ハンドのポイントデータの読込み異常	3	ハンドのポイントデータの読込み異常	電源を入れ直してから再度実行してください。

コード	RC7 コード	メッセージ	ﾚﾍﾞﾙ	説明	復帰処置
83500305		ハンドのポイントデータの書込み異常	3	ハンドのポイントデータの書込み異常	電源を入れ直してから再度実行してください。
84500306		ダイレクト開始直後にロボットが大きく動作しました。	4	ダイレクト開始直後にロボットが大きく動作しました。	先端負荷質量を見直してください。
84500307		ロボットのボタンが 10 秒以上 ON 状態でした。	4	ロボットのボタンが 10 秒以上 ON 状態でした。	10 秒以内に OFF してください。 溶着している可能性があります。
81500308		指定したロボット番号及びハンド番号の組み合わせは有効ではありません。	1	指定したロボット番号及びハンド番号の組み合わせは有効ではありません。	プログラムを見直してください。または、指定した番号の SelectHand を有効にしてください。
81500309		指定したロボット番号が不正です。	1	指定した番号のロボットは存在しません。	プログラムを見直してください。または、存在するロボット番号を設定してください。
8050030A		位置取込みができませんでした。	0	位置取込みができませんでした。	ティーチング画面を開いた状態でボタンを押してください。
8550030B		マスタコントローラに ForceSensorComplianceControl ライセンスがありません。	5	ライセンスがありません。	既にライセンスをお持ちの場合は、マスタコントローラにライセンスを登録してください。ライセンスをお持ちでない場合は、弊社までご連絡ください。あるいは協調制御の設定を見直してください。
8550030C		スレーブコントローラ(Robot1)に ForceSensorComplianceControl ライセンスがありません。	5	ライセンスがありません。	既にライセンスをお持ちの場合は、スレーブコントローラ(Robot1)にライセンスを登録してください。ライセンスをお持ちでない場合は、弊社までご連絡ください。あるいは協調制御の設定を見直してください。
8550030D		スレーブコントローラ(Robot2)に ForceSensorComplianceControl ライセンスがありません。	5	ライセンスがありません。	既にライセンスをお持ちの場合は、スレーブコントローラ(Robot2)にライセンスを登録してください。ライセンスをお持ちでない場合は、弊社までご連絡ください。あるいは協調制御の設定を見直してください。
8550030E		スレーブコントローラ(Robot3)に ForceSensorComplianceControl ライセンスがありません。	5	ライセンスがありません。	既にライセンスをお持ちの場合は、スレーブコントローラ(Robot3)にライセンスを登録してください。ライセンスをお持ちでない場合は、弊社までご連絡ください。あるいは協調制御の設定を見直してください。
8350030F		ポイントデータにチャック動作では指定できないモードが指定されています。	3	ポイントデータにチャック動作では指定できないモードが指定されています。	ポイントデータを見直してください。
83500310		ポイントデータにアンチャック動作では指定できないモードが指定されています。	3	ポイントデータにアンチャック動作では指定できないモードが指定されています。	ポイントデータを見直してください。

コード	RC7 コード	メッセージ	ﾚﾍﾞﾙ	説明	復帰処置
85500311		Robot データが正常に更新されました。更新後は電源再投入が必要です。	5	Robot データが正常に更新されました。更新後は電源再投入が必要です。	電源を再投入してください。
83500312		Robot データの転送に失敗しました。	3	既にデュアルアーム設定されています。	マルチキネマ設定されているコントローラには転送できません。
83500313		ハンドの接続異常です。	3	ハンドの接続状態が設定と異なります。	設定に合ったハンドを接続してください。
83500314		ハンドの動作設定に失敗しました。	3	動作パラメータの設定に失敗しました。	位置、速度、把持力の値を見直してください。
84500315		ハンドの指令速度過大です。	4	速度限界値を超える速度指令を検出しました。	速度を下げてください。
84500316		ハンドの速度過大です。	4	速度限界値を超える速度をエンコーダで検出しました。	速度を下げてください。
84500317		ハンドの加速度過大です。	4	加速度限界値を超える加速度をエンコーダで検出しました。	速度を下げることで問題が解決する可能性があります。
84500318		ハンドの過電流です。	4	電流限界値を超えるモータ電流を検出しました。	速度、把持力を下げてください。また、ワークを掴む際に MoveA、MoveR、Unchuck コマンドを用いている場合は、把持コマンドを使用するようにプログラムを修正してください。
84500319		ハンドモータの過負荷です。	4	一定時間内のモータに流れる電流積算値が許容値を超えました	ハンドの動作を見直してください。動作の後に待機時間を設けることで問題が解決する可能性があります。
8450031A		ハンドのロック過負荷です。	4	停止時にモータに過大な電流が流れました。	ハンドの動作を見直してください。動作の後に待機時間を設けることで問題が解決する可能性があります。また、ワークを掴む際に MoveA、MoveR、Unchuck コマンドを用いている場合は、把持コマンドを使用するようにプログラムを修正してください。
8050031B		ハンドに負荷がかかるワークを把持しています。	0	ハンドの動作中に継続的な負荷を検出しました。	例えばハンドで幅の広いワークを挟んだ際など、モータに継続的に負荷がかかると本警告が発生します。ハンドの動作を見直すことで、現象が改善される可能性があります。詳細はマニュアルを参照ください。
8450031C		ハンドの位置偏差過大です。	4	位置偏差許容値を超える位置偏差を検出しました。	動作中にハンドの爪が何かに引っかかっていないか確認してください。 また、位置偏差許容値を変更することで問題が解決する可能性があります。
8450031D		ハンドのエンコーダデータ未受信です。	4	エンコーダからのデータが受信できませんでした。	ハンドがロボットに正しく取り付けられているか確認してください。
8450031E		ハンドのエンコーダフレーミングエラーです。	4	エンコーダとの通信に失敗しました。	ハンドがロボットに正しく取り付けられているか確認してください。

コード	RC7 コード	メッセージ	レベル	説明	復帰処置
8450031F		ハンドのエンコーダ通信異常です。	4	エンコーダとの通信に失敗しました。	ハンドがロボットに正しく取り付けられているか確認してください。
83500320		ハンドのパラメータ設定に失敗しました。	3	システムのパラメータ設定時に、設定値の異常を検出しました。	エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
84500321		ハンドの受信タイムアウトです。	4	受信タイムアウトです。	ハンドがロボットに正しく取り付けられているか確認してください。
85500322		ハンドの CAN 通信初期化異常です。	5	CAN 通信初期化異常です。	エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
84500323		ハンドモータの温度センサ異常です。	4	ハンドモータの温度センサが、高温を検出しました。	ハンドの動作を見直してください。動作の後に待機時間を設けることで問題が解決する可能性があります。また、グリッパでワークを掴む際に MoveA、MoveR、Unchuck コマンドを用いている場合は、把持コマンドを使用するようにプログラムを修正してください。
84500324		ハンドの CAN 通信異常です。	4	CAN 通信異常です。	エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
84500325		ハンドのモータ ON に失敗しました。	4	モータバス電圧が入力されていないため、モータ ON に失敗しました。	電源ケーブルの接続を確認してください。ハンドがロボットに正しく取り付けられているか確認してください。
84500326		ハンドの A/D 変換の基準電圧異常です。	4	A/D 変換の基準電圧が異常です。	エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
85500327		ハンドの初期化異常です。	5	マイコンの初期化が完了していません。	エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
84500328		ハンドのモータを OFF しました。	4	マイコンがモータ OFF しました。	エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
82500329		ハンドの把持力補正に失敗しました。	2	ハンドの把持力補正値の設定に失敗しました。	計算された補正パラメータが異常値です。
8150032A		カメラはその位置に移動できません。	1	カメラはその位置に移動できません。	カメラの位置をロボットが動作できる範囲で指定してください。
8350032B		カメラキャリブレーションされていません。	3	カメラキャリブレーションされていません。	カメラのキャリブレーションしてください。
8550032C		プロジェクトとセーフティパラメータが一致しません。	5	プロジェクトとセーフティパラメータが一致しません。	プロジェクトとセーフティパラメータを送信してください。
8450032D		ハンドのドライバユニット過負荷です。	4	ドライバユニットに流れる電流積算値が許容値を超えました。	ハンドの動作を見直してください。グリッパでワークを掴む際に MoveA、MoveR、Unchuck コマンドを用いている場合は、把持コマンドを使用するようにプログラムを修正してください。

コード	RC7 コード	メッセージ	ﾚﾍﾞﾙ	説明	復帰処置
8450032E		ハンドのドライバユニット U 相過電流です。	4	ドライバユニットが過電流を検出しました。	ハンドの動作を見直してください。グリッパでワークを掴む際に MoveA、MoveR、Unchuck コマンドを用いている場合は、把持コマンドを使用するようにプログラムを修正してください。
8450032F		ハンドのドライバユニット V 相過電流です。	4	ドライバユニットが過電流を検出しました。	ハンドの動作を見直してください。グリッパでワークを掴む際に MoveA、MoveR、Unchuck コマンドを用いている場合は、把持コマンドを使用するようにプログラムを修正してください。
84500330		セーフティパラメータが正常に更新されました。	4	セーフティパラメータが正常に更新されました。	セーフティパラメータが正常に更新されました。
83500331		3 台以上の協調・同期動作では、パス指定できません。	3	3 台以上の協調・同期動作では、パス指定できません。	プログラムを見直してください。
83500332		3 台以上の協調・同期動作とパス動作はつなげることができません。	3	3 台以上の協調・同期動作とパス動作はつなげることができません。	プログラムを見直してください。
80500333		原点復帰動作の処理を中断しました。	0	停止処理が入ったため外部付加軸の原点復帰処理を中断しました。	再度原点復帰動作を実行してください。
83500334		原点復帰動作の処理を中断しました。	3	タイムアウトが発生したため、外部付加軸の原点復帰処理を中断しました。	再度原点復帰動作を実行してください。あるいはタイムアウト時間を見直してください。
83500335		適用できない軸番号が指定されています。	3	指定した軸番号の軸は外部付加軸ではありません。	軸番号を見直し、適切な値に変更してください。
83500336		COM 情報の取得に失敗しました。	3	COM 情報の取得に失敗しました。	電源を入れ直してから再度実行してください。
83500337		ダイレクトコミュニケーションの設定が有効でありません。	3	ダイレクトコミュニケーションの設定が有効でありません。	ダイレクトコミュニケーションの設定を有効にしてください。
83500338		ティーチングペンダントでダイレクト準備モードにする必要があります。	3	ティーチングペンダントでダイレクト準備モードにする必要があります。	ティーチングペンダントでダイレクト準備モードにしてください。
85500339		スレーブコントローラでフィールドネットワークは使用できません。	5	スレーブコントローラでフィールドネットワークは使用できません。	スレーブコントローラの I/O 割付を MiniI/O にしてください。
8550033A		デュアルアーム制御のライセンスが必要です。	5	デュアルアーム制御のライセンスが必要です。	デュアルアーム制御のライセンスを入れてください。
8350033B		協調ライセンスが必要です。	3	協調ライセンスが必要です。	協調ライセンスを入れてください。
8450033C		WaitDirectCommunication は多重に実行できません。	4	WaitDirectCommunication は多重に実行できません。	プログラムを見直してください。

コード	RC7 コード	メッセージ	ﾚﾍﾞﾙ	説明	復帰処置
8450033D		WaitDirectCommunication はロボット動作中は実行できません。	4	WaitDirectCommunication はロボット動作中は実行できません。	プログラムを見直してください。
8350033E		セーフティパラメータ転送中は実行できません。	3	セーフティパラメータ転送中は実行できません。	セーフティパラメータ転送終了後、再度実行してください。
8350033F		協調・同期動作では、異なるロボットの組み合わせをパス動作でつなげることができません。	3	協調・同期動作では、異なるロボットの組み合わせをパス動作でつなげることができません。	プログラムを見直してください。
81500340		変数使用数の変更中に電源断がされました。	1	変数使用数の変更中に電源断がされました。	再度変数使用数を変更してください。
83500341		ハンド操作中に、ハンドコマンドが実行されました。	3	別タスクがハンドを操作している間に、ハンドコマンドが実行されました。	複数タスクが同時にハンドを操作しないよう、プログラムを変更してください。
83500342		シリアル番号が違います。	3	シリアル番号が違うため、データ読込みができません。	シリアル番号を確認してください。
83500343		ロボットの設定が無効になっています。	3	ロボットの設定が無効になっています。	ロボットの設定を有効にしてください。
83500344		CALSET, RANG の読込みに失敗しました。	3	CALSET, RANG の読込みに失敗しました。	アームパラメータの更新 USB が接続されているか確認してください。
83500345		デュアルアーム制御の初回起動時は、アームデータセット用 USB メモリから CALSET 値と RANG 値を読込む必要があります。	3	デュアルアーム制御の初回起動時は、アームデータセット用 USB メモリから CALSET 値と RANG 値を読込む必要があります。	USB からデータを読み込んでください。
83500346		ブレーキ解除処理がタイムアウトしました。	3	ブレーキ解除完了待ち中にタイムアウトが発生しました。	マスタコントローラとスレーブコントローラの安全信号の接続を確認してください。 ・RC8 標準仕様の場合、マスタコントローラのコンタクタモニタ出力とスレーブコントローラの自動イネーブル入力の接続を確認してください。 ・RC8A セーフティモーション仕様と RC8A 標準仕様の場合、マスタコントローラの STO モニタ出力とスレーブコントローラの外部非常停止入力と、マスタコントローラの自動モード相互監視出力とスレーブコントローラの自動イネーブル入力の接続を確認してください。 ・RC8 セーフティ I/O レス仕様と RC8A セーフティ I/O レス仕様の場合、マスタコントローラのペンダント非常停止出力とスレーブコントローラの外部非常停止入力の接続と、スレーブコントローラの自動イネーブル入力が短絡されているか確認してください。

コード	RC7 コード	メッセージ	ﾚﾍﾞﾙ	説明	復帰処置
83500347		Robot1 の協調制御のデータ受信に失敗しました。	3	Robot1 の協調制御のデータ受信に失敗しました。	マスタコントローラとスレーブコントローラの電源を再投入してください。
83500348		Robot2 の協調制御のデータ受信に失敗しました。	3	Robot2 の協調制御のデータ受信に失敗しました。	マスタコントローラとスレーブコントローラの電源を再投入してください。
83500349		Robot3 の協調制御のデータ受信に失敗しました。	3	Robot3 の協調制御のデータ受信に失敗しました。	マスタコントローラとスレーブコントローラの電源を再投入してください。
8350034A		使用条件「先端負荷質量」よりセーフティパラメータ「最大負荷質量設定」が小さい値です。	3	使用条件「先端負荷質量」よりセーフティパラメータ「最大負荷質量設定」が小さい値です。	セーフティパラメータ「最大負荷質量設定」を使用条件「先端負荷質量」より大きくするか、 使用条件「先端負荷質量」をセーフティパラメータ「最大負荷質量設定」より小さくしてください。
8350034B		アームデータセット用 USB メモリ内のファイルが多すぎます。	3	アームデータセット用 USB メモリ内のファイルが多すぎます。	アームデータセット用 USB メモリ内のファイルを1つにしてください。
8350034C		デュアルアームの設定に失敗しました。	3	デュアルアームの設定に失敗しました。	WINCAPS から Robot データを送り直してください。
8050034D		CALSET 位置への移動を中断しました。	0	CALSET 位置へ移動中に、停止処理が入ったため処理を中断しました。	エラークリア後再度実行してください。
8050034E		診断動作を中断しました。	0	診断動作中に、停止処理が入ったため処理を中断しました。	エラークリア後再度実行してください。
8350034F		ティーチングペンダントで安全パラメータの確認が必要です。	3	ティーチングペンダントで安全パラメータの確認が必要です。	ティーチングペンダントで安全パラメータを確認してください。
83500350		動作準備の実行後は実行できないコマンドを実行しました。	3	動作準備の実行後は実行できないコマンドを実行しました。	動作準備の実行前に実行してください。
83500351		CALSET 位置に移動できません。	3	CALSET 位置に移動できません。	ブレーキ解除を行い、手動で CALSET を実行してください。
83500352		ユーザパラメータ「252:起動時 CALSET」が有効のため、実行できません。	3	ユーザパラメータ「252:起動時 CALSET」が有効のため、実行できません。	ユーザパラメータ「252:起動時 CALSET」を「1:しない」に設定し、再度実行してください。
83500353		ユーザパラメータ「254:起動時診断動作」が有効のため、実行できません。	3	ユーザパラメータ「254:起動時診断動作」が有効のため、実行できません。	ユーザパラメータ「254:起動時診断動作」を「1:しない」に設定し、再度実行してください。
80500354		移動方向キーは同時に複数押せません。	0	移動方向キーは同時に複数押せません。	移動方向キーは 1 つのみ操作してください。
84500355		24 時間を超えて診断動作がされませんでした。	4	24 時間を超えて診断動作がされませんでした。	診断動作を実行してください。
81500356		動作準備が実行できません。	1	セーフティ関連のエラー発生、非常停止 ON、防護停止 ON の状態では動作準備できません。	動作準備できる状態で再度実行してください。

コード	RC7 コード	メッセージ	ﾚﾍﾞﾙ	説明	復帰処置
84500357		診断動作が完了しました。	4	診断動作が完了しました。	診断動作が完了しました。
83500358		CPU 負荷が高いプログラムがあるためシステム処理が遅れています。	3	CPU 負荷が高いプログラムがあるためシステム処理が遅れています。	Delay や Wait コマンドを入れる等プログラムを見直してください。
80500359		TP がダイレクト準備モードでないため位置取込みできません。	0	TP がダイレクト準備モードでないため位置取込みできません。	TP をダイレクト準備モードにしてください。
8350035A		ダイレクトアシストモード[RZ]は、TOOL 座標の RX,RY が 0 でない場合は使用できません。	3	ダイレクトアシストモード[RZ]は、TOOL 座標の RX,RY が 0 でない場合は使用できません。	ツール座標の RX、RY を 0 にしてご使用ください。
8350035B		無線タブレットから、ニュートラルフレームが送られていません。通信状態を確認ください。	3	無線タブレットから、ニュートラルフレームが送られていません。通信状態を確認ください。	TP の通信状態を確認してください。 TP と COBOTTA 間が離れすぎている場合があります。
8350035C		現在のハンドタイプでは実行できません。	3	現在設定されているハンドタイプでは実行できない動作です。	ハンドの動作を見直してください。
8050035D		ハンド開閉ボタンが有効でありません。	0	ハンド開閉ボタンが有効でありません。	COBOTTA パラメータツールで、ハンド開閉ボタンの設定を有効にして送信してください。
8450035E		無線切断時、無線端末から異常コマンドが送られました。	4	無線切断時、無線端末から異常コマンドが送られました。	無線端末を再起動ください。
8050035F		ファンクションボタンでのブレーキ解除機能が有効でありません。	0	ファンクションボタンでのブレーキ解除機能が有効でありません。	COBOTTA パラメータツールで、ブレーキ解除機能の設定を有効にして送信してください。
84500360		ハンドの動作が指令値に追従出来ませんでした。	4	ハンドの動作が指令値に対して遅れています。	ハンドが故障した可能性があります。エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
83500361		システムタスクの起動に失敗しました。	3	システムタスクの起動に失敗しました。	システムタスクを見直してください。
83500362		加減速付き絶対位置把持動作で動作後の位置がソフトウェアリミットの範囲外です。	3	絶対位置動作と把持動作の合計移動距離がソフトウェアリミットの範囲外です。	目標位置と低速把持終了位置の値を見直してください。低速把持終了位置はハンド画面の補助機能から設定できます。
83500363		加減速付き相対位置把持動作で動作後の位置がソフトウェアリミットの範囲外です。	3	相対位置動作と把持動作の合計移動距離がソフトウェアリミットの範囲外です。	目標位置と低速把持終了位置の値を見直してください。低速把持終了位置はハンド画面の補助機能から設定できます。
83500364		ハンドの低速把持開始位置がソフトウェアリミットの範囲外です。	3	把持動作の開始位置がソフトウェアリミットの範囲外です。	目標位置と低速把持開始位置の値を見直してください。低速把持開始位置はハンド画面の補助機能から設定できます。
81500365		ハンド手動操作中には実行できません。	1	ハンドの手動動作中では禁止されている操作が実行されました。	手動動作時以外に実行してください。
84500366		TP 通信異常	4	TP と COBOTTA 間の通信が遅延しました。	TP と COBOTTA 間のケーブルを確認してください。

コード	RC7 コード	メッセージ	ﾚﾍﾞﾙ	説明	復帰処置
80500367		複数の TP が COBOTTA に接続しました。	0	複数の TP が COBOTTA に接続しました。	TP は 1 台のみ接続してください。
84500368		TP 通信異常	4	TP と COBOTTA 間の通信が遅延しました。	無線で通信している場合、TP の通信状態を確認してください。 TP と COBOTTA 間が離れすぎている場合があります。 有線で通信している場合、TP と COBOTTA 間のケーブルを確認してください。
83500369		ハンドの調整に失敗しました。	3	設定値が大きすぎるか、あるいは小さすぎるため、ハンドの補正値の設定に失敗しました。	設定値を見直してください。
8450036A		ハンドの圧力センサの電圧オフセット異常です。	4	圧力センサの値が異常値です。	圧力センサのケーブルが接続されているか確認してください。
8050036B		ワークを把持しています。	0	ワークを把持しています。	特にありません。
8450036C		一定時間経っても検知状態が解除されませんでした。	4	一定時間経っても検知状態が解除されませんでした。	再度リセットしてください。
8050036D		指定したパスワードが範囲外です。	0	指定したパスワードが範囲外です。	再度パスワードを入力してください。
8050036E		ティーチングペンダント接続時に設定したモードロックパスワードと一致しません。	0	ティーチングペンダント接続時に設定したモードロックパスワードと一致しません。	パスワードを見直してください。
8050036F		ティーチングペンダント接続時にモードロックパスワードの設定が必要です。	0	ティーチングペンダント接続時にモードロックパスワードの設定が必要です。	ダイレクトティーチングをするためには、ティーチングペンダント接続時にパスワード入力が必要です。
80500370		モードロックボタンがロック状態です。	0	モードロックボタンがロック状態です。	パスワードを入力して、モードロックボタンを解除してください。
80500371		バス電圧が遮断されたため、ハンドが脱力します。	0	バス電圧が遮断されたため、ハンドが脱力します。	非常停止入力、防護停止入力、セーフティ関連のエラー発生時などの条件でハンドのバス電圧が遮断されます。動作準備もしくはエラークリアを実行することで再度動作させることが可能です。
83500372		MotionPreparation、ClearError コマンドを実行するためには、事前に ManualResetPreparation コマンドの実行が必要です。	3	MotionPreparation、ClearError コマンドを実行するためには、事前に ManualResetPreparation コマンドの実行が必要です。	ManualResetPreparation コマンドを事前に実行してください。または ORiN のバージョンを最新にしてください。
80500373		ハンドの負荷が上昇しています。	0	連続運転によりハンドの負荷が上昇しています。	このまま利用し続けるとエラーが発生する可能性があります。プログラムに待機時間を入れるなどして、ハンドの連続運転時間を減らしてください。

コード	RC7 コード	メッセージ	ﾚﾍﾞﾙ	説明	復帰処置
83500374		ハンドの調整処理が中断されました。	3	ハンドの調整処理が中断されました。	ハンドの調整処理を行っている間は他の操作を行わないでください。
84500375		電動バキュームの過電流です。	4	電流限界値を超えるモータ電流を検出しました。	電動バキュームを使用している場合は、パワーを下げることで問題が解決する可能性があります。
83500376		電動バキュームの動作設定に失敗しました。	3	動作パラメータの設定に失敗しました。	パワーと動作方向の値を見直してください。
80500377		COBOTTA の現在位置がスレーブロボットの監視機能で干渉する位置です。	0		
80500378		COBOTTA の現在位置がスレーブロボットの可動範囲外です。	0		
84500379		COBOTTA とスレーブロボットの各軸角度の差が許容範囲外のため、動作開始できません。	4	COBOTTA とスレーブロボットの角度差が、ミラー制御開始時の許容値より大きな値になっています。	COBOTTA の同期動作を実行し、COBOTTA の位置をスレーブロボットの位置に合わせてください。
8450037A		スレーブロボットでエラーが発生しました。	4	スレーブロボットでエラーが発生したため、ミラー制御を中断しました。	スレーブロボットとの接続が切断されていない場合は、ファンクションボタンを長押しするとミラー制御動作を再開することが可能です。接続が切断されている場合か、再開後に再度エラーが発生する場合は、スレーブロボットで発生しているエラーの復帰処置を行ってください。
8450037B		ミラー制御動作の通信タイムアウトです。	4	一定時間が経過しても、接続したロボットから応答が返ってきませんでした。	ケーブルコネクタがしっかりと挿し込まれていない可能性がありますので、配線を確認してください。その後、COBOTTA の画面から再接続を実施してください。
8150037C		スレーブロボットと接続されていません。	1	マスターコントロールの機能を実行しようとしましたが、スレーブロボットと接続されていません。	ロボット間の配線を確認後、準備画面から再接続を実施してください。
8450037D		スレーブコントローラとの接続が強制切断されました。	4	スレーブコントローラが追従処理を実行できる状態ではないため、接続が強制切断されました。	スレーブコントローラとの通信に異常が発生したか、もしくは電源が落とされた可能性があります。コントローラの状態と配線を確認してください。
8450037E		非常停止信号の状態が不一致です。	4	COBOTTA とスレーブロボットの非常停止信号状態が不一致です。	ウィンドウに表示された操作を実施しているか確認してください。改善しないようであれば、COBOTTA とスレーブコントローラの配線を確認してください。
8450037F		モードがロック状態のため、ミラー制御の処理を中断しました。	4	一定時間ユーザによる操作がなかったか、あるいはモードロックボタンが押されたため、モードロック機能によってミラー制御動作が中断されました。	画面右上のボタンを押して、モードロックを解除してください。その後ミラー制御動作を開始してください。
84500380		現在のモードでは実行できません。	4	現在のモードでは実行できない操作を実行しようとしました。	モードを切り替えて、再度実行してください。

コード	RC7 コード	メッセージ	ﾚﾍﾞﾙ	説明	復帰処置
83500381		マスターコントロール機能が有効な場合、Cobotta World からは接続できません。	3	マスターコントロール機能有効中に Cobotta World から COBOTTA に接続しようとしました。	Cobotta World から COBOTTA に接続する場合は、一度 Virtual TP か Remote TP で COBOTTA に接続後、ダイレクト設定画面でマスターコントロール機能の設定を無効にしてください。
83500382		スレーブコントローラに別の COBOTTA が接続されています。	3	接続を実施しようとしたスレーブコントローラには、すでに別の COBOTTA が接続されています。	スレーブコントローラに他の COBOTTA が接続されていない状態で、接続を実施してください。
83500383		スレーブコントローラとの接続に失敗しました。	3	スレーブコントローラへの接続処理でエラーが発生しました。	以下の内容を確認してください。 ・COBOTTA と スレーブコントローラを繋ぐケーブルが正しく配線されているか。 ・IP アドレスの設定が正しいか。 ・コントローラ種類の設定が正しいか。
84500384		COBOTTA とスレーブロボットの各軸角度の差が許容範囲外のため、動作を終了しました。	4	COBOTTA とスレーブロボットの角度差が、ミラー制御動作中の許容値より大きな値になっています。	COBOTTA の同期動作を実行し、COBOTTA の位置をスレーブロボットの位置に合わせてください。
84500385		スレーブコントローラとの通信に異常が発生しました。	4	スレーブコントローラとの通信中に異常な値を取得しました。	もう一度スレーブロボットに接続してください。改善されない場合は、ケーブルの接続を確認してください。また、通信ケーブル周辺にノイズ源となるものが存在しないか確認してください。
84500386		ミラー制御動作中にスレーブコントローラの防護停止入力が ON になりました。	4	ミラー制御動作中にスレーブコントローラの防護停止入力が ON になりました。	安全柵内の状態を確認し、安全柵の扉を閉めてください。スレーブコントローラの防護停止が OFF になっていることを確認後、再度実行してください。
84500387		ミラー制御動作中に非常停止入力が ON になりました。	4	ミラー制御動作中に非常停止入力が ON になりました。	非常停止を解除後、再度実行してください。
84500388		ミラー制御動作中にスレーブコントローラの自動イネーブル入力が OFF になりました。	4	ミラー制御動作中にスレーブコントローラの自動イネーブル入力が OFF になりました。	スレーブコントローラの自動イネーブルを ON にした後、再度実行してください。
84500389		現在のスレーブコントローラのモードでは、ミラー制御動作は実行できません。	4	現在のスレーブコントローラのモードでは、ミラー制御動作は実行できません。	スレーブコントローラのモードをミラー制御動作が可能なモードに変更後、再度実行してください。
8450038A		ミラー制御動作中にスレーブロボットがバーチャルフェンスに衝突しました。	4	スレーブコントローラに設定されたバーチャルフェンスにスレーブロボットが衝突しました。	ファンクションボタンを長押しするとミラー制御動作を再開することが可能です。再度エラーが出る場合は、COBOTTA の画面上のボタンから同期動作を実行するか、スレーブコントローラのモードを切り替えてスレーブロボットを手動で移動させてください。
8350038B		スレーブコントロール機能が無効となっています。	3	スレーブコントロール機能が無効の状態では実行できません。	スレーブコントロール機能を有効にした後、再度実行してください。

コード	RC7 コード	メッセージ	ﾚﾍﾞﾙ	説明	復帰処置
8350038C		マスターに追従している間は変更できません。	3	スレーブロボットが COBOTTA に追従している間は変更できません。	COBOTTA のファンクションボタンを長押しして、追従動作を終了してください。
8350038D		スレーブコントロール機能が選択されていないためミラー制御動作を開始できません。	3	スレーブコントロール機能が選択されていない状態で、ミラー制御動作を開始しようとしました。	ショートカット画面を開いてスレーブコントロール機能を選択した後、再度実行してください。
8450038E		スマート TP 以外のペンダントでは実行できません。	4	スマート TP 以外のペンダントが接続されている状態では実行できない機能を実行しようとしました。	スマート TP を使用してロボットを操作してください。
8350038F		COBOTTA と接続されていない状態では実行できません。	3	COBOTTA と接続されていない状態では実行できない操作を実行しようとしました。	COBOTTA からスレーブコントローラへの接続処理を実施してください。
83500390		制御ログ記録中に経路記録機能を使用することはできません。	3	制御ログ記録中に経路記録機能を使用することはできません。	制御ログを停止してから、再度実行してください。
83500391		経路記録機能のデータをこれ以上記録できません。	3	記録データが制限容量に達したため、追加でデータを記録することが出来ません。	データをクリアするか、もしくはグローバル変数か経路点にデータを出力してください。
83500392		経路記録機能の内部処理が終了しました。	3	経路記録機能のデータ記録中にエラーが発生したため、記録を終了しました。	オリジナルナンバのエラーコードの復帰処置を確認してください。
83500393		経路記録のデータを一時記憶領域にコピーしています。	3	前回の記録データを一時記憶領域にコピーしているため、経路の記録及び保存が実行できません。	一時記憶領域へのコピーが完了してから実行してください。コピーが完了したかどうかはコマンドで取得可能です。詳細はマニュアルを参照してください。
83500394		経路記録のデータがありません。	3	経路記録機能によって記録されたデータが存在しません。	経路の記録を実行した後、保存処理を実行してください。
83500395		経路の記録中にロボットが切り替えられたため、処理を終了しました。	3	経路の記録中にロボットが切り替えられたため、記録機能を終了し一時データをクリアしました。	ロボットを切り替える際は経路記録を停止してから実施するようにしてください。
83500396		スレーブコントロール機能を選択している場合、外部速度は変更できません。	3	スレーブコントロール機能を選択し COBOTTA と接続している状態で、外部速度を変更しようとしました。	スレーブコントロール機能を無効化するか、COBOTTA からの接続を切断したのち、再度実行してください。
83500397		スレーブコントロール機能で設定されている I/O の切り替えに失敗しました。	3	スレーブコントロール機能で設定されている I/O の切り替えに失敗しました。	設定されている I/O の番号が正しいかを確認してください。エラーにオリジナルナンバが記載されている場合は、オリジナルナンバに記載されたエラーコードの復帰処理も参照ください。
83500398		位置取り込み先に指定された変数番号が最大値に達しました。	3	位置取り込み先に指定された変数番号が最大値に達しました。	追加で位置を取り込む場合は、変数番号の値を設定しなおすか、変数使用数を増やしてください。
83500399		スレーブコントローラのバージョンが古いため、接続できません。	3	スレーブコントローラのバージョンが古いため、接続できません。	スレーブコントローラのバージョンアップを実施してください。

コード	RC7コード	メッセージ	ﾚﾍﾞﾙ	説明	復帰処置
8350039A		COBOTTA への追従処理を終了しました。	3	COBOTTA への追従処理を終了しました。	同時にエラーが発生している場合はその復帰処置を実施してから、COBOTTA のファンクションボタンを長押ししてください。
8350039B		このロボット型式では実行できない処理です。	3	このロボット型式では実行できない処理です。	対応ロボットに関してはマニュアルを参照ください。
8350039C		原点復帰サーバへの接続に失敗しました。	3	原点復帰サーバへの接続に失敗しました。	ティーチングペンダントまたは原点復帰サーバと接続してください。
8350039D		ログ上にトレースポジションが見つかりませんでした。	3	ログ上にトレースポジションが見つかりませんでした。	トレースポジションを見直してください。
8350039E		原点復帰計算に失敗しました。	3	原点復帰計算に失敗しました。	下記内容を実施してください。 1.バーチャルトレースポジション番号の指定の見直し。 2.現在位置の見直し。
8350039F		MoveBackTraceLog の処理を中断しました。	3	MoveBackTraceLog 中に、停止処理が入ったため処理を中断しました。	
835003A0		排他制御実行中にミラー制御の追従動作は実行できません。	3	排他制御が有効な状態なので、ミラー制御の接続を切断しました。	排他制御を無効化したのちに、マスタから再接続してください。
835003A1		原点復帰経路が計算されていません。	3	原点復帰経路が計算されていないため復帰動作ができません。	原点復帰経路計算を行ってください
855003AD		FPGA(Mecha)の更新が必要です。	5	FPGA(Mecha)の更新が必要です。	メンテナでログインしてください。[F2 アーム]-[F12 保守]-[F12 サービス機能]-[F4 FPGA 更新]からアップデートしてください。
835003AE		何らかの停止が入ったため、自動復帰できません。	3	何らかの停止が入ったため、自動復帰できません。	
835003DC		原点復帰ガイダンスのライセンスがありません。	3	ライセンスがありません。	既にライセンスをお持ちの場合は、ライセンスを登録してください。ライセンスをお持ちでない場合は、弊社までご連絡ください。
835003E6		AutoCal は通常プログラムから実行できません。特権タスクで実行してください。	3	AutoCal は通常プログラムから実行できません。特権タスクで実行してください。	特権タスクで実行してください。
835003E8		自動原点復帰経路計算に失敗しました。	3	原点復帰ログ最終点とロボットの現在位置が離れています。	スマート TP の原点復帰画面より原点復帰経路計算を行ってください。
835003EC		自動モードで原点復帰経路計算が行われていません。	3	自動モードで原点復帰経路計算を行ってください。	
835003ED		手動モードで原点復帰経路計算が行われていません。	3	手動モードで原点復帰経路計算を行ってください。	

コード	RC7 コード	メッセージ	ﾚﾍﾞﾙ	説明	復帰処置
835003F0		CalcBackTraceLog の処理を中断しました。	3	CalcBackTraceLog 中に、停止処理が入ったため処理を中断しました。	
835003F1		一度利用された原点復帰ログのため復帰経路計算できません。	3	自動モードでは一度利用された原点復帰ログを使用しての再計算はできません	再度原点復帰ログを取得するか、スマート TP の原点復帰画面より原点復帰経路計算を行ってください。
815003F5		原点復帰経路が計算中は実行できません。	1	原点復帰経路が計算中は実行できません。	原点復帰経路の計算が完了後、再度実行してください。
835003F6		COBOTTA では対応していないコマンドです。	3	COBOTTA では対応していないコマンドです。	コマンドを見直してください。
855003FF		現在の MC9 コントローラのバージョンでは RC8 コントローラと接続できません	5	現在の MC9 コントローラのバージョンでは RC8 コントローラと接続できません	MC9 ないしは RC8 コントローラのバージョン更新が必要です. エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
81500402		AI 模倣学習ランタイムの機能が有効では実行できません。	1	AI 模倣学習機能が有効では実行できない操作を実行しました。	「設定」ー「ログイン」にて「メンテナ」レベルでログインして、AI 模倣学習機能を無効にしてから再度実行してください。
85500414		プロジェクトが開けません。	5	プロジェクトファイルは他ツールが使用中です。	使用中のプロジェクトを閉じてから再度実行ください。
83500424		モード NoN が選択されました。	3	モード NoN が選択されました。	モードを変更してください。
83500425		モード NoN が選択されています。	3	モード NoN が選択されています。	モードを変更してください。
85500426		このロボット型式では MP は使用できません。	5	このロボット型式では MP は使用できません。	MP 以外のペンダントを接続してくだい。
8550042A		イネーブルスイッチが固着されています。	5	イネーブルスイッチが固着されています。	イネーブルスイッチを長時間押さないでください。 再度エラーが発生する場合、ペンダントのイネーブルスイッチが故障している可能性があります。
8350042B		スレーブロボットの現在位置が, COBOTTA の 1 軸のソフトリミットの範囲外になっています。	3	スレーブロボットの現在位置が COBOTTA のソフトウェアリミットの範囲外であったため、COBOTTA の動作が実行できませんでした。	スレーブロボットの 1 軸を、COBOTTA のソフトリミットの範囲内に移動させてください。
8350042C		スレーブロボットの現在位置が, COBOTTA の 2 軸のソフトリミットの範囲外になっています。	3	スレーブロボットの現在位置が COBOTTA のソフトウェアリミットの範囲外であったため、COBOTTA の動作が実行できませんでした。	スレーブロボットの 2 軸を、COBOTTA のソフトリミットの範囲内に移動させてください。
8350042D		スレーブロボットの現在位置が, COBOTTA の 3 軸のソフトリミットの範囲外になっています。	3	スレーブロボットの現在位置が COBOTTA のソフトウェアリミットの範囲外であったため、COBOTTA の動作が実行できませんでした。	スレーブロボットの 3 軸を、COBOTTA のソフトリミットの範囲内に移動させてください。
8350042E		スレーブロボットの現在位置が, COBOTTA の 4 軸のソフトリミットの範囲外になっています。	3	スレーブロボットの現在位置が COBOTTA のソフトウェアリミットの範囲外であったため、COBOTTA の動作が実行できませんでした。	スレーブロボットの 4 軸を、COBOTTA のソフトリミットの範囲内に移動させてください。

コード	RC7 コード	メッセージ	レベル	説明	復帰処置
8350042F		スレーブロボットの現在位置が, COBOTTA の 5 軸のソフトリミットの範囲外になっています。	3	スレーブロボットの現在位置が COBOTTA のソフトウェアリミットの範囲外であったため、COBOTTA の動作が実行できませんでした。	スレーブロボットの 5 軸を、COBOTTA のソフトリミットの範囲内に移動させてください。
83500430		スレーブロボットの現在位置が, COBOTTA の 6 軸のソフトリミットの範囲外になっています。	3	スレーブロボットの現在位置が COBOTTA のソフトウェアリミットの範囲外であったため、COBOTTA の動作が実行できませんでした。	スレーブロボットの 6 軸を、COBOTTA のソフトリミットの範囲内に移動させてください。
85500431		非常停止の機能確認に失敗しました。	5	画面上で指示された操作内容と、現在の非常停止出力の状態が一致しません。	もう一度画面の指示に従って操作を実行してください。改善されない場合は、エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
855004D2		セーフティモーション仕様が変更されました。電源再投入してください。	5	セーフティモーション仕様が変更されました。	コントローラを再起動してください。
83500501		バンパ衝突検知	3	バンパ衝突を検知しました。	バンパが衝突していないか確認してください。障害物を取り除き、バンパリセットしてください。
83500502		MC9 からロボットが制御されているため、コマンドを実行できません。	3	MC9 からロボットが制御されているため、コマンドを実行できません。	MC9 からロボットが制御されている場合は、コマンドを実行しないでください。
81501001	200A	モータ ON 中は実行できません。	1	モータ ON 中に実行できない操作をしました。	モータ OFF して再度実行ください。
81501002		モータ ON 中のロボットがあります。	1	モータ ON 中のロボットがある場合に実行できない操作をしました。	モータ OFF して再度実行ください。
81501003	2006	モータを ON してください。	1	モータ ON が必要な操作を、モータ OFF 状態で行いました。	モータ ON して再度実行ください。
81501004		全ロボットモータを ON してください。	1	全ロボットがモータ ON 状態でのみ実行できる操作を、モータ OFF のロボットがある状態で行いました。	全ロボットをモータ ON して再度実行ください。
81501005	21DE	マシンロック ON 中は実行できません。	1	マシンロック ON 中に実行できない操作をしました。	マシンロック OFF して再度実行ください。
81501006		マシンロック ON 中のロボットがあります。	1	マシンロック ON 中のロボットがある場合に実行できない操作をしました。	マシンロック OFF して再度実行ください。
81501007	21DF	マシンロックを ON してください。	1	マシンロック ON が必要な操作を、マシンロック OFF 状態で行いました。	マシンロック ON して再度実行ください。
81501008		全ロボットマシンロックを ON してください。	1	全ロボットがマシンロック ON 状態でのみ実行できる操作を、マシンロック OFF のロボットがある状態で行いました。	全ロボットをマシンロック ON して再度実行ください。
82501009	27A6	直前にレベル 5 の異常が発生しています。	2	直前にレベル 5 の異常が発生しています。	エラーログにてレベル 5 の異常を確認し処置してください。

コード	RC7 コード	メッセージ	ﾚﾍﾞﾙ	説明	復帰処置
8150100A	71E0	プログラム動作中は実行できません。	1	プログラム動作中に実行できない操作をしました。	プログラムを停止させ再度実行ください。
8150100B		プログラムを動作させてください。	1	プログラム動作中が必要な操作を、プログラム停止状態で行いました。	プログラムを起動させ再度実行ください。
8350100C		停止していないプログラムがあるため実行できません。	3	初期化停止していないプログラムがある状態で操作をしました。	全てのプログラム(特権タスク含む)を初期化停止させてから再度実行ください。
8150100D	600B	ロボット動作中は実行できません。	1	ロボット動作中に実行できない操作をしました。	ロボットを動作させていたプログラムを停止させ再度実行ください。
8150100E		動作中のロボットがあります。	1	動作中のロボットがある状態で操作をしました。	全てのロボットを停止させ再度実行ください。
8150100F	21BF	一時停止中のロボットがあるため実行できません。	1	ロボットが一時停止中の状態で操作をしました。	ロボットを停止させ再度実行ください。
81501010		一時停止中のロボットがあります。	1	一時停止中のロボットがある状態で操作をしました。	全てのロボットを停止させ再度実行ください。
81501011	73FF	プログラム停止処理中は実行できません。	1	停止処理中にプログラムを起動させました。	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。
81501012	21E2	手動モードでは実行できません。	1	手動モードでは実行できない操作をしました。	手動モード以外のモードに切り替え後、再度実行してください。
81501013	21E3	手動モードにしてください。	1	手動モードでないと実行できない操作をしました。	手動モードに切り替え後、再度実行してください。
81501014	21E4	ティーチチェックモードでは実行できません。	1	ティーチチェックモードでは実行できない操作をしました。	ティーチチェックモード以外のモードに切り替え後、再度実行してください。
81501015	21E5	ティーチチェックモードにしてください。	1	ティーチチェックモードでないと実行できない操作をしました	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。
81501016	21E6	自動モードでは実行できません。	1	自動モードでは実行できない操作をしました。	自動モード以外のモードに切り替え後、再度実行してください。
81501017	21E7	自動モードにしてください。	1	自動モードでないと実行できない操作をしました。	自動モードに切り替え後、再度実行してください。
81501018	21EB	デッドマンスイッチ ON 中は実行できません。	1	デッドマンスイッチ ON では実行できない操作をしました。	デッドマンスイッチ OFF 後、再度実行してください。
81501019	21EC	デッドマンスイッチを ON してください。	1	デッドマンスイッチ ON でないと実行できない操作をしました	デッドマンスイッチ ON 後、再度実行してください。
8150101A	2008	非常停止 ON 中は実行できません。	1	非常停止 ON 中は実行できない操作をしました。	非常停止 OFF 後、再度実行してください。
8150101B	21ED	非常停止を ON してください。	1	非常停止 ON でないと実行できない操作をしました。	非常停止 ON 後、再度実行してください。
8150101C	21EE	瞬時停止 ON 中は実行できません。	1	瞬時停止 ON 中は実行できない操作をしました。	瞬時停止 OFF 後、再度実行してください。

コード	RC7 コード	メッセージ	ﾚﾍﾞﾙ	説明	復帰処置
8150101D	21EF	瞬時停止を ON してください。	1	瞬時停止 ON でないと実行できない操作をしました。	瞬時停止 ON 後、再度実行してください。
8150101E	21F0	ステップ停止 ON 中は実行できません。	1	ステップ停止 ON 中は実行できない操作をしました。	ステップ停止 OFF 後、再度実行してください。
8150101F	21F1	ステップ停止を ON してください。	1	ステップ停止 ON でないと実行できない操作をしました。	ステップ停止 ON 後、再度実行してください。
81501020	21F2	自動イネーブル ON 中は実行できません。	1	自動イネーブル ON 中は実行できない操作をしました。	自動イネーブル OFF 後、再度実行してください。
81501021	21F3	自動イネーブルを ON してください。	1	自動イネーブル ON でないと実行できない操作をしました。	自動イネーブル ON 後、再度実行してください。
81501022		防護停止 ON 中は実行できません。	1	防護停止 ON 中は実行できない操作をしました。	防護停止 OFF 後、再度実行してください。
81501023		防護停止を ON してください。	1	防護停止 ON でないと実行できない操作をしました。	防護停止 ON 後、再度実行してください。
83501024	21F7	アームセマフォを取得できません。	3	1.アームセマフォを取得していないプログラムが、ロボット動作関連命令を実行しようとしました。 2.アームセマフォを取得しようとしましたが、既に別プログラム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ことがないよう、プログラムを変更してください。
81501025	21D3	エラー発生中は実行できません。	1	エラー発生中には実行できない操作をしました。	エラークリア後再度実行してください。
83501026		起動権をティーチングペンダントにしてください。	3	起動権(モータ ON とロボット動作と PacScript 起動の権利)をティーチングペンダントがもっていない状態で、ティーチングペンダントからロボット動作またはモータ ON または PacScript 起動をしました。	ティーチングペンダントに起動権を設定して再度実行してください。
83501027	2289	起動権を I/O にしてください。	3	起動権(モータ ON とロボット動作と PacScript 起動の権利)を I/O がもっていない状態で、I/O からモータ ON またはロボット動作または PacScript 起動をしました。	I/O に起動権を設定して再度実行してください。
83501028	2287	起動権をイーサネットにしてください。	3	起動権(モータ ON とロボット動作と PacScript 起動の権利)をイーサネットがもっていない状態で、イーサネットからモータ ON またはロボット動作または PacScript 起動をしました。	イーサネットに起動権を設定して再度実行してください。
83501029	2288	起動権の IP アドレスを設定してください。	3	起動権(モータ ON とロボット動作と PacScript 起動の権利)を持っていない IP アドレスからモータ ON またはロボット動作または PacScript 起動をしました。	起動権の IP アドレスの設定をして再度実行してください。

コード	RC7 コード	メッセージ	ﾚﾍﾞﾙ	説明	復帰処置
8350102A	2284	起動権を COM2 にしてください。	3	起動権(モータ ON とロボット動作と PacScript 起動の権利)を COM2 がもっていない状態で、COM2 からモータ ON またはロボット動作または PacScript 起動をしました。	COM2 に起動権を設定して再度実行してください。
8350102B	2285	起動権を COM3 にしてください。	3	起動権(モータ ON とロボット動作と PacScript 起動の権利)を COM3 がもっていない状態で、COM3 からモータ ON またはロボット動作または PacScript 起動をしました。	COM3 に起動権を設定して再度実行してください。
8350102C	2286	起動権を COM4 にしてください。	3	起動権(モータ ON とロボット動作と PacScript 起動の権利)を COM4 がもっていない状態で、COM4 からモータ ON またはロボット動作または PacScript 起動をしました。	COM4 に起動権を設定して再度実行してください。
8350102D		起動権を COM5 にしてください。	3	起動権(モータ ON とロボット動作と PacScript 起動の権利)を COM5 がもっていない状態で、COM5 からモータ ON またはロボット動作または PacScript 起動をしました。	COM5 に起動権を設定して再度実行してください。
8350102E		起動権を COM6 にしてください。	3	起動権(モータ ON とロボット動作と PacScript 起動の権利)を COM6 がもっていない状態で、COM6 からモータ ON またはロボット動作または PacScript 起動をしました。	COM5 に起動権を設定して再度実行してください。
8350102F	6308	ブレーキ解除中は実行できません。	3	ブレーキ解除中は実行できない操作をしました。	ブレーキをロックした状態で再度実行してください。
83501030		ブレーキ解除中のロボットがあります。	3	ブレーキ解除中のロボットがある状態で実行できない操作をしました。	全てのロボットがブレーキをロックした状態で再度実行してください。
83501031		ブレーキを解除してください。	3	ブレーキ解除中でないと実行できない操作をしました。	ブレーキ解除後、再度実行してください。
83501032	2254	スレーブモードでは実行できません。	3	スレーブモード中は実行できない操作をしました。	スレーブモード（SlvChangeMode コマンドで囲まれた範囲）では、実行できないコマンドを実行しました。SlvChangeMode で囲まれた外側でコマンドを実行するようにしてください。
83501033		スレーブモードにしてください。	3	スレーブモード中でないと実行できない操作をしました。	スレーブモードにした後、再度実行してください。
83501034		初期化中は実行できません	3	コントローラ電源立上げ後の初期化処理中に、実行できない操作をしました。	初期化処理完了後、再度実行してください。

コード	RC7 コード	メッセージ	ﾚﾍﾞﾙ	説明	復帰処置
83501035	73FF	プログラム停止処理中は実行できません。	3	プログラム停止処理中に実行できない操作をしました。	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停止処理中状態になります。
83501036		実機で実行してください。	3	シミュレーションでは実行できない操作をしました。	実機で実行してください。
83501037		実機では実行できません。	3	実機では実行できない操作をしました。	シミュレーションでのみ実行可能な操作です。実機では実行しないでください。
83501038	21BD	プログラム編集中は実行できません。	3	プログラム編集中は実行できない操作をしました。	プログラム編集終了後、再度実行してください。
83501039	21BE	パラメータ編集中は実行できません。	3	パラメータ編集中は実行できない操作をしました。	パラメータ編集終了後、再度実行してください。
8350103A		3D 表示中は実行できません。	3	3D 表示中は実行できない操作をしました。	3D 表示終了後、再度実行してください。
8350103B		特権タスク動作中は実行できません。	3	特権タスク動作中は実行できない操作をしました。	特権タスク停止後、再度実行してください。
8350103C		特権タスクを動作させてください。	3	特権タスク動作中でないと実行できない操作をしました。	特権タスク起動後、再度実行してください。
8350103D		操作盤タスク動作中は実行できません。	3	操作盤タスク動作中は実行できない操作をしました。	操作盤タスク停止後、再度実行してください。
8350103E		操作盤タスクを動作させてください。	3	操作盤タスク動作中でないと実行できない操作をしました。	操作盤タスク起動後、再度実行してください。
8350103F	6750	CALSET 未実行では実行できません。	3	CALSET 未実行では実行できない操作をしました。	CALSET 実施後、再度実行してください。
83501040		CALSET 未実行のロボットがあります。	3	CALSET 未実行のロボットがある状態で操作をしました。	CALSET 実施後、再度実行してください。
83501041	6750	エンコーダ基準位置異常では実行できません。	3	エンコーダ基準位置異常の状態では実行できない操作をしました。	エンコーダ基準位置異常の状態を解除後、再度実行してください。
83501042		エンコーダ基準位置異常のロボットがあります。	3	エンコーダ基準位置異常のロボットがある状態で実行できない操作をしました。	エンコーダ基準位置異常の状態を解除後、再度実行してください。
80501043		読み込みの通信権がありません。	0	読み込みの通信権がありません。	通信権を読込に設定後、再度実行してください。
80501044		書き込みの通信権がありません。	0	書き込みの通信権がありません。	通信権を読込/書込に設定後、再度実行してください。
83501045		文法チェック中は実行できません。	3	プログラムの文法チェック中は実行できない操作をしました。	プログラムの文法チェック終了後、再度実行してください。
80501046		モータ ON 中は実行できません。	0	モータ ON 中に実行できない操作をしました。	モータ OFF して再度実行ください。
80501047		マシンロック ON 中は実行できません。	0	マシンロック ON 中に実行できない操作をしました。	マシンロック OFF して再度実行ください。
83501048		一時停止中のロボットがあるため実行できません。	3	ロボットが一時停止中の状態で操作をしました。	ロボットを動作させていたプログラムを停止させ再度実行ください。

コード	RC7 コード	メッセージ	ﾚﾍﾞﾙ	説明	復帰処置
81501049		データ転送中[PC->RC]は実行できません。	1	データ転送中[PC->RC]は実行できない操作をしました。	データ転送終了後、再度実行してください。
8150104A		データ転送中[RC->PC]は実行できません。	1	データ転送中[RC->PC]は実行できない操作をしました。	データ転送終了後、再度実行してください。
8150104B		データ転送中[USB->RC]は実行できません。	1	データ転送中[USB->RC]は実行できない操作をしました。	データ転送終了後、再度実行してください。
8150104C		データ転送中[RC->USB]は実行できません。	1	データ転送中[RC->USB]は実行できない操作をしました。	データ転送終了後、再度実行してください。
8150104D		CALSET 中は実行できません。	1	CALSET 中は実行できない操作をしました。	CALSET 終了後、再度実行してください。
8050104E		プログラム一覧表示中は実行できません。	0	プログラム一覧表示中にできない処理を実行しました。	プログラム一覧画面を閉じて、再度実行してください。
8150104F		オートゲインチューニング中は実行できません。	1	オートゲインチューニング中にできない操作をしました。	オートゲインチューニング完了後、再度実行してください。
81501050		ダイレクトモード中は実行できません。	1	ダイレクトモード中にできない操作をしました。	ダイレクトモード完了後、再度実行してください。
81501051		Z 軸エアバランス調整中は実行できません。	1	Z 軸エアバランス調整中にできない操作をしました。	Z 軸エアバランス調整完了後、再度実行してください。
81501052		手動動作中は実行できません。	1	手動動作中にできない操作をしました。	手動動作完了後、再度実行してください。
81501053		インチング速度設定中は実行できません。	1	インチング速度設定中は実行できません。	速度設定の「Inching」を OFF にしてください。
81501054		ツール設定画面表示中は実行できません。	1	ツール設定画面表示中にできない処理を実行しました。	ツール設定画面を閉じて、再度実行してください。
81501055		ワーク設定画面表示中は実行できません。	1	ワーク設定画面表示中にできない処理を実行しました。	ワーク設定画面を閉じて、再度実行してください。
81501056		エリア設定画面表示中は実行できません。	1	エリア設定画面表示中にできない処理を実行しました。	エリア設定画面を閉じて、再度実行してください。
81501057		変数一覧表示中は実行できません。	1	変数一覧表示中にできない処理を実行しました。	変数一覧画面を閉じて、再度実行してください。
81501058		パラメータ編集画面表示中は実行できません。	1	パラメータ編集画面表示中に実行できない処理を実行しました。	パラメータ編集画面を閉じて、再度実行してください。
81501059		ファイル削除中は実行できません。	1	ファイル削除中に実行できない処理を実行しました。	ファイル削除完了後、再度実行してください。
8350105A		遠隔操作中は実行できません。	3	遠隔操作中は実行できません。	遠隔操作を終了してから実行してください。
8350105B		トラッキングウィザード中は実行できません。	3	トラッキングウィザード中は実行できない操作をしました。	トラッキングウィザード終了後、再度実行してください。

コード	RC7 コード	メッセージ	ﾚﾍﾞﾙ	説明	復帰処置
8350105C		Command-Slave がイネーブル状態では実行できません。	3	Command-Slave がイネーブル状態では実行できない処理を実行しました。	Command-Slave のイネーブル状態を解除してから再度実行してください。
8350105D		Command-Slave がイネーブル状態ではありません。	3	Command-Slave がイネーブル状態ではありません。	Command-Slave をイネーブル状態にしてから再度実行してください。
8350105E		ベース設定画面表示中は実行できません。	3	ベース設定画面表示中にできない処理を実行しました。	ベース設定画面を閉じて、再度実行してください。
8150105F		EasyBackup 中は実行できません。	1	EasyBackup 中は実行できません。	EasyBackup 終了後に再度実行ください。
83501060		機能拡張画面表示中は実行できません。	3	機能拡張画面表示中にできない処理を実行しました。	機能拡張画面を閉じて、再度実行してください。
83501061		視覚データ保存中は実行できません。	3	視覚データ保存中にできない処理を実行しました。	視覚データの保存が完了してから再度実行してください。
83501062		CC8 では使用できないコマンドです。	3	CC8 では使用できないコマンドです。	プログラムを見直してください。
83501063		セーフティパラメータの転送が完了していないため実行できません。	3	セーフティパラメータの転送が完了していない状態ではできない処理を実行しました。	セーフティパラメータを転送してください。
81501064		セーフティパラメータ転送中[PC->RC]は実行できません。	1	セーフティパラメータ転送中[PC->RC]は実行できない操作をしました。	セーフティパラメータ転送終了後、再度実行してください。
81501065		セーフティパラメータ転送中[RC->PC]は実行できません。	1	セーフティパラメータ転送中[RC->PC]は実行できない操作をしました。	セーフティパラメータ転送終了後、再度実行してください。
81501066		SS1 が ON 中は実行できません。	1	SS1ON 中は実行できない操作をしました。	SS1 を OFF して、再度実行してください。
81501067		負荷推定中は実行できません。	1	負荷推定中にできない操作をしました。	負荷推定完了後、再度実行してください。
81501068		ダイレクトモード中は実行できません。	1	ダイレクトモード中にできない操作をしました。	ダイレクトモード解除後、再度実行してください。
81501069		動作準備が必要です。	1	動作準備が必要です。	動作準備をしてください。
8150106A		ダイレクトモードでのみ実行できます。	1	ダイレクトモードで実行してください。	ダイレクトモードで実行してください。
8150106B		ログインレベルがプログラマ以上でのみ実行可能です。	1	ログインレベルがプログラマ以上でのみ実行可能です。	プログラマ以上でログインしてください。
8350106C		原点復帰動作中は実行できません。	3	外部付加軸の原点復帰動作中にできない操作をしました。	原点復帰動作完了後再度実行してください。
8350106D		ダイレクト準備モードでは実行できません。	3	ティーチングペンダントがダイレクト準備モードでは実行できません。	ティーチングペンダントのダイレクト準備モードを解除してください。
8350106E		モータ OFF 中はモータ ON できません。	3	モータ OFF 中はモータ ON できません。	モータ OFF して再度実行ください。

コード	RC7 コード	メッセージ	ﾚﾍﾞﾙ	説明	復帰処置
8350106F		停止中でないプログラムがあるため、全プログラムを初期化停止しました。	3	停止中でないプログラムがあるため、全プログラムを初期化停止しました。	全てのプログラムが停止中の状態で実行してください。
81501070		動作準備が未実施状態では実行できません。	1	動作準備が未実施状態では実行できません。	動作準備をしてください。
83501071		電動バキューム動作中は実行できません。	3	電動バキューム動作中は実行できません。	電動バキュームが停止した状態で実行してください。
83501072		COBOTTA マスターコントロール機能有効時では実行できません。	3	COBOTTA マスターコントロール機能有効時には実行できない操作をしました。	COBOTTA マスターコントロール機能を無効にした後に、再度実行してください。
83501073		SLS 機能確認中は実行できません。	3	SLS 機能確認中は実行できない操作をしました。	SLS 機能確認後、再度実行してください。
83502001	73E4	I/O 範囲外です。	3	存在しない I/O 領域を操作しようとしました。	操作しようとした I/O 番号を見直し、再度実行してください。
83502002	73E4	専用 I/O 領域です。	3	専用入出力領域を操作しようとしました。	操作しようとした I/O 番号を見直し、再度実行してください。
83502003	73E4	専用 I/O 領域ではありません。	3	汎用入出力領域を専用入出力領域として操作しようとしました。	操作しようとした I/O 番号を見直し、再度実行してください。
83502004	73E4	入出力領域範囲外です。	3	I/O は入出力操作に対応していませんでした。	I/O への操作を見直し、再度実行してください。
83502005		擬似入力領域ではありません。	3	擬似入力設定のされていない I/O を ON/OFF しようとしました。	擬似入力設定をしてから、再度実行してください。
83502006	2032	存在しない I/O コマンドです。	3	専用入力で存在しないコマンドが実行されました。	専用入力のコマンド指定方法にエラーがあります。修正後、再度実行してください。
83502007	73E4	存在しない I/O 割り付けです。	3	存在しない I/O 割付が指定されています。	I/O 割付を見直してください。
83502008	2033	パリティに誤りがあります。	3	専用入力でパリティが一致していません。	パリティを合わせてから専用入力のストローブ信号を ON してください。
83502009	73E4	入力領域ではありません。	3	入力領域でない領域に、入力操作をしました。	操作しようとした I/O 番号を見直し、再度実行してください。
8350200A		不正な実数です。	3	DefIO で Float 定義した際に、ビット列が Float として認識できませんでした。	I/O 列が Float として認識出来るビットになっているか見直し、再度実行してください。
8350200B	123C	フィールドネットワーク通信準備中です。	3	フィールドネットワーク通信が確立していません。	フィールドネットワークの設定を見直してください。
8350200C	123D	フィールドネットワークコネクションが切断されました。	3	フィールドネットワーク接続確立後に切断されました。	フィールドネットワークマスタのパラメータや、ケーブル状態を確認してください。
8350200D	125C	フィールドネットワーク EEPROM エラーです。	3	フィールドネットワークの EEPROM にエラーがあります。	電源を入れ直してください。

コード	RC7 コード	メッセージ	レベル	説明	復帰処置
8350200E	125D	フィールドネットワーク IP アドレスが重複しています。	3	フィールドネットワークデバイスに設定した IP アドレスが他のネットワーク機器と競合しています。	ネットワーク機器か、フィールドネットワークの IP アドレスを重複しないよう変更してください。
8350200F	125E	フィールドネットワークボード初期化に失敗しました。	3	フィールドネットワークボードの初期化に失敗しました。	電源を入れ直してください。
83502010	125F	フィールドネットワーク設定に失敗しました。	3	フィールドネットワークボードの初期化に失敗しました。	電源を入れ直してください。
83502011	1268	フィールドネットワーク通信に失敗しました。	3	フィールドネットワーク接続にエラーがありました。	フィールドネットワークマスタのパラメータや、ケーブル状態を確認してください。
83502012	1269	フィールドネットワーク受信のタイムアウトが発生しました。	3	フィールドネットワーク入力の取得でタイムアウトが発生しました。	フィールドネットワークマスタのパラメータや、ケーブル状態を確認してください。
83502013	1298	フィールドネットワーク送信のタイムアウトしました。	3	フィールドネットワーク出力の取得でタイムアウトが発生しました。	フィールドネットワークマスタのパラメータや、ケーブル状態を確認してください。
83502014	1299	フィールドネットワークライセンス認証に失敗しました。	3	マスタに対応していないフィールドネットワークボードをマスタとして使用しようとしました。	フィールドネットワークボードがマスタ対応であるか確認してください。
83502015	123F	フィールドネットワークランタイム異常です。	3	フィールドネットワークのランタイムにエラーが発生しました。	ボードの LED が点灯しているかを確認し、電源を入れ直してください。
83502016	123E	フィールドネットワークエラーです。	3	フィールドネットワークにエラーが発生しました。	電源を入れ直してください。
83502017	1235	フィールドネットワークコマンドのタイムアウトが発生しました。	3	フィールドネットワーク内部の通信処理に時間がかかり、タイムアウトが発生しました。	対応したフィールドネットワークのタイムアウト値を増やしてください。
83502018	123B	フィールドネットワークにエラーが発生しました。	3	フィールドネットワークの未定義エラーです。	電源を入れ直してください。
83502019		CC-Link にエラーが発生しました。	3	CC-Link Slave 通信にエラーが発生しました。	CC-Link Slave の通信パラメータを確認してください。
8350201A		DeviceNetMaster にエラーが発生しました。	3	DeviceNet Master 通信にエラーが発生しました。	DeviceNet Master の通信パラメータを確認してください。
8350201B		DeviceNetSlave にエラーが発生しました。	3	DeviceNetSlave 通信にエラーが発生しました。	DeviceNet Slave の通信パラメータを確認してください。
8350201C		EtherNet/IPAdapter にエラーが発生しました。	3	EtherNet/IP Adapter 通信にエラーが発生しました。	EtherNet/IP Adapter の通信パラメータを確認してください。
8350201D		ProfibusSlave にエラーが発生しました。	3	Profibus Slave 通信にエラーが発生しました。	Profibus Slave の通信パラメータを確認してください。
8350201E		不正なロボット ID です。	3	I/O で指定した ID のロボットは存在しません。	ロボット ID が間違っていないか確認してください。
8150201F		禁止状態から禁止状態への設定変更はできません。	1	I/O ロックで禁止状態から禁止状態へ変更しようとしました。	許可状態に変更してから禁止状態にしてください。

コード	RC7 コード	メッセージ	ﾚﾍﾞﾙ	説明	復帰処置
83502020	73E4	データ領域の値が間違っています。	3	データ領域の値の 15 ビット目の ON を許可していないコマンドです。	データ領域の値を見直し、再度実行してください。
82502021	21F5	指定したプログラムは既に動作しています。	2	専用入力で動作させようとしたプログラムは既に動作中です。	専用入力コマンドを見直し、再度実行してください。
83502022	2003	I/O 数値範囲外です。	3	データ領域で渡した値は、専用入力コマンドがサポートしていません。	専用入力のデータ領域を見直し、再度実行してください。
83502023	73E4	出力領域ではありません。	3	出力領域でない I/O に出力設定をしました。	操作しようとした I/O 番号を見直し、再度実行してください。
81502024		現在の I/O 割付ではこの機能は使用できません	1	I/O 割付でサポートしていないコマンドを実行しようとしました。	専用入力のコマンドを見直し、再度実行してください。
83502025		不正なデバイスです。	3	サポートされていないフィールドネットワークが取り付けられています。	取り付けられたフィールドネットワークボードを見直してください。
83502027		無効な割付が指定されました。	3	割付の設定が間違っています。	割付を設定しなおし、電源を入れなおしてください。
85502028		I/O ボード仕様異常です。	5	I/O NPN 仕様が指定されていますが、PNP 仕様のボードが組み付けられています。	PNP 仕様に設定を変更するか、NPN 仕様のボードに交換してください。
85502029		I/O ボード仕様異常です。	5	I/O PNP 仕様が指定されていますが、NPN 仕様のボードが組み付けられています。	NPN 仕様に設定を変更するか、PNP 仕様のボードに交換してください。
8350202A		I/O コマンド引数が不正です。	3	I/O コマンドに渡された引数に誤りがあります。	I/O コマンドに不正な引数が渡されました。引数を見直してください。
8550202B		不正な I/O 割付です。	5	存在しない I/O 割付が指定されました。	コントローラに対応した I/O 割付か見直してください。
8150202C		指定したフィールドネットワークデバイスが存在しません。	1	1. ロボットコントローラが、取り付けられているフィールドネットワークデバイスを、正しく認識できませんでした。 2. ロボットコントローラに、WINCAPS3 から送信されたプロジェクトデータで指定しているフィールドネットワークデバイスが、取り付けられていません。対象のデバイスはシミュレーションモードで動作しています。	1. ロボットコントローラに取り付けられているフィールドネットワークデバイスを、取り付けし直してください。 取り付ける際は、ロボットコントローラのコネクタに対し、フィールドネットワークデバイスが垂直になるようにして取り付けてください。 詳細は"RC8 シリーズロボットコントローラ説明書"の"増設ボードの取付け"(ID：1347)を参照してください。 2. 対応したフィールドネットワークデバイスを取り付けてください。
8350202D		専用入力は存在しません。	3	専用入力領域は存在しません。	電源を入れ直してください。
8150202E		停止処理実行中 I/O は汎用出力にのみ設定できます。	1	停止処理実行中 I/O が汎用出力以外に設定されました。	汎用出力 I/O に設定し直してください。
8350202F		DeviceNet Slave のライセンスがありません。	3	ライセンスがありません。	既にライセンスをお持ちの場合は、ライセンスを登録してください。ライセンスをお持ちでない場合は、弊社までご連絡ください。

コード	RC7 コード	メッセージ	レベル	説明	復帰処置
83502030		DeviceNet Master のライセンスがありません。	3	ライセンスがありません。	既にライセンスをお持ちの場合は、ライセンスを登録してください。ライセンスをお持ちでない場合は、弊社までご連絡ください。
83502031		CC-Link Slave のライセンスがありません。	3	ライセンスがありません。	既にライセンスをお持ちの場合は、ライセンスを登録してください。ライセンスをお持ちでない場合は、弊社までご連絡ください。
83502032		Profibus Slave のライセンスがありません。	3	ライセンスがありません。	既にライセンスをお持ちの場合は、ライセンスを登録してください。ライセンスをお持ちでない場合は、弊社までご連絡ください。
83502033		EtherNet/IP Adapter のライセンスがありません。	3	ライセンスがありません。	既にライセンスをお持ちの場合は、ライセンスを登録してください。ライセンスをお持ちでない場合は、弊社までご連絡ください。
83502034		パラレル I/O のライセンスがありません。	3	ライセンスがありません。	既にライセンスをお持ちの場合は、ライセンスを登録してください。ライセンスをお持ちでない場合は、弊社までご連絡ください。
83502035		指定したフィールドネットワークデバイスの設定がされていません。設定後に電源を再投入してください。	3	取り付けたボードの設定がされていません。Sycon.Net を使用して設定を行なった後、電源を再投入してください。	取り付けたフィールドネットボードの設定がされていません。PC に Sycon.Net をインストールし、ネットワーク経由で設定を行い、電源を再投入してください。
81502036		ロボット動作中(指令値)I/O は汎用出力と内部 IO のみ設定できます。	1	ロボット動作中(指令値)I/O が汎用出力以外に設定されました。	汎用出力 I/O に設定し直してください。
83502037		現在のフィールドネットワークデバイスでは、Command-Slave を使用できません。	3	現在のフィールドネットワークデバイスでは、Command-Slave を使用できません。	対応したフィールドネットワークデバイスを取り付けてください。
83502038		Command-Slave データ領域設定異常です。	3	Command-Slave に必要なデータ領域が不足しています。入力 188 バイト,出力 120 バイト以上の I/O 領域が必要です。	I/O のネットワーク入出力サイズを、適切な値に変更してください。
81502039		特権タスク動作中 I/O は汎用出力と内部 I/O のみ設定できます。	1	特権タスク動作中 I/O が汎用出力以外に設定されました。	汎用出力 I/O に設定し直してください。
8150203A		ロボット動作中(エンコーダ値)I/O は汎用出力と内部 I/O のみ設定できます。	1	ロボット動作中(エンコーダ値)I/O が汎用出力以外に設定されました。	汎用出力 I/O に設定し直してください。
8150203B		ロボットコントローラ立ち上げ完了 I/O は汎用出力と内部 I/O のみ設定できます。	1	ロボットコントローラ立ち上げ完了 I/O が汎用出力以外に設定されました。	汎用出力 I/O に設定し直してください。

コード	RC7 コード	メッセージ	レベル	説明	復帰処置
8150203C		先端速度出力用 CONTEC 社製 AO デバイスが存在しません。	1	先端速度出力用 CONTEC 社製 AO デバイスが存在しません。	CONTEC 社製 AO デバイスを取り付けてください。
8150203D		先端速度出力用 AO チャンネルが見つかりません。	1	先端速度出力用 AO チャンネルが見つかりません。	実装されている CONTEC 社製 AO デバイスのチャンネル番号の範囲で設定してください。
8150203E		先端速度出力用 AO レンジの設定に失敗しました。	1	先端速度出力用 AO レンジの設定に失敗しました。	実装されている CONTEC 社製 AO デバイスの出力範囲を設定してください。
8150203F		先端速度出力用 AO の初期化に失敗しました。	1	先端速度出力用 AO の初期化に失敗しました。	電源を再投入してください。症状が改善されない場合、弊社サービス部門までご連絡ください。
81502040		先端速度の取得に失敗しました。	1	先端速度の取得に失敗しました。	電源を再投入してください。症状が改善されない場合、弊社サービス部門までご連絡ください。
81502041		先端速度のアナログ電圧出力に失敗しました。	1	先端速度のアナログ電圧出力に失敗しました。	電源を再投入してください。症状が改善されない場合、弊社サービス部門までご連絡ください。
83502042		PROFINET IO Device のライセンスがありません。	3	ライセンスがありません。	既にライセンスをお持ちの場合は、ライセンスを登録してください。ライセンスをお持ちでない場合は、弊社までご連絡ください。
83502043		EtherCAT Slave のライセンスがありません。	3	ライセンスがありません。	既にライセンスをお持ちの場合は、ライセンスを登録してください。ライセンスをお持ちでない場合は、弊社までご連絡ください。
83502044		フィールドネットマスターとして設定されていますが、スレーブ専用デバイスが取り付けられています。	3	フィールドネットマスターとして設定されていますが、スレーブ専用デバイスが取り付けられています。	取り付けられたフィールドネットデバイスはスレーブ機能専用デバイスです。マスターデバイスに取り替えてください。
81502045		32 ビットエラー番号出力 I/O は汎用出力と内部 I/O のみ設定できます。	1	32 ビットエラー番号出力 I/O は汎用出力と内部 I/O のみ設定できます。	汎用出力 I/O に設定し直してください。
81502046		バッテリ交換時期 I/O は汎用出力と内部 I/O のみ設定できます。	1	バッテリー交換時期 I/O は汎用出力と内部 I/O のみ設定できます。	汎用出力 I/O に設定し直してください。
81502047		モータ OFF 実行中 I/O は汎用出力と内部 I/O のみ設定できます。	1	モーターOFF 実行中 I/O は汎用出力と内部 I/O のみ設定できます。	汎用出力 I/O に設定し直してください。
81502048		異常検出軸出力スタートポートは汎用出力と内部 IO のみ設定できます。	1	異常検出軸出力スタートポートは汎用出力と内部 IO のみ設定できます。	汎用出力 I/O に設定し直してください。
81502049		急激上昇パターン出力ポート番号は汎用出力と内部 IO のみ設定できます。	1	急激上昇パターン出力ポート番号は汎用出力と内部 IO のみ設定できます。	汎用出力 I/O に設定し直してください。

コード	RC7 コード	メッセージ	ﾚﾍﾞﾙ	説明	復帰処置
8150204A		ゆるやかパターン出力ポート番号は汎用出力と内部 IO のみ設定できます。	1	ゆるやかパターン出力ポート番号は汎用出力と内部 IO のみ設定できます。	汎用出力 I/O に設定し直してください。
8350204B		EtherCAT Slave にエラーが発生しました。	3	EtherCAT Slave 通信にエラーが発生しました。	EtherCAT Slave の通信パラメータを確認してください。
8350204C		異なる I/O 入出力領域を越えて操作することはできません。	3	複数の I/O デバイスを一括操作しようとしました。	複数の I/O デバイスを一括操作しようとしました。
8150204D		他のプロセスが同じ CONTEC 社製 AO デバイスを使用しているため実行できません。	1	他のプロセスが同じ CONTEC 社製 AO デバイスを使用しているため実行できません。	他のプロセスと競合していない CONTEC 社製 AO デバイスを指定してください。
8150204E		現在のモード出力 No は汎用出力と内部 I/O のみ設定できます。	1	現在のモード出力 No は汎用出力と内部 IO のみ設定できます。	汎用出力 I/O に設定し直してください。
8350204F		送信 I/O の開始番号は 8 の倍数である必要があります。	3	送信 IO の開始番号は 8 の倍数である必要があります。	送信 I/O の開始番号を 8 の倍数にしてください。
83502050		送信 I/O のデータ長は 8 の倍数である必要があります。	3	送信 IO のデータ長は 8 の倍数である必要があります。	送信 I/O のデータ長を 8 の倍数にしてください。
83502051		受信 I/O の開始番号は 8 の倍数である必要があります。	3	受信 IO の開始番号は 8 の倍数である必要があります。	受信 I/O の開始番号を 8 の倍数にしてください。
83502052		受信 I/O のデータ長は 8 の倍数である必要があります。	3	受信 IO のデータ長は 8 の倍数である必要があります。	受信 I/O のデータ長を 8 の倍数にしてください。
83502053		POWERLINK Controlled Node のライセンスがありません。	3	ライセンスがありません。	既にライセンスをお持ちの場合は、ライセンスを登録してください。ライセンスをお持ちでない場合は、弊社までご連絡ください。
83502054		sercos Slave のライセンスがありません。	3	ライセンスがありません。	既にライセンスをお持ちの場合は、ライセンスを登録してください。ライセンスをお持ちでない場合は、弊社までご連絡ください。
83502055		Command-Slave データ領域設定異常です。	3	Command-Slave に必要なデータ領域が不足しています。入力 248 バイト,出力 208 バイト以上の I/O 領域が必要です。	I/O のネットワーク入出力サイズを、適切な値に変更してください。
81502056		ロボット原点復帰計算中 I/O は汎用出力と内部 I/O のみ設定できます。	1	ロボット原点復帰計算中 I/O は汎用出力と内部 I/O のみ設定できます。	汎用出力 I/O に設定し直してください。
81502057		ロボット原点復帰動作中 I/O は汎用出力と内部 I/O のみ設定できます。	1	ロボット原点復帰動作中 I/O は汎用出力と内部 I/O のみ設定できます。	汎用出力 I/O に設定し直してください。

コード	RC7 コード	メッセージ	ﾚﾍﾞﾙ	説明	復帰処置
81502500		スレーブ: * との通信が切断されました。	1	スレーブとの通信が切断されました。	スレーブの状態を確認してください。
85503001		Command-Slave 致命的エラーです。	5	予期しない Command-Slave エラーが発生しました。	コントローラを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。
83503002		Command-Slave ストローブ制御異常です。	3	Command-Slave 実行中にストローブが OFF されました。	実行完了後にストローブ OFF してください。
83503003		補間方法の指定異常	3	指定された補間方法が不正です。	補間方法の設定範囲は、0(PTP) ～ 1(CP)です。設定値を見直してください。
83503004		パス開始変位の指定異常	3	指定されたパス開始変位量が不正です。	パス開始変位量の設定範囲は、@-6(@C)～@65535 です。設定値を見直してください。
83503005		指定座標タイプの指定異常	3	指定された座標タイプが不正です。	座標タイプの設定範囲は、257(P 型)～259(T 型)です。設定値を見直してください。
83503006		目標位置変数番号の指定異常	3	目標位置変数番号に範囲外の値が設定されました。	目標位置変数番号がグローバル変数の設定範囲になるよう見直してください。
83503007		経由位置変数番号(Move_C)の指定異常	3	円弧動作の経由位置変数番号に範囲外の値が設定されました。	円弧動作の経由位置変数番号がグローバル変数の設定範囲になるよう見直してください。
83503008		経由番号(Move_S)の指定異常	3	スプライン動作の経由位置番号に範囲外の値が設定されました。	スプライン動作の経由位置変数番号がグローバル変数の設定範囲になるよう見直してください。
83503009		NEXT オプションの指定異常	3	指定された NEXT オプションのパラメータが不正です。	NEXT オプションの設定範囲は、0(NEXT なし)～1(NEXT あり)です。設定値を見直してください。
8350300A		動作オプション(速度)の指定異常	3	指定された動作オプションの内部速度に範囲外の値が設定されました。	速度設定値の範囲は、0.1～100 です。設定値を見直してください。
8350300B		動作オプション(加速度)の指定異常	3	指定された動作オプションの内部加速度に範囲外の値が設定されました。	加速度設定値の範囲は、0.0001～100 です。設定値を見直してください。
8350300C		動作オプション(減速度)の指定異常	3	指定された動作オプションの内部減速度に範囲外の値が設定されました。	減速度設定値の範囲は、0.0001～100 です。設定値を見直してください。
8350300D		動作オプション(動作時間)の指定異常	3	指定された動作オプションの動作時間に範囲外の値が設定されました。	動作時間が設定範囲になるよう変更してください。指定する時間は整数型データです。負の値を指定した場合はエラーです。
8350300E		動作オプション(MPS 指定[内部速度])の指定異常	3	指定された動作オプションの内部速度(MPS 指定)に範囲外の値が設定されました。	内部速度(MPS 指定)パラメータが設定範囲になるよう変更してください。速度値(mm/sec)を単精度実数型データで指定します。 なお、0:は省略扱いとし、負の値を指定した場合はエラーです。
8350300F		アームグループの指定異常	3	定義されていないアームグループが指定されました。	使用可能なアーム番号を確認し、適切な番号に変更してください。アームグループの番号(0～31)を整数型データで指定します。

コード	RC7 コード	メッセージ	ﾚﾍﾞﾙ	説明	復帰処置
83503010		アームグループ KEEP の指定異常	3	指定された KEEP パラメータに範囲外の値が設定されました。	KEEP パラメータが設定範囲になるよう変更してください。0 または 1 の整数型データを指定します。
83503011		変数番号の指定異常	3	指定された変数番号に範囲外の値が設定されました。	変数番号がグローバル変数の設定範囲になるよう見直してください。
83503012		ツール設定ツール番号の指定異常	3	指定されたツール番号に範囲外の値が設定されました。	使用可能なツール番号を確認し、適切な番号に変更してください。ツール番号は、1～63 の整数型データで指定します。
83503013		ツール変更ツール番号の指定異常	3	指定されたツール番号に範囲外の値が設定されました。	使用可能なツール番号を確認し、適切な番号に変更してください。ツール番号は、0～63 の整数型データで指定します。
83503014		ワーク設定ワーク番号の指定異常	3	指定されたワーク番号に範囲外の値が設定されました。	使用可能なワーク番号を確認し、適切な番号に変更してください。ワーク番号は、1～7 の整数型データで指定します。
83503015		ワーク変更ワーク番号の指定異常	3	指定されたワーク番号に範囲外の値が設定されました。	使用可能なワーク番号を確認し、適切な番号に変更してください。ワーク番号は、0～7 の整数型データで指定します。
83503016		エリア設定の指定異常	3	指定されたエリア番号に範囲外の値が設定されました。	使用可能なエリア番号を確認し、適切な番号に変更してください。エリア番号は、0～31 の整数型データで指定します。
83503017		エリア中心 P 変数番号の指定異常	3	エリア中心を示すポジション型変数番号に範囲外の値が設定されました。	エリア中心を示すポジション型変数番号がグローバル変数の設定範囲になるよう見直してください。
83503018		エリア範囲 V 変数番号の指定異常	3	エリア範囲を示すベクトル型変数番号に範囲外の値が設定されました。	エリア範囲を示すベクトル型変数番号がグローバル変数の設定範囲になるよう見直してください。
83503019		エリア検知周期の指定異常	3	指定されたエリアオプションの検知周期に範囲外の値が設定されました。	使用可能なエリア検知周期を確認し、エリア検知周期を適切な値に変更してください。検出間隔として、2ms、4ms、8ms、16ms、32ms のいずれかを、整数型データで指定します。
8350301A		エリア姿勢変数パラメータの指定異常	3	指定されたエリアオプションの姿勢パラメータに範囲外の値が設定されました。	姿勢パラメータが設定範囲になるよう変更してください。姿勢パラメータは、ベクトル型またはポジション型データです。
8350301B		エリア姿勢変数番号の指定異常	3	指定されたエリア姿勢変数番号に範囲外の値が設定されました。	エリア姿勢変数番号がグローバル変数の設定範囲になるよう見直してください。
8350301C		パレット四隅位置変数番号の指定異常	3	指定されたパレット4隅位置変数番号に範囲外の値が設定されました。	パレット4隅位置変数番号がグローバル変数の設定範囲になるよう見直してください。

コード	RC7コード	メッセージ	ﾚﾍﾞﾙ	説明	復帰処置
8350301D		エリア検知出力設定の指定異常	3	指定されたエリア出力設定に範囲外の値が設定されました。	使用可能なエリア検知出力設定を確認し、適切な値に変更してください。設定値は、0～1 の整数型データで指定します。
8350301E		エリア検出時エラー検知設定の指定異常	3	指定されたエリア検知設定に範囲外の値が設定されました。	使用可能なエリア検知設定を確認し、適切な値に変更してください。設定値は、0～5 の整数型データで指定します。
8350301F		エリア付加軸オプションの軸番号指定異常	3	指定されたエリア付加軸オプションの軸番号に範囲外の値が設定されました。	付加軸の番号を、整数型データで指定します。ロボット軸や存在しない軸を指定するとエラーになります。
83503020		JOG 動作モードの指定異常	3	JOG動作モードに範囲外の値が設定されました。	使用可能な動作モードを確認し、適切な値に変更してください。動作モードは、0:(各軸)～2:(TOOL)の整数型データで指定します。
83503021		JOG 動作軸の指定異常	3	JOG動作軸に範囲外の値が設定されました。	使用可能な動作軸番号を確認し、適切な値に変更してください。動作軸は、1:(1 軸/X 軸)～8:(8 軸)の整数型データで指定します。
83503022		JOG 動作方向の指定異常	3	JOG動作方向に範囲外の値が設定されました。	使用可能な動作方向を確認し、適切な値に変更してください。動作方向は、0:(正方向)～1:(負方向)の整数型データで指定します。
83503023		速度の指定異常	3	速度に範囲外の値が設定されました。	速度設定値の範囲は、0.1～100 です。設定値を見直してください。
83503024		加速度の指定異常	3	加速度に範囲外の値が設定されました。	加速度設定値の範囲は、0.0001～100 です。設定値を見直してください。
83503025		減速度の指定異常	3	減速度に範囲外の値が設定されました。	減速度設定値の範囲は、0.0001～100 です。設定値を見直してください。
83503026		ARRIVE 動作割合の指定異常	3	ARRIVE 動作割合に範囲外の値が設定されました。	動作割合の範囲は、0<動作割合≦100 です。設定値を見直してください。
83503027		ワーク設定ワーク属性の指定異常	3	ワーク設定のワーク属性に範囲外の値が設定されました。	使用可能なワーク属性を確認し、適切な値に変更してください。動作方向は、0:(標準)～1:(固定工具)の整数型データで指定します。
83503028		Z 軸推力の指定異常	3	Z軸推力に範囲外の値が設定されました。	使用可能なZ軸推力(単位:N)を確認し、適切な値に変更してください。
83503029		エリア検知位置格納 P 変数番号の指定異常	3	エリア検知位置格納 P 変数番号に範囲外の値が設定されました。	エリア検知位置格納 P 変数番号がグローバル変数の設定範囲になるよう見直してください。
8350302A		経路点 P 型変数番号の指定異常	3	経路点 P 型変数番号に範囲外の値が設定されました。	経路点 P 型変数番号がグローバル変数の設定範囲になるよう見直してください。
8350302B		負荷重心位置 V 型変数番号の指定異常	3	負荷重心位置 V 型変数番号に範囲外の値が設定されました。	負荷重心位置 V 型変数番号がグローバル変数の設定範囲になるよう見直してください。

コード	RC7 コード	メッセージ	ﾚﾍﾞﾙ	説明	復帰処置
8350302C		負荷重心イナーシャ V 型変数番号の指定異常	3	負荷重心イナーシャ V 型変数番号に範囲外の値が設定されました。	負荷重心イナーシャ V 型変数番号がグローバル変数の設定範囲になるよう見直してください。
8350302D		力制御(力)P 型変数番号の指定異常	3	力制御機能の力パラメータの P 型変数番号に範囲外の値が設定されました。	力制御機能の力パラメータの P 型変数番号がグローバル変数の設定範囲になるよう見直してください。
8350302E		力制御(位置偏差許容)P 型変数番号の指定異常	3	力制御機能の位置偏差許容パラメータの P 型変数番号に範囲外の値が設定されました。	力制御機能の位置偏差許容パラメータの P 型変数番号がグローバル変数の設定範囲になるよう見直してください。
8350302F		力制御(柔らかさ)P 型変数番号の指定異常	3	力制御機能の柔らかさパラメータの P 型変数番号に範囲外の値が設定されました。	力制御機能の柔らかさパラメータの P 型変数番号がグローバル変数の設定範囲になるよう見直してください。
83503030		力制御(粘性)P 型変数番号の指定異常	3	力制御機能の粘性パラメータの P 型変数番号に範囲外の値が設定されました。	力制御機能の粘性パラメータの P 型変数番号がグローバル変数の設定範囲になるよう見直してください。
83503031		力制御(慣性)P 型変数番号の指定異常	3	力制御機能の慣性パラメータの P 型変数番号に範囲外の値が設定されました。	力制御機能の慣性パラメータの P 型変数番号がグローバル変数の設定範囲になるよう見直してください。
83503032		力制御(電流制限)J 型変数番号の指定異常	3	力制御機能の電流制限パラメータの J 型変数番号に範囲外の値が設定されました。	力制御機能の電流制限パラメータの J 型変数番号がグローバル変数の設定範囲になるよう見直してください。
83503033		力制御(オフセット値)P 型変数番号の指定異常	3	力制御機能のオフセット値パラメータの P 型変数番号に範囲外の値が設定されました。	力制御機能のオフセット値パラメータの P 型変数番号がグローバル変数の設定範囲になるよう見直してください。
83503034		力制御(各軸偏差許容)J 型変数番号の指定異常	3	力制御機能の各軸偏差許容パラメータの J 型変数番号に範囲外の値が設定されました。	力制御機能の各軸偏差許容パラメータの J 型変数番号がグローバル変数の設定範囲になるよう見直してください。
83503035		力制御(制御割合)P 型変数番号の指定異常	3	力制御機能の制御割合パラメータの P 型変数番号に範囲外の値が設定されました。	力制御機能の制御割合パラメータの P 型変数番号がグローバル変数の設定範囲になるよう見直してください。
83503036		軸番号の指定異常	3	指定された軸番号に範囲外の値が設定されました。	軸の番号を、整数型データで指定します。存在しない軸を指定するとエラーになります。
83503037		停止 ON 中は実行できません。	3	停止 ON 中は実行できない操作をしました。	停止 OFF 後、再度実行してください。
83503038		Interrupt 中に実行できません。	3	Interrupt 中に実行できない操作をしました。	Interrupt 中は Continue、Stop コマンドのみ実行可能です。
83503039		オフセット番号の指定異常	3	エラー情報取得時のオフセット番号の指定異常	オフセット番号が設定範囲になるよう見直してください。
8350303A		力制御待機(変位量)P 型変数番号の指定異常	3	力制御待機機能の変位量パラメータの P 型変数番号に範囲外の値が設定されました。	力制御待機機能の変位量パラメータの P 型変数番号がグローバル変数の設定範囲になるよう見直してください。

コード	RC7 コード	メッセージ	ﾚﾍﾞﾙ	説明	復帰処置
8350303B		力制御待機(力とモーメント)P 型変数番号の指定異常	3	力制御待機機能の力とモーメントパラメータの P 型変数番号に範囲外の値が設定されました。	力制御待機機能の力とモーメントパラメータの P 型変数番号がグローバル変数の設定範囲になるよう見直してください。
8350303C		プログラム種類の指定異常	3	プログラム種類の指定異常	設定値を見直してください。
8350303D		プログラム番号の指定異常	3	プログラム番号の指定異常	設定値を見直してください。
8350303E		DIO 種類の指定異常	3	DIO 種類の指定異常	設定値を見直してください。
8350303F		DIO Bit 入出力番号の指定異常	3	DIO Bit 入出力番号の指定異常	設定値を見直してください。
83503040		DIO の Bit 出力値の指定異常	3	DIO の Bit 出力値の指定異常	設定値を見直してください。
83503041		DIO の Byte 入出力番号の指定異常	3	DIO の Byte 入出力番号の指定異常	設定値を見直してください。
83503042		DIO の Byte 出力値の指定異常	3	DIO の Byte 出力値の指定異常	設定値を見直してください。
83503043		ロボットパラメータ番号の指定異常	3	ロボットパラメータ番号の指定異常	設定値を見直してください。
83503044		バッファモードの指定異常	3	バッファモードの指定異常	設定値を見直してください。
83503045		遷移モードの指定異常	3	遷移モードの指定異常	設定値を見直してください。
83503046		遷移パラメータの指定異常	3	遷移パラメータの指定異常	設定値を見直してください。
83503047		PLC からコントローラへの定期的なアクセスが途切れました。	3	PLC からコントローラへの定期的なアクセスが途切れました。	PLC の設定を見直してください。
83503048		通信パラメータの指定異常	3	通信パラメータの指定異常	通信パラメータを見直してください。
83503049		通信権パラメータの指定異常	3	通信権パラメータの指定異常	通信権パラメータを見直してください。
8350304A		起動権パラメータの指定異常	3	起動権パラメータの指定異常	起動権パラメータを見直してください。
8350304B		日付パラメータの指定異常	3	日付パラメータの指定異常	日付パラメータを見直してください
8350304C		CALSET パラメータ指定異常	3	CALSET パラメータの指定異常	CALSET パラメータを見直してください
8350304D		エンコーダリセットパラメータ指定異常	3	エンコーダリセットパラメータ指定異常	エンコーダリセットパラメータを見直してください
8350304E		複数の FB 実行	3	FB を同時に複数起動しました。	複数起動しないでください。
83505001	27D3	1 軸セマフォを取得できません。	3	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ました。 2.アームセマフォを取得しようとしましたが、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ことがないよう、プログラムを変更してください。
83505002	27D3	2 軸セマフォを取得できません。	3	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ました。 2.アームセマフォを取得しようとしましたが、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ことがないよう、プログラムを変更してください。

コード	RC7 コード	メッセージ	ﾚﾍﾞﾙ	説明	復帰処置
83505003	27D3	3 軸セマフォを取得できません。	3	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ました。 2.アームセマフォを取得しようとしましたが、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ことがないよう、プログラムを変更してください。
83505004	27D3	4 軸セマフォを取得できません。	3	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ました。 2.アームセマフォを取得しようとしましたが、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ことがないよう、プログラムを変更してください。
83505005	27D3	5 軸セマフォを取得できません。	3	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ました。 2.アームセマフォを取得しようとしましたが、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ことがないよう、プログラムを変更してください。
83505006	27D3	6 軸セマフォを取得できません。	3	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ました。 2.アームセマフォを取得しようとしましたが、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ことがないよう、プログラムを変更してください。
83505007	27D3	7 軸セマフォを取得できません。	3	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ました。 2.アームセマフォを取得しようとしましたが、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ことがないよう、プログラムを変更してください。
83505008	27D3	8 軸セマフォを取得できません。	3	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ました。 2.アームセマフォを取得しようとしましたが、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ことがないよう、プログラムを変更してください。
81505011		J1 CALSET を実行してください	1	CALSET が未実施です。	CALSET してください。
81505012		J2 CALSET を実行してください	1	CALSET が未実施です。	CALSET してください。
81505013		J3 CALSET を実行してください	1	CALSET が未実施です。	CALSET してください。
81505014		J4 CALSET を実行してください	1	CALSET が未実施です。	CALSET してください。
81505015		J5 CALSET を実行してください	1	CALSET が未実施です。	CALSET してください。
81505016		J6 CALSET を実行してください	1	CALSET が未実施です。	CALSET してください。
81505017		J7 CALSET を実行してください	1	CALSET が未実施です。	CALSET してください。
81505018		J8 CALSET を実行してください	1	CALSET が未実施です。	CALSET してください。
84505021		J1 CALSET を実行してください	4	CALSET が未実施です。	CALSET してください。
84505022		J2 CALSET を実行してください	4	CALSET が未実施です。	CALSET してください。
84505023		J3 CALSET を実行してください	4	CALSET が未実施です。	CALSET してください。
84505024		J4 CALSET を実行してください	4	CALSET が未実施です。	CALSET してください。

コード	RC7 コード	メッセージ	ﾚﾍﾞﾙ	説明	復帰処置
84505025		J5 CALSET を実行してください	4	CALSET が未実施です。	CALSET してください。
84505026		J6 CALSET を実行してください	4	CALSET が未実施です。	CALSET してください。
84505027		J7 CALSET を実行してください	4	CALSET が未実施です。	CALSET してください。
84505028		J8 CALSET を実行してください	4	CALSET が未実施です。	CALSET してください。
84505031		1 軸の CALSET 値がロボットとプロジェクトで異なります。	4	CALSET 値がロボットとプロジェクトで異なります。	正しいロボットが接続されていることを確認してください。正しいロボットが接続されている場合は、エラー発生軸を CALSET してください。
84505032		2 軸の CALSET 値がロボットとプロジェクトで異なります。	4	CALSET 値がロボットとプロジェクトで異なります。	正しいロボットが接続されていることを確認してください。正しいロボットが接続されている場合は、エラー発生軸を CALSET してください。
84505033		3 軸の CALSET 値がロボットとプロジェクトで異なります。	4	CALSET 値がロボットとプロジェクトで異なります。	正しいロボットが接続されていることを確認してください。正しいロボットが接続されている場合は、エラー発生軸を CALSET してください。
84505034		4 軸の CALSET 値がロボットとプロジェクトで異なります。	4	CALSET 値がロボットとプロジェクトで異なります。	正しいロボットが接続されていることを確認してください。正しいロボットが接続されている場合は、エラー発生軸を CALSET してください。
84505035		5 軸の CALSET 値がロボットとプロジェクトで異なります。	4	CALSET 値がロボットとプロジェクトで異なります。	正しいロボットが接続されていることを確認してください。正しいロボットが接続されている場合は、エラー発生軸を CALSET してください。
84505036		6 軸の CALSET 値がロボットとプロジェクトで異なります。	4	CALSET 値がロボットとプロジェクトで異なります。	正しいロボットが接続されていることを確認してください。正しいロボットが接続されている場合は、エラー発生軸を CALSET してください。
84505037		7 軸の CALSET 値がロボットとプロジェクトで異なります。	4	CALSET 値がロボットとプロジェクトで異なります。	正しいロボットが接続されていることを確認してください。正しいロボットが接続されている場合は、エラー発生軸を CALSET してください。
84505038		8 軸の CALSET 値がロボットとプロジェクトで異なります。	4	CALSET 値がロボットとプロジェクトで異なります。	正しいロボットが接続されていることを確認してください。正しいロボットが接続されている場合は、エラー発生軸を CALSET してください。
81505041		1 軸が負荷率異常判定です。(急激)	1	負荷率の異常判定を検出しました。	稼働を停止して対称軸のモータを交換してください。
81505042		2 軸が負荷率異常判定です。(急激)	1	負荷率の異常判定を検出しました。	稼働を停止して対称軸のモータを交換してください。
81505043		3 軸が負荷率異常判定です。(急激)	1	負荷率の異常判定を検出しました。	稼働を停止して対称軸のモータを交換してください。
81505044		4 軸が負荷率異常判定です。(急激)	1	負荷率の異常判定を検出しました。	稼働を停止して対称軸のモータを交換してください。

コード	RC7 コード	メッセージ	ﾚﾍﾞﾙ	説明	復帰処置
81505045		5 軸が負荷率異常判定です。(急激)	1	負荷率の異常判定を検出しました。	稼働を停止して対称軸のモータを交換してください。
81505046		6 軸が負荷率異常判定です。(急激)	1	負荷率の異常判定を検出しました。	稼働を停止して対称軸のモータを交換してください。
81505047		7 軸が負荷率異常判定です。(急激)	1	負荷率の異常判定を検出しました。	稼働を停止して対称軸のモータを交換してください。
81505048		8 軸が負荷率異常判定です。(急激)	1	負荷率の異常判定を検出しました。	稼働を停止して対称軸のモータを交換してください。
81505051		1 軸が負荷率異常判定です。(ゆるやか)	1	負荷率の異常判定を検出しました。	稼働を停止して対称軸のモータを交換してください。
81505052		2 軸が負荷率異常判定です。(ゆるやか)	1	負荷率の異常判定を検出しました。	稼働を停止して対称軸のモータを交換してください。
81505053		3 軸が負荷率異常判定です。(ゆるやか)	1	負荷率の異常判定を検出しました。	稼働を停止して対称軸のモータを交換してください。
81505054		4 軸が負荷率異常判定です。(ゆるやか)	1	負荷率の異常判定を検出しました。	稼働を停止して対称軸のモータを交換してください。
81505055		5 軸が負荷率異常判定です。(ゆるやか)	1	負荷率の異常判定を検出しました。	稼働を停止して対称軸のモータを交換してください。
81505056		6 軸が負荷率異常判定です。(ゆるやか)	1	負荷率の異常判定を検出しました。	稼働を停止して対称軸のモータを交換してください。
81505057		7 軸が負荷率異常判定です。(ゆるやか)	1	負荷率の異常判定を検出しました。	稼働を停止して対称軸のモータを交換してください。
81505058		8 軸が負荷率異常判定です。(ゆるやか)	1	負荷率の異常判定を検出しました。	稼働を停止して対称軸のモータを交換してください。
81509000		このシステムでは本機能は使用できません。	1	RC8 でサポートされていない OS 機能を使用しようとしました。	RC8 では使用できない操作です。
82509001		EWF 有効化に失敗しました。	2	EWF の有効化に失敗しました。	電源を入れ直してから再度実行してください。
82509002		EWF 無効化に失敗しました。	2	EWF の無効化に失敗しました。	電源を入れ直してから再度実行してください。
82509003		EWF コミット化に失敗しました。	2	EWF のコミットに失敗しました。	電源を入れ直してから再度実行してください。
82509004		EWF コミット化&無効化に失敗しました。	2	EWF のコミットと無効化に失敗しました。	電源を入れ直してから再度実行してください。
82509005		EWF 即時コミット化&無効化に失敗しました。	2	EWF の即時コミットと無効化に失敗しました。	電源を入れ直してから再度実行してください。
82509006		EWF 保留コマンドのクリアに失敗しました。	2	EWF 保留に失敗しました。	電源を入れ直してから再度実行してください。

コード	RC7 コード	メッセージ	レベル	説明	復帰処置
82509007		EWF 保護ボリューム名の検索に失敗しました。	2	EWF 保護ボリュームの検索に失敗しました。	電源を入れ直してから再度実行してください。
82509008		EWF 保護ボリューム名リストの取得に失敗しました。	2	EWF 保護ボリューム名リストの取得に失敗しました。	電源を入れ直してから再度実行してください。
82509009		EWF 保護ボリューム名リストエントリーに失敗しました。	2	EWF 保護ボリューム名リストエントリーに失敗しました。	電源を入れ直してから再度実行してください。
8250900A		EWF 保護ドライブ名の取得に失敗しました。	2	EWF 保護ドライブ名の取得に失敗しました。	電源を入れ直してから再度実行してください。
8250900B		EWF 保護ボリューム名リストエントリの削除に失敗しました。	2	EWF 保護ボリューム名リストエントリの削除に失敗しました。	電源を入れ直してから再度実行してください。
8250900C		EWF 保護ボリュームのオープンに失敗しました。	2	EWF 保護ボリュームのオープンに失敗しました。	電源を入れ直してから再度実行してください。
8250900D		EWF 保護ボリュームのクローズに失敗しました。	2	EWF 保護ボリュームのクローズに失敗しました。	電源を入れ直してから再度実行してください。
8250900E		EWF 保護ボリュームの構成情報取得に失敗しました。	2	EWF 保護ボリュームの構成情報取得に失敗しました。	電源を入れ直してから再度実行してください。
8150900F		EWF 即時コミットは RAMREG モード以外では使用できません。	1	EWF 即時コミットを実行しようとしましたが、RC8 ではサポートしていません。	RC8 では使用できない操作です。
82509020		システム日時の設定に失敗しました。	2	システム日時の設定に失敗しました。	電源を入れ直してから再度実行してください。
82509021		ローカル日時の設定に失敗しました。	2	ローカル日時の設定に失敗しました。	電源を入れ直してから再度実行してください。
82509022		タイムゾーンの取得に失敗しました。	2	タイムゾーンの取得に失敗しました。	電源を入れ直してから再度実行してください。
82509023		タイムゾーンの設定に失敗しました。	2	タイムゾーンの設定に失敗しました。	電源を入れ直してから再度実行してください。
82509024		タイムゾーンの設定に失敗しました。	2	無効なタイムゾーンの Index Id が指定されました。	タイムゾーンの設定を見直してください。
82509030		使用済みの IP アドレスを設定しようとしました。設定し直してください。	2	ネットワーク上に重複する IP アドレスが存在します。	ネットワーク上に重複しない IP アドレスを設定し直してください。
82509031		DNS アドレスの設定に問題が生じました。	2	設定した DNS アドレスに間違いがあります。	設定した DNS アドレスに間違いがないか確認し、再度設定してください。
82509032		WINS アドレスの設定に問題が生じました。	2	設定した WINS アドレスに間違いがあります。	設定した WINS アドレスに間違いがないか確認し、再度設定してください。

コード	RC7 コード	メッセージ	ﾚﾍﾞﾙ	説明	復帰処置
82509033		ネットワークアダプタの設定に失敗しました。	2	ネットワークアダプタの設定に失敗しました。	電源を入れ直してから再度実行してください。
82509034		ネットワークアダプタが見つかりません。	2	"Local Area Connection"の文字列を含むネットワーク接続名 が存在しません。	電源を入れ直してから再度実行してください。
82509040		内部 Shell 実行に失敗しました。	2	内部コマンドの実行に失敗しました。	電源を入れ直して、再度実行してください。
85509041		MDB が破損しました。前回成功時のファイルを採用しています。	5	ロボットコントローラのデータベース破損を検出したため、前回起動時のデータベースに戻しました。	データベースが破損したため、前回起動後の変更が反映されていません。再度設定してください。
83509042		MDB の最適化に失敗しました。	3	ロボットコントローラのデータベース最適化に失敗しました。	ユーザ領域の使用量を確認し、不要なデータを削除して空き領域を作ってください。
81509043		システムが EWF で保護されていません。	1	C ドライブが EWF 保護されていません。	EWF を有効にしてください。
81509044		プロジェクトの初期化に失敗しました。	1	RC8 デフォルトのプロジェクトを復元しようとしましたが、失敗しました。	ユーザ領域の使用量を確認し、使用量が多ければ不要なデータを削除して、電源を入れ直してください。
81509045		プロジェクトの復元に失敗しました。	1	変更前ロボット型式のプロジェクトを復元しようとしましたが、失敗しました。	ユーザ領域の使用量を確認し、使用量が多ければ不要なデータを削除して、電源を入れ直してください。
85509046		メモリ容量不足です。	5	メモリの空きがほとんどありません。	電源を入れ直してください。
81509047		メモリ容量警告です。	1	メモリの空きが少なくなっています。	電源を入れ直してください。
85509048		ディスク容量不足です。	5	ユーザ領域の空きがほとんどありません。	ユーザ領域の使用量を確認し、不要なデータを削除してください。
81509049		ディスク容量警告です。	1	ユーザ領域の空きが少なくなっています。	ユーザ領域の使用量を確認し、不要なデータを削除してください。
8550904A		CPU 温度異常です。	5	CPU 温度異常です。	ファン排気口がふさがれていないか、ファン排気口から風が出ているか確認してください。
8250904B		CPU 温度警告です。	2	CPU 温度警告です。	ファン排気口がふさがれていないか、ファン排気口から風が出ているか確認してください。
8350904C		MDB の最適化に失敗しました。前回成功時のファイルを採用しています。	3	ロボットコントローラのデータベース最適化に失敗したため、前回起動時のデータベースに戻しました。	データベースが破損したため、前回起動後の変更が反映されていません。再度設定してください。
8150904D	2D31	ファイル処理に失敗しました。	1	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。
8250904E		OS 内部処理(1)に失敗しました。	2	OS 内部処理(1)に失敗しました。	電源を入れ直してから再度実行してください。
8150904F		ファイルの直接書き込みに失敗しました。	1	ファイルの直接書き込みに失敗しました。	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。
81509050		バックアップ用 MDB のオープンに失敗しました。	1	バックアップ用 MDB のオープンに失敗しました。	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。
82509051		OS 内部処理(2)に失敗しました。	2	OS 内部処理(2)に失敗しました。	電源を入れ直してから再度実行してください。

コード	RC7 コード	メッセージ	ﾚﾍﾞﾙ	説明	復帰処置
82509052		OS 内部処理(3)に失敗しました。	2	OS 内部処理(3)に失敗しました。	電源を入れ直してから再度実行してください。
82509053		OS 内部処理(40)に失敗しました。	2	OS 内部処理(40)に失敗しました。	電源を入れ直してから再度実行してください。
82509054		OS 内部処理(5)に失敗しました。	2	OS 内部処理(5)に失敗しました。	電源を入れ直してから再度実行してください。
82509055		OS 内部処理(6)に失敗しました。	2	OS 内部処理(6)に失敗しました。	電源を入れ直してから再度実行してください。
82509056		OS 内部処理(7)に失敗しました。	2	OS 内部処理(7)に失敗しました。	電源を入れ直してから再度実行してください。
82509057		OS 内部処理(8)に失敗しました。	2	OS 内部処理(8)に失敗しました。	電源を入れ直してから再度実行してください。
82509058		OS 内部処理(9)に失敗しました。	2	OS 内部処理(9)に失敗しました。	電源を入れ直してから再度実行してください。
82509059		OS 内部処理(10)に失敗しました。	2	OS 内部処理(10)に失敗しました。	電源を入れ直してから再度実行してください。
8250905A		OS 内部処理(11)に失敗しました。	2	OS 内部処理(11)に失敗しました。	電源を入れ直してから再度実行してください。
8250905B		イーサネットアダプタのハードウェア異常が検出されました。	2	イーサネットアダプタのハードウェア異常が検出されました。	弊社までご連絡ください。
8250905C		OS 内部処理(13)に失敗しました。	2	OS 内部処理(13)に失敗しました。	電源を入れ直してから再度実行してください。
8250905D		OS 内部処理(14)に失敗しました。	2	OS 内部処理(14)に失敗しました。	電源を入れ直してから再度実行してください。
8250905E		OS 内部処理(15)に失敗しました。	2	OS 内部処理(15)に失敗しました。	電源を入れ直してから再度実行してください。
8250905F		OS 内部処理(16)に失敗しました。	2	OS 内部処理(16)に失敗しました。	電源を入れ直してから再度実行してください。
82509060		OS 内部処理(17)に失敗しました。	2	OS 内部処理(17)に失敗しました。	電源を入れ直してから再度実行してください。
82509061		OS 内部処理(18)に失敗しました。	2	OS 内部処理(18)に失敗しました。	電源を入れ直してから再度実行してください。
82509062		OS 内部処理(19)に失敗しました。	2	OS 内部処理(19)に失敗しました。	電源を入れ直してから再度実行してください。
82509063		OS 内部処理(20)に失敗しました。	2	OS 内部処理(20)に失敗しました。	電源を入れ直してから再度実行してください。
82509064		OS 内部処理(21)に失敗しました。	2	OS 内部処理(21)に失敗しました。	電源を入れ直してから再度実行してください。
82509065		OS 内部処理(22)に失敗しました。	2	OS 内部処理(22)に失敗しました。	電源を入れ直してから再度実行してください。
82509066		OS 内部処理(23)に失敗しました。	2	OS 内部処理(23)に失敗しました。	電源を入れ直してから再度実行してください。
82509067		OS 内部処理(24)に失敗しました。	2	OS 内部処理(24)に失敗しました。	電源を入れ直してから再度実行してください。
82509068		OS 内部処理(25)に失敗しました。	2	OS 内部処理(25)に失敗しました。	電源を入れ直してから再度実行してください。
82509069		OS 内部処理(26)に失敗しました。	2	OS 内部処理(26)に失敗しました。	電源を入れ直してから再度実行してください。
8250906A		OS 内部処理(27)に失敗しました。	2	OS 内部処理(27)に失敗しました。	電源を入れ直してから再度実行してください。
8250906B		OS 内部処理(28)に失敗しました。	2	OS 内部処理(28)に失敗しました。	電源を入れ直してから再度実行してください。
8250906C		製品バージョンの取得に失敗しました。	2	製品バージョンの取得に失敗しました。	電源を入れ直してから再度実行してください。
8250906D		OS 内部処理(41)に失敗しました。	2	OS 内部処理(41)に失敗しました。	電源を入れ直してから再度実行してください。
8250906E		OS 内部処理(42)に失敗しました。	2	OS 内部処理(42)に失敗しました。	電源を入れ直してから再度実行してください。
8250906F		OS 内部処理(43)に失敗しました。	2	OS 内部処理(43)に失敗しました。	電源を入れ直してから再度実行してください。
82509070		OS 内部処理(44)に失敗しました。	2	OS 内部処理(44)に失敗しました。	電源を入れ直してから再度実行してください。
82509071		OS 内部処理(45)に失敗しました。	2	OS 内部処理(45)に失敗しました。	電源を入れ直してから再度実行してください。

コード	RC7 コード	メッセージ	ﾚﾍﾞﾙ	説明	復帰処置
80509072		CFAST 情報の取得に失敗しました(1)。	0	CFAST 情報の取得に失敗しました(1)。	電源を入れ直してから再度実行してください。
80509073		CFAST 情報の取得に失敗しました(2)。	0	CFAST 情報の取得に失敗しました(2)。	電源を入れ直してから再度実行してください。
80509074		CFAST 情報の取得に失敗しました(3)。	0	CFAST 情報の取得に失敗しました(3)。	電源を入れ直してから再度実行してください。
80509075		CFAST 情報の取得に失敗しました(4)。	0	CFAST 情報の取得に失敗しました(4)。	電源を入れ直してから再度実行してください。
80509076		CFAST 情報の取得に失敗しました(5)。	0	CFAST 情報の取得に失敗しました(5)。	電源を入れ直してから再度実行してください。
80509077		CFAST 情報の取得に失敗しました(6)。	0	CFAST 情報の取得に失敗しました(6)。	電源を入れ直してから再度実行してください。
80509078		CFAST 情報の取得に失敗しました(7)。	0	CFAST 情報の取得に失敗しました(7)。	電源を入れ直してから再度実行してください。
80509079		CFAST の寿命が近づいています。	0	CFAST の寿命が近づいています。	弊社サービス部門までご連絡ください。
8550907A		MDB が見つかりませんでした。前回成功時のファイルを採用しています。	5	ロボットコントローラのデータベースが見つからないため、前回起動時のデータベースに戻しました。	データベースが見つからないため、前回起動後の変更が反映されていません。再度設定してください。
8550907B		FPGA の復元に失敗しました。	5	FPGA の復元に失敗しました。	弊社サービス部門までご連絡ください。
8250907C		OS 内部処理(29)に失敗しました。	2	OS 内部処理(29)に失敗しました。	電源を入れ直してから再度実行してください。
8250907D		OS 内部処理(30)に失敗しました。	2	OS 内部処理(30)に失敗しました。	電源を入れ直してから再度実行してください。
8050907E		OS 内部処理(50)に失敗しました。	0	OS 内部処理(50)に失敗しました。	電源を入れ直してから再度実行してください。
8050907F		OS 内部処理(51)に失敗しました。	0	OS 内部処理(51)に失敗しました。	電源を入れ直してから再度実行してください。
80509080		OS 内部処理(52)に失敗しました。	0	OS 内部処理(52)に失敗しました。	電源を入れ直してから再度実行してください。
80509081		OS 内部処理(53)に失敗しました。	0	OS 内部処理(53)に失敗しました。	電源を入れ直してから再度実行してください。
80509082		OS 内部処理(54)に失敗しました。	0	OS 内部処理(54)に失敗しました。	電源を入れ直してから再度実行してください。
80509083		OS 内部処理(55)に失敗しました。	0	OS 内部処理(55)に失敗しました。	電源を入れ直してから再度実行してください。
80509084		OS 内部処理(56)に失敗しました。	0	OS 内部処理(56)に失敗しました。	電源を入れ直してから再度実行してください。
80509085		OS 内部処理(57)に失敗しました。	0	OS 内部処理(57)に失敗しました。	電源を入れ直してから再度実行してください。
80509086		OS 内部処理(58)に失敗しました。	0	OS 内部処理(58)に失敗しました。	電源を入れ直してから再度実行してください。
80509087		OS 内部処理(59)に失敗しました。	0	OS 内部処理(59)に失敗しました。	電源を入れ直してから再度実行してください。
81509088		保守ログ用 MDB のオープンに失敗しました。	1	保守ログ用 MDB のオープンに失敗しました。	電源を入れ直してしてください。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。

コード	RC7 コード	メッセージ	ﾚﾍﾞﾙ	説明	復帰処置
82509089		FPGA のバージョンチェックに失敗しました。	2	FPGA のバージョンチェックに失敗しました。	弊社サービス部門までご連絡ください。
8550908A		FPGA バージョンが古いため"FPGA 更新"を実行してください。	5	コントローラの FPGA バージョンが古いためバージョンアップを実行してください。	「設定」－「ログイン」にて「スペシャリスト」レベルでログインして、[特別タグ]-[F8:FPGA 更新]処理を行ってください。
8550908B		ライセンスファイルが破損しました。	5	ロボットコントローラのライセンスファイル破損を検出しました。	弊社サービス部門までご連絡ください。
8150908C		ライセンスファイルが破損しました。前回成功時のファイルを採用しています。	1	ロボットコントローラのライセンスファイル破損を検出したため、前回起動時のファイルに戻しました。	ライセンスファイル破損したため、前回起動後の変更が反映されていません。再度設定してください。
8250908D		OS 内部処理(60)に失敗しました。	2	OS 内部処理(60)に失敗しました。	電源を入れ直してから再度実行してください。
8250908E		OS 内部処理(61)に失敗しました。	2	OS 内部処理(61)に失敗しました。	電源を入れ直してから再度実行してください。
8250908F		OS 内部処理(62)に失敗しました。	2	OS 内部処理(62)に失敗しました。	電源を入れ直してから再度実行してください。
82509090		OS 内部処理(63)に失敗しました。	2	OS 内部処理(63)に失敗しました。	電源を入れ直してから再度実行してください。
82509091		OS 内部処理(64)に失敗しました。	2	OS 内部処理(64)に失敗しました。	電源を入れ直してから再度実行してください。
82509092		OS 内部処理(65)に失敗しました。	2	OS 内部処理(65)に失敗しました。	電源を入れ直してから再度実行してください。
82509093		OS 内部処理(66)に失敗しました。	2	OS 内部処理(66)に失敗しました。	電源を入れ直してから再度実行してください。
82509094		OS 内部処理(67)に失敗しました。	2	OS 内部処理(67)に失敗しました。	電源を入れ直してから再度実行してください。
83509095		ジャンボパケットに対応していないネットワークアダプタです。	3	ジャンボパケットに対応していないネットワークアダプタです。	電源を再投入してください。症状が改善されない場合、弊社サービス部門までご連絡ください。
85509096		ジャンボパケットの設定に失敗しました。	5	ジャンボパケットの設定に失敗しました。	電源を再投入してください。症状が改善されない場合、弊社サービス部門までご連絡ください。
82509097		OS 内部処理(70)に失敗しました。	2	OS 内部処理(70)に失敗しました。	電源を入れ直してから再度実行してください。
82509098		OS 内部処理(71)に失敗しました。	2	OS 内部処理(71)に失敗しました。	電源を入れ直してから再度実行してください。
82509099		OS 内部処理(72)に失敗しました。	2	OS 内部処理(72)に失敗しました。	電源を入れ直してから再度実行してください。
8250909A		OS 内部処理(73)に失敗しました。	2	OS 内部処理(73)に失敗しました。	電源を入れ直してから再度実行してください。
8250909B		OS 内部処理(74)に失敗しました。	2	OS 内部処理(74)に失敗しました。	電源を入れ直してから再度実行してください。
8250909C		OS 内部処理(75)に失敗しました。	2	OS 内部処理(75)に失敗しました。	電源を入れ直してから再度実行してください。
8250909D		OS 内部処理(76)に失敗しました。	2	OS 内部処理(76)に失敗しました。	電源を入れ直してから再度実行してください。
8250909E		OS 内部処理(77)に失敗しました。	2	OS 内部処理(77)に失敗しました。	電源を入れ直してから再度実行してください。
8250909F		OS 内部処理(78)に失敗しました。	2	OS 内部処理(78)に失敗しました。	電源を入れ直してから再度実行してください。
825090A0		OS 内部処理(79)に失敗しました。	2	OS 内部処理(79)に失敗しました。	電源を入れ直してから再度実行してください。
805090A1		ファイルシステムの破損を検出したため修復しました	0	ファイルシステムの破損を検出したため修復しました	頻発して起きる場合は、弊社サービス部門までご連絡ください。

コード	RC7 コード	メッセージ	レベル	説明	復帰処置
845090A2		ディスクの破損を検出しました。ディスクが劣化している可能性があります.	4	ディスクの破損を検出しました。ディスクが劣化している可能性があります.	弊社サービス部門までご連絡ください。
815090A3		OS 内部処理(80)に失敗しました。	1	OS 内部処理(80)に失敗しました。	電源を入れ直してから再度実行してください。
815090A4		OS 内部処理(81)に失敗しました。	1	OS 内部処理(81)に失敗しました。	電源を入れ直してから再度実行してください。
835090A5		言語変更に失敗しました。	3	言語変更に失敗しました。	電源を入れ直してから再度実行してください。
825090A6		OS 内部処理(31)に失敗しました。	2	OS 内部処理(31)に失敗しました。	電源を入れ直してから再度実行してください。
825090A7		OS 内部処理(32)に失敗しました。	2	OS 内部処理(32)に失敗しました。	電源を入れ直してから再度実行してください。
825090A8		OS 内部処理(33)に失敗しました。	2	OS 内部処理(33)に失敗しました。	電源を入れ直してから再度実行してください。
825090A9		OS 内部処理(34)に失敗しました。	2	OS 内部処理(34)に失敗しました。	電源を入れ直してから再度実行してください。
825090AA		OS 内部処理(35)に失敗しました。	2	OS 内部処理(35)に失敗しました。	電源を入れ直してから再度実行してください。
825090AB		OS 内部処理(36)に失敗しました。	2	OS 内部処理(36)に失敗しました。	電源を入れ直してから再度実行してください。
825090AC		OS 内部処理(90)に失敗しました。	2	OS 内部処理(90)に失敗しました。	電源を入れ直してから再度実行してください。
825090AD		OS 内部処理(91)に失敗しました。	2	OS 内部処理(91)に失敗しました。	電源を入れ直してから再度実行してください。
825090AE		OS 内部処理(92)に失敗しました。	2	OS 内部処理(92)に失敗しました。	電源を入れ直してから再度実行してください。
825090AF		OS 内部処理(93)に失敗しました。	2	OS 内部処理(93)に失敗しました。	電源を入れ直してから再度実行してください。
825090B0		OS 内部処理(94)に失敗しました。	2	OS 内部処理(94)に失敗しました。	電源を入れ直してから再度実行してください。
825090B1		OS 内部処理(95)に失敗しました。	2	OS 内部処理(95)に失敗しました。	電源を入れ直してから再度実行してください。
825090B2		OS 内部処理(96)に失敗しました。	2	OS 内部処理(96)に失敗しました。	電源を入れ直してから再度実行してください。
825090B3		OS 内部処理(97)に失敗しました。	2	OS 内部処理(97)に失敗しました。	電源を入れ直してから再度実行してください。
825090B4		OS 内部処理(98)に失敗しました。	2	OS 内部処理(98)に失敗しました。	電源を入れ直してから再度実行してください。
825090B5		COM ポートのデバイス設定に失敗しました。	2	COM ポートのデバイス設定に失敗しました。	電源を入れ直してから再度実行してください。
835090B6		カメラ変更に失敗しました。	3	カメラ変更に失敗しました。	電源を入れ直してから再度実行してください。
825090B7		OS 内部処理(100)に失敗しました。	2	OS 内部処理(100)に失敗しました。	電源を入れ直してから再度実行してください。
825090B8		OS 内部処理(101)に失敗しました。	2	OS 内部処理(101)に失敗しました。	電源を入れ直してから再度実行してください。
825090B9		OS 内部処理(102)に失敗しました。	2	OS 内部処理(102)に失敗しました。	電源を入れ直してから再度実行してください。
825090BA		OS 内部処理(99)に失敗しました。	2	OS 内部処理(99)に失敗しました。	電源を入れ直してから再度実行してください。
825090BB		OS 内部処理(103)に失敗しました。	2	OS 内部処理(103)に失敗しました。	電源を入れ直してから再度実行してください。
825090C0		システムが UWF で保護されていません。	2	C ドライブが UWF 保護されていません。	UWF を有効にしてください。

コード	RC7 コード	メッセージ	ﾚﾍﾞﾙ	説明	復帰処置
825090C1		OS 内部処理(110)に失敗しました。	2	OS 内部処理(110)に失敗しました。	電源を入れ直してから再度実行してください。
825090C2		OS 内部処理(111)に失敗しました。	2	OS 内部処理(111)に失敗しました。	電源を入れ直してから再度実行してください。
825090C3		OS 内部処理(112)に失敗しました。	2	OS 内部処理(112)に失敗しました。	電源を入れ直してから再度実行してください。
825090C4		OS 内部処理(113)に失敗しました。	2	OS 内部処理(113)に失敗しました。	電源を入れ直してから再度実行してください。
825090C5		OS 内部処理(114)に失敗しました。	2	OS 内部処理(114)に失敗しました。	電源を入れ直してから再度実行してください。
825090C6		OS 内部処理(115)に失敗しました。	2	OS 内部処理(115)に失敗しました。	電源を入れ直してから再度実行してください。
825090C7		OS 内部処理(116)に失敗しました。	2	OS 内部処理(116)に失敗しました。	電源を入れ直してから再度実行してください。
825090C8		OS 内部処理(117)に失敗しました。	2	OS 内部処理(117)に失敗しました。	電源を入れ直してから再度実行してください。
825090C9		OS 内部処理(118)に失敗しました。	2	OS 内部処理(118)に失敗しました。	電源を入れ直してから再度実行してください。
825090CA		OS 内部処理(119)に失敗しました。	2	OS 内部処理(119)に失敗しました。	電源を入れ直してから再度実行してください。
825090CB		OS 内部処理(120)に失敗しました。	2	OS 内部処理(120)に失敗しました。	電源を入れ直してから再度実行してください。
825090CC		OS 内部処理(121)に失敗しました。	2	OS 内部処理(121)に失敗しました。	電源を入れ直してから再度実行してください。
825090CD		OS 内部処理(122)に失敗しました。	2	OS 内部処理(122)に失敗しました。	電源を入れ直してから再度実行してください。
825090CE		OS 内部処理(123)に失敗しました。	2	OS 内部処理(123)に失敗しました。	電源を入れ直してから再度実行してください。
825090CF		OS 内部処理(124)に失敗しました。	2	OS 内部処理(124)に失敗しました。	電源を入れ直してから再度実行してください。
825090D0		OS 内部処理(125)に失敗しました。	2	OS 内部処理(125)に失敗しました。	電源を入れ直してから再度実行してください。
825090D1		OS 内部処理(126)に失敗しました。	2	OS 内部処理(126)に失敗しました。	電源を入れ直してから再度実行してください。
825090D2		OS 内部処理(127)に失敗しました。	2	OS 内部処理(127)に失敗しました。	電源を入れ直してから再度実行してください。

コード	RC7 コード	メッセージ	ﾚﾍﾞﾙ	説明	復帰処置
825090D3		OS 内部処理(128)に失敗しました。	2	OS 内部処理(128)に失敗しました。	電源を入れ直してから再度実行してください。
825090D4		OS 内部処理(129)に失敗しました。	2	OS 内部処理(129)に失敗しました。	電源を入れ直してから再度実行してください。
825090D5		OS 内部処理(130)に失敗しました。	2	OS 内部処理(130)に失敗しました。	電源を入れ直してから再度実行してください。
825090D6		MCU のバージョンチェックに失敗しました。	2	MCU のバージョンチェックに失敗しました。	弊社サービス部門までご連絡ください。
855090D7		MCU の復元に失敗しました。	5	MCU の復元に失敗しました。	弊社サービス部門までご連絡ください。
855090D8		FPGA の復元に失敗しました。	5	FPGA の復元に失敗しました。	電源を切らずに、もう一度実行してください。状況が改善しない場合は弊社サービス部門までご連絡ください。
855090D9		制御 MCU のバージョンが古いため"MCU バージョンアップ"を実行してください。	5	ロボットの制御 MCU バージョンが古いためバージョンアップを実行してください。	[F6 設定] - [F1 ログイン]にて「メンテナ」レベルでログインして、[F6 設定] - [F8 オプション] - [F9 MCU バージョンアップ]処理を行ってください。
855090DA		制御 MCU の更新を完了するために再起動を実施してください。	5	制御 MCU が更新されました。再起動後を実施してください。	制御 MCU が更新されました。再起動後を実施してください。
834A0001		フランジ速度過大です。	3	自動時にフランジの速度過大を検知しました。	動作速度を落としてください。 それでも解決しない場合は、エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
834A0002		フランジ速度過大です。	3	手動時にフランジの速度過大を検知しました。	動作速度を落としてください。 それでも解決しない場合は、エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
834A0003		TCP 速度過大です。	3	自動時に TCP の速度過大を検知しました。	動作速度を落としてください。 それでも解決しない場合は、エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
834A0004		TCP 速度過大です。	3	手動時に TCP の速度過大を検知しました。	動作速度を落としてください。 それでも解決しない場合は、エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
834A0005		アーム監視点速度過大です。	3	自動時にアーム監視点の速度過大を検知しました。	動作速度を落としてください。 それでも解決しない場合は、エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
834A0006		アーム監視点速度過大です。	3	手動時にアーム監視点の速度過大を検知しました。	動作速度を落としてください。 それでも解決しない場合は、エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。

コード	RC7 コード	メッセージ	ﾚﾍﾞﾙ	説明	復帰処置
854A0011		領域監視できません。	5	現在の設定では領域監視できません。	セーフティパラメータを確認し、再送してください。 それでも解決しない場合は、エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
834A0012		ロボットの衝突を検出しました。	3	ロボットの衝突を検知しました。	衝突しない位置へロボットを移動してください。 それでも解決しない場合は、エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
834A0013		エンコーダの異常を検出しました。	3	エンコーダ補正できません。	セーフティパラメータを確認し、再送してください。 それでも解決しない場合は、エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
854A0014		FIFO のアクセスに失敗しました。	5	FIFO へのアクセス異常が発生しています。	セーフティパラメータを確認し、再送してください。 それでも解決しない場合は、エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
854A0015		パラメータ CRC 不一致です。	5	セーフティパラメータの CRC 異常が発生しています。	セーフティパラメータを確認し、再送してください。 それでも解決しない場合は、エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
854A0016		パラメータ範囲外です。	5	セーフティパラメータの範囲異常が発生しています。	セーフティパラメータを確認し、再送してください。 それでも解決しない場合は、エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
854A0017		シーケンス違反を検出しました。	5	シーケンス異常を検知しました。	セーフティパラメータを確認し、再送してください。 それでも解決しない場合は、エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
854A0018		スタックアクセス違反を検出しました。	5	スタック異常を検知しました。	セーフティパラメータを確認し、再送してください。 それでも解決しない場合は、エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
854A0019		割り込み遅延を検出しました。	5	割り込み異常を検知しました。	セーフティパラメータを確認し、再送してください。 それでも解決しない場合は、エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
854A001A		ROM の異常を検出しました。	5	ROM の異常を検知しました。	セーフティパラメータを確認し、再送してください。 それでも解決しない場合は、エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
854A001B		コントローラ型式が一致しません。	5	コントローラ型式異常です。	セーフティパラメータを確認し、再送してください。 それでも解決しない場合は、エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
854A001C		安全監視デバイスの初期化に失敗しました。	5	安全監視デバイスの初期化に失敗しました。	セーフティパラメータを確認し、再送してください。 それでも解決しない場合は、エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。

コード	RC7 コード	メッセージ	ﾚﾍﾞﾙ	説明	復帰処置
854A001D		安全監視プロセッサの初期化に失敗しました。	5	安全監視プロセッサの初期化に失敗しました。	セーフティパラメータを確認し、再送してください。 それでも解決しない場合は、エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
854A001E		内部パラメータ範囲外です。	5	内部パラメータの異常を検知しました。	セーフティパラメータを確認し、再送してください。 それでも解決しない場合は、エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
834A001F		基準位置確認に失敗しました。	3	安全基準位置とのずれを検知しました。	基準位置にロボットを移動後、基準位置確認入力を入れてください。
834A0020		電源 OFF 時の位置ずれを検知しました。	3	電源 OFF 時の位置ずれを検知しました。	基準位置にロボットを移動後、基準位置確認入力を入れてください。
834A0021		基準位置確認出力を OFF しました。	3	位置ずれが生じる処理を行ったので基準位置確認出力を OFF しました。	基準位置にロボットを移動後、基準位置確認入力を入れてください。
854A0022		RAM の異常を検出しました。	5	RAM の異常を検知しました。	セーフティパラメータを確認し、再送してください。 それでも解決しない場合は、エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
854A0023		実行コードの異常を検出しました。	5	実行コードの異常を検出しました。	セーフティパラメータを確認し、再送してください。 それでも解決しない場合は、エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
854A0024		外部 RAM の異常を検出しました。	5	外部 RAM の異常を検知しました。	エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
854A1000		モータ ON 回路異常です。(ON1)	5	モータ ON 回路の異常を検出しました。	エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
854A1001		モータ ON 回路異常です。(OFF1)	5	モータ ON 回路の異常を検出しました。	エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
854A1002		モータ ON 回路異常です。(ON2)	5	モータ ON 回路の異常を検出しました。	エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
854A1003		モータ ON 回路異常です。(OFF2)	5	モータ ON 回路の異常を検出しました。	エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
854A1004		モータ ON 回路異常です。(BUFON)	5	モータ ON 回路の異常を検出しました。	エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
854A1005		モータ ON 回路異常です。(BUFOFF)	5	モータ ON 回路の異常を検出しました。	エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。

コード	RC7 コード	メッセージ	ﾚﾍﾞﾙ	説明	復帰処置
834A1300		非常停止信号入力回路 1 の診断信号未検出です。	3	セーフティ I/O の非常停止信号入力回路 1 で診断信号の未検出を検出しました。	非常停止入力信号の短絡・地絡や、2 系統間の誤接続がないか、接続を確認してください。 接続が問題ない場合は、Mini I/O コネクタを外してロボットコントローラの電源を再立ち上げし、エラーが発生しなくなる場合には、接続を再確認してください。 それでも解決しない場合は、エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
834A1301		非常停止信号入力回路 2 の診断信号未検出です。	3	セーフティ I/O の非常停止信号入力回路 2 で診断信号の未検出を検出しました。	非常停止入力信号の短絡・地絡や、2 系統間の誤接続がないか、接続を確認してください。 接続が問題ない場合は、Mini I/O コネクタを外してロボットコントローラの電源を再立ち上げし、エラーが発生しなくなる場合には、接続を再確認してください。 それでも解決しない場合は、エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
834A1302		非常停止信号入力回路 1 の診断信号異常です。	3	セーフティ I/O の非常停止信号入力回路 1 で診断信号の異常を検出しました。	非常停止入力信号の短絡・地絡や、2 系統間の誤接続がないか、接続を確認してください。 接続が問題ない場合は、Mini I/O コネクタを外してロボットコントローラの電源を再立ち上げし、エラーが発生しなくなる場合には、接続を再確認してください。 それでも解決しない場合は、エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
834A1303		非常停止信号入力回路 2 の診断信号異常です。	3	セーフティ I/O の非常停止信号入力回路 2 で診断信号の異常を検出しました。	非常停止入力信号の短絡・地絡や、2 系統間の誤接続がないか、接続を確認してください。 接続が問題ない場合は、Mini I/O コネクタを外してロボットコントローラの電源を再立ち上げし、エラーが発生しなくなる場合には、接続を再確認してください。 それでも解決しない場合は、エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
834A1304		デッドマンスイッチ信号入力回路 1 の診断信号未検出です。	3	セーフティ I/O のデッドマンスイッチ信号入力回路 1 で診断信号の未検出を検出しました。	エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
834A1305		デッドマンスイッチ信号入力回路 2 の診断信号未検出です。	3	セーフティ I/O のデッドマンスイッチ信号入力回路 2 で診断信号の未検出を検出しました。	エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
834A1306		デッドマンスイッチ信号入力回路 1 の診断信号異常です。	3	セーフティ I/O のデッドマンスイッチ信号入力回路 1 で診断信号の異常を検出しました。	エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
834A1307		デッドマンスイッチ信号入力回路 2 の診断信号異常です。	3	セーフティ I/O のデッドマンスイッチ信号入力回路 2 で診断信号の異常を検出しました。	エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。

コード	RC7コード	メッセージ	ﾚﾍﾞﾙ	説明	復帰処置
834A1308		自動イネーブル信号入力回路 1 の診断信号未検出です。	3	セーフティ I/O の自動イネーブル信号入力回路 1 で診断信号の未検出を検出しました。	自動イネーブル信号の短絡・地絡や、2 系統間の誤接続がないか、接続を確認してください。 接続が問題ない場合は、Mini I/O コネクタを外してロボットコントローラの電源を再立ち上げし、エラーが発生しなくなる場合には、接続を再確認してください。 それでも解決しない場合は、エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
834A1309		自動イネーブル信号入力回路 2 の診断信号未検出です。	3	セーフティ I/O の自動イネーブル信号入力回路 2 で診断信号の未検出を検出しました。	自動イネーブル信号の短絡・地絡や、2 系統間の誤接続がないか、接続を確認してください。 接続が問題ない場合は、Mini I/O コネクタを外してロボットコントローラの電源を再立ち上げし、エラーが発生しなくなる場合には、接続を再確認してください。 それでも解決しない場合は、エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
834A130A		自動イネーブル信号入力回路 1 の診断信号異常です。	3	セーフティ I/O の自動イネーブル信号入力回路 1 で診断信号の異常を検出しました。	自動イネーブル信号の短絡・地絡や、2 系統間の誤接続がないか、接続を確認してください。 接続が問題ない場合は、Mini I/O コネクタを外してロボットコントローラの電源を再立ち上げし、エラーが発生しなくなる場合には、接続を再確認してください。 それでも解決しない場合は、エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
834A130B		自動イネーブル信号入力回路 2 の診断信号異常です。	3	セーフティ I/O の自動イネーブル信号入力回路 2 で診断信号の異常を検出しました。	自動イネーブル信号の短絡・地絡や、2 系統間の誤接続がないか、接続を確認してください。 接続が問題ない場合は、Mini I/O コネクタを外してロボットコントローラの電源を再立ち上げし、エラーが発生しなくなる場合には、接続を再確認してください。 それでも解決しない場合は、エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
834A130C		防護停止信号入力回路 1 の診断信号未検出です。	3	セーフティ I/O の防護停止信号入力回路 1 で診断信号の未検出を検出しました。	防護停止信号の短絡・地絡や、2 系統間の誤接続がないか、接続を確認してください。 接続が問題ない場合は、Mini I/O コネクタを外してロボットコントローラの電源を再立ち上げし、エラーが発生しなくなる場合には、接続を再確認してください。 それでも解決しない場合は、エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。

コード	RC7 コード	メッセージ	ﾚﾍﾞﾙ	説明	復帰処置
834A130D		防護停止信号入力回路 2 の診断信号未検出です。	3	セーフティ I/O の防護停止信号入力回路 2 で診断信号の未検出を検出しました。	防護停止信号の短絡・地絡や、2 系統間の誤接続がないか、接続を確認してください。 接続が問題ない場合は、Mini I/O コネクタを外してロボットコントローラの電源を再立ち上げし、エラーが発生しなくなる場合には、接続を再確認してください。 それでも解決しない場合は、エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
834A130E		防護停止信号入力回路 1 の診断信号異常です。	3	セーフティ I/O の防護停止信号入力回路 1 で診断信号の異常を検出しました。	防護停止信号の短絡・地絡や、2 系統間の誤接続がないか、接続を確認してください。 接続が問題ない場合は、Mini I/O コネクタを外してロボットコントローラの電源を再立ち上げし、エラーが発生しなくなる場合には、接続を再確認してください。 それでも解決しない場合は、エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
834A130F		防護停止信号入力回路 2 の診断信号異常です。	3	セーフティ I/O の防護停止信号入力回路 2 で診断信号の異常を検出しました。	防護停止信号の短絡・地絡や、2 系統間の誤接続がないか、接続を確認してください。 接続が問題ない場合は、Mini I/O コネクタを外してロボットコントローラの電源を再立ち上げし、エラーが発生しなくなる場合には、接続を再確認してください。 それでも解決しない場合は、エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
834A1310		自動モード信号入力回路の診断信号未検出です。	3	セーフティ I/O の自動モード信号入力回路で診断信号の未検出を検出しました。	エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
834A1311		手動モード信号入力回路の診断信号未検出です。	3	セーフティ I/O の手動モード信号入力回路で診断信号の未検出を検出しました。	エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
834A1312		自動モード信号入力回路の診断信号異常です。	3	セーフティ I/O の自動モード信号入力回路で診断信号の異常を検出しました。	エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
834A1313		手動モード信号入力回路の診断信号異常です。	3	セーフティ I/O の手動モード信号入力回路で診断信号の異常を検出しました。	エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。

コード	RC7コード	メッセージ	ﾚﾍﾞﾙ	説明	復帰処置
834A1340		SS2 信号入力回路 1 の診断信号未検出です。	3	セーフティモーション I/O の SS2 信号入力回路 1 で診断信号の未検出を検出しました。	SS2 信号の短絡・地絡や、2 系統間の誤接続がないか、接続を確認してください。 接続が問題ない場合は、セーフティモーション入力コネクタを外してロボットコントローラの電源を再立ち上げし、エラーが発生しなくなる場合には、接続を再確認してください。 それでも解決しない場合は、エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
834A1341		SS2 信号入力回路 2 の診断信号未検出です。	3	セーフティモーション I/O の SS2 信号入力回路 2 で診断信号の未検出を検出しました。	SS2 信号の短絡・地絡や、2 系統間の誤接続がないか、接続を確認してください。 接続が問題ない場合は、セーフティモーション入力コネクタを外してロボットコントローラの電源を再立ち上げし、エラーが発生しなくなる場合には、接続を再確認してください。 それでも解決しない場合は、エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
834A1342		SS2 信号入力回路 1 の診断信号異常です。	3	セーフティモーション I/O の SS2 信号入力回路 1 で診断信号の異常を検出しました。	SS2 信号の短絡・地絡や、2 系統間の誤接続がないか、接続を確認してください。 接続が問題ない場合は、セーフティモーション入力コネクタを外してロボットコントローラの電源を再立ち上げし、エラーが発生しなくなる場合には、接続を再確認してください。 それでも解決しない場合は、エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
834A1343		SS2 信号入力回路 2 の診断信号異常です。	3	セーフティモーション I/O の SS2 信号入力回路 2 で診断信号の異常を検出しました。	SS2 信号の短絡・地絡や、2 系統間の誤接続がないか、接続を確認してください。 接続が問題ない場合は、セーフティモーション入力コネクタを外してロボットコントローラの電源を再立ち上げし、エラーが発生しなくなる場合には、接続を再確認してください。 それでも解決しない場合は、エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。

コード	RC7 コード	メッセージ	ﾚﾍﾞﾙ	説明	復帰処置
834A1344		RSM1 信号入力回路 1 の診断信号未検出です。	3	セーフティモーション I/O の RSM1 信号入力回路 1 で診断信号の未検出を検出しました。	RSM1 信号の短絡・地絡や、2 系統間の誤接続がないか、接続を確認してください。 接続が問題ない場合は、セーフティモーション入力コネクタを外してロボットコントローラの電源を再立ち上げし、エラーが発生しなくなる場合には、接続を再確認してください。 それでも解決しない場合は、エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
834A1345		RSM1 信号入力回路 2 の診断信号未検出です。	3	セーフティモーション I/O の RSM1 信号入力回路 2 で診断信号の未検出を検出しました。	RSM1 信号の短絡・地絡や、2 系統間の誤接続がないか、接続を確認してください。 接続が問題ない場合は、セーフティモーション入力コネクタを外してロボットコントローラの電源を再立ち上げし、エラーが発生しなくなる場合には、接続を再確認してください。 それでも解決しない場合は、エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
834A1346		RSM1 信号入力回路 1 の診断信号異常です。	3	セーフティモーション I/O の RSM1 信号入力回路 1 で診断信号の異常を検出しました。	RSM1 信号の短絡・地絡や、2 系統間の誤接続がないか、接続を確認してください。 接続が問題ない場合は、セーフティモーション入力コネクタを外してロボットコントローラの電源を再立ち上げし、エラーが発生しなくなる場合には、接続を再確認してください。 それでも解決しない場合は、エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
834A1347		RSM1 信号入力回路 2 の診断信号異常です。	3	セーフティモーション I/O の RSM1 信号入力回路 2 で診断信号の異常を検出しました。	RSM1 信号の短絡・地絡や、2 系統間の誤接続がないか、接続を確認してください。 接続が問題ない場合は、セーフティモーション入力コネクタを外してロボットコントローラの電源を再立ち上げし、エラーが発生しなくなる場合には、接続を再確認してください。 それでも解決しない場合は、エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。

コード	RC7コード	メッセージ	ﾚﾍﾞﾙ	説明	復帰処置
834A1348		RSM2 信号入力回路 1 の診断信号未検出です。	3	セーフティモーション I/O の RSM2 信号入力回路 1 で診断信号の未検出を検出しました。	RSM2 信号の短絡・地絡や、2 系統間の誤接続がないか、接続を確認してください。 接続が問題ない場合は、セーフティモーション入力コネクタを外してロボットコントローラの電源を再立ち上げし、エラーが発生しなくなる場合には、接続を再確認してください。 それでも解決しない場合は、エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
834A1349		RSM2 信号入力回路 2 の診断信号未検出です。	3	セーフティモーション I/O の RSM2 信号入力回路 2 で診断信号の未検出を検出しました。	RSM2 信号の短絡・地絡や、2 系統間の誤接続がないか、接続を確認してください。 接続が問題ない場合は、セーフティモーション入力コネクタを外してロボットコントローラの電源を再立ち上げし、エラーが発生しなくなる場合には、接続を再確認してください。 それでも解決しない場合は、エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
834A134A		RSM2 信号入力回路 1 の診断信号異常です。	3	セーフティモーション I/O の RSM2 信号入力回路 1 で診断信号の異常を検出しました。	RSM2 信号の短絡・地絡や、2 系統間の誤接続がないか、接続を確認してください。 接続が問題ない場合は、セーフティモーション入力コネクタを外してロボットコントローラの電源を再立ち上げし、エラーが発生しなくなる場合には、接続を再確認してください。 それでも解決しない場合は、エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
834A134B		RSM2 信号入力回路 2 の診断信号異常です。	3	セーフティモーション I/O の RSM2 信号入力回路 2 で診断信号の異常を検出しました。	RSM2 信号の短絡・地絡や、2 系統間の誤接続がないか、接続を確認してください。 接続が問題ない場合は、セーフティモーション入力コネクタを外してロボットコントローラの電源を再立ち上げし、エラーが発生しなくなる場合には、接続を再確認してください。 それでも解決しない場合は、エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。

コード	RC7 コード	メッセージ	ﾚﾍﾞﾙ	説明	復帰処置
834A134C		RSM3 信号入力回路 1 の診断信号未検出です。	3	セーフティモーション I/O の RSM3 信号入力回路 1 で診断信号の未検出を検出しました。	RSM3 信号の短絡・地絡や、2 系統間の誤接続がないか、接続を確認してください。 接続が問題ない場合は、セーフティモーション入力コネクタを外してロボットコントローラの電源を再立ち上げし、エラーが発生しなくなる場合には、接続を再確認してください。 それでも解決しない場合は、エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
834A134D		RSM3 信号入力回路 2 の診断信号未検出です。	3	セーフティモーション I/O の RSM3 信号入力回路 2 で診断信号の未検出を検出しました。	RSM3 信号の短絡・地絡や、2 系統間の誤接続がないか、接続を確認してください。 接続が問題ない場合は、セーフティモーション入力コネクタを外してロボットコントローラの電源を再立ち上げし、エラーが発生しなくなる場合には、接続を再確認してください。 それでも解決しない場合は、エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
834A134E		RSM3 信号入力回路 1 の診断信号異常です。	3	セーフティモーション I/O の RSM3 信号入力回路 1 で診断信号の異常を検出しました。	RSM3 信号の短絡・地絡や、2 系統間の誤接続がないか、接続を確認してください。 接続が問題ない場合は、セーフティモーション入力コネクタを外してロボットコントローラの電源を再立ち上げし、エラーが発生しなくなる場合には、接続を再確認してください。 それでも解決しない場合は、エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
834A134F		RSM3 信号入力回路 2 の診断信号異常です。	3	セーフティモーション I/O の RSM3 信号入力回路 2 で診断信号の異常を検出しました。	RSM3 信号の短絡・地絡や、2 系統間の誤接続がないか、接続を確認してください。 接続が問題ない場合は、セーフティモーション入力コネクタを外してロボットコントローラの電源を再立ち上げし、エラーが発生しなくなる場合には、接続を再確認してください。 それでも解決しない場合は、エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。

コード	RC7コード	メッセージ	ﾚﾍﾞﾙ	説明	復帰処置
834A1350		ツール番号入力 0 信号入力回路 1 の診断信号未検出です。	3	セーフティモーション I/O のツール番号入力 0 信号入力回路 1 で診断信号の未検出を検出しました。	ツール番号入力 0 信号の短絡・地絡や、2 系統間の誤接続がないか、接続を確認してください。 接続が問題ない場合は、セーフティモーション入力コネクタを外してロボットコントローラの電源を再立ち上げし、エラーが発生しなくなる場合には、接続を再確認してください。 それでも解決しない場合は、エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
834A1351		ツール番号入力 0 信号入力回路 2 の診断信号未検出です。	3	セーフティモーション I/O のツール番号入力 0 信号入力回路 2 で診断信号の未検出を検出しました。	ツール番号入力 0 信号の短絡・地絡や、2 系統間の誤接続がないか、接続を確認してください。 接続が問題ない場合は、セーフティモーション入力コネクタを外してロボットコントローラの電源を再立ち上げし、エラーが発生しなくなる場合には、接続を再確認してください。 それでも解決しない場合は、エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
834A1352		ツール番号入力 0 信号入力回路 1 の診断信号異常です。	3	セーフティモーション I/O のツール番号入力 0 信号入力回路 1 で診断信号の異常を検出しました。	ツール番号入力 0 信号の短絡・地絡や、2 系統間の誤接続がないか、接続を確認してください。 接続が問題ない場合は、セーフティモーション入力コネクタを外してロボットコントローラの電源を再立ち上げし、エラーが発生しなくなる場合には、接続を再確認してください。 それでも解決しない場合は、エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
834A1353		ツール番号入力 0 信号入力回路 2 の診断信号異常です。	3	セーフティモーション I/O のツール番号入力 0 信号入力回路 2 で診断信号の異常を検出しました。	ツール番号入力 0 信号の短絡・地絡や、2 系統間の誤接続がないか、接続を確認してください。 接続が問題ない場合は、セーフティモーション入力コネクタを外してロボットコントローラの電源を再立ち上げし、エラーが発生しなくなる場合には、接続を再確認してください。 それでも解決しない場合は、エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。

コード	RC7コード	メッセージ	ﾚﾍﾞﾙ	説明	復帰処置
834A1354		ツール番号入力 1 信号入力回路 1 の診断信号未検出です。	3	セーフティモーション I/O のツール番号入力 1 信号入力回路 1 で診断信号の未検出を検出しました。	ツール番号入力 1 信号の短絡・地絡や、2 系統間の誤接続がないか、接続を確認してください。 接続が問題ない場合は、セーフティモーション入力コネクタを外してロボットコントローラの電源を再立ち上げし、エラーが発生しなくなる場合には、接続を再確認してください。 それでも解決しない場合は、エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
834A1355		ツール番号入力 1 信号入力回路 2 の診断信号未検出です。	3	セーフティモーション I/O のツール番号入力 1 信号入力回路 2 で診断信号の未検出を検出しました。	ツール番号入力 1 信号の短絡・地絡や、2 系統間の誤接続がないか、接続を確認してください。 接続が問題ない場合は、セーフティモーション入力コネクタを外してロボットコントローラの電源を再立ち上げし、エラーが発生しなくなる場合には、接続を再確認してください。 それでも解決しない場合は、エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
834A1356		ツール番号入力 1 信号入力回路 1 の診断信号異常です。	3	セーフティモーション I/O のツール番号入力 1 信号入力回路 1 で診断信号の異常を検出しました。	ツール番号入力 1 信号の短絡・地絡や、2 系統間の誤接続がないか、接続を確認してください。 接続が問題ない場合は、セーフティモーション入力コネクタを外してロボットコントローラの電源を再立ち上げし、エラーが発生しなくなる場合には、接続を再確認してください。 それでも解決しない場合は、エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
834A1357		ツール番号入力 1 信号入力回路 2 の診断信号異常です。	3	セーフティモーション I/O のツール番号入力 1 信号入力回路 2 で診断信号の異常を検出しました。	ツール番号入力 1 信号の短絡・地絡や、2 系統間の誤接続がないか、接続を確認してください。 接続が問題ない場合は、セーフティモーション入力コネクタを外してロボットコントローラの電源を再立ち上げし、エラーが発生しなくなる場合には、接続を再確認してください。 それでも解決しない場合は、エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。

コード	RC7コード	メッセージ	ﾚﾍﾞﾙ	説明	復帰処置
834A1358		ツール番号入力 2 信号入力回路 1 の診断信号未検出です。	3	セーフティモーション I/O のツール番号入力 2 信号入力回路 1 で診断信号の未検出を検出しました。	ツール番号入力 2 信号の短絡・地絡や、2 系統間の誤接続がないか、接続を確認してください。 接続が問題ない場合は、セーフティモーション入力コネクタを外してロボットコントローラの電源を再立ち上げし、エラーが発生しなくなる場合には、接続を再確認してください。 それでも解決しない場合は、エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
834A1359		ツール番号入力 2 信号入力回路 2 の診断信号未検出です。	3	セーフティモーション I/O のツール番号入力 2 信号入力回路 2 で診断信号の未検出を検出しました。	ツール番号入力 2 信号の短絡・地絡や、2 系統間の誤接続がないか、接続を確認してください。 接続が問題ない場合は、セーフティモーション入力コネクタを外してロボットコントローラの電源を再立ち上げし、エラーが発生しなくなる場合には、接続を再確認してください。 それでも解決しない場合は、エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
834A135A		ツール番号入力 2 信号入力回路 1 の診断信号異常です。	3	セーフティモーション I/O のツール番号入力 2 信号入力回路 1 で診断信号の異常を検出しました。	ツール番号入力 2 信号の短絡・地絡や、2 系統間の誤接続がないか、接続を確認してください。 接続が問題ない場合は、セーフティモーション入力コネクタを外してロボットコントローラの電源を再立ち上げし、エラーが発生しなくなる場合には、接続を再確認してください。 それでも解決しない場合は、エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
834A135B		ツール番号入力 2 信号入力回路 2 の診断信号異常です。	3	セーフティモーション I/O のツール番号入力 2 信号入力回路 2 で診断信号の異常を検出しました。	ツール番号入力 2 信号の短絡・地絡や、2 系統間の誤接続がないか、接続を確認してください。 接続が問題ない場合は、セーフティモーション入力コネクタを外してロボットコントローラの電源を再立ち上げし、エラーが発生しなくなる場合には、接続を再確認してください。 それでも解決しない場合は、エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。

コード	RC7 コード	メッセージ	ﾚﾍﾞﾙ	説明	復帰処置
834A135C		ツール番号入力 3 信号入力回路 1 の診断信号未検出です。	3	セーフティモーション I/O のツール番号入力 3 信号入力回路 1 で診断信号の未検出を検出しました。	ツール番号入力 3 信号の短絡・地絡や、2 系統間の誤接続がないか、接続を確認してください。 接続が問題ない場合は、セーフティモーション入力コネクタを外してロボットコントローラの電源を再立ち上げし、エラーが発生しなくなる場合には、接続を再確認してください。 それでも解決しない場合は、エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
834A135D		ツール番号入力 3 信号入力回路 2 の診断信号未検出です。	3	セーフティモーション I/O のツール番号入力 3 信号入力回路 2 で診断信号の未検出を検出しました。	ツール番号入力 3 信号の短絡・地絡や、2 系統間の誤接続がないか、接続を確認してください。 接続が問題ない場合は、セーフティモーション入力コネクタを外してロボットコントローラの電源を再立ち上げし、エラーが発生しなくなる場合には、接続を再確認してください。 それでも解決しない場合は、エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
834A135E		ツール番号入力 3 信号入力回路 1 の診断信号異常です。	3	セーフティモーション I/O のツール番号入力 3 信号入力回路 1 で診断信号の異常を検出しました。	ツール番号入力 3 信号の短絡・地絡や、2 系統間の誤接続がないか、接続を確認してください。 接続が問題ない場合は、セーフティモーション入力コネクタを外してロボットコントローラの電源を再立ち上げし、エラーが発生しなくなる場合には、接続を再確認してください。 それでも解決しない場合は、エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
834A135F		ツール番号入力 3 信号入力回路 2 の診断信号異常です。	3	セーフティモーション I/O のツール番号入力 3 信号入力回路 2 で診断信号の異常を検出しました。	ツール番号入力 3 信号の短絡・地絡や、2 系統間の誤接続がないか、接続を確認してください。 接続が問題ない場合は、セーフティモーション入力コネクタを外してロボットコントローラの電源を再立ち上げし、エラーが発生しなくなる場合には、接続を再確認してください。 それでも解決しない場合は、エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。

コード	RC7 コード	メッセージ	ﾚﾍﾞﾙ	説明	復帰処置
834A1360		監視領域 0 無効信号入力回路 1 の診断信号未検出です。	3	セーフティモーション I/O の監視領域 0 無効信号入力回路 1 で診断信号の未検出を検出しました。	監視領域 0 無効信号の短絡・地絡や、2 系統間の誤接続がないか、接続を確認してください。 接続が問題ない場合は、セーフティモーション入力コネクタを外してロボットコントローラの電源を再立ち上げし、エラーが発生しなくなる場合には、接続を再確認してください。 それでも解決しない場合は、エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
834A1361		監視領域 0 無効信号入力回路 2 の診断信号未検出です。	3	セーフティモーション I/O の監視領域 0 無効信号入力回路 2 で診断信号の未検出を検出しました。	監視領域 0 無効信号の短絡・地絡や、2 系統間の誤接続がないか、接続を確認してください。 接続が問題ない場合は、セーフティモーション入力コネクタを外してロボットコントローラの電源を再立ち上げし、エラーが発生しなくなる場合には、接続を再確認してください。 それでも解決しない場合は、エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
834A1362		監視領域 0 無効信号入力回路 1 の診断信号異常です。	3	セーフティモーション I/O の監視領域 0 無効信号入力回路 1 で診断信号の異常を検出しました。	監視領域 0 無効信号の短絡・地絡や、2 系統間の誤接続がないか、接続を確認してください。 接続が問題ない場合は、セーフティモーション入力コネクタを外してロボットコントローラの電源を再立ち上げし、エラーが発生しなくなる場合には、接続を再確認してください。 それでも解決しない場合は、エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
834A1363		監視領域 0 無効信号入力回路 2 の診断信号異常です。	3	セーフティモーション I/O の監視領域 0 無効信号入力回路 2 で診断信号の異常を検出しました。	監視領域 0 無効信号の短絡・地絡や、2 系統間の誤接続がないか、接続を確認してください。 接続が問題ない場合は、セーフティモーション入力コネクタを外してロボットコントローラの電源を再立ち上げし、エラーが発生しなくなる場合には、接続を再確認してください。 それでも解決しない場合は、エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。

コード	RC7コード	メッセージ	ﾚﾍﾞﾙ	説明	復帰処置
834A1364		監視領域 1 無効信号入力回路 1 の診断信号未検出です。	3	セーフティモーション I/O の監視領域 1 無効信号入力回路 1 で診断信号の未検出を検出しました。	監視領域 1 無効信号の短絡・地絡や、2 系統間の誤接続がないか、接続を確認してください。 接続が問題ない場合は、セーフティモーション入力コネクタを外してロボットコントローラの電源を再立ち上げし、エラーが発生しなくなる場合には、接続を再確認してください。 それでも解決しない場合は、エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
834A1365		監視領域 1 無効信号入力回路 2 の診断信号未検出です。	3	セーフティモーション I/O の監視領域 1 無効信号入力回路 2 で診断信号の未検出を検出しました。	監視領域 1 無効信号の短絡・地絡や、2 系統間の誤接続がないか、接続を確認してください。 接続が問題ない場合は、セーフティモーション入力コネクタを外してロボットコントローラの電源を再立ち上げし、エラーが発生しなくなる場合には、接続を再確認してください。 それでも解決しない場合は、エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
834A1366		監視領域 1 無効信号入力回路 1 の診断信号異常です。	3	セーフティモーション I/O の監視領域 1 無効信号入力回路 1 で診断信号の異常を検出しました。	監視領域 1 無効信号の短絡・地絡や、2 系統間の誤接続がないか、接続を確認してください。 接続が問題ない場合は、セーフティモーション入力コネクタを外してロボットコントローラの電源を再立ち上げし、エラーが発生しなくなる場合には、接続を再確認してください。 それでも解決しない場合は、エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
834A1367		監視領域 1 無効信号入力回路 2 の診断信号異常です。	3	セーフティモーション I/O の監視領域 1 無効信号入力回路 2 で診断信号の異常を検出しました。	監視領域 1 無効信号の短絡・地絡や、2 系統間の誤接続がないか、接続を確認してください。 接続が問題ない場合は、セーフティモーション入力コネクタを外してロボットコントローラの電源を再立ち上げし、エラーが発生しなくなる場合には、接続を再確認してください。 それでも解決しない場合は、エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。

コード	RC7 コード	メッセージ	ﾚﾍﾞﾙ	説明	復帰処置
834A1368		監視領域 2 無効信号入力回路 1 の診断信号未検出です。	3	セーフティモーション I/O の監視領域 2 無効信号入力回路 1 で診断信号の未検出を検出しました。	監視領域 2 無効信号の短絡・地絡や、2 系統間の誤接続がないか、接続を確認してください。 接続が問題ない場合は、セーフティモーション入力コネクタを外してロボットコントローラの電源を再立ち上げし、エラーが発生しなくなる場合には、接続を再確認してください。 それでも解決しない場合は、エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
834A1369		監視領域 2 無効信号入力回路 2 の診断信号未検出です。	3	セーフティモーション I/O の監視領域 2 無効信号入力回路 2 で診断信号の未検出を検出しました。	監視領域 2 無効信号の短絡・地絡や、2 系統間の誤接続がないか、接続を確認してください。 接続が問題ない場合は、セーフティモーション入力コネクタを外してロボットコントローラの電源を再立ち上げし、エラーが発生しなくなる場合には、接続を再確認してください。 それでも解決しない場合は、エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
834A136A		監視領域 2 無効信号入力回路 1 の診断信号異常です。	3	セーフティモーション I/O の監視領域 2 無効信号入力回路 1 で診断信号の異常を検出しました。	監視領域 2 無効信号の短絡・地絡や、2 系統間の誤接続がないか、接続を確認してください。 接続が問題ない場合は、セーフティモーション入力コネクタを外してロボットコントローラの電源を再立ち上げし、エラーが発生しなくなる場合には、接続を再確認してください。 それでも解決しない場合は、エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
834A136B		監視領域 2 無効信号入力回路 2 の診断信号異常です。	3	セーフティモーション I/O の監視領域 2 無効信号入力回路 2 で診断信号の異常を検出しました。	監視領域 2 無効信号の短絡・地絡や、2 系統間の誤接続がないか、接続を確認してください。 接続が問題ない場合は、セーフティモーション入力コネクタを外してロボットコントローラの電源を再立ち上げし、エラーが発生しなくなる場合には、接続を再確認してください。 それでも解決しない場合は、エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。

コード	RC7コード	メッセージ	ﾚﾍﾞﾙ	説明	復帰処置
834A136C		監視領域 3 無効信号入力回路 1 の診断信号未検出です。	3	セーフティモーション I/O の監視領域 3 無効信号入力回路 1 で診断信号の未検出を検出しました。	監視領域 3 無効信号の短絡・地絡や、2 系統間の誤接続がないか、接続を確認してください。 接続が問題ない場合は、セーフティモーション入力コネクタを外してロボットコントローラの電源を再立ち上げし、エラーが発生しなくなる場合には、接続を再確認してください。 それでも解決しない場合は、エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
834A136D		監視領域 3 無効信号入力回路 2 の診断信号未検出です。	3	セーフティモーション I/O の監視領域 3 無効信号入力回路 2 で診断信号の未検出を検出しました。	監視領域 3 無効信号の短絡・地絡や、2 系統間の誤接続がないか、接続を確認してください。 接続が問題ない場合は、セーフティモーション入力コネクタを外してロボットコントローラの電源を再立ち上げし、エラーが発生しなくなる場合には、接続を再確認してください。 それでも解決しない場合は、エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
834A136E		監視領域 3 無効信号入力回路 1 の診断信号異常です。	3	セーフティモーション I/O の監視領域 3 無効信号入力回路 1 で診断信号の異常を検出しました。	監視領域 3 無効信号の短絡・地絡や、2 系統間の誤接続がないか、接続を確認してください。 接続が問題ない場合は、セーフティモーション入力コネクタを外してロボットコントローラの電源を再立ち上げし、エラーが発生しなくなる場合には、接続を再確認してください。 それでも解決しない場合は、エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
834A136F		監視領域 3 無効信号入力回路 2 の診断信号異常です。	3	セーフティモーション I/O の監視領域 3 無効信号入力回路 2 で診断信号の異常を検出しました。	監視領域 3 無効信号の短絡・地絡や、2 系統間の誤接続がないか、接続を確認してください。 接続が問題ない場合は、セーフティモーション入力コネクタを外してロボットコントローラの電源を再立ち上げし、エラーが発生しなくなる場合には、接続を再確認してください。 それでも解決しない場合は、エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。

コード	RC7コード	メッセージ	ﾚﾍﾞﾙ	説明	復帰処置
834A1370		監視無効信号入力回路 1 の診断信号未検出です。	3	セーフティモーション I/O の監視無効信号入力回路 1 で診断信号の未検出を検出しました。	監視無効信号の短絡・地絡や、2 系統間の誤接続がないか、接続を確認してください。 接続が問題ない場合は、セーフティモーション入力コネクタを外してロボットコントローラの電源を再立ち上げし、エラーが発生しなくなる場合には、接続を再確認してください。 それでも解決しない場合は、エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
834A1371		監視無効信号入力回路 2 の診断信号未検出です。	3	セーフティモーション I/O の監視無効信号入力回路 2 で診断信号の未検出を検出しました。	監視無効信号の短絡・地絡や、2 系統間の誤接続がないか、接続を確認してください。 接続が問題ない場合は、セーフティモーション入力コネクタを外してロボットコントローラの電源を再立ち上げし、エラーが発生しなくなる場合には、接続を再確認してください。 それでも解決しない場合は、エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
834A1372		監視無効信号入力回路 1 の診断信号異常です。	3	セーフティモーション I/O の監視無効信号入力回路 1 で診断信号の異常を検出しました。	監視無効信号の短絡・地絡や、2 系統間の誤接続がないか、接続を確認してください。 接続が問題ない場合は、セーフティモーション入力コネクタを外してロボットコントローラの電源を再立ち上げし、エラーが発生しなくなる場合には、接続を再確認してください。 それでも解決しない場合は、エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
834A1373		監視無効信号入力回路 2 の診断信号異常です。	3	セーフティモーション I/O の監視無効信号入力回路 2 で診断信号の異常を検出しました。	監視無効信号の短絡・地絡や、2 系統間の誤接続がないか、接続を確認してください。 接続が問題ない場合は、セーフティモーション入力コネクタを外してロボットコントローラの電源を再立ち上げし、エラーが発生しなくなる場合には、接続を再確認してください。 それでも解決しない場合は、エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。

コード	RC7 コード	メッセージ	ﾚﾍﾞﾙ	説明	復帰処置
834A1374		SS1 信号入力回路 1 の診断信号未検出です。	3	セーフティモーション I/O の SS1 信号入力回路 1 で診断信号の未検出を検出しました。	SS1 信号の短絡・地絡や、2 系統間の誤接続がないか、接続を確認してください。 接続が問題ない場合は、セーフティモーション入力コネクタを外してロボットコントローラの電源を再立ち上げし、エラーが発生しなくなる場合には、接続を再確認してください。 それでも解決しない場合は、エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
834A1375		SS1 信号入力回路 2 の診断信号未検出です。	3	セーフティモーション I/O の SS1 信号入力回路 2 で診断信号の未検出を検出しました。	SS1 信号の短絡・地絡や、2 系統間の誤接続がないか、接続を確認してください。 接続が問題ない場合は、セーフティモーション入力コネクタを外してロボットコントローラの電源を再立ち上げし、エラーが発生しなくなる場合には、接続を再確認してください。 それでも解決しない場合は、エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
834A1376		SS1 信号入力回路 1 の診断信号異常です。	3	セーフティモーション I/O の SS1 信号入力回路 1 で診断信号の異常を検出しました。	SS1 信号の短絡・地絡や、2 系統間の誤接続がないか、接続を確認してください。 接続が問題ない場合は、セーフティモーション入力コネクタを外してロボットコントローラの電源を再立ち上げし、エラーが発生しなくなる場合には、接続を再確認してください。 それでも解決しない場合は、エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
834A1377		SS1 信号入力回路 2 の診断信号異常です。	3	セーフティモーション I/O の SS1 信号入力回路 2 で診断信号の異常を検出しました。	SS1 信号の短絡・地絡や、2 系統間の誤接続がないか、接続を確認してください。 接続が問題ない場合は、セーフティモーション入力コネクタを外してロボットコントローラの電源を再立ち上げし、エラーが発生しなくなる場合には、接続を再確認してください。 それでも解決しない場合は、エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。

コード	RC7 コード	メッセージ	ﾚﾍﾞﾙ	説明	復帰処置
834A1378		基準位置確認信号入力回路 1 の診断信号未検出です。	3	セーフティモーション I/O の基準位置確認信号入力回路 1 で診断信号の未検出を検出しました。	基準位置確認信号の短絡・地絡や、2 系統間の誤接続がないか、接続を確認してください。 接続が問題ない場合は、セーフティモーション入力コネクタを外してロボットコントローラの電源を再立ち上げし、エラーが発生しなくなる場合には、接続を再確認してください。 それでも解決しない場合は、エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
834A1379		基準位置確認信号入力回路 2 の診断信号未検出です。	3	セーフティモーション I/O の基準位置確認信号入力回路 2 で診断信号の未検出を検出しました。	基準位置確認信号の短絡・地絡や、2 系統間の誤接続がないか、接続を確認してください。 接続が問題ない場合は、セーフティモーション入力コネクタを外してロボットコントローラの電源を再立ち上げし、エラーが発生しなくなる場合には、接続を再確認してください。 それでも解決しない場合は、エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
834A137A		基準位置確認信号入力回路 1 の診断信号異常です。	3	セーフティモーション I/O の基準位置確認信号入力回路 1 で診断信号の異常を検出しました。	基準位置確認信号の短絡・地絡や、2 系統間の誤接続がないか、接続を確認してください。 接続が問題ない場合は、セーフティモーション入力コネクタを外してロボットコントローラの電源を再立ち上げし、エラーが発生しなくなる場合には、接続を再確認してください。 それでも解決しない場合は、エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
834A137B		基準位置確認信号入力回路 2 の診断信号異常です。	3	セーフティモーション I/O の基準位置確認信号入力回路 2 で診断信号の異常を検出しました。	基準位置確認信号の短絡・地絡や、2 系統間の誤接続がないか、接続を確認してください。 接続が問題ない場合は、セーフティモーション入力コネクタを外してロボットコントローラの電源を再立ち上げし、エラーが発生しなくなる場合には、接続を再確認してください。 それでも解決しない場合は、エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。

コード	RC7 コード	メッセージ	ﾚﾍﾞﾙ	説明	復帰処置
854A1380		STO モニタ信号出力回路 1 の診断信号未検出です。	5	セーフティ I/O の STO モニタ信号出力回路 1 で診断信号の未検出を検出しました。	Mini I/O 用電源が外部電源設定（出荷時の初期値）で外部電源が供給されていない場合、このエラーが発生します。電源を確認してください。 STO モニタ信号の短絡・地絡や、2 系統間の誤接続がないか、接続を確認してください。 それでも解決しない場合は、エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
854A1381		STO モニタ信号出力回路 2 の診断信号未検出です。	5	セーフティ I/O の STO モニタ信号出力回路 2 で診断信号の未検出を検出しました。	Mini I/O 用電源が外部電源設定（出荷時の初期値）で外部電源が供給されていない場合、このエラーが発生します。電源を確認してください。 STO モニタ信号の短絡・地絡や、2 系統間の誤接続がないか、接続を確認してください。 それでも解決しない場合は、エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
854A1382		STO モニタ信号出力回路 1 の診断信号異常です。	5	セーフティ I/O の STO モニタ信号出力回路 1 で診断信号の異常を検出しました。	STO モニタ信号の短絡・地絡や、2 系統間の誤接続がないか、接続を確認してください。 接続が問題ない場合は、Mini I/O コネクタを外してロボットコントローラの電源を再立ち上げし、エラーが発生しなくなる場合には、接続を再確認してください。 それでも解決しない場合は、エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
854A1383		STO モニタ信号出力回路 2 の診断信号異常です。	5	セーフティ I/O の STO モニタ信号出力回路 2 で診断信号の異常を検出しました。	STO モニタ信号の短絡・地絡や、2 系統間の誤接続がないか、接続を確認してください。 接続が問題ない場合は、Mini I/O コネクタを外してロボットコントローラの電源を再立ち上げし、エラーが発生しなくなる場合には、接続を再確認してください。 それでも解決しない場合は、エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
854A1384		自動モード信号出力回路 1 の診断信号未検出です。	5	セーフティ I/O の自動モード信号出力回路 1 で診断信号の未検出を検出しました。	Mini I/O 用電源が外部電源設定（出荷時の初期値）で外部電源が供給されていない場合、このエラーが発生します。電源を確認してください。 自動モード信号の短絡・地絡や、2 系統間の誤接続がないか、接続を確認してください。 それでも解決しない場合は、エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。

コード	RC7 コード	メッセージ	ﾚﾍﾞﾙ	説明	復帰処置
854A1385		自動モード信号出力回路 2 の診断信号未検出です。	5	セーフティ I/O の自動モード信号出力回路 2 で診断信号の未検出を検出しました。	Mini I/O 用電源が外部電源設定（出荷時の初期値）で外部電源が供給されていない場合、このエラーが発生します。電源を確認してください。 自動モード信号の短絡・地絡や、2 系統間の誤接続がないか、接続を確認してください。 それでも解決しない場合は、エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
854A1386		自動モード信号出力回路 1 の診断信号異常です。	5	セーフティ I/O の自動モード信号出力回路 1 で診断信号の異常を検出しました。	自動モード信号の短絡・地絡や、2 系統間の誤接続がないか、接続を確認してください。 接続が問題ない場合は、Mini I/O コネクタを外してロボットコントローラの電源を再立ち上げし、エラーが発生しなくなる場合には、接続を再確認してください。 それでも解決しない場合は、エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
854A1387		自動モード信号出力回路 2 の診断信号異常です。	5	セーフティ I/O の自動モード信号出力回路 2 で診断信号の異常を検出しました。	自動モード信号の短絡・地絡や、2 系統間の誤接続がないか、接続を確認してください。 接続が問題ない場合は、Mini I/O コネクタを外してロボットコントローラの電源を再立ち上げし、エラーが発生しなくなる場合には、接続を再確認してください。 それでも解決しない場合は、エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
854A13B0		STO モニタ回路異常です。	5	セーフティ I/O の STO モニタ回路で異常を検出しました。	エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
854A13B1		STO モニタで溶着を検出しました。	5	セーフティ I/O の STO モニタ回路で溶着を検出しました。	エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
854A13C0		SLP 信号出力回路 1 の診断信号未検出です。	5	セーフティモーション I/O の SLP 信号出力回路 1 で診断信号の未検出を検出しました。	Mini I/O 用電源が外部電源設定（出荷時の初期値）で外部電源が供給されていない場合、このエラーが発生します。電源を確認してください。 SLP 信号の短絡・地絡や、2 系統間の誤接続がないか、接続を確認してください。 それでも解決しない場合は、エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。

コード	RC7 コード	メッセージ	ﾚﾍﾞﾙ	説明	復帰処置
854A13C1		SLP 信号出力回路 2 の診断信号未検出です。	5	セーフティモーション I/O の SLP 信号出力回路 2 で診断信号の未検出を検出しました。	Mini I/O 用電源が外部電源設定（出荷時の初期値）で外部電源が供給されていない場合、このエラーが発生します。電源を確認してください。 SLP 信号の短絡・地絡や、2 系統間の誤接続がないか、接続を確認してください。 それでも解決しない場合は、エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
854A13C2		SLP 信号出力回路 1 の診断信号異常です。	5	セーフティモーション I/O の SLP 信号出力回路 1 で診断信号の異常を検出しました。	SLP 信号の短絡・地絡や、2 系統間の誤接続がないか、接続を確認してください。 接続が問題ない場合は、セーフティモーション出力コネクタを外してロボットコントローラの電源を再立ち上げし、エラーが発生しなくなる場合には、接続を再確認してください。 それでも解決しない場合は、エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
854A13C3		SLP 信号出力回路 2 の診断信号異常です。	5	セーフティモーション I/O の SLP 信号出力回路 2 で診断信号の異常を検出しました。	SLP 信号の短絡・地絡や、2 系統間の誤接続がないか、接続を確認してください。 接続が問題ない場合は、セーフティモーション出力コネクタを外してロボットコントローラの電源を再立ち上げし、エラーが発生しなくなる場合には、接続を再確認してください。 それでも解決しない場合は、エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
854A13C4		RSM1 信号出力回路 1 の診断信号未検出です。	5	セーフティモーション I/O の RSM1 信号出力回路 1 で診断信号の未検出を検出しました。	Mini I/O 用電源が外部電源設定（出荷時の初期値）で外部電源が供給されていない場合、このエラーが発生します。電源を確認してください。 RSM1 信号の短絡・地絡や、2 系統間の誤接続がないか、接続を確認してください。 それでも解決しない場合は、エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。

コード	RC7 コード	メッセージ	ﾚﾍﾞﾙ	説明	復帰処置
854A13C5		RSM1 信号出力回路 2 の診断信号未検出です。	5	セーフティモーション I/O の RSM1 信号出力回路 2 で診断信号の未検出を検出しました。	Mini I/O 用電源が外部電源設定（出荷時の初期値）で外部電源が供給されていない場合、このエラーが発生します。電源を確認してください。 RSM1 信号の短絡・地絡や、2 系統間の誤接続がないか、接続を確認してください。 それでも解決しない場合は、エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
854A13C6		RSM1 信号出力回路 1 の診断信号異常です。	5	セーフティモーション I/O の RSM1 信号出力回路 1 で診断信号の異常を検出しました。	RSM1 信号の短絡・地絡や、2 系統間の誤接続がないか、接続を確認してください。 接続が問題ない場合は、セーフティモーション出力コネクタを外してロボットコントローラの電源を再立ち上げし、エラーが発生しなくなる場合には、接続を再確認してください。 それでも解決しない場合は、エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
854A13C7		RSM1 信号出力回路 2 の診断信号異常です。	5	セーフティモーション I/O の RSM1 信号出力回路 2 で診断信号の異常を検出しました。	RSM1 信号の短絡・地絡や、2 系統間の誤接続がないか、接続を確認してください。 接続が問題ない場合は、セーフティモーション出力コネクタを外してロボットコントローラの電源を再立ち上げし、エラーが発生しなくなる場合には、接続を再確認してください。 それでも解決しない場合は、エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
854A13C8		RSM2 信号出力回路 1 の診断信号未検出です。	5	セーフティモーション I/O の RSM2 信号出力回路 1 で診断信号の未検出を検出しました。	Mini I/O 用電源が外部電源設定（出荷時の初期値）で外部電源が供給されていない場合、このエラーが発生します。電源を確認してください。 RSM2 信号の短絡・地絡や、2 系統間の誤接続がないか、接続を確認してください。 それでも解決しない場合は、エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。

コード	RC7 コード	メッセージ	ﾚﾍﾞﾙ	説明	復帰処置
854A13C9		RSM2 信号出力回路 2 の診断信号未検出です。	5	セーフティモーション I/O の RSM2 信号出力回路 2 で診断信号の未検出を検出しました。	Mini I/O 用電源が外部電源設定（出荷時の初期値）で外部電源が供給されていない場合、このエラーが発生します。電源を確認してください。 RSM2 信号の短絡・地絡や、2 系統間の誤接続がないか、接続を確認してください。 それでも解決しない場合は、エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
854A13CA		RSM2 信号出力回路 1 の診断信号異常です。	5	セーフティモーション I/O の RSM2 信号出力回路 1 で診断信号の異常を検出しました。	RSM2 信号の短絡・地絡や、2 系統間の誤接続がないか、接続を確認してください。 接続が問題ない場合は、セーフティモーション出力コネクタを外してロボットコントローラの電源を再立ち上げし、エラーが発生しなくなる場合には、接続を再確認してください。 それでも解決しない場合は、エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
854A13CB		RSM2 信号出力回路 2 の診断信号異常です。	5	セーフティモーション I/O の RSM2 信号出力回路 2 で診断信号の異常を検出しました。	RSM2 信号の短絡・地絡や、2 系統間の誤接続がないか、接続を確認してください。 接続が問題ない場合は、セーフティモーション出力コネクタを外してロボットコントローラの電源を再立ち上げし、エラーが発生しなくなる場合には、接続を再確認してください。 それでも解決しない場合は、エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
854A13CC		RSM3 信号出力回路 1 の診断信号未検出です。	5	セーフティモーション I/O の RSM3 信号出力回路 1 で診断信号の未検出を検出しました。	Mini I/O 用電源が外部電源設定（出荷時の初期値）で外部電源が供給されていない場合、このエラーが発生します。電源を確認してください。 RSM3 信号の短絡・地絡や、2 系統間の誤接続がないか、接続を確認してください。 それでも解決しない場合は、エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。

コード	RC7 コード	メッセージ	ﾚﾍﾞﾙ	説明	復帰処置
854A13CD		RSM3 信号出力回路 2 の診断信号未検出です。	5	セーフティモーション I/O の RSM3 信号出力回路 2 で診断信号の未検出を検出しました。	Mini I/O 用電源が外部電源設定（出荷時の初期値）で外部電源が供給されていない場合、このエラーが発生します。電源を確認してください。 RSM3 信号の短絡・地絡や、2 系統間の誤接続がないか、接続を確認してください。 それでも解決しない場合は、エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
854A13CE		RSM3 信号出力回路 1 の診断信号異常です。	5	セーフティモーション I/O の RSM3 信号出力回路 1 で診断信号の異常を検出しました。	RSM3 信号の短絡・地絡や、2 系統間の誤接続がないか、接続を確認してください。 接続が問題ない場合は、セーフティモーション出力コネクタを外してロボットコントローラの電源を再立ち上げし、エラーが発生しなくなる場合には、接続を再確認してください。 それでも解決しない場合は、エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
854A13CF		RSM3 信号出力回路 2 の診断信号異常です。	5	セーフティモーション I/O の RSM3 信号出力回路 2 で診断信号の異常を検出しました。	RSM3 信号の短絡・地絡や、2 系統間の誤接続がないか、接続を確認してください。 接続が問題ない場合は、セーフティモーション出力コネクタを外してロボットコントローラの電源を再立ち上げし、エラーが発生しなくなる場合には、接続を再確認してください。 それでも解決しない場合は、エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
854A13D0		RPM 信号出力回路 1 の診断信号未検出です。	5	セーフティモーション I/O の RPM 信号出力回路 1 で診断信号の未検出を検出しました。	Mini I/O 用電源が外部電源設定（出荷時の初期値）で外部電源が供給されていない場合、このエラーが発生します。電源を確認してください。 RPM 信号の短絡・地絡や、2 系統間の誤接続がないか、接続を確認してください。 それでも解決しない場合は、エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。

コード	RC7 コード	メッセージ	ﾚﾍﾞﾙ	説明	復帰処置
854A13D1		RPM 信号出力回路 2 の診断信号未検出です。	5	セーフティモーション I/O の RPM 信号出力回路 2 で診断信号の未検出を検出しました。	Mini I/O 用電源が外部電源設定（出荷時の初期値）で外部電源が供給されていない場合、このエラーが発生します。電源を確認してください。 RPM 信号の短絡・地絡や、2 系統間の誤接続がないか、接続を確認してください。 それでも解決しない場合は、エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
854A13D2		RPM 信号出力回路 1 の診断信号異常です。	5	セーフティモーション I/O の RPM 信号出力回路 1 で診断信号の異常を検出しました。	RPM 信号の短絡・地絡や、2 系統間の誤接続がないか、接続を確認してください。 接続が問題ない場合は、セーフティモーション出力コネクタを外してロボットコントローラの電源を再立ち上げし、エラーが発生しなくなる場合には、接続を再確認してください。 それでも解決しない場合は、エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
854A13D3		RPM 信号出力回路 2 の診断信号異常です。	5	セーフティモーション I/O の RPM 信号出力回路 2 で診断信号の異常を検出しました。	RPM 信号の短絡・地絡や、2 系統間の誤接続がないか、接続を確認してください。 接続が問題ない場合は、セーフティモーション出力コネクタを外してロボットコントローラの電源を再立ち上げし、エラーが発生しなくなる場合には、接続を再確認してください。 それでも解決しない場合は、エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
854A13D4		SOS 信号出力回路 1 の診断信号未検出です。	5	セーフティモーション I/O の SOS 信号出力回路 1 で診断信号の未検出を検出しました。	Mini I/O 用電源が外部電源設定（出荷時の初期値）で外部電源が供給されていない場合、このエラーが発生します。電源を確認してください。 SOS 信号の短絡・地絡や、2 系統間の誤接続がないか、接続を確認してください。 それでも解決しない場合は、エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。

コード	RC7 コード	メッセージ	ﾚﾍﾞﾙ	説明	復帰処置
854A13D5		SOS 信号出力回路 2 の診断信号未検出です。	5	セーフティモーション I/O の SOS 信号出力回路 2 で診断信号の未検出を検出しました。	Mini I/O 用電源が外部電源設定（出荷時の初期値）で外部電源が供給されていない場合、このエラーが発生します。電源を確認してください。 SOS 信号の短絡・地絡や、2 系統間の誤接続がないか、接続を確認してください。 それでも解決しない場合は、エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
854A13D6		SOS 信号出力回路 1 の診断信号異常です。	5	セーフティモーション I/O の SOS 信号出力回路 1 で診断信号の異常を検出しました。	SOS 信号の短絡・地絡や、2 系統間の誤接続がないか、接続を確認してください。 接続が問題ない場合は、セーフティモーション出力コネクタを外してロボットコントローラの電源を再立ち上げし、エラーが発生しなくなる場合には、接続を再確認してください。 それでも解決しない場合は、エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
854A13D7		SOS 信号出力回路 2 の診断信号異常です。	5	セーフティモーション I/O の SOS 信号出力回路 2 で診断信号の異常を検出しました。	SOS 信号の短絡・地絡や、2 系統間の誤接続がないか、接続を確認してください。 接続が問題ない場合は、セーフティモーション出力コネクタを外してロボットコントローラの電源を再立ち上げし、エラーが発生しなくなる場合には、接続を再確認してください。 それでも解決しない場合は、エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
854A13D8		基準位置確認信号出力回路 1 の診断信号未検出です。	5	セーフティモーション I/O の基準位置確認信号出力回路 1 で診断信号の未検出を検出しました。	Mini I/O 用電源が外部電源設定（出荷時の初期値）で外部電源が供給されていない場合、このエラーが発生します。電源を確認してください。 基準位置確認信号の短絡・地絡や、2 系統間の誤接続がないか、接続を確認してください。 それでも解決しない場合は、エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。

コード	RC7 コード	メッセージ	ﾚﾍﾞﾙ	説明	復帰処置
854A13D9		基準位置確認信号出力回路 2 の診断信号未検出です。	5	セーフティモーション I/O の基準位置確認信号出力回路 2 で診断信号の未検出を検出しました。	Mini I/O 用電源が外部電源設定（出荷時の初期値）で外部電源が供給されていない場合、このエラーが発生します。電源を確認してください。 基準位置確認信号の短絡・地絡や、2 系統間の誤接続がないか、接続を確認してください。 それでも解決しない場合は、エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
854A13DA		基準位置確認信号出力回路 1 の診断信号異常です。	5	セーフティモーション I/O の基準位置確認信号出力回路 1 で診断信号の異常を検出しました。	基準位置確認信号の短絡・地絡や、2 系統間の誤接続がないか、接続を確認してください。 接続が問題ない場合は、セーフティモーション出力コネクタを外してロボットコントローラの電源を再立ち上げし、エラーが発生しなくなる場合には、接続を再確認してください。 それでも解決しない場合は、エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
854A13DB		基準位置確認信号出力回路 2 の診断信号異常です。	5	セーフティモーション I/O の基準位置確認信号出力回路 2 で診断信号の異常を検出しました。	基準位置確認信号の短絡・地絡や、2 系統間の誤接続がないか、接続を確認してください。 接続が問題ない場合は、セーフティモーション出力コネクタを外してロボットコントローラの電源を再立ち上げし、エラーが発生しなくなる場合には、接続を再確認してください。 それでも解決しない場合は、エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
854A1400		モータ ON イネーブル回路異常です。(1)	5	モータ ON イネーブル回路の異常を検出しました。	エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
854A1401		モータ ON イネーブル回路異常です。(2)	5	モータ ON イネーブル回路の異常を検出しました。	エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
854A1402		モータ ON イネーブル回路異常です。(BUFF)	5	モータ ON イネーブル回路の異常を検出しました。	エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
854A1500		安全監視回路部の電源電圧超過です。(1.1V)	5	安全監視回路部の電源電圧の超過を検出しました。	エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
854A1501		安全監視回路部の電源電圧超過です。(1.8V)	5	安全監視回路部の電源電圧の超過を検出しました。	エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
854A1503		安全監視回路部の電源電圧超過です。(2.5V)	5	安全監視回路部の電源電圧の超過を検出しました。	エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。

コード	RC7 コード	メッセージ	ﾚﾍﾞﾙ	説明	復帰処置
854A1504		安全監視回路部の電源電圧超過です。(3.3V)	5	安全監視回路部の電源電圧の超過を検出しました。	エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
854A1505		安全監視回路部の電源電圧超過です。(5V)	5	安全監視回路部の電源電圧の超過を検出しました。	エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
854A1508		安全監視回路部の電源電圧低下です。(1.1V)	5	安全監視回路部の電源電圧の低下を検出しました。	エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
854A1509		安全監視回路部の電源電圧低下です。(1.8V)	5	安全監視回路部の電源電圧の低下を検出しました。	エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
854A150B		安全監視回路部の電源電圧低下です。(2.5V)	5	安全監視回路部の電源電圧の低下を検出しました。	エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
854A150C		安全監視回路部の電源電圧低下です。(3.3V)	5	安全監視回路部の電源電圧の低下を検出しました。	エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
854A150D		安全監視回路部の電源電圧低下です。(5V)	5	安全監視回路部の電源電圧の低下を検出しました。	エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
854A1510		安全監視回路部の電源電圧超過診断回路異常です。(1.1V)	5	安全監視回路部の電源電圧超過検出回路の異常を検出しました。	エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
854A1511		安全監視回路部の電源電圧超過診断回路異常です。(1.8V)	5	安全監視回路部の電源電圧超過検出回路の異常を検出しました。	エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
854A1513		安全監視回路部の電源電圧超過診断回路異常です。(2.5V)	5	安全監視回路部の電源電圧超過検出回路の異常を検出しました。	エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
854A1514		安全監視回路部の電源電圧超過診断回路異常です。(3.3V)	5	安全監視回路部の電源電圧超過検出回路の異常を検出しました。	エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
854A1515		安全監視回路部の電源電圧超過診断回路異常です。(5V)	5	安全監視回路部の電源電圧超過検出回路の異常を検出しました。	エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
854A1518		安全監視回路部の電源電圧低下診断回路異常です。(1.1V)	5	安全監視回路部の電源電圧低下検出回路の異常を検出しました。	エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
854A1519		安全監視回路部の電源電圧低下診断回路異常です。(1.8V)	5	安全監視回路部の電源電圧低下検出回路の異常を検出しました。	エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
854A151B		安全監視回路部の電源電圧低下診断回路異常です。(2.5V)	5	安全監視回路部の電源電圧低下検出回路の異常を検出しました。	エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
854A151C		安全監視回路部の電源電圧低下診断回路異常です。(3.3V)	5	安全監視回路部の電源電圧低下検出回路の異常を検出しました。	エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
854A151D		安全監視回路部の電源電圧低下診断回路異常です。(5V)	5	安全監視回路部の電源電圧低下検出回路の異常を検出しました。	エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
854A1600		安全監視デバイスのウォッチドッグタイマ異常です。	5	安全監視デバイスがウォッチドッグタイマ異常を検出しました。	エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。

コード	RC7 コード	メッセージ	ﾚﾍﾞﾙ	説明	復帰処置
854A1608		安全監視デバイスのウォッチドッグタイマ回路異常です。	5	安全監視デバイスのウォッチドッグタイマ回路異常を検出しました。	エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
854A1700		STO レジスタのクロスモニタ異常です。	5	安全監視デバイスで STO レジスタの不一致を検出しました。	セーフティパラメータを確認し、再送してください。 それでも解決しない場合は、エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
854A1701		SS1 レジスタのクロスモニタ異常です。	5	安全監視デバイスで SS1 レジスタの不一致を検出しました。	セーフティパラメータを確認し、再送してください。 それでも解決しない場合は、エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
854A1702		INT-ST レジスタのクロスモニタ異常です。	5	安全監視デバイスで INT-ST レジスタの不一致を検出しました。	セーフティパラメータを確認し、再送してください。 それでも解決しない場合は、エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
854A1703		MODE レジスタのクロスモニタ異常です。	5	安全監視デバイスで MODE レジスタの不一致を検出しました。	セーフティパラメータを確認し、再送してください。 それでも解決しない場合は、エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
854A1708		シーケンス番号のクロスモニタ異常です。	5	安全監視デバイスでシーケンス番号の不一致を検出しました。	セーフティパラメータを確認し、再送してください。 それでも解決しない場合は、エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
854A1709		シーケンスモニタ実行時間のクロスモニタ異常です。	5	安全監視デバイスでシーケンスモニタ実行時間の不一致を検出しました。	セーフティパラメータを確認し、再送してください。 それでも解決しない場合は、エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
854A1710		ブレーキ診断設定のクロスモニタ異常です。	5	安全監視デバイスでブレーキ診断設定の不一致を検出しました。	セーフティパラメータを確認し、再送してください。 それでも解決しない場合は、エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
854A1718		自動モード SS1 タイマ設定のクロスモニタ異常です。	5	安全監視デバイスで自動モード SS1 タイマ設定の不一致を検出しました。	セーフティパラメータを確認し、再送してください。 それでも解決しない場合は、エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
854A171C		手動モード SS1 タイマ設定のクロスモニタ異常です。	5	安全監視デバイスで手動モード SS1 タイマ設定の不一致を検出しました。	セーフティパラメータを確認し、再送してください。 それでも解決しない場合は、エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
854A1720		ブレーキスイッチング設定のクロスモニタ異常です。	5	安全監視デバイスでブレーキスイッチング設定の不一致を検出しました。	セーフティパラメータを確認し、再送してください。 それでも解決しない場合は、エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
854A1733		自動イネーブル入力設定のクロスモニタ異常です。	5	安全監視デバイスで自動イネーブル入力設定の不一致を検出しました。	セーフティパラメータを確認し、再送してください。 それでも解決しない場合は、エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。

コード	RC7 コード	メッセージ	ﾚﾍﾞﾙ	説明	復帰処置
854A1740		SS2 入力設定のクロスモニタ異常です。	5	安全監視デバイスで SS2 入力設定の不一致を検出しました。	セーフティパラメータを確認し、再送してください。 それでも解決しない場合は、エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
854A1741		RSM1 入力設定のクロスモニタ異常です。	5	安全監視デバイスで RSM1 入力設定の不一致を検出しました。	セーフティパラメータを確認し、再送してください。 それでも解決しない場合は、エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
854A1742		RSM2 入力設定のクロスモニタ異常です。	5	安全監視デバイスで RSM2 入力設定の不一致を検出しました。	セーフティパラメータを確認し、再送してください。 それでも解決しない場合は、エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
854A1743		RSM3 入力設定のクロスモニタ異常です。	5	安全監視デバイスで RSM3 入力設定の不一致を検出しました。	セーフティパラメータを確認し、再送してください。 それでも解決しない場合は、エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
854A1744		ツール番号入力 0 設定のクロスモニタ異常です。	5	安全監視デバイスでツール番号入力 0 設定の不一致を検出しました。	セーフティパラメータを確認し、再送してください。 それでも解決しない場合は、エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
854A1745		ツール番号入力 1 設定のクロスモニタ異常です。	5	安全監視デバイスでツール番号入力 1 設定の不一致を検出しました。	セーフティパラメータを確認し、再送してください。 それでも解決しない場合は、エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
854A1746		ツール番号入力 2 設定のクロスモニタ異常です。	5	安全監視デバイスでツール番号入力 2 設定の不一致を検出しました。	セーフティパラメータを確認し、再送してください。 それでも解決しない場合は、エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
854A1747		ツール番号入力 3 設定のクロスモニタ異常です。	5	安全監視デバイスでツール番号入力 3 設定の不一致を検出しました。	セーフティパラメータを確認し、再送してください。 それでも解決しない場合は、エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
854A1748		監視領域 0 無効入力設定のクロスモニタ異常です。	5	安全監視デバイスで監視領域 0 無効入力設定の不一致を検出しました。	セーフティパラメータを確認し、再送してください。 それでも解決しない場合は、エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
854A1749		監視領域 1 無効入力設定のクロスモニタ異常です。	5	安全監視デバイスで監視領域 1 無効入力設定の不一致を検出しました。	セーフティパラメータを確認し、再送してください。 それでも解決しない場合は、エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
854A174A		監視領域 2 無効入力設定のクロスモニタ異常です。	5	安全監視デバイスで監視領域 2 無効入力設定の不一致を検出しました。	セーフティパラメータを確認し、再送してください。 それでも解決しない場合は、エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
854A174B		監視領域 3 無効入力設定のクロスモニタ異常です。	5	安全監視デバイスで監視領域 3 無効入力設定の不一致を検出しました。	セーフティパラメータを確認し、再送してください。 それでも解決しない場合は、エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。

コード	RC7 コード	メッセージ	ﾚﾍﾞﾙ	説明	復帰処置
854A174C		監視無効入力設定のクロスモニタ異常です。	5	安全監視デバイスで監視無効入力設定の不一致を検出しました。	セーフティパラメータを確認し、再送してください。 それでも解決しない場合は、エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
854A174D		SS1 入力設定のクロスモニタ異常です。	5	安全監視デバイスで SS1 入力設定の不一致を検出しました。	セーフティパラメータを確認し、再送してください。 それでも解決しない場合は、エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
854A174E		基準位置確認入力設定のクロスモニタ異常です。	5	安全監視デバイスで基準位置確認入力設定の不一致を検出しました。	セーフティパラメータを確認し、再送してください。 それでも解決しない場合は、エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
854A1750		エリアセンサ SS2 入力設定のクロスモニタ異常です。	5	安全監視デバイスでエリアセンサ SS2 入力設定の不一致を検出しました。	セーフティパラメータを確認し、再送してください。 それでも解決しない場合は、エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
854A1751		エリアセンサ RSM1 入力設定のクロスモニタ異常です。	5	安全監視デバイスでエリアセンサ RSM1 入力設定の不一致を検出しました。	セーフティパラメータを確認し、再送してください。 それでも解決しない場合は、エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
854A1752		エリアセンサ RSM2 入力設定のクロスモニタ異常です。	5	安全監視デバイスでエリアセンサ RSM2 入力設定の不一致を検出しました。	セーフティパラメータを確認し、再送してください。 それでも解決しない場合は、エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
854A1753		エリアセンサ RSM3 入力設定のクロスモニタ異常です。	5	安全監視デバイスでエリアセンサ RSM3 入力設定の不一致を検出しました。	セーフティパラメータを確認し、再送してください。 それでも解決しない場合は、エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
854A1754		エリアセンサ TOOL0 入力設定のクロスモニタ異常です。	5	安全監視デバイスでエリアセンサツール番号入力 0 設定の不一致を検出しました。	セーフティパラメータを確認し、再送してください。 それでも解決しない場合は、エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
854A1755		エリアセンサ TOOL1 入力設定のクロスモニタ異常です。	5	安全監視デバイスでエリアセンサツール番号入力 1 設定の不一致を検出しました。	セーフティパラメータを確認し、再送してください。 それでも解決しない場合は、エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
854A1756		エリアセンサ TOOL2 入力設定のクロスモニタ異常です。	5	安全監視デバイスでエリアセンサツール番号入力 2 設定の不一致を検出しました。	セーフティパラメータを確認し、再送してください。 それでも解決しない場合は、エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
854A1757		エリアセンサ TOOL3 入力設定のクロスモニタ異常です。	5	安全監視デバイスでエリアセンサツール番号入力 3 設定の不一致を検出しました。	セーフティパラメータを確認し、再送してください。 それでも解決しない場合は、エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
854A1758		エリアセンサ監視領域 0 無効入力設定のクロスモニタ異常です。	5	安全監視デバイスでエリアセンサ監視領域 0 無効入力設定の不一致を検出しました。	セーフティパラメータを確認し、再送してください。 それでも解決しない場合は、エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。

コード	RC7 コード	メッセージ	ﾚﾍﾞﾙ	説明	復帰処置
854A1759		エリアセンサ監視領域 1 無効入力設定のクロスモニタ異常です。	5	安全監視デバイスでエリアセンサ監視領域 1 無効入力設定の不一致を検出しました。	セーフティパラメータを確認し、再送してください。 それでも解決しない場合は、エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
854A175A		エリアセンサ監視領域 2 無効入力設定のクロスモニタ異常です。	5	安全監視デバイスでエリアセンサ監視領域 2 無効入力設定の不一致を検出しました。	セーフティパラメータを確認し、再送してください。 それでも解決しない場合は、エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
854A175B		エリアセンサ監視領域 3 無効入力設定のクロスモニタ異常です。	5	安全監視デバイスでエリアセンサ監視領域 3 無効入力設定の不一致を検出しました。	セーフティパラメータを確認し、再送してください。 それでも解決しない場合は、エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
854A175C		エリアセンサ監視無効入力設定のクロスモニタ異常です。	5	安全監視デバイスでエリアセンサ監視無効入力設定の不一致を検出しました。	セーフティパラメータを確認し、再送してください。 それでも解決しない場合は、エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
854A175D		エリアセンサ SS1 入力設定のクロスモニタ異常です。	5	安全監視デバイスでエリアセンサ SS1 入力設定の不一致を検出しました。	セーフティパラメータを確認し、再送してください。 それでも解決しない場合は、エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
854A175E		エリアセンサ基準位置確認入力設定のクロスモニタ異常です。	5	安全監視デバイスでエリアセンサ基準位置確認入力設定の不一致を検出しました。	セーフティパラメータを確認し、再送してください。 それでも解決しない場合は、エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
854A1760		自動モード出力設定のクロスモニタ異常です。	5	安全監視デバイスで自動モード出力設定の不一致を検出しました。	セーフティパラメータを確認し、再送してください。 それでも解決しない場合は、エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
854A1770		SLP 出力設定のクロスモニタ異常です。	5	安全監視デバイスで SLP 出力設定の不一致を検出しました。	セーフティパラメータを確認し、再送してください。 それでも解決しない場合は、エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
854A1771		RSM1 出力設定のクロスモニタ異常です。	5	安全監視デバイスで RSM1 出力設定の不一致を検出しました。	セーフティパラメータを確認し、再送してください。 それでも解決しない場合は、エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
854A1772		RSM2 出力設定のクロスモニタ異常です。	5	安全監視デバイスで RSM2 出力設定の不一致を検出しました。	セーフティパラメータを確認し、再送してください。 それでも解決しない場合は、エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
854A1773		RSM3 出力設定のクロスモニタ異常です。	5	安全監視デバイスで RSM3 出力設定の不一致を検出しました。	セーフティパラメータを確認し、再送してください。 それでも解決しない場合は、エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
854A1774		RPM 出力設定のクロスモニタ異常です。	5	安全監視デバイスで RPM 出力設定の不一致を検出しました。	セーフティパラメータを確認し、再送してください。 それでも解決しない場合は、エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。

コード	RC7 コード	メッセージ	ﾚﾍﾞﾙ	説明	復帰処置
854A1775		SOS 出力設定のクロスモニタ異常です。	5	安全監視デバイスで SOS 出力設定の不一致を検出しました。	セーフティパラメータを確認し、再送してください。 それでも解決しない場合は、エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
854A1776		基準位置確認出力設定のクロスモニタ異常です。	5	安全監視デバイスで基準位置確認出力設定の不一致を検出しました。	セーフティパラメータを確認し、再送してください。 それでも解決しない場合は、エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
854A1780		モータ ON バックチェックモニタのクロスモニタ異常です。	5	安全監視デバイスでモータ ON バックチェックモニタの不一致を検出しました。	エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
854A1784		ブレーキ解除バックチェックモニタのクロスモニタ異常です。	5	安全監視デバイスでブレーキ解除バックチェックモニタの不一致を検出しました。	エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
854A1790		エンコーダ通信設定のクロスモニタ異常です。	5	安全監視デバイスでエンコーダ通信設定の不一致を検出しました。	セーフティパラメータを確認し、再送してください。 それでも解決しない場合は、エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
834A17A0		非常停止入力信号のクロスモニタ異常です。	3	安全監視デバイスで非常停止入力信号の不一致を検出しました。	非常停止入力信号の短絡・地絡や、2 系統間の誤接続がないか、接続を確認してください。 接続が問題ない場合は、Mini I/O コネクタを外してロボットコントローラの電源を再立ち上げし、エラーが発生しなくなる場合には、接続を再確認してください。 それでも解決しない場合は、エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
834A17A1		デッドマンスイッチ入力信号のクロスモニタ異常です。	3	安全監視デバイスでデッドマンスイッチ入力信号の不一致を検出しました。	エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
834A17A2		自動イネーブル入力信号のクロスモニタ異常です。	3	安全監視デバイスで自動イネーブル信号の不一致を検出しました。	自動イネーブル入力信号の短絡・地絡や、2 系統間の誤接続がないか、接続を確認してください。 接続が問題ない場合は、Mini I/O コネクタを外してロボットコントローラの電源を再立ち上げし、エラーが発生しなくなる場合には、接続を再確認してください。 それでも解決しない場合は、エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
834A17A3		防護停止入力信号のクロスモニタ異常です。	3	安全監視デバイスで防護停止入力信号の不一致を検出しました。	防護停止入力信号の短絡・地絡や、2 系統間の誤接続がないか、接続を確認してください。 接続が問題ない場合は、Mini I/O コネクタを外してロボットコントローラの電源を再立ち上げし、エラーが発生しなくなる場合には、接続を再確認してください。 それでも解決しない場合は、エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。

コード	RC7 コード	メッセージ	ﾚﾍﾞﾙ	説明	復帰処置
834A17A4		手動・自動モード入力信号のクロスモニタ異常です。	3	安全監視デバイスで手動・自動モード入力信号の不一致を検出しました。	エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
834A17B0		SS2 入力信号のクロスモニタ異常です。	3	安全監視デバイスで SS2 入力信号の不一致を検出しました。	SS2 信号の短絡・地絡や、2 系統間の誤接続がないか、接続を確認してください。 接続が問題ない場合は、セーフティモーション入力コネクタを外してロボットコントローラの電源を再立ち上げし、エラーが発生しなくなる場合には、接続を再確認してください。 それでも解決しない場合は、エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
834A17B1		RSM1 入力信号のクロスモニタ異常です。	3	安全監視デバイスで RSM1 入力信号の不一致を検出しました。	RSM1 信号の短絡・地絡や、2 系統間の誤接続がないか、接続を確認してください。 接続が問題ない場合は、セーフティモーション入力コネクタを外してロボットコントローラの電源を再立ち上げし、エラーが発生しなくなる場合には、接続を再確認してください。 それでも解決しない場合は、エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
834A17B2		RSM2 入力信号のクロスモニタ異常です。	3	安全監視デバイスで RSM2 入力信号の不一致を検出しました。	RSM2 信号の短絡・地絡や、2 系統間の誤接続がないか、接続を確認してください。 接続が問題ない場合は、セーフティモーション入力コネクタを外してロボットコントローラの電源を再立ち上げし、エラーが発生しなくなる場合には、接続を再確認してください。 それでも解決しない場合は、エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
834A17B3		RSM3 入力信号のクロスモニタ異常です。	3	安全監視デバイスで RSM3 入力信号の不一致を検出しました。	RSM3 信号の短絡・地絡や、2 系統間の誤接続がないか、接続を確認してください。 接続が問題ない場合は、セーフティモーション入力コネクタを外してロボットコントローラの電源を再立ち上げし、エラーが発生しなくなる場合には、接続を再確認してください。 それでも解決しない場合は、エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。

コード	RC7コード	メッセージ	ﾚﾍﾞﾙ	説明	復帰処置
834A17B4		ツール番号入力 0 信号のクロスモニタ異常です。	3	安全監視デバイスでツール番号入力 0 信号の不一致を検出しました。	ツール番号入力 0 信号の短絡・地絡や、2 系統間の誤接続がないか、接続を確認してください。 接続が問題ない場合は、セーフティモーション入力コネクタを外してロボットコントローラの電源を再立ち上げし、エラーが発生しなくなる場合には、接続を再確認してください。 それでも解決しない場合は、エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
834A17B5		ツール番号入力 1 信号のクロスモニタ異常です。	3	安全監視デバイスでツール番号入力 1 信号の不一致を検出しました。	ツール番号入力 1 信号の短絡・地絡や、2 系統間の誤接続がないか、接続を確認してください。 接続が問題ない場合は、セーフティモーション入力コネクタを外してロボットコントローラの電源を再立ち上げし、エラーが発生しなくなる場合には、接続を再確認してください。 それでも解決しない場合は、エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
834A17B6		ツール番号入力 2 信号のクロスモニタ異常です。	3	安全監視デバイスでツール番号入力 2 信号の不一致を検出しました。	ツール番号入力 2 信号の短絡・地絡や、2 系統間の誤接続がないか、接続を確認してください。 接続が問題ない場合は、セーフティモーション入力コネクタを外してロボットコントローラの電源を再立ち上げし、エラーが発生しなくなる場合には、接続を再確認してください。 それでも解決しない場合は、エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
834A17B7		ツール番号入力 3 信号のクロスモニタ異常です。	3	安全監視デバイスでツール番号入力 3 信号の不一致を検出しました。	ツール番号入力 3 信号の短絡・地絡や、2 系統間の誤接続がないか、接続を確認してください。 接続が問題ない場合は、セーフティモーション入力コネクタを外してロボットコントローラの電源を再立ち上げし、エラーが発生しなくなる場合には、接続を再確認してください。 それでも解決しない場合は、エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。

コード	RC7コード	メッセージ	ﾚﾍﾞﾙ	説明	復帰処置
834A17B8		監視領域 0 無効入力信号のクロスモニタ異常です。	3	安全監視デバイスで監視領域 0 無効入力信号の不一致を検出しました。	監視領域 0 無効信号の短絡・地絡や、2 系統間の誤接続がないか、接続を確認してください。 接続が問題ない場合は、セーフティモーション入力コネクタを外してロボットコントローラの電源を再立ち上げし、エラーが発生しなくなる場合には、接続を再確認してください。 それでも解決しない場合は、エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
834A17B9		監視領域 1 無効入力信号のクロスモニタ異常です。	3	安全監視デバイスで監視領域 1 無効入力信号の不一致を検出しました。	監視領域 1 無効信号の短絡・地絡や、2 系統間の誤接続がないか、接続を確認してください。 接続が問題ない場合は、セーフティモーション入力コネクタを外してロボットコントローラの電源を再立ち上げし、エラーが発生しなくなる場合には、接続を再確認してください。 それでも解決しない場合は、エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
834A17BA		監視領域 2 無効入力信号のクロスモニタ異常です。	3	安全監視デバイスで監視領域 2 無効入力信号の不一致を検出しました。	監視領域 2 無効信号の短絡・地絡や、2 系統間の誤接続がないか、接続を確認してください。 接続が問題ない場合は、セーフティモーション入力コネクタを外してロボットコントローラの電源を再立ち上げし、エラーが発生しなくなる場合には、接続を再確認してください。 それでも解決しない場合は、エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
834A17BB		監視領域 3 無効入力信号のクロスモニタ異常です。	3	安全監視デバイスで監視領域 3 無効入力信号の不一致を検出しました。	監視領域 3 無効信号の短絡・地絡や、2 系統間の誤接続がないか、接続を確認してください。 接続が問題ない場合は、セーフティモーション入力コネクタを外してロボットコントローラの電源を再立ち上げし、エラーが発生しなくなる場合には、接続を再確認してください。 それでも解決しない場合は、エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。

コード	RC7コード	メッセージ	ﾚﾍﾞﾙ	説明	復帰処置
834A17BC		監視無効入力信号のクロスモニタ異常です。	3	安全監視デバイスで監視無効入力信号の不一致を検出しました。	監視無効信号の短絡・地絡や、2 系統間の誤接続がないか、接続を確認してください。 接続が問題ない場合は、セーフティモーション入力コネクタを外してロボットコントローラの電源を再立ち上げし、エラーが発生しなくなる場合には、接続を再確認してください。 それでも解決しない場合は、エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
834A17BD		SS1 入力信号のクロスモニタ異常です。	3	安全監視デバイスで SS1 入力信号の不一致を検出しました。	SS1 信号の短絡・地絡や、2 系統間の誤接続がないか、接続を確認してください。 接続が問題ない場合は、セーフティモーション入力コネクタを外してロボットコントローラの電源を再立ち上げし、エラーが発生しなくなる場合には、接続を再確認してください。 それでも解決しない場合は、エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
834A17BE		基準位置確認入力信号のクロスモニタ異常です。	3	安全監視デバイスで基準位置確認入力信号の不一致を検出しました。	基準位置確認信号の短絡・地絡や、2 系統間の誤接続がないか、接続を確認してください。 接続が問題ない場合は、セーフティモーション入力コネクタを外してロボットコントローラの電源を再立ち上げし、エラーが発生しなくなる場合には、接続を再確認してください。 それでも解決しない場合は、エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
834A17C0		STO モニタ出力信号のクロスモニタ異常です。	3	安全監視デバイスで STO モニタ出力信号の不一致を検出しました。	STO モニタ信号の短絡・地絡や、2 系統間の誤接続がないか、接続を確認してください。 接続が問題ない場合は、Mini I/O コネクタを外してロボットコントローラの電源を再立ち上げし、エラーが発生しなくなる場合には、接続を再確認してください。 それでも解決しない場合は、エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。

コード	RC7 コード	メッセージ	ﾚﾍﾞﾙ	説明	復帰処置
834A17C1		自動モード出力信号のクロスモニタ異常です。	3	安全監視デバイスで自動モード出力信号の不一致を検出しました。	自動モード信号の短絡・地絡や、2 系統間の誤接続がないか、接続を確認してください。 接続が問題ない場合は、Mini I/O コネクタを外してロボットコントローラの電源を再立ち上げし、エラーが発生しなくなる場合には、接続を再確認してください。 それでも解決しない場合は、エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
834A17D0		SLP 出力信号のクロスモニタ異常です。	3	安全監視デバイスで SLP 出力信号の不一致を検出しました。	SLP 信号の短絡・地絡や、2 系統間の誤接続がないか、接続を確認してください。 接続が問題ない場合は、セーフティモーション出力コネクタを外してロボットコントローラの電源を再立ち上げし、エラーが発生しなくなる場合には、接続を再確認してください。 それでも解決しない場合は、エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
834A17D1		RSM1 出力信号のクロスモニタ異常です。	3	安全監視デバイスで RSM1 出力信号の不一致を検出しました。	RSM1 信号の短絡・地絡や、2 系統間の誤接続がないか、接続を確認してください。 接続が問題ない場合は、セーフティモーション出力コネクタを外してロボットコントローラの電源を再立ち上げし、エラーが発生しなくなる場合には、接続を再確認してください。 それでも解決しない場合は、エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
834A17D2		RSM2 出力信号のクロスモニタ異常です。	3	安全監視デバイスで RSM2 出力信号の不一致を検出しました。	RSM2 信号の短絡・地絡や、2 系統間の誤接続がないか、接続を確認してください。 接続が問題ない場合は、セーフティモーション出力コネクタを外してロボットコントローラの電源を再立ち上げし、エラーが発生しなくなる場合には、接続を再確認してください。 それでも解決しない場合は、エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。

コード	RC7 コード	メッセージ	ﾚﾍﾞﾙ	説明	復帰処置
834A17D3		RSM3 出力信号のクロスモニタ異常です。	3	安全監視デバイスで RSM3 出力信号の不一致を検出しました。	RSM3 信号の短絡・地絡や、2 系統間の誤接続がないか、接続を確認してください。 接続が問題ない場合は、セーフティモーション出力コネクタを外してロボットコントローラの電源を再立ち上げし、エラーが発生しなくなる場合には、接続を再確認してください。 それでも解決しない場合は、エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
834A17D4		RPM 出力信号のクロスモニタ異常です。	3	安全監視デバイスで RPM 出力信号の不一致を検出しました。	RPM 信号の短絡・地絡や、2 系統間の誤接続がないか、接続を確認してください。 接続が問題ない場合は、セーフティモーション出力コネクタを外してロボットコントローラの電源を再立ち上げし、エラーが発生しなくなる場合には、接続を再確認してください。 それでも解決しない場合は、エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
834A17D5		SOS 出力信号のクロスモニタ異常です。	3	安全監視デバイスで SOS 出力信号の不一致を検出しました。	SOS 信号の短絡・地絡や、2 系統間の誤接続がないか、接続を確認してください。 接続が問題ない場合は、セーフティモーション出力コネクタを外してロボットコントローラの電源を再立ち上げし、エラーが発生しなくなる場合には、接続を再確認してください。 それでも解決しない場合は、エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
834A17D6		基準位置確認出力信号のクロスモニタ異常です。	3	安全監視デバイスで基準位置確認出力信号の不一致を検出しました。	基準位置確認信号の短絡・地絡や、2 系統間の誤接続がないか、接続を確認してください。 接続が問題ない場合は、セーフティモーション出力コネクタを外してロボットコントローラの電源を再立ち上げし、エラーが発生しなくなる場合には、接続を再確認してください。 それでも解決しない場合は、エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
834A17E0		モータ ON 状態のクロスモニタ異常です。	3	安全監視デバイスでモータ ON 状態の不一致を検出しました。	エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
834A17E1		ブレーキ解除状態のクロスモニタ異常です。	3	安全監視デバイスでブレーキ解除状態の不一致を検出しました。	エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。

コード	RC7 コード	メッセージ	ﾚﾍﾞﾙ	説明	復帰処置
854A17F0		非常停止入力診断設定のクロスモニタ異常です。	5	安全監視デバイスで非常停止入力診断設定の不一致を検出しました。	セーフティパラメータを確認し、再送してください。 それでも解決しない場合は、エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
854A17F1		イネーブル入力診断設定のクロスモニタ異常です。	5	安全監視デバイスでイネーブル入力診断設定の不一致を検出しました。	セーフティパラメータを確認し、再送してください。 それでも解決しない場合は、エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
854A17F2		自動イネーブル入力診断設定のクロスモニタ異常です。	5	安全監視デバイスで自動イネーブル入力診断設定の不一致を検出しました。	セーフティパラメータを確認し、再送してください。 それでも解決しない場合は、エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
854A17F3		防護停止入力診断設定のクロスモニタ異常です。	5	安全監視デバイスで防護停止入力診断設定の不一致を検出しました。	セーフティパラメータを確認し、再送してください。 それでも解決しない場合は、エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
854A17F4		自動/手動モード切替入力診断設定のクロスモニタ異常です。	5	安全監視デバイスで自動/手動モード切替入力診断設定の不一致を検出しました。	セーフティパラメータを確認し、再送してください。 それでも解決しない場合は、エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
854A1801		イネーブル入力によるモータ OFF 機能設定のクロスモニタ異常です。	5	安全監視デバイスでイネーブル入力によるモータ OFF 機能設定の不一致を検出しました。	セーフティパラメータを確認し、再送してください。 それでも解決しない場合は、エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
854A1810		コントローラ仕様のクロスモニタ異常です。	5	安全監視デバイスでコントローラ仕様の不一致を検出しました。	セーフティパラメータを確認し、再送してください。 それでも解決しない場合は、エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
854A1900		モータ ON ランプメイン回路異常です。	5	モータ ON ランプメイン回路異常です。	エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
854A1901		モータ ON ランプ 1 の回路異常です。	5	モータ ON ランプ 1 の回路異常です。	エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
854A1902		モータ ON ランプ 2 の回路異常です。	5	モータ ON ランプ 2 の回路異常です。	エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。

コード	RC7 コード	メッセージ	ﾚﾍﾞﾙ	説明	復帰処置
834A1A00		エリアセンサ SS2 信号入力回路 1 の診断信号未検出です。	3	セーフティモーション I/O のエリアセンサ SS2 信号入力回路 1 で診断信号の未検出を検出しました。	セーフティパラメータを確認し、再送してください。 それでも解決しない場合は、SS2 信号の短絡・地絡や、2 系統間の誤接続がないか、接続を確認してください。 接続が問題ない場合は、セーフティモーション入力コネクタを外してロボットコントローラの電源を再立ち上げし、エラーが発生しなくなる場合には、接続を再確認してください。 それでも解決しない場合は、エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
834A1A01		エリアセンサ SS2 信号入力回路 2 の診断信号未検出です。	3	セーフティモーション I/O のエリアセンサ SS2 信号入力回路 2 で診断信号の未検出を検出しました。	セーフティパラメータを確認し、再送してください。 それでも解決しない場合は、SS2 信号の短絡・地絡や、2 系統間の誤接続がないか、接続を確認してください。 接続が問題ない場合は、セーフティモーション入力コネクタを外してロボットコントローラの電源を再立ち上げし、エラーが発生しなくなる場合には、接続を再確認してください。 それでも解決しない場合は、エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
834A1A02		エリアセンサ SS2 信号入力回路 1 の診断信号異常です。	3	セーフティモーション I/O のエリアセンサ SS2 信号入力回路 1 で診断信号の異常を検出しました。	セーフティパラメータを確認し、再送してください。 それでも解決しない場合は、SS2 信号の短絡・地絡や、2 系統間の誤接続がないか、接続を確認してください。 接続が問題ない場合は、セーフティモーション入力コネクタを外してロボットコントローラの電源を再立ち上げし、エラーが発生しなくなる場合には、接続を再確認してください。 それでも解決しない場合は、エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。

コード	RC7 コード	メッセージ	ﾚﾍﾞﾙ	説明	復帰処置
834A1A03		エリアセンサ SS2 信号入力回路 2 の診断信号異常です。	3	セーフティモーション I/O のエリアセンサ SS2 信号入力回路 2 で診断信号の異常を検出しました。	セーフティパラメータを確認し、再送してください。 それでも解決しない場合は、SS2 信号の短絡・地絡や、2 系統間の誤接続がないか、接続を確認してください。 接続が問題ない場合は、セーフティモーション入力コネクタを外してロボットコントローラの電源を再立ち上げし、エラーが発生しなくなる場合には、接続を再確認してください。 それでも解決しない場合は、エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
834A1A04		エリアセンサ RSM1 信号入力回路 1 の診断信号未検出です。	3	セーフティモーション I/O のエリアセンサ RSM1 信号入力回路 1 で診断信号の未検出を検出しました。	セーフティパラメータを確認し、再送してください。 それでも解決しない場合は、RSM1 信号の短絡・地絡や、2 系統間の誤接続がないか、接続を確認してください。 接続が問題ない場合は、セーフティモーション入力コネクタを外してロボットコントローラの電源を再立ち上げし、エラーが発生しなくなる場合には、接続を再確認してください。 それでも解決しない場合は、エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
834A1A05		エリアセンサ RSM1 信号入力回路 2 の診断信号未検出です。	3	セーフティモーション I/O のエリアセンサ RSM1 信号入力回路 2 で診断信号の未検出を検出しました。	セーフティパラメータを確認し、再送してください。 それでも解決しない場合は、RSM1 信号の短絡・地絡や、2 系統間の誤接続がないか、接続を確認してください。 接続が問題ない場合は、セーフティモーション入力コネクタを外してロボットコントローラの電源を再立ち上げし、エラーが発生しなくなる場合には、接続を再確認してください。 それでも解決しない場合は、エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。

コード	RC7 コード	メッセージ	ﾚﾍﾞﾙ	説明	復帰処置
834A1A06		エリアセンサ RSM1 信号入力回路 1 の診断信号異常です。	3	セーフティモーション I/O のエリアセンサ RSM1 信号入力回路 1 で診断信号の異常を検出しました。	セーフティパラメータを確認し、再送してください。 それでも解決しない場合は、RSM1 信号の短絡・地絡や、2 系統間の誤接続がないか、接続を確認してください。 接続が問題ない場合は、セーフティモーション入力コネクタを外してロボットコントローラの電源を再立ち上げし、エラーが発生しなくなる場合には、接続を再確認してください。 それでも解決しない場合は、エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
834A1A07		エリアセンサ RSM1 信号入力回路 2 の診断信号異常です。	3	セーフティモーション I/O のエリアセンサ RSM1 信号入力回路 2 で診断信号の異常を検出しました。	セーフティパラメータを確認し、再送してください。 それでも解決しない場合は、RSM1 信号の短絡・地絡や、2 系統間の誤接続がないか、接続を確認してください。 接続が問題ない場合は、セーフティモーション入力コネクタを外してロボットコントローラの電源を再立ち上げし、エラーが発生しなくなる場合には、接続を再確認してください。 それでも解決しない場合は、エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
834A1A08		エリアセンサ RSM2 信号入力回路 1 の診断信号未検出です。	3	セーフティモーション I/O のエリアセンサ RSM2 信号入力回路 1 で診断信号の未検出を検出しました。	セーフティパラメータを確認し、再送してください。 それでも解決しない場合は、RSM2 信号の短絡・地絡や、2 系統間の誤接続がないか、接続を確認してください。 接続が問題ない場合は、セーフティモーション入力コネクタを外してロボットコントローラの電源を再立ち上げし、エラーが発生しなくなる場合には、接続を再確認してください。 それでも解決しない場合は、エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。

コード	RC7 コード	メッセージ	ﾚﾍﾞﾙ	説明	復帰処置
834A1A09		エリアセンサ RSM2 信号入力回路 2 の診断信号未検出です。	3	セーフティモーション I/O のエリアセンサ RSM2 信号入力回路 2 で診断信号の未検出を検出しました。	セーフティパラメータを確認し、再送してください。 それでも解決しない場合は、RSM2 信号の短絡・地絡や、2 系統間の誤接続がないか、接続を確認してください。 接続が問題ない場合は、セーフティモーション入力コネクタを外してロボットコントローラの電源を再立ち上げし、エラーが発生しなくなる場合には、接続を再確認してください。 それでも解決しない場合は、エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
834A1A0A		エリアセンサ RSM2 信号入力回路 1 の診断信号異常です。	3	セーフティモーション I/O のエリアセンサ RSM2 信号入力回路 1 で診断信号の異常を検出しました。	セーフティパラメータを確認し、再送してください。 それでも解決しない場合は、RSM2 信号の短絡・地絡や、2 系統間の誤接続がないか、接続を確認してください。 接続が問題ない場合は、セーフティモーション入力コネクタを外してロボットコントローラの電源を再立ち上げし、エラーが発生しなくなる場合には、接続を再確認してください。 それでも解決しない場合は、エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
834A1A0B		エリアセンサ RSM2 信号入力回路 2 の診断信号異常です。	3	セーフティモーション I/O のエリアセンサ RSM2 信号入力回路 2 で診断信号の異常を検出しました。	セーフティパラメータを確認し、再送してください。 それでも解決しない場合は、RSM2 信号の短絡・地絡や、2 系統間の誤接続がないか、接続を確認してください。 接続が問題ない場合は、セーフティモーション入力コネクタを外してロボットコントローラの電源を再立ち上げし、エラーが発生しなくなる場合には、接続を再確認してください。 それでも解決しない場合は、エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。

コード	RC7 コード	メッセージ	ﾚﾍﾞﾙ	説明	復帰処置
834A1A0C		エリアセンサ RSM3 信号入力回路 1 の診断信号未検出です。	3	セーフティモーション I/O のエリアセンサ RSM3 信号入力回路 1 で診断信号の未検出を検出しました。	セーフティパラメータを確認し、再送してください。 それでも解決しない場合は、RSM3 信号の短絡・地絡や、2 系統間の誤接続がないか、接続を確認してください。 接続が問題ない場合は、セーフティモーション入力コネクタを外してロボットコントローラの電源を再立ち上げし、エラーが発生しなくなる場合には、接続を再確認してください。 それでも解決しない場合は、エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
834A1A0D		エリアセンサ RSM3 信号入力回路 2 の診断信号未検出です。	3	セーフティモーション I/O のエリアセンサ RSM3 信号入力回路 2 で診断信号の未検出を検出しました。	セーフティパラメータを確認し、再送してください。 それでも解決しない場合は、RSM3 信号の短絡・地絡や、2 系統間の誤接続がないか、接続を確認してください。 接続が問題ない場合は、セーフティモーション入力コネクタを外してロボットコントローラの電源を再立ち上げし、エラーが発生しなくなる場合には、接続を再確認してください。 それでも解決しない場合は、エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
834A1A0E		エリアセンサ RSM3 信号入力回路 1 の診断信号異常です。	3	セーフティモーション I/O のエリアセンサ RSM3 信号入力回路 1 で診断信号の異常を検出しました。	セーフティパラメータを確認し、再送してください。 それでも解決しない場合は、RSM3 信号の短絡・地絡や、2 系統間の誤接続がないか、接続を確認してください。 接続が問題ない場合は、セーフティモーション入力コネクタを外してロボットコントローラの電源を再立ち上げし、エラーが発生しなくなる場合には、接続を再確認してください。 それでも解決しない場合は、エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。

コード	RC7 コード	メッセージ	ﾚﾍﾞﾙ	説明	復帰処置
834A1A0F		エリアセンサ RSM3 信号入力回路 2 の診断信号異常です。	3	セーフティモーション I/O のエリアセンサ RSM3 信号入力回路 2 で診断信号の異常を検出しました。	セーフティパラメータを確認し、再送してください。 それでも解決しない場合は、RSM3 信号の短絡・地絡や、2 系統間の誤接続がないか、接続を確認してください。 接続が問題ない場合は、セーフティモーション入力コネクタを外してロボットコントローラの電源を再立ち上げし、エラーが発生しなくなる場合には、接続を再確認してください。 それでも解決しない場合は、エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
834A1A10		エリアセンサツール番号入力 0 信号入力回路 1 の診断信号未検出です。	3	セーフティモーション I/O のエリアセンサツール番号入力 0 信号入力回路 1 で診断信号の未検出を検出しました。	セーフティパラメータを確認し、再送してください。 それでも解決しない場合は、ツール番号入力 0 信号の短絡・地絡や、2 系統間の誤接続がないか、接続を確認してください。 接続が問題ない場合は、セーフティモーション入力コネクタを外してロボットコントローラの電源を再立ち上げし、エラーが発生しなくなる場合には、接続を再確認してください。 それでも解決しない場合は、エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
834A1A11		エリアセンサツール番号入力 0 信号入力回路 2 の診断信号未検出です。	3	セーフティモーション I/O のエリアセンサツール番号入力 0 信号入力回路 2 で診断信号の未検出を検出しました。	セーフティパラメータを確認し、再送してください。 それでも解決しない場合は、ツール番号入力 0 信号の短絡・地絡や、2 系統間の誤接続がないか、接続を確認してください。 接続が問題ない場合は、セーフティモーション入力コネクタを外してロボットコントローラの電源を再立ち上げし、エラーが発生しなくなる場合には、接続を再確認してください。 それでも解決しない場合は、エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。

コード	RC7 コード	メッセージ	ﾚﾍﾞﾙ	説明	復帰処置
834A1A12		エリアセンサツール番号入力 0 信号入力回路 1 の診断信号異常です。	3	セーフティモーション I/O のエリアセンサツール番号入力 0 信号入力回路 1 で診断信号の異常を検出しました。	セーフティパラメータを確認し、再送してください。 それでも解決しない場合は、ツール番号入力 0 信号の短絡・地絡や、2 系統間の誤接続がないか、接続を確認してください。 接続が問題ない場合は、セーフティモーション入力コネクタを外してロボットコントローラの電源を再立ち上げし、エラーが発生しなくなる場合には、接続を再確認してください。 それでも解決しない場合は、エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
834A1A13		エリアセンサツール番号入力 0 信号入力回路 2 の診断信号異常です。	3	セーフティモーション I/O のエリアセンサツール番号入力 0 信号入力回路 2 で診断信号の異常を検出しました。	セーフティパラメータを確認し、再送してください。 それでも解決しない場合は、ツール番号入力 0 信号の短絡・地絡や、2 系統間の誤接続がないか、接続を確認してください。 接続が問題ない場合は、セーフティモーション入力コネクタを外してロボットコントローラの電源を再立ち上げし、エラーが発生しなくなる場合には、接続を再確認してください。 それでも解決しない場合は、エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
834A1A14		エリアセンサツール番号入力 1 信号入力回路 1 の診断信号未検出です。	3	セーフティモーション I/O のエリアセンサツール番号入力 1 信号入力回路 1 で診断信号の未検出を検出しました。	セーフティパラメータを確認し、再送してください。 それでも解決しない場合は、ツール番号入力 1 信号の短絡・地絡や、2 系統間の誤接続がないか、接続を確認してください。 接続が問題ない場合は、セーフティモーション入力コネクタを外してロボットコントローラの電源を再立ち上げし、エラーが発生しなくなる場合には、接続を再確認してください。 それでも解決しない場合は、エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。

コード	RC7 コード	メッセージ	ﾚﾍﾞﾙ	説明	復帰処置
834A1A15		エリアセンサツール番号入力 1 信号入力回路 2 の診断信号未検出です。	3	セーフティモーション I/O のエリアセンサツール番号入力 1 信号入力回路 2 で診断信号の未検出を検出しました。	セーフティパラメータを確認し、再送してください。 それでも解決しない場合は、ツール番号入力 1 信号の短絡・地絡や、2 系統間の誤接続がないか、接続を確認してください。 接続が問題ない場合は、セーフティモーション入力コネクタを外してロボットコントローラの電源を再立ち上げし、エラーが発生しなくなる場合には、接続を再確認してください。 それでも解決しない場合は、エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
834A1A16		エリアセンサツール番号入力 1 信号入力回路 1 の診断信号異常です。	3	セーフティモーション I/O のエリアセンサツール番号入力 1 信号入力回路 1 で診断信号の異常を検出しました。	セーフティパラメータを確認し、再送してください。 それでも解決しない場合は、ツール番号入力 1 信号の短絡・地絡や、2 系統間の誤接続がないか、接続を確認してください。 接続が問題ない場合は、セーフティモーション入力コネクタを外してロボットコントローラの電源を再立ち上げし、エラーが発生しなくなる場合には、接続を再確認してください。 それでも解決しない場合は、エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
834A1A17		エリアセンサツール番号入力 1 信号入力回路 2 の診断信号異常です。	3	セーフティモーション I/O のエリアセンサツール番号入力 1 信号入力回路 2 で診断信号の異常を検出しました。	セーフティパラメータを確認し、再送してください。 それでも解決しない場合は、ツール番号入力 1 信号の短絡・地絡や、2 系統間の誤接続がないか、接続を確認してください。 接続が問題ない場合は、セーフティモーション入力コネクタを外してロボットコントローラの電源を再立ち上げし、エラーが発生しなくなる場合には、接続を再確認してください。 それでも解決しない場合は、エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。

コード	RC7 コード	メッセージ	ﾚﾍﾞﾙ	説明	復帰処置
834A1A18		エリアセンサツール番号入力 2 信号入力回路 1 の診断信号未検出です。	3	セーフティモーション I/O のエリアセンサツール番号入力 2 信号入力回路 1 で診断信号の未検出を検出しました。	セーフティパラメータを確認し、再送してください。 それでも解決しない場合は、ツール番号入力 2 信号の短絡・地絡や、2 系統間の誤接続がないか、接続を確認してください。 接続が問題ない場合は、セーフティモーション入力コネクタを外してロボットコントローラの電源を再立ち上げし、エラーが発生しなくなる場合には、接続を再確認してください。 それでも解決しない場合は、エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
834A1A19		エリアセンサツール番号入力 2 信号入力回路 2 の診断信号未検出です。	3	セーフティモーション I/O のエリアセンサツール番号入力 2 信号入力回路 2 で診断信号の未検出を検出しました。	セーフティパラメータを確認し、再送してください。 それでも解決しない場合は、ツール番号入力 2 信号の短絡・地絡や、2 系統間の誤接続がないか、接続を確認してください。 接続が問題ない場合は、セーフティモーション入力コネクタを外してロボットコントローラの電源を再立ち上げし、エラーが発生しなくなる場合には、接続を再確認してください。 それでも解決しない場合は、エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
834A1A1A		エリアセンサツール番号入力 2 信号入力回路 1 の診断信号異常です。	3	セーフティモーション I/O のエリアセンサツール番号入力 2 信号入力回路 1 で診断信号の異常を検出しました。	セーフティパラメータを確認し、再送してください。 それでも解決しない場合は、ツール番号入力 2 信号の短絡・地絡や、2 系統間の誤接続がないか、接続を確認してください。 接続が問題ない場合は、セーフティモーション入力コネクタを外してロボットコントローラの電源を再立ち上げし、エラーが発生しなくなる場合には、接続を再確認してください。 それでも解決しない場合は、エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。

コード	RC7 コード	メッセージ	ﾚﾍﾞﾙ	説明	復帰処置
834A1A1B		エリアセンサツール番号入力 2 信号入力回路 2 の診断信号異常です。	3	セーフティモーション I/O のエリアセンサツール番号入力 2 信号入力回路 2 で診断信号の異常を検出しました。	セーフティパラメータを確認し、再送してください。 それでも解決しない場合は、ツール番号入力 2 信号の短絡・地絡や、2 系統間の誤接続がないか、接続を確認してください。 接続が問題ない場合は、セーフティモーション入力コネクタを外してロボットコントローラの電源を再立ち上げし、エラーが発生しなくなる場合には、接続を再確認してください。 それでも解決しない場合は、エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
834A1A1C		エリアセンサツール番号入力 3 信号入力回路 1 の診断信号未検出です。	3	セーフティモーション I/O のエリアセンサツール番号入力 3 信号入力回路 1 で診断信号の未検出を検出しました。	セーフティパラメータを確認し、再送してください。 それでも解決しない場合は、ツール番号入力 3 信号の短絡・地絡や、2 系統間の誤接続がないか、接続を確認してください。 接続が問題ない場合は、セーフティモーション入力コネクタを外してロボットコントローラの電源を再立ち上げし、エラーが発生しなくなる場合には、接続を再確認してください。 それでも解決しない場合は、エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
834A1A1D		エリアセンサツール番号入力 3 信号入力回路 2 の診断信号未検出です。	3	セーフティモーション I/O のエリアセンサツール番号入力 3 信号入力回路 2 で診断信号の未検出を検出しました。	セーフティパラメータを確認し、再送してください。 それでも解決しない場合は、ツール番号入力 3 信号の短絡・地絡や、2 系統間の誤接続がないか、接続を確認してください。 接続が問題ない場合は、セーフティモーション入力コネクタを外してロボットコントローラの電源を再立ち上げし、エラーが発生しなくなる場合には、接続を再確認してください。 それでも解決しない場合は、エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。

コード	RC7 コード	メッセージ	ﾚﾍﾞﾙ	説明	復帰処置
834A1A1E		エリアセンサツール番号入力 3 信号入力回路 1 の診断信号異常です。	3	セーフティモーション I/O のエリアセンサツール番号入力 3 信号入力回路 1 で診断信号の異常を検出しました。	セーフティパラメータを確認し、再送してください。 それでも解決しない場合は、ツール番号入力 3 信号の短絡・地絡や、2 系統間の誤接続がないか、接続を確認してください。 接続が問題ない場合は、セーフティモーション入力コネクタを外してロボットコントローラの電源を再立ち上げし、エラーが発生しなくなる場合には、接続を再確認してください。 それでも解決しない場合は、エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
834A1A1F		エリアセンサツール番号入力 3 信号入力回路 2 の診断信号異常です。	3	セーフティモーション I/O のエリアセンサツール番号入力 3 信号入力回路 2 で診断信号の異常を検出しました。	セーフティパラメータを確認し、再送してください。 それでも解決しない場合は、ツール番号入力 3 信号の短絡・地絡や、2 系統間の誤接続がないか、接続を確認してください。 接続が問題ない場合は、セーフティモーション入力コネクタを外してロボットコントローラの電源を再立ち上げし、エラーが発生しなくなる場合には、接続を再確認してください。 それでも解決しない場合は、エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
834A1A20		エリアセンサ監視領域 0 無効信号入力回路 1 の診断信号未検出です。	3	セーフティモーション I/O のエリアセンサ監視領域 0 無効信号入力回路 1 で診断信号の未検出を検出しました。	セーフティパラメータを確認し、再送してください。 それでも解決しない場合は、監視領域 0 無効信号の短絡・地絡や、2 系統間の誤接続がないか、接続を確認してください。 接続が問題ない場合は、セーフティモーション入力コネクタを外してロボットコントローラの電源を再立ち上げし、エラーが発生しなくなる場合には、接続を再確認してください。 それでも解決しない場合は、エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。

コード	RC7 コード	メッセージ	ﾚﾍﾞﾙ	説明	復帰処置
834A1A21		エリアセンサ監視領域 0 無効信号入力回路 2 の診断信号未検出です。	3	セーフティモーション I/O のエリアセンサ監視領域 0 無効信号入力回路 2 で診断信号の未検出を検出しました。	セーフティパラメータを確認し、再送してください。 それでも解決しない場合は、監視領域 0 無効信号の短絡・地絡や、2 系統間の誤接続がないか、接続を確認してください。 接続が問題ない場合は、セーフティモーション入力コネクタを外してロボットコントローラの電源を再立ち上げし、エラーが発生しなくなる場合には、接続を再確認してください。 それでも解決しない場合は、エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
834A1A22		エリアセンサ監視領域 0 無効信号入力回路 1 の診断信号異常です。	3	セーフティモーション I/O のエリアセンサ監視領域 0 無効信号入力回路 1 で診断信号の異常を検出しました。	セーフティパラメータを確認し、再送してください。 それでも解決しない場合は、監視領域 0 無効信号の短絡・地絡や、2 系統間の誤接続がないか、接続を確認してください。 接続が問題ない場合は、セーフティモーション入力コネクタを外してロボットコントローラの電源を再立ち上げし、エラーが発生しなくなる場合には、接続を再確認してください。 それでも解決しない場合は、エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
834A1A23		エリアセンサ監視領域 0 無効信号入力回路 2 の診断信号異常です。	3	セーフティモーション I/O のエリアセンサ監視領域 0 無効信号入力回路 2 で診断信号の異常を検出しました。	セーフティパラメータを確認し、再送してください。 それでも解決しない場合は、監視領域 0 無効信号の短絡・地絡や、2 系統間の誤接続がないか、接続を確認してください。 接続が問題ない場合は、セーフティモーション入力コネクタを外してロボットコントローラの電源を再立ち上げし、エラーが発生しなくなる場合には、接続を再確認してください。 それでも解決しない場合は、エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。

コード	RC7 コード	メッセージ	ﾚﾍﾞﾙ	説明	復帰処置
834A1A24		エリアセンサ監視領域 1 無効信号入力回路 1 の診断信号未検出です。	3	セーフティモーション I/O のエリアセンサ監視領域 1 無効信号入力回路 1 で診断信号の未検出を検出しました。	セーフティパラメータを確認し、再送してください。 それでも解決しない場合は、監視領域 1 無効信号の短絡・地絡や、2 系統間の誤接続がないか、接続を確認してください。 接続が問題ない場合は、セーフティモーション入力コネクタを外してロボットコントローラの電源を再立ち上げし、エラーが発生しなくなる場合には、接続を再確認してください。 それでも解決しない場合は、エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
834A1A25		エリアセンサ監視領域 1 無効信号入力回路 2 の診断信号未検出です。	3	セーフティモーション I/O のエリアセンサ監視領域 1 無効信号入力回路 2 で診断信号の未検出を検出しました。	セーフティパラメータを確認し、再送してください。 それでも解決しない場合は、監視領域 1 無効信号の短絡・地絡や、2 系統間の誤接続がないか、接続を確認してください。 接続が問題ない場合は、セーフティモーション入力コネクタを外してロボットコントローラの電源を再立ち上げし、エラーが発生しなくなる場合には、接続を再確認してください。 それでも解決しない場合は、エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
834A1A26		エリアセンサ監視領域 1 無効信号入力回路 1 の診断信号異常です。	3	セーフティモーション I/O のエリアセンサ監視領域 1 無効信号入力回路 1 で診断信号の異常を検出しました。	セーフティパラメータを確認し、再送してください。 それでも解決しない場合は、監視領域 1 無効信号の短絡・地絡や、2 系統間の誤接続がないか、接続を確認してください。 接続が問題ない場合は、セーフティモーション入力コネクタを外してロボットコントローラの電源を再立ち上げし、エラーが発生しなくなる場合には、接続を再確認してください。 それでも解決しない場合は、エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。

コード	RC7 コード	メッセージ	ﾚﾍﾞﾙ	説明	復帰処置
834A1A27		エリアセンサ監視領域 1 無効信号入力回路 2 の診断信号異常です。	3	セーフティモーション I/O のエリアセンサ監視領域 1 無効信号入力回路 2 で診断信号の異常を検出しました。	セーフティパラメータを確認し、再送してください。 それでも解決しない場合は、監視領域 1 無効信号の短絡・地絡や、2 系統間の誤接続がないか、接続を確認してください。 接続が問題ない場合は、セーフティモーション入力コネクタを外してロボットコントローラの電源を再立ち上げし、エラーが発生しなくなる場合には、接続を再確認してください。 それでも解決しない場合は、エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
834A1A28		エリアセンサ監視領域 2 無効信号入力回路 1 の診断信号未検出です。	3	セーフティモーション I/O のエリアセンサ監視領域 2 無効信号入力回路 1 で診断信号の未検出を検出しました。	セーフティパラメータを確認し、再送してください。 それでも解決しない場合は、監視領域 2 無効信号の短絡・地絡や、2 系統間の誤接続がないか、接続を確認してください。 接続が問題ない場合は、セーフティモーション入力コネクタを外してロボットコントローラの電源を再立ち上げし、エラーが発生しなくなる場合には、接続を再確認してください。 それでも解決しない場合は、エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
834A1A29		エリアセンサ監視領域 2 無効信号入力回路 2 の診断信号未検出です。	3	セーフティモーション I/O のエリアセンサ監視領域 2 無効信号入力回路 2 で診断信号の未検出を検出しました。	セーフティパラメータを確認し、再送してください。 それでも解決しない場合は、監視領域 2 無効信号の短絡・地絡や、2 系統間の誤接続がないか、接続を確認してください。 接続が問題ない場合は、セーフティモーション入力コネクタを外してロボットコントローラの電源を再立ち上げし、エラーが発生しなくなる場合には、接続を再確認してください。 それでも解決しない場合は、エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。

コード	RC7 コード	メッセージ	ﾚﾍﾞﾙ	説明	復帰処置
834A1A2A		エリアセンサ監視領域 2 無効信号入力回路 1 の診断信号異常です。	3	セーフティモーション I/O のエリアセンサ監視領域 2 無効信号入力回路 1 で診断信号の異常を検出しました。	セーフティパラメータを確認し、再送してください。 それでも解決しない場合は、監視領域 2 無効信号の短絡・地絡や、2 系統間の誤接続がないか、接続を確認してください。 接続が問題ない場合は、セーフティモーション入力コネクタを外してロボットコントローラの電源を再立ち上げし、エラーが発生しなくなる場合には、接続を再確認してください。 それでも解決しない場合は、エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
834A1A2B		エリアセンサ監視領域 2 無効信号入力回路 2 の診断信号異常です。	3	セーフティモーション I/O のエリアセンサ監視領域 2 無効信号入力回路 2 で診断信号の異常を検出しました。	セーフティパラメータを確認し、再送してください。 それでも解決しない場合は、監視領域 2 無効信号の短絡・地絡や、2 系統間の誤接続がないか、接続を確認してください。 接続が問題ない場合は、セーフティモーション入力コネクタを外してロボットコントローラの電源を再立ち上げし、エラーが発生しなくなる場合には、接続を再確認してください。 それでも解決しない場合は、エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
834A1A2C		エリアセンサ監視領域 3 無効信号入力回路 1 の診断信号未検出です。	3	セーフティモーション I/O のエリアセンサ監視領域 3 無効信号入力回路 1 で診断信号の未検出を検出しました。	セーフティパラメータを確認し、再送してください。 それでも解決しない場合は、監視領域 3 無効信号の短絡・地絡や、2 系統間の誤接続がないか、接続を確認してください。 接続が問題ない場合は、セーフティモーション入力コネクタを外してロボットコントローラの電源を再立ち上げし、エラーが発生しなくなる場合には、接続を再確認してください。 それでも解決しない場合は、エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。

コード	RC7 コード	メッセージ	ﾚﾍﾞﾙ	説明	復帰処置
834A1A2D		エリアセンサ監視領域 3 無効信号入力回路 2 の診断信号未検出です。	3	セーフティモーション I/O のエリアセンサ監視領域 3 無効信号入力回路 2 で診断信号の未検出を検出しました。	セーフティパラメータを確認し、再送してください。 それでも解決しない場合は、監視領域 3 無効信号の短絡・地絡や、2 系統間の誤接続がないか、接続を確認してください。 接続が問題ない場合は、セーフティモーション入力コネクタを外してロボットコントローラの電源を再立ち上げし、エラーが発生しなくなる場合には、接続を再確認してください。 それでも解決しない場合は、エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
834A1A2E		エリアセンサ監視領域 3 無効信号入力回路 1 の診断信号異常です。	3	セーフティモーション I/O のエリアセンサ監視領域 3 無効信号入力回路 1 で診断信号の異常を検出しました。	セーフティパラメータを確認し、再送してください。 それでも解決しない場合は、監視領域 3 無効信号の短絡・地絡や、2 系統間の誤接続がないか、接続を確認してください。 接続が問題ない場合は、セーフティモーション入力コネクタを外してロボットコントローラの電源を再立ち上げし、エラーが発生しなくなる場合には、接続を再確認してください。 それでも解決しない場合は、エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
834A1A2F		エリアセンサ監視領域 3 無効信号入力回路 2 の診断信号異常です。	3	セーフティモーション I/O のエリアセンサ監視領域 3 無効信号入力回路 2 で診断信号の異常を検出しました。	セーフティパラメータを確認し、再送してください。 それでも解決しない場合は、監視領域 3 無効信号の短絡・地絡や、2 系統間の誤接続がないか、接続を確認してください。 接続が問題ない場合は、セーフティモーション入力コネクタを外してロボットコントローラの電源を再立ち上げし、エラーが発生しなくなる場合には、接続を再確認してください。 それでも解決しない場合は、エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。

コード	RC7 コード	メッセージ	ﾚﾍﾞﾙ	説明	復帰処置
834A1A30		エリアセンサ監視無効信号入力回路 1 の診断信号未検出です。	3	セーフティモーション I/O のエリアセンサ監視無効信号入力回路 1 で診断信号の未検出を検出しました。	セーフティパラメータを確認し、再送してください。 それでも解決しない場合は、監視無効信号の短絡・地絡や、2 系統間の誤接続がないか、接続を確認してください。 接続が問題ない場合は、セーフティモーション入力コネクタを外してロボットコントローラの電源を再立ち上げし、エラーが発生しなくなる場合には、接続を再確認してください。 それでも解決しない場合は、エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
834A1A31		エリアセンサ監視無効信号入力回路 2 の診断信号未検出です。	3	セーフティモーション I/O のエリアセンサ監視無効信号入力回路 2 で診断信号の未検出を検出しました。	セーフティパラメータを確認し、再送してください。 それでも解決しない場合は、監視無効信号の短絡・地絡や、2 系統間の誤接続がないか、接続を確認してください。 接続が問題ない場合は、セーフティモーション入力コネクタを外してロボットコントローラの電源を再立ち上げし、エラーが発生しなくなる場合には、接続を再確認してください。 それでも解決しない場合は、エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
834A1A32		エリアセンサ監視無効信号入力回路 1 の診断信号異常です。	3	セーフティモーション I/O のエリアセンサ監視無効信号入力回路 1 で診断信号の異常を検出しました。	セーフティパラメータを確認し、再送してください。 それでも解決しない場合は、監視無効信号の短絡・地絡や、2 系統間の誤接続がないか、接続を確認してください。 接続が問題ない場合は、セーフティモーション入力コネクタを外してロボットコントローラの電源を再立ち上げし、エラーが発生しなくなる場合には、接続を再確認してください。 それでも解決しない場合は、エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。

コード	RC7 コード	メッセージ	ﾚﾍﾞﾙ	説明	復帰処置
834A1A33		エリアセンサ監視無効信号入力回路 2 の診断信号異常です。	3	セーフティモーション I/O のエリアセンサ監視無効信号入力回路 2 で診断信号の異常を検出しました。	セーフティパラメータを確認し、再送してください。 それでも解決しない場合は、監視無効信号の短絡・地絡や、2 系統間の誤接続がないか、接続を確認してください。 接続が問題ない場合は、セーフティモーション入力コネクタを外してロボットコントローラの電源を再立ち上げし、エラーが発生しなくなる場合には、接続を再確認してください。 それでも解決しない場合は、エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
834A1A34		エリアセンサ SS1 信号入力回路 1 の診断信号未検出です。	3	セーフティモーション I/O のエリアセンサ SS1 信号入力回路 1 で診断信号の未検出を検出しました。	セーフティパラメータを確認し、再送してください。 それでも解決しない場合は、SS1 信号の短絡・地絡や、2 系統間の誤接続がないか、接続を確認してください。 接続が問題ない場合は、セーフティモーション入力コネクタを外してロボットコントローラの電源を再立ち上げし、エラーが発生しなくなる場合には、接続を再確認してください。 それでも解決しない場合は、エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
834A1A35		エリアセンサ SS1 信号入力回路 2 の診断信号未検出です。	3	セーフティモーション I/O のエリアセンサ SS1 信号入力回路 2 で診断信号の未検出を検出しました。	セーフティパラメータを確認し、再送してください。 それでも解決しない場合は、SS1 信号の短絡・地絡や、2 系統間の誤接続がないか、接続を確認してください。 接続が問題ない場合は、セーフティモーション入力コネクタを外してロボットコントローラの電源を再立ち上げし、エラーが発生しなくなる場合には、接続を再確認してください。 それでも解決しない場合は、エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。

コード	RC7 コード	メッセージ	ﾚﾍﾞﾙ	説明	復帰処置
834A1A36		エリアセンサ SS1 信号入力回路 1 の診断信号異常です。	3	セーフティモーション I/O のエリアセンサ SS1 信号入力回路 1 で診断信号の異常を検出しました。	セーフティパラメータを確認し、再送してください。 それでも解決しない場合は、SS1 信号の短絡・地絡や、2 系統間の誤接続がないか、接続を確認してください。 接続が問題ない場合は、セーフティモーション入力コネクタを外してロボットコントローラの電源を再立ち上げし、エラーが発生しなくなる場合には、接続を再確認してください。 それでも解決しない場合は、エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
834A1A37		エリアセンサ SS1 信号入力回路 2 の診断信号異常です。	3	セーフティモーション I/O のエリアセンサ SS1 信号入力回路 2 で診断信号の異常を検出しました。	セーフティパラメータを確認し、再送してください。 それでも解決しない場合は、SS1 信号の短絡・地絡や、2 系統間の誤接続がないか、接続を確認してください。 接続が問題ない場合は、セーフティモーション入力コネクタを外してロボットコントローラの電源を再立ち上げし、エラーが発生しなくなる場合には、接続を再確認してください。 それでも解決しない場合は、エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
834A1A38		エリアセンサ基準位置確認信号入力回路 1 の診断信号未検出です。	3	セーフティモーション I/O のエリアセンサ基準位置確認信号入力回路 1 で診断信号の未検出を検出しました。	セーフティパラメータを確認し、再送してください。 それでも解決しない場合は、基準位置確認信号の短絡・地絡や、2 系統間の誤接続がないか、接続を確認してください。 接続が問題ない場合は、セーフティモーション入力コネクタを外してロボットコントローラの電源を再立ち上げし、エラーが発生しなくなる場合には、接続を再確認してください。 それでも解決しない場合は、エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。

コード	RC7 コード	メッセージ	ﾚﾍﾞﾙ	説明	復帰処置
834A1A39		エリアセンサ基準位置確認信号入力回路 2 の診断信号未検出です。	3	セーフティモーション I/O のエリアセンサ基準位置確認信号入力回路 2 で診断信号の未検出を検出しました。	セーフティパラメータを確認し、再送してください。 それでも解決しない場合は、基準位置確認信号の短絡・地絡や、2 系統間の誤接続がないか、接続を確認してください。 接続が問題ない場合は、セーフティモーション入力コネクタを外してロボットコントローラの電源を再立ち上げし、エラーが発生しなくなる場合には、接続を再確認してください。 それでも解決しない場合は、エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
834A1A3A		エリアセンサ基準位置確認信号入力回路 1 の診断信号異常です。	3	セーフティモーション I/O のエリアセンサ基準位置確認信号入力回路 1 で診断信号の異常を検出しました。	セーフティパラメータを確認し、再送してください。 それでも解決しない場合は、基準位置確認信号の短絡・地絡や、2 系統間の誤接続がないか、接続を確認してください。 接続が問題ない場合は、セーフティモーション入力コネクタを外してロボットコントローラの電源を再立ち上げし、エラーが発生しなくなる場合には、接続を再確認してください。 それでも解決しない場合は、エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
834A1A3B		エリアセンサ基準位置確認信号入力回路 2 の診断信号異常です。	3	セーフティモーション I/O のエリアセンサ基準位置確認信号入力回路 2 で診断信号の異常を検出しました。	セーフティパラメータを確認し、再送してください。 それでも解決しない場合は、基準位置確認信号の短絡・地絡や、2 系統間の誤接続がないか、接続を確認してください。 接続が問題ない場合は、セーフティモーション入力コネクタを外してロボットコントローラの電源を再立ち上げし、エラーが発生しなくなる場合には、接続を再確認してください。 それでも解決しない場合は、エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。

コード	RC7 コード	メッセージ	ﾚﾍﾞﾙ	説明	復帰処置
834A1A80		エリアセンサ SS2 信号入力回路 1 の診断信号検出異常です。	3	セーフティモーション I/O のエリアセンサ SS2 信号入力回路 1 で診断信号を検出しました。	セーフティパラメータを確認し、再送してください。 それでも解決しない場合は、SS2 信号の短絡・地絡や、2 系統間の誤接続がないか、接続を確認してください。 接続が問題ない場合は、セーフティモーション入力コネクタを外してロボットコントローラの電源を再立ち上げし、エラーが発生しなくなる場合には、接続を再確認してください。 それでも解決しない場合は、エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
834A1A81		エリアセンサ SS2 信号入力回路 2 の診断信号検出異常です。	3	セーフティモーション I/O のエリアセンサ SS2 信号入力回路 2 で診断信号を検出しました。	セーフティパラメータを確認し、再送してください。 それでも解決しない場合は、SS2 信号の短絡・地絡や、2 系統間の誤接続がないか、接続を確認してください。 接続が問題ない場合は、セーフティモーション入力コネクタを外してロボットコントローラの電源を再立ち上げし、エラーが発生しなくなる場合には、接続を再確認してください。 それでも解決しない場合は、エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
834A1A84		エリアセンサ RSM1 信号入力回路 1 の診断信号検出異常です。	3	セーフティモーション I/O のエリアセンサ RSM1 信号入力回路 1 で診断信号を検出しました。	セーフティパラメータを確認し、再送してください。 それでも解決しない場合は、RSM1 信号の短絡・地絡や、2 系統間の誤接続がないか、接続を確認してください。 接続が問題ない場合は、セーフティモーション入力コネクタを外してロボットコントローラの電源を再立ち上げし、エラーが発生しなくなる場合には、接続を再確認してください。 それでも解決しない場合は、エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。

コード	RC7 コード	メッセージ	ﾚﾍﾞﾙ	説明	復帰処置
834A1A85		エリアセンサ RSM1 信号入力回路 2 の診断信号検出異常です。	3	セーフティモーション I/O のエリアセンサ RSM1 信号入力回路 2 で診断信号を検出しました。	セーフティパラメータを確認し、再送してください。 それでも解決しない場合は、RSM1 信号の短絡・地絡や、2 系統間の誤接続がないか、接続を確認してください。 接続が問題ない場合は、セーフティモーション入力コネクタを外してロボットコントローラの電源を再立ち上げし、エラーが発生しなくなる場合には、接続を再確認してください。 それでも解決しない場合は、エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
834A1A88		エリアセンサ RSM2 信号入力回路 1 の診断信号検出異常です。	3	セーフティモーション I/O のエリアセンサ RSM2 信号入力回路 1 で診断信号を検出しました。	セーフティパラメータを確認し、再送してください。 それでも解決しない場合は、RSM2 信号の短絡・地絡や、2 系統間の誤接続がないか、接続を確認してください。 接続が問題ない場合は、セーフティモーション入力コネクタを外してロボットコントローラの電源を再立ち上げし、エラーが発生しなくなる場合には、接続を再確認してください。 それでも解決しない場合は、エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
834A1A89		エリアセンサ RSM2 信号入力回路 2 の診断信号検出異常です。	3	セーフティモーション I/O のエリアセンサ RSM2 信号入力回路 2 で診断信号を検出しました。	セーフティパラメータを確認し、再送してください。 それでも解決しない場合は、RSM2 信号の短絡・地絡や、2 系統間の誤接続がないか、接続を確認してください。 接続が問題ない場合は、セーフティモーション入力コネクタを外してロボットコントローラの電源を再立ち上げし、エラーが発生しなくなる場合には、接続を再確認してください。 それでも解決しない場合は、エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。

コード	RC7 コード	メッセージ	ﾚﾍﾞﾙ	説明	復帰処置
834A1A8C		エリアセンサ RSM3 信号入力回路 1 の診断信号検出異常です。	3	セーフティモーション I/O のエリアセンサ RSM3 信号入力回路 1 で診断信号を検出しました。	セーフティパラメータを確認し、再送してください。 それでも解決しない場合は、RSM3 信号の短絡・地絡や、2 系統間の誤接続がないか、接続を確認してください。 接続が問題ない場合は、セーフティモーション入力コネクタを外してロボットコントローラの電源を再立ち上げし、エラーが発生しなくなる場合には、接続を再確認してください。 それでも解決しない場合は、エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
834A1A8D		エリアセンサ RSM3 信号入力回路 2 の診断信号検出異常です。	3	セーフティモーション I/O のエリアセンサ RSM3 信号入力回路 2 で診断信号を検出しました。	セーフティパラメータを確認し、再送してください。 それでも解決しない場合は、RSM3 信号の短絡・地絡や、2 系統間の誤接続がないか、接続を確認してください。 接続が問題ない場合は、セーフティモーション入力コネクタを外してロボットコントローラの電源を再立ち上げし、エラーが発生しなくなる場合には、接続を再確認してください。 それでも解決しない場合は、エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
834A1A90		エリアセンサツール番号入力 0 信号入力回路 1 の診断信号検出異常です。	3	セーフティモーション I/O のエリアセンサツール番号入力 0 信号入力回路 1 で診断信号を検出しました。	セーフティパラメータを確認し、再送してください。 それでも解決しない場合は、ツール番号入力 0 信号の短絡・地絡や、2 系統間の誤接続がないか、接続を確認してください。 接続が問題ない場合は、セーフティモーション入力コネクタを外してロボットコントローラの電源を再立ち上げし、エラーが発生しなくなる場合には、接続を再確認してください。 それでも解決しない場合は、エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。

コード	RC7 コード	メッセージ	ﾚﾍﾞﾙ	説明	復帰処置
834A1A91		エリアセンサツール番号入力 0 信号入力回路 2 の診断信号検出異常です。	3	セーフティモーション I/O のエリアセンサツール番号入力 0 信号入力回路 2 で診断信号を検出しました。	セーフティパラメータを確認し、再送してください。 それでも解決しない場合は、ツール番号入力 0 信号の短絡・地絡や、2 系統間の誤接続がないか、接続を確認してください。 接続が問題ない場合は、セーフティモーション入力コネクタを外してロボットコントローラの電源を再立ち上げし、エラーが発生しなくなる場合には、接続を再確認してください。 それでも解決しない場合は、エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
834A1A94		エリアセンサツール番号入力 1 信号入力回路 1 の診断信号検出異常です。	3	セーフティモーション I/O のエリアセンサツール番号入力 1 信号入力回路 1 で診断信号を検出しました。	セーフティパラメータを確認し、再送してください。 それでも解決しない場合は、ツール番号入力 1 信号の短絡・地絡や、2 系統間の誤接続がないか、接続を確認してください。 接続が問題ない場合は、セーフティモーション入力コネクタを外してロボットコントローラの電源を再立ち上げし、エラーが発生しなくなる場合には、接続を再確認してください。 それでも解決しない場合は、エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
834A1A95		エリアセンサツール番号入力 1 信号入力回路 2 の診断信号検出異常です。	3	セーフティモーション I/O のエリアセンサツール番号入力 1 信号入力回路 2 で診断信号を検出しました。	セーフティパラメータを確認し、再送してください。 それでも解決しない場合は、ツール番号入力 1 信号の短絡・地絡や、2 系統間の誤接続がないか、接続を確認してください。 接続が問題ない場合は、セーフティモーション入力コネクタを外してロボットコントローラの電源を再立ち上げし、エラーが発生しなくなる場合には、接続を再確認してください。 それでも解決しない場合は、エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。

コード	RC7 コード	メッセージ	ﾚﾍﾞﾙ	説明	復帰処置
834A1A98		エリアセンサツール番号入力 2 信号入力回路 1 の診断信号検出異常です。	3	セーフティモーション I/O のエリアセンサツール番号入力 2 信号入力回路 1 で診断信号を検出しました。	セーフティパラメータを確認し、再送してください。 それでも解決しない場合は、ツール番号入力 2 信号の短絡・地絡や、2 系統間の誤接続がないか、接続を確認してください。 接続が問題ない場合は、セーフティモーション入力コネクタを外してロボットコントローラの電源を再立ち上げし、エラーが発生しなくなる場合には、接続を再確認してください。 それでも解決しない場合は、エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
834A1A99		エリアセンサツール番号入力 2 信号入力回路 2 の診断信号検出異常です。	3	セーフティモーション I/O のエリアセンサツール番号入力 2 信号入力回路 2 で診断信号を検出しました。	セーフティパラメータを確認し、再送してください。 それでも解決しない場合は、ツール番号入力 2 信号の短絡・地絡や、2 系統間の誤接続がないか、接続を確認してください。 接続が問題ない場合は、セーフティモーション入力コネクタを外してロボットコントローラの電源を再立ち上げし、エラーが発生しなくなる場合には、接続を再確認してください。 それでも解決しない場合は、エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
834A1A9C		エリアセンサツール番号入力 3 信号入力回路 1 の診断信号検出異常です。	3	セーフティモーション I/O のエリアセンサツール番号入力 3 信号入力回路 1 で診断信号を検出しました。	セーフティパラメータを確認し、再送してください。 それでも解決しない場合は、ツール番号入力 3 信号の短絡・地絡や、2 系統間の誤接続がないか、接続を確認してください。 接続が問題ない場合は、セーフティモーション入力コネクタを外してロボットコントローラの電源を再立ち上げし、エラーが発生しなくなる場合には、接続を再確認してください。 それでも解決しない場合は、エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。

コード	RC7 コード	メッセージ	ﾚﾍﾞﾙ	説明	復帰処置
834A1A9D		エリアセンサツール番号入力 3 信号入力回路 2 の診断信号検出異常です。	3	セーフティモーション I/O のエリアセンサツール番号入力 3 信号入力回路 2 で診断信号を検出しました。	セーフティパラメータを確認し、再送してください。 それでも解決しない場合は、ツール番号入力 3 信号の短絡・地絡や、2 系統間の誤接続がないか、接続を確認してください。 接続が問題ない場合は、セーフティモーション入力コネクタを外してロボットコントローラの電源を再立ち上げし、エラーが発生しなくなる場合には、接続を再確認してください。 それでも解決しない場合は、エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
834A1AA0		エリアセンサ監視領域 0 無効信号入力回路 1 の診断信号検出異常です。	3	セーフティモーション I/O のエリアセンサ監視領域 0 無効信号入力回路 1 で診断信号を検出しました。	セーフティパラメータを確認し、再送してください。 それでも解決しない場合は、監視領域 0 無効信号の短絡・地絡や、2 系統間の誤接続がないか、接続を確認してください。 接続が問題ない場合は、セーフティモーション入力コネクタを外してロボットコントローラの電源を再立ち上げし、エラーが発生しなくなる場合には、接続を再確認してください。 それでも解決しない場合は、エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
834A1AA1		エリアセンサ監視領域 0 無効信号入力回路 2 の診断信号検出異常です。	3	セーフティモーション I/O のエリアセンサ監視領域 0 無効信号入力回路 2 で診断信号を検出しました。	セーフティパラメータを確認し、再送してください。 それでも解決しない場合は、監視領域 0 無効信号の短絡・地絡や、2 系統間の誤接続がないか、接続を確認してください。 接続が問題ない場合は、セーフティモーション入力コネクタを外してロボットコントローラの電源を再立ち上げし、エラーが発生しなくなる場合には、接続を再確認してください。 それでも解決しない場合は、エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。

コード	RC7 コード	メッセージ	ﾚﾍﾞﾙ	説明	復帰処置
834A1AA4		エリアセンサ監視領域 1 無効信号入力回路 1 の診断信号検出異常です。	3	セーフティモーション I/O のエリアセンサ監視領域 1 無効信号入力回路 1 で診断信号を検出しました。	セーフティパラメータを確認し、再送してください。 それでも解決しない場合は、監視領域 1 無効信号の短絡・地絡や、2 系統間の誤接続がないか、接続を確認してください。 接続が問題ない場合は、セーフティモーション入力コネクタを外してロボットコントローラの電源を再立ち上げし、エラーが発生しなくなる場合には、接続を再確認してください。 それでも解決しない場合は、エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
834A1AA5		エリアセンサ監視領域 1 無効信号入力回路 2 の診断信号検出異常です。	3	セーフティモーション I/O のエリアセンサ監視領域 1 無効信号入力回路 2 で診断信号を検出しました。	セーフティパラメータを確認し、再送してください。 それでも解決しない場合は、監視領域 1 無効信号の短絡・地絡や、2 系統間の誤接続がないか、接続を確認してください。 接続が問題ない場合は、セーフティモーション入力コネクタを外してロボットコントローラの電源を再立ち上げし、エラーが発生しなくなる場合には、接続を再確認してください。 それでも解決しない場合は、エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
834A1AA8		エリアセンサ監視領域 2 無効信号入力回路 1 の診断信号検出異常です。	3	セーフティモーション I/O のエリアセンサ監視領域 2 無効信号入力回路 1 で診断信号を検出しました。	セーフティパラメータを確認し、再送してください。 それでも解決しない場合は、監視領域 2 無効信号の短絡・地絡や、2 系統間の誤接続がないか、接続を確認してください。 接続が問題ない場合は、セーフティモーション入力コネクタを外してロボットコントローラの電源を再立ち上げし、エラーが発生しなくなる場合には、接続を再確認してください。 それでも解決しない場合は、エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。

コード	RC7 コード	メッセージ	ﾚﾍﾞﾙ	説明	復帰処置
834A1AA9		エリアセンサ監視領域 2 無効信号入力回路 2 の診断信号検出異常です。	3	セーフティモーション I/O のエリアセンサ監視領域 2 無効信号入力回路 2 で診断信号を検出しました。	セーフティパラメータを確認し、再送してください。 それでも解決しない場合は、監視領域 2 無効信号の短絡・地絡や、2 系統間の誤接続がないか、接続を確認してください。 接続が問題ない場合は、セーフティモーション入力コネクタを外してロボットコントローラの電源を再立ち上げし、エラーが発生しなくなる場合には、接続を再確認してください。 それでも解決しない場合は、エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
834A1AAC		エリアセンサ監視領域 3 無効信号入力回路 1 の診断信号検出異常です。	3	セーフティモーション I/O のエリアセンサ監視領域 3 無効信号入力回路 1 で診断信号を検出しました。	セーフティパラメータを確認し、再送してください。 それでも解決しない場合は、監視領域 3 無効信号の短絡・地絡や、2 系統間の誤接続がないか、接続を確認してください。 接続が問題ない場合は、セーフティモーション入力コネクタを外してロボットコントローラの電源を再立ち上げし、エラーが発生しなくなる場合には、接続を再確認してください。 それでも解決しない場合は、エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
834A1AAD		エリアセンサ監視領域 3 無効信号入力回路 2 の診断信号検出異常です。	3	セーフティモーション I/O のエリアセンサ監視領域 3 無効信号入力回路 2 で診断信号を検出しました。	セーフティパラメータを確認し、再送してください。 それでも解決しない場合は、監視領域 3 無効信号の短絡・地絡や、2 系統間の誤接続がないか、接続を確認してください。 接続が問題ない場合は、セーフティモーション入力コネクタを外してロボットコントローラの電源を再立ち上げし、エラーが発生しなくなる場合には、接続を再確認してください。 それでも解決しない場合は、エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。

コード	RC7 コード	メッセージ	ﾚﾍﾞﾙ	説明	復帰処置
834A1AB0		エリアセンサ監視無効信号入力回路 1 の診断信号検出異常です。	3	セーフティモーション I/O のエリアセンサ監視無効信号入力回路 1 で診断信号を検出しました。	セーフティパラメータを確認し、再送してください。 それでも解決しない場合は、監視無効信号の短絡・地絡や、2 系統間の誤接続がないか、接続を確認してください。 接続が問題ない場合は、セーフティモーション入力コネクタを外してロボットコントローラの電源を再立ち上げし、エラーが発生しなくなる場合には、接続を再確認してください。 それでも解決しない場合は、エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
834A1AB1		エリアセンサ監視無効信号入力回路 2 の診断信号検出異常です。	3	セーフティモーション I/O のエリアセンサ監視無効信号入力回路 2 で診断信号を検出しました。	セーフティパラメータを確認し、再送してください。 それでも解決しない場合は、監視無効信号の短絡・地絡や、2 系統間の誤接続がないか、接続を確認してください。 接続が問題ない場合は、セーフティモーション入力コネクタを外してロボットコントローラの電源を再立ち上げし、エラーが発生しなくなる場合には、接続を再確認してください。 それでも解決しない場合は、エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
834A1AB4		エリアセンサ SS1 信号入力回路 1 の診断信号検出異常です。	3	セーフティモーション I/O のエリアセンサ SS1 信号入力回路 1 で診断信号を検出しました。	セーフティパラメータを確認し、再送してください。 それでも解決しない場合は、SS1 信号の短絡・地絡や、2 系統間の誤接続がないか、接続を確認してください。 接続が問題ない場合は、セーフティモーション入力コネクタを外してロボットコントローラの電源を再立ち上げし、エラーが発生しなくなる場合には、接続を再確認してください。 それでも解決しない場合は、エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。

コード	RC7 コード	メッセージ	ﾚﾍﾞﾙ	説明	復帰処置
834A1AB5		エリアセンサ SS1 信号入力回路 2 の診断信号検出異常です。	3	セーフティモーション I/O のエリアセンサ SS1 信号入力回路 2 で診断信号を検出しました。	セーフティパラメータを確認し、再送してください。 それでも解決しない場合は、SS1 信号の短絡・地絡や、2 系統間の誤接続がないか、接続を確認してください。 接続が問題ない場合は、セーフティモーション入力コネクタを外してロボットコントローラの電源を再立ち上げし、エラーが発生しなくなる場合には、接続を再確認してください。 それでも解決しない場合は、エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
834A1AB8		エリアセンサ基準位置確認信号入力回路 1 の診断信号検出異常です。	3	セーフティモーション I/O のエリアセンサ基準位置確認信号入力回路 1 で診断信号を検出しました。	セーフティパラメータを確認し、再送してください。 それでも解決しない場合は、基準位置確認信号の短絡・地絡や、2 系統間の誤接続がないか、接続を確認してください。 接続が問題ない場合は、セーフティモーション入力コネクタを外してロボットコントローラの電源を再立ち上げし、エラーが発生しなくなる場合には、接続を再確認してください。 それでも解決しない場合は、エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
834A1AB9		エリアセンサ基準位置確認信号入力回路 2 の診断信号検出異常です。	3	セーフティモーション I/O のエリアセンサ基準位置確認信号入力回路 2 で診断信号を検出しました。	セーフティパラメータを確認し、再送してください。 それでも解決しない場合は、基準位置確認信号の短絡・地絡や、2 系統間の誤接続がないか、接続を確認してください。 接続が問題ない場合は、セーフティモーション入力コネクタを外してロボットコントローラの電源を再立ち上げし、エラーが発生しなくなる場合には、接続を再確認してください。 それでも解決しない場合は、エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
834A2001		このコントローラでは実行できません。	3	このコントローラでは実行できない機能が実行されました。	エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
854A2002		安全監視モジュールのバージョン不一致です。	5	安全監視モジュールのバージョン不一致です。	エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
854A2101		安全監視デバイスのウォッチドッグタイマ異常です。	5	安全監視デバイスからの通信が停止しました。	エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。

コード	RC7 コード	メッセージ	ﾚﾍﾞﾙ	説明	復帰処置
854A2102		安全監視デバイスの同期異常です。	5	安全監視デバイスと同期が取れていません。	エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
854A2103		安全監視デバイス間の同期異常です。	5	安全監視デバイス間で同期が取れていません。	エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
854A2104		安全監視デバイスがコンフィグレーション中です。	5	安全監視デバイスがコンフィグレーション中です。	エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
854A2111		安全監視プロセッサの初期化が完了していません。	5	安全監視デバイスの初期化が完了していません。	エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
854A2112		安全監視プロセッサの初期化異常です。	5	安全監視デバイスの初期化が失敗しました。	エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
854A2121		安全監視デバイス通信のコマンド異常です。	5	安全監視デバイスとの通信で通信コマンドの異常を検出しました。	エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
854A2122		安全監視デバイス通信のライン異常です。	5	安全監視デバイスとの通信で通信ラインの異常を検出しました。	エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
854A2201		安全監視デバイスへのエラー詳細の問い合わせに失敗しました。	5	安全監視デバイスへのエラー詳細の問い合わせに失敗しました。	エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
854A2202		安全監視デバイスへのコントローラ仕様の問い合わせに失敗しました。	5	安全監視デバイスへのコントローラ仕様の問い合わせに失敗しました。	エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
854A2203		安全監視デバイスへの内部状態の問い合わせに失敗しました。	5	安全監視デバイスへの内部状態の問い合わせに失敗しました。	エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
854A2204		安全監視デバイスへの内部データの問い合わせに失敗しました。	5	安全監視デバイスへの内部データの問い合わせに失敗しました。	エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
854A2205		安全監視デバイスへの同期状態の問い合わせに失敗しました。	5	安全監視デバイスへの同期状態の問い合わせに失敗しました。	エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
854A2206		安全監視デバイスへの安全監視プロセッサ初期化完了状態の問い合わせに失敗しました。	5	安全監視デバイスへの安全監視プロセッサ初期化完了状態の問い合わせに失敗しました。	エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
834A2207		安全監視デバイスへのソフトウェアバージョンの問い合わせに失敗しました。。	3	安全監視デバイスへのソフトウェアバージョンの問い合わせに失敗しました。	エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
854A2211		安全監視デバイスのエラー通知処理の初期化に失敗しました。	5	安全監視デバイスのエラー通知処理の初期化に失敗しました。	エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。

コード	RC7 コード	メッセージ	ﾚﾍﾞﾙ	説明	復帰処置
854A2311		セーフティモーション I/O 外部電源が逆接続です。	5	セーフティモーション I/O 外部電源の 24V と GND が逆に接続されています。	セーフティモーション I/O 外部電源の接続を確認してください。 それでも解決しない場合は、エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
854A2312		I/O 内部電源が指定されていますが、セーフティモーション I/O に外部電源が供給されています。	5	I/O 内部電源指定時には、セーフティモーション I/O に外部電源の供給を受けることができません。	I/O 外部電源に設定を変更するか、セーフティモーション I/O 電源の接続を確認してください。 それでも解決しない場合は、エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
804A2313		I/O 外部電源が指定されていますが、セーフティモーション I/O に外部電源が供給されていません。	0	I/O 外部電源指定時には、外部電源が供給されていないとセーフティモーション I/O が使用できません。	I/O 内部電源に設定を変更するか、セーフティモーション I/O 電源の接続を確認してください。 それでも解決しない場合は、エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
854A2314		セーフティモーション I/O 内部電源が出力されていません。	5	電源ユニットの異常により、セーフティモーション I/O 内部電源の出力が停止しました。	エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
834A2315		使用中のセーフティモーション I/O 外部電源の供給が停止しました。	3	セーフティモーション I/O 外部電源の異常を検出しました。	セーフティモーション I/O 外部電源の接続を確認してください。 それでも解決しない場合は、エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
834A2401		安全監視プロセッサが異常を検出しています。	3	安全監視プロセッサが異常を検出しているためモータ ON できません。	安全監視プロセッサの異常を確認してください。 それでも解決しない場合は、エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
834A2402		安全監視デバイスが異常を検出しています。	3	安全監視デバイスが異常を検出しているためモータ ON できません。	安全監視デバイスの異常を確認してください。 それでも解決しない場合は、エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
834A2411		安全監視プロセッサが異常を検出しています。	3	安全監視プロセッサが異常を検出しているためブレーキ解除できません。	安全監視プロセッサの異常を確認してください。 それでも解決しない場合は、エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
834A2412		安全監視デバイスが異常を検出しています。	3	安全監視デバイスが異常を検出しているためブレーキ解除できません。	安全監視デバイスの異常を確認してください。 それでも解決しない場合は、エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
854A2501		セーフティモーションボードの検出に失敗しました。	5	セーフティモーションボード検出状態の不一致を検出しました。	エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
854A2502		コントローラ仕様の検出に失敗しました。	5	コントローラ仕様の不一致を検出しました。	セーフティパラメータを確認し、再送してください。 それでも解決しない場合は、エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。

コード	RC7コード	メッセージ	ﾚﾍﾞﾙ	説明	復帰処置
854A2503		未定義のコントローラ仕様です。	5	コントローラ仕様に未定義の値が設定されています。	セーフティパラメータを確認し、再送してください。 それでも解決しない場合は、エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
854A2504		セーフティモーション仕様には対応しないロボットコントローラです。	5	セーフティモーションボードが接続されていないロボットコントローラでは、セーフティモーション仕様に対応できません。	セーフティパラメータを確認し、再送してください。 それでも解決しない場合は、エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
854A2505		ボードリビジョン番号の検出に失敗しました。	5	ボードリビジョン番号検出状態の不一致を検出しました。	エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
854A2801		安全監視ドライバモジュールのオープンに失敗しました。	5	安全監視ドライバモジュールのオープンに失敗しました。	エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
854A2802		安全監視ドライバモジュールとの接続に失敗しました。	5	安全監視ドライバモジュールとの接続に失敗しました。	エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
854A2803		安全監視ドライバモジュールに接続されていません。	5	安全監視ドライバモジュールに接続されていません。	エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
854A2804		安全監視コントローラモジュールに接続されていません。	5	安全監視コントローラモジュールに接続されていません。	エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
854A2805		安全監視ドライバモジュールとの通信に失敗しました。	5	安全監視ドライバモジュールとの通信に失敗しました。	エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
854A2811		イベントのオープンに失敗しました。	5	予期しないエラーです。システム起動時にイベントのオープンに失敗しました。	エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
854A2812		イベント生成に失敗しました。	5	予期しないエラーです。システム起動時にイベント生成に失敗しました。	エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
854A2813		スレッドの生成に失敗しました。	5	予期しないエラーです。システム起動時にスレッドの生成に失敗しました。	エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
854A2814		スレッドの優先度設定に失敗しました。	5	予期しないエラーです。システム起動時にメインスレッドの実行優先度の設定に失敗しました。	エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
854A2821		セーフティパラメータの読み込みに失敗しました。	5	セーフティパラメータの読み込みに失敗しました。	セーフティパラメータを再度送信してください。 それでも解決しない場合は、エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
834A2822		セーフティパラメータの転送に失敗しました。	3	セーフティパラメータの転送に失敗しました。	セーフティパラメータを再度送信してください。 それでも解決しない場合は、エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
854A2831		安全監視デバイスの未定義エラーを検出しました。	5	安全監視デバイスの未定義エラーを検出しました。	エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
854A2832		安全監視デバイスのエラー通知異常です。	5	安全監視デバイスからエラーが通知されましたが、エラー詳細がありません。	エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。

コード	RC7 コード	メッセージ	ﾚﾍﾞﾙ	説明	復帰処置
854A2833		安全監視ドライバモジュールへのエラー詳細問い合わせに失敗しました。	5	安全監視ドライバモジュールへのエラー詳細の問い合わせに失敗しました。	エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
854A2841		コントローラ仕様異常です。	5	セーフティ I/O レス仕様ロボットコントローラに標準のプロジェクトが設定されています。	WINCAPSIII からセーフティ I/O レス仕様のプロジェクトを送信してください。
854A2842		コントローラ仕様異常です。	5	セーフティ I/O レス仕様ロボットコントローラにセーフティモーション仕様のプロジェクトが設定されています。	WINCAPSIII からセーフティ I/O レス仕様のプロジェクトを送信してください。
854A2843		コントローラ仕様異常です。	5	標準仕様ロボットコントローラにセーフティ I/O レス仕様のプロジェクトが設定されています。	WINCAPSIII から標準仕様のプロジェクトを送信してください。
854A2844		コントローラ仕様異常です。	5	標準仕様ロボットコントローラにセーフティモーション仕様のプロジェクトが設定されています。	WINCAPSIII から標準仕様のプロジェクトを送信してください。
854A2845		コントローラ仕様異常です。	5	セーフティモーション仕様ロボットコントローラにセーフティ I/O レス仕様のプロジェクトが設定されています。	WINCAPSIII からセーフティモーション仕様のプロジェクトを送信してください。
854A2846		コントローラ仕様異常です。	5	セーフティモーション仕様ロボットコントローラに標準のプロジェクトが設定されています。	WINCAPSIII からセーフティモーション仕様のプロジェクトを送信してください。
854A2851		プロジェクトとセーフティパラメータのロボットタイプが不一致です。	5	プロジェクトとセーフティパラメータのロボットタイプが不一致です。	WINCAPSIII からセーフティパラメータと一致するプロジェクトを送信してください。
844A2852		安全監視デバイスのバージョン取得に失敗しました。	4	安全監視デバイスのバージョン取得に失敗しました。	エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
834A300A		この操作を完了するのに必要なデータは、まだ利用できません。	3	システム内で処理が完了しませんでした。	エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
834A3401		未実装です。	3	システム内で実装されていない処理が呼ばれました。	エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
834A3402		インタフェースが存在しません。	3	システム内で意図しない処理が実行されました。	エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
834A3403		不正なポインタです。	3	システム内で不正なポインタが使用されました。	エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
834A3404		処理が中断されました。	3	システム内で処理が中断されました。	エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
834A3405		処理に失敗しました。	3	安全監視モジュール内で操作が失敗しました。	エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
834A3705		アクセスが拒否されました。	3	安全監視モジュール内でアクセスが拒否されました。	エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。

コード	RC7コード	メッセージ	ﾚﾍﾞﾙ	説明	復帰処置
834A3706		不正なハンドルです。	3	システム内で不正なハンドルが使用されました。	エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
834A370E		メモリの確保に失敗しました。	3	システム内でメモリ確保に失敗しました。	エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
834A3757	6003	パラメータが間違っています。	3	間違ったパラメータを指定して操作が行われました。	エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
834A3FFF		予期しないエラーが発生しました。	3	システム内で意図しない処理が実行されました。	エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
834A4011		1 軸:停止中の動作を検出しました。	3	SafeOperatingStop 中に各軸の動作を検知しました。	SOS (Safe Operating Stop) 中はロボットを動かさないようにしてください。 それでも解決しない場合は、エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
834A4012		2 軸:停止中の動作を検出しました。	3	SafeOperatingStop 中に各軸の動作を検知しました。	SOS (Safe Operating Stop) 中はロボットを動かさないようにしてください。 それでも解決しない場合は、エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
834A4013		3 軸:停止中の動作を検出しました。	3	SafeOperatingStop 中に各軸の動作を検知しました。	SOS (Safe Operating Stop) 中はロボットを動かさないようにしてください。 それでも解決しない場合は、エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
834A4014		4 軸:停止中の動作を検出しました。	3	SafeOperatingStop 中に各軸の動作を検知しました。	SOS (Safe Operating Stop) 中はロボットを動かさないようにしてください。 それでも解決しない場合は、エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
834A4015		5 軸:停止中の動作を検出しました。	3	SafeOperatingStop 中に各軸の動作を検知しました。	SOS (Safe Operating Stop) 中はロボットを動かさないようにしてください。 それでも解決しない場合は、エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
834A4016		6 軸:停止中の動作を検出しました。	3	SafeOperatingStop 中に各軸の動作を検知しました。	SOS (Safe Operating Stop) 中はロボットを動かさないようにしてください。 それでも解決しない場合は、エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
834A4017		7 軸:停止中の動作を検出しました。	3	SafeOperatingStop 中に各軸の動作を検知しました。	SOS (Safe Operating Stop) 中はロボットを動かさないようにしてください。 それでも解決しない場合は、エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。

コード	RC7コード	メッセージ	ﾚﾍﾞﾙ	説明	復帰処置
834A4018		8 軸:停止中の動作を検出しました。	3	SafeOperatingStop 中に各軸の動作を検知しました。	SOS (Safe Operating Stop) 中はロボットを動かさないようにしてください。 それでも解決しない場合は、エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
834A4021		1 軸:ソフトウェアリミットオーバです。	3	各軸のソフトリミットオーバを検知しました。	ソフトリミット内で動かすよう動作を見直してください。 それでも解決しない場合は、エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
834A4022		2 軸:ソフトウェアリミットオーバです。	3	各軸のソフトリミットオーバを検知しました。	ソフトリミット内で動かすよう動作を見直してください。 それでも解決しない場合は、エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
834A4023		3 軸:ソフトウェアリミットオーバです。	3	各軸のソフトリミットオーバを検知しました。	ソフトリミット内で動かすよう動作を見直してください。 それでも解決しない場合は、エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
834A4024		4 軸:ソフトウェアリミットオーバです。	3	各軸のソフトリミットオーバを検知しました。	ソフトリミット内で動かすよう動作を見直してください。 それでも解決しない場合は、エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
834A4025		5 軸:ソフトウェアリミットオーバです。	3	各軸のソフトリミットオーバを検知しました。	ソフトリミット内で動かすよう動作を見直してください。 それでも解決しない場合は、エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
834A4026		6 軸:ソフトウェアリミットオーバです。	3	各軸のソフトリミットオーバを検知しました。	ソフトリミット内で動かすよう動作を見直してください。 それでも解決しない場合は、エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
834A4027		7 軸:ソフトウェアリミットオーバです。	3	各軸のソフトリミットオーバを検知しました。	ソフトリミット内で動かすよう動作を見直してください。 それでも解決しない場合は、エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
834A4028		8 軸:ソフトウェアリミットオーバです。	3	各軸のソフトリミットオーバを検知しました。	ソフトリミット内で動かすよう動作を見直してください。 それでも解決しない場合は、エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
834A4031		1 軸:付加軸速度過大です。	3	自動時に付加軸の速度過大を検知しました。	動作速度を落としてください。 それでも解決しない場合は、エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
834A4032		2 軸:付加軸速度過大です。	3	自動時に付加軸の速度過大を検知しました。	動作速度を落としてください。 それでも解決しない場合は、エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。

コード	RC7 コード	メッセージ	ﾚﾍﾞﾙ	説明	復帰処置
834A4033		3 軸:付加軸速度過大です。	3	自動時に付加軸の速度過大を検知しました。	動作速度を落としてください。 それでも解決しない場合は、エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
834A4034		4 軸:付加軸速度過大です。	3	自動時に付加軸の速度過大を検知しました。	動作速度を落としてください。 それでも解決しない場合は、エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
834A4035		5 軸:付加軸速度過大です。	3	自動時に付加軸の速度過大を検知しました。	動作速度を落としてください。 それでも解決しない場合は、エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
834A4036		6 軸:付加軸速度過大です。	3	自動時に付加軸の速度過大を検知しました。	動作速度を落としてください。 それでも解決しない場合は、エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
834A4037		7 軸:付加軸速度過大です。	3	自動時に付加軸の速度過大を検知しました。	動作速度を落としてください。 それでも解決しない場合は、エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
834A4038		8 軸:付加軸速度過大です。	3	自動時に付加軸の速度過大を検知しました。	動作速度を落としてください。 それでも解決しない場合は、エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
834A4041		1 軸:付加軸速度過大です。	3	手動時に付加軸の速度過大を検知しました。	動作速度を落としてください。 それでも解決しない場合は、エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
834A4042		2 軸:付加軸速度過大です。	3	手動時に付加軸の速度過大を検知しました。	動作速度を落としてください。 それでも解決しない場合は、エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
834A4043		3 軸:付加軸速度過大です。	3	手動時に付加軸の速度過大を検知しました。	動作速度を落としてください。 それでも解決しない場合は、エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
834A4044		4 軸:付加軸速度過大です。	3	手動時に付加軸の速度過大を検知しました。	動作速度を落としてください。 それでも解決しない場合は、エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
834A4045		5 軸:付加軸速度過大です。	3	手動時に付加軸の速度過大を検知しました。	動作速度を落としてください。 それでも解決しない場合は、エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
834A4046		6 軸:付加軸速度過大です。	3	手動時に付加軸の速度過大を検知しました。	動作速度を落としてください。 それでも解決しない場合は、エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。

コード	RC7 コード	メッセージ	ﾚﾍﾞﾙ	説明	復帰処置
834A4047		7 軸:付加軸速度過大です。	3	手動時に付加軸の速度過大を検知しました。	動作速度を落としてください。 それでも解決しない場合は、エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
834A4048		8 軸:付加軸速度過大です。	3	手動時に付加軸の速度過大を検知しました。	動作速度を落としてください。 それでも解決しない場合は、エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
834A4051		リンク設定 1 速度過大です。	3	自動時にリンク設定の速度過大を検知しました。	動作速度を落としてください。 それでも解決しない場合は、エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
834A4052		リンク設定 2 速度過大です。	3	自動時にリンク設定の速度過大を検知しました。	動作速度を落としてください。 それでも解決しない場合は、エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
834A4053		リンク設定 3 速度過大です。	3	自動時にリンク設定の速度過大を検知しました。	動作速度を落としてください。 それでも解決しない場合は、エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
834A4054		リンク設定 4 速度過大です。	3	自動時にリンク設定の速度過大を検知しました。	動作速度を落としてください。 それでも解決しない場合は、エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
834A4055		リンク設定 5 速度過大です。	3	自動時にリンク設定の速度過大を検知しました。	動作速度を落としてください。 それでも解決しない場合は、エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
834A4056		リンク設定 6 速度過大です。	3	自動時にリンク設定の速度過大を検知しました。	動作速度を落としてください。 それでも解決しない場合は、エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
834A4057		リンク設定 7 速度過大です。	3	自動時にリンク設定の速度過大を検知しました。	動作速度を落としてください。 それでも解決しない場合は、エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
834A4058		リンク設定 8 速度過大です。	3	自動時にリンク設定の速度過大を検知しました。	動作速度を落としてください。 それでも解決しない場合は、エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
834A4061		リンク設定 1 速度過大です。	3	手動時にリンク設定の速度過大を検知しました。	動作速度を落としてください。 それでも解決しない場合は、エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
834A4062		リンク設定 2 速度過大です。	3	手動時にリンク設定の速度過大を検知しました。	動作速度を落としてください。 それでも解決しない場合は、エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。

コード	RC7 コード	メッセージ	ﾚﾍﾞﾙ	説明	復帰処置
834A4063		リンク設定 3 速度過大です。	3	手動時にリンク設定の速度過大を検知しました。	動作速度を落としてください。 それでも解決しない場合は、エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
834A4064		リンク設定 4 速度過大です。	3	手動時にリンク設定の速度過大を検知しました。	動作速度を落としてください。 それでも解決しない場合は、エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
834A4065		リンク設定 5 速度過大です。	3	手動時にリンク設定の速度過大を検知しました。	動作速度を落としてください。 それでも解決しない場合は、エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
834A4066		リンク設定 6 速度過大です。	3	手動時にリンク設定の速度過大を検知しました。	動作速度を落としてください。 それでも解決しない場合は、エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
834A4067		リンク設定 7 速度過大です。	3	手動時にリンク設定の速度過大を検知しました。	動作速度を落としてください。 それでも解決しない場合は、エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
834A4068		リンク設定 8 速度過大です。	3	手動時にリンク設定の速度過大を検知しました。	動作速度を落としてください。 それでも解決しない場合は、エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
854A0100		STO 回路異常	5	STO 回路の異常を検出しました。	エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
854A0101		3.3V 電源電圧異常	5	3.3V 電源の電圧異常を検出しました。	エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
854A0102		5V 電源電圧異常	5	5V 電源の電圧異常を検出しました。	エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
844A0103		非常停止入力回路異常	4	非常停止入力回路の異常を検出しました。	非常停止入力信号の短絡・地絡や、2 系統間の誤接続がないか、接続を確認してください。 接続が問題ない場合は、Mini I/O コネクタを外してロボットコントローラの電源を再立ち上げし、エラーが発生しなくなる場合には、接続を再確認してください。 動作準備をした直後に非常停止が入力されると発生する場合があります。動作準備実行直後に非常停止入力が無いか確認してください。 それでも解決しない場合は、エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。

コード	RC7 コード	メッセージ	ﾚﾍﾞﾙ	説明	復帰処置
844A0104		防護停止入力回路異常	4	防護停止入力回路の異常を検出しました。	防護停止入力信号の短絡・地絡や、2 系統間の誤接続がないか、接続を確認してください。 接続が問題ない場合は、Mini I/O コネクタを外してロボットコントローラの電源を再立ち上げし、エラーが発生しなくなる場合には、接続を再確認してください。 動作準備をした直後に防護停止が入力されると発生する場合があります。動作準備実行直後に防護停止入力が無いか確認してください。 それでも解決しない場合は、エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
854A0105		STO 状態出力異常	5	STO 状態出力の異常を検出しました。	Mini I/O 用電源が外部電源設定で外部電源が供給されていない場合、このエラーが発生します。電源を確認してください。 STO モニタ出力信号の短絡・地絡や、2 系統間の誤接続がないか、接続を確認してください。 設定を外部電源から内部電源に変更したい場合は、WINCAPSIII から変更しパラメータを送信してください。 [プロジェクト] – [パラメータ] – [デジタル I/O] – [No.59 I/O 電源モード]から変更できます。 それでも解決しない場合は、エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
854A0106		STO 状態出力異常(CPU 間)	5	STO 状態出力の異常を検出しました。(CPU 間)	エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
854A0107		AD 電圧異常(0V)	5	AD コンバータ 0.0V の電圧異常を検出しました。	エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
854A0108		AD 電圧異常(3.3V)	5	AD コンバータ 3.3V の電圧異常を検出しました。	エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
854A0109		AD コンバータ異常	5	AD コンバータの異常を検出しました。	エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
854A010A		安全機能実行結果不一致	5	シーケンスモニタで安全機能の実行結果の不一致を検出しました。	エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
854A010B		シーケンスカウンタ不一致	5	シーケンスモニタでシーケンスカウンタの不一致を検出しました。	エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
854A010C		実行時間不一致	5	シーケンスモニタで実行時間の不一致を検出しました。	エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。

コード	RC7 コード	メッセージ	ﾚﾍﾞﾙ	説明	復帰処置
844A010D		非常停止入力不一致	4	シーケンスモニタで非常停止入力の不一致を検出しました。	エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
844A010E		防護停止入力不一致	4	シーケンスモニタで防護停止入力の不一致を検出しました。	エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
854A010F		シーケンスモニタ異常	5	シーケンスモニタの異常を検出しました。	エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
854A0110		スタック診断異常	5	スタックの異常を検知しました。	エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
854A0111		CPU 実行コード診断異常	5	実行コードの異常を検出しました。	エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
854A0112		割り込み異常	5	割り込みの異常を検知しました。	エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
854A0113		監視データ ROM 診断異常	5	監視データ ROM の異常を検出しました。	安全パラメータを再度送信してください。 それでも解決しない場合は、エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
854A0114		プログラム ROM 診断異常	5	プログラム ROM の異常を検出しました。	エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
854A0115		内部 RAM 診断異常	5	内部 RAM の異常を検出しました。	エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
854A0116		安全パラメータ CRC 異常	5	安全パラメータの CRC 異常を検出しました。	安全パラメータを再度送信してください。 それでも解決しない場合は、エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
854A0117		安全パラメータ範囲チェック異常	5	安全パラメータに範囲外のデータを検出しました。	安全パラメータを再度送信してください。 それでも解決しない場合は、エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
854A0118		安全パラメータ設定異常	5	安全パラメータの設定に失敗しました。	エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
854A0119		初期化異常	5	安全監視プロセッサの初期化に失敗しました。	エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
854A011A		内部異常	5	安全監視プロセッサの内部異常です。	エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
854A011B		通信異常	5	安全監視プロセッサの通信異常です。	エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
854A011C		CAN 異常	5	CAN 通信に失敗しました。	エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。

コード	RC7 コード	メッセージ	ﾚﾍﾞﾙ	説明	復帰処置
854A011D		タイムアウト	5	安全監視プロセッサでタイムアウトを検出しました。	エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
854A011E		STO 状態入力不一致	5	シーケンスモニタで STO 状態入力の不一致を検出しました。	エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
854A011F		ウォッチドッグタイマ異常	5	ウォッチドッグタイマ異常を検出しました。	エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
844A0180		安全監視 I/O デバイスの通信異常です。(UNREC)	4	安全監視 I/O デバイスとの通信で異常を検出しました。	エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
844A0181		安全監視 I/O デバイスの通信異常です。(CRC)	4	安全監視 I/O デバイスとの通信で異常を検出しました。	エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
844A0182		安全監視 I/O デバイスの通信異常です。(FM)	4	安全監視 I/O デバイスとの通信で異常を検出しました。	エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
844A0183		安全監視 I/O デバイスの通信異常です。(BS)	4	安全監視 I/O デバイスとの通信で異常を検出しました。	エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
844A0184		安全監視 I/O デバイスの通信異常です。(BM)	4	安全監視 I/O デバイスとの通信で異常を検出しました。	エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
844A0185		安全監視 I/O デバイスの通信異常です。(EXT)	4	安全監視 I/O デバイスとの通信で異常を検出しました。	エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
844A0200		安全パラメータの更新に失敗しました。	4	安全パラメータの更新処理異常を検出しました。	安全パラメータを再度送信してください。 それでも解決しない場合は、エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
844A0201		安全パラメータの更新モード変更タイムアウトです。	4	安全パラメータの更新モード変更タイムアウトを検出しました。	安全パラメータを再度送信してください。 それでも解決しない場合は、エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
844A0202		安全パラメータの消去タイムアウトです。	4	安全パラメータの消去タイムアウトを検出しました。	安全パラメータを再度送信してください。 それでも解決しない場合は、エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
844A0203		安全パラメータの書き込みタイムアウトです。	4	安全パラメータの書き込みタイムアウトを検出しました。	安全パラメータを再度送信してください。 それでも解決しない場合は、エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
844A0204		安全パラメータの読み込みタイムアウトです。	4	安全パラメータの読み込みタイムアウトを検出しました。	安全パラメータを再度送信してください。 それでも解決しない場合は、エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
844A0218		安全パラメータの消去に失敗しました。	4	安全パラメータの消去失敗を検出しました。	安全パラメータを再度送信してください。 それでも解決しない場合は、エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。

コード	RC7 コード	メッセージ	ﾚﾍﾞﾙ	説明	復帰処置
844A0219		安全パラメータの CRC 異常です。	4	安全パラメータの CRC 異常を検出しました。	安全パラメータを再度送信してください。 それでも解決しない場合は、エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
844A021A		安全パラメータの範囲外です。	4	安全パラメータに範囲外のデータを検出しました。	安全パラメータを再度送信してください。 それでも解決しない場合は、エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
844A021B		安全パラメータの書き込みに失敗しました。	4	安全パラメータの書込み失敗を検出しました。	安全パラメータを再度送信してください。 それでも解決しない場合は、エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
844A021D		安全パラメータのアクセスに失敗しました。	4	安全パラメータのアクセスに失敗しました。	安全パラメータを再度送信してください。 それでも解決しない場合は、エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
844A021E		安全パラメータの更新タイムアウトです。	4	安全パラメータの更新タイムアウトを検出しました。	安全パラメータを再度送信してください。 それでも解決しない場合は、エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
844A5001		1 軸:速度超過	4	各軸の監視速度を超えた速度を検出しました。	監視速度を見直してください。 もしくは、監視速度を超えないように動作を見直してください。 それでも解決しない場合は、エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
844A5002		2 軸:速度超過	4	各軸の監視速度を超えた速度を検出しました。	監視速度を見直してください。 もしくは、監視速度を超えないように動作を見直してください。 それでも解決しない場合は、エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
844A5003		3 軸:速度超過	4	各軸の監視速度を超えた速度を検出しました。	監視速度を見直してください。 もしくは、監視速度を超えないように動作を見直してください。 それでも解決しない場合は、エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
844A5004		4 軸:速度超過	4	各軸の監視速度を超えた速度を検出しました。	監視速度を見直してください。 もしくは、監視速度を超えないように動作を見直してください。 それでも解決しない場合は、エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。

コード	RC7 コード	メッセージ	ﾚﾍﾞﾙ	説明	復帰処置
844A5005		5 軸:速度超過	4	各軸の監視速度を超えた速度を検出しました。	監視速度を見直してください。 もしくは、監視速度を超えないように動作を見直してください。 それでも解決しない場合は、エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
844A5006		6 軸:速度超過	4	各軸の監視速度を超えた速度を検出しました。	監視速度を見直してください。 もしくは、監視速度を超えないように動作を見直してください。 それでも解決しない場合は、エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
844A5007		7 軸:速度超過	4	各軸の監視速度を超えた速度を検出しました。	監視速度を見直してください。 もしくは、監視速度を超えないように動作を見直してください。 それでも解決しない場合は、エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
844A5008		8 軸:速度超過	4	各軸の監視速度を超えた速度を検出しました。	監視速度を見直してください。 もしくは、監視速度を超えないように動作を見直してください。 それでも解決しない場合は、エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
844A5011		1 軸:トルク超過	4	各軸の監視トルクを超えたトルクを検出しました。	監視トルクを見直してください。 もしくは、監視トルクを超えないように動作を見直してください。 それでも解決しない場合は、エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
844A5012		2 軸:トルク超過	4	各軸の監視トルクを超えたトルクを検出しました。	監視トルクを見直してください。 もしくは、監視トルクを超えないように動作を見直してください。 それでも解決しない場合は、エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
844A5013		3 軸:トルク超過	4	各軸の監視トルクを超えたトルクを検出しました。	監視トルクを見直してください。 もしくは、監視トルクを超えないように動作を見直してください。 それでも解決しない場合は、エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。

コード	RC7コード	メッセージ	ﾚﾍﾞﾙ	説明	復帰処置
844A5014		4 軸:トルク超過	4	各軸の監視トルクを超えたトルクを検出しました。	監視トルクを見直してください。 もしくは、監視トルクを超えないように動作を見直してください。 それでも解決しない場合は、エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
844A5015		5 軸:トルク超過	4	各軸の監視トルクを超えたトルクを検出しました。	監視トルクを見直してください。 もしくは、監視トルクを超えないように動作を見直してください。 それでも解決しない場合は、エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
844A5016		6 軸:トルク超過	4	各軸の監視トルクを超えたトルクを検出しました。	監視トルクを見直してください。 もしくは、監視トルクを超えないように動作を見直してください。 それでも解決しない場合は、エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
844A5017		7 軸:トルク超過	4	各軸の監視トルクを超えたトルクを検出しました。	監視トルクを見直してください。 もしくは、監視トルクを超えないように動作を見直してください。 それでも解決しない場合は、エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
844A5018		8 軸:トルク超過	4	各軸の監視トルクを超えたトルクを検出しました。	監視トルクを見直してください。 もしくは、監視トルクを超えないように動作を見直してください。 それでも解決しない場合は、エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
854A5021		1 軸:STO 回路異常	5	STO 回路の異常を検出しました。	エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
854A5022		2 軸:STO 回路異常	5	STO 回路の異常を検出しました。	エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
854A5023		3 軸:STO 回路異常	5	STO 回路の異常を検出しました。	エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
854A5024		4 軸:STO 回路異常	5	STO 回路の異常を検出しました。	エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
854A5025		5 軸:STO 回路異常	5	STO 回路の異常を検出しました。	エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。

コード	RC7コード	メッセージ	ﾚﾍﾞﾙ	説明	復帰処置
854A5026		6 軸:STO 回路異常	5	STO 回路の異常を検出しました。	エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
854A5027		7 軸:STO 回路異常	5	STO 回路の異常を検出しました。	エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
854A5028		8 軸:STO 回路異常	5	STO 回路の異常を検出しました。	エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
854A5031		1 軸:3.3V 電源電圧異常	5	3.3V 電源の電圧異常を検出しました。	エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
854A5032		2 軸:3.3V 電源電圧異常	5	3.3V 電源の電圧異常を検出しました。	エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
854A5033		3 軸:3.3V 電源電圧異常	5	3.3V 電源の電圧異常を検出しました。	エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
854A5034		4 軸:3.3V 電源電圧異常	5	3.3V 電源の電圧異常を検出しました。	エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
854A5035		5 軸:3.3V 電源電圧異常	5	3.3V 電源の電圧異常を検出しました。	エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
854A5036		6 軸:3.3V 電源電圧異常	5	3.3V 電源の電圧異常を検出しました。	エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
854A5037		7 軸:3.3V 電源電圧異常	5	3.3V 電源の電圧異常を検出しました。	エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
854A5038		8 軸:3.3V 電源電圧異常	5	3.3V 電源の電圧異常を検出しました。	エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
854A5041		1 軸:5V 電源電圧異常	5	5V 電源の電圧異常を検出しました。	エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
854A5042		2 軸:5V 電源電圧異常	5	5V 電源の電圧異常を検出しました。	エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
854A5043		3 軸:5V 電源電圧異常	5	5V 電源の電圧異常を検出しました。	エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
854A5044		4 軸:5V 電源電圧異常	5	5V 電源の電圧異常を検出しました。	エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
854A5045		5 軸:5V 電源電圧異常	5	5V 電源の電圧異常を検出しました。	エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
854A5046		6 軸:5V 電源電圧異常	5	5V 電源の電圧異常を検出しました。	エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
854A5047		7 軸:5V 電源電圧異常	5	5V 電源の電圧異常を検出しました。	エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。

コード	RC7 コード	メッセージ	ﾚﾍﾞﾙ	説明	復帰処置
854A5048		8 軸:5V 電源電圧異常	5	5V 電源の電圧異常を検出しました。	エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
854A5051		1 軸:STO 状態出力異常	5	STO 状態出力の異常を検出しました。	エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
854A5052		2 軸:STO 状態出力異常	5	STO 状態出力の異常を検出しました。	エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
854A5053		3 軸:STO 状態出力異常	5	STO 状態出力の異常を検出しました。	エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
854A5054		4 軸:STO 状態出力異常	5	STO 状態出力の異常を検出しました。	エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
854A5055		5 軸:STO 状態出力異常	5	STO 状態出力の異常を検出しました。	エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
854A5056		6 軸:STO 状態出力異常	5	STO 状態出力の異常を検出しました。	エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
854A5057		7 軸:STO 状態出力異常	5	STO 状態出力の異常を検出しました。	エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
854A5058		8 軸:STO 状態出力異常	5	STO 状態出力の異常を検出しました。	エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
844A5061		1 軸:SLS 診断異常	4	SLS 診断の異常を検出しました。	エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
844A5062		2 軸:SLS 診断異常	4	SLS 診断の異常を検出しました。	エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
844A5063		3 軸:SLS 診断異常	4	SLS 診断の異常を検出しました。	エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
844A5064		4 軸:SLS 診断異常	4	SLS 診断の異常を検出しました。	エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
844A5065		5 軸:SLS 診断異常	4	SLS 診断の異常を検出しました。	エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
844A5066		6 軸:SLS 診断異常	4	SLS 診断の異常を検出しました。	エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
844A5067		7 軸:SLS 診断異常	4	SLS 診断の異常を検出しました。	エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
844A5068		8 軸:SLS 診断異常	4	SLS 診断の異常を検出しました。	エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
844A5071		1 軸:SLT 診断異常	4	SLT 診断の異常を検出しました。	エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。

コード	RC7 コード	メッセージ	ﾚﾍﾞﾙ	説明	復帰処置
844A5072		2 軸:SLT 診断異常	4	SLT 診断の異常を検出しました。	エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
844A5073		3 軸:SLT 診断異常	4	SLT 診断の異常を検出しました。	エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
844A5074		4 軸:SLT 診断異常	4	SLT 診断の異常を検出しました。	エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
844A5075		5 軸:SLT 診断異常	4	SLT 診断の異常を検出しました。	エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
844A5076		6 軸:SLT 診断異常	4	SLT 診断の異常を検出しました。	エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
844A5077		7 軸:SLT 診断異常	4	SLT 診断の異常を検出しました。	エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
844A5078		8 軸:SLT 診断異常	4	SLT 診断の異常を検出しました。	エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
854A5081		1 軸:AD 電圧異常(0V)	5	AD コンバータ 0.0V の電圧異常を検出しました。	エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
854A5082		2 軸:AD 電圧異常(0V)	5	AD コンバータ 0.0V の電圧異常を検出しました。	エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
854A5083		3 軸:AD 電圧異常(0V)	5	AD コンバータ 0.0V の電圧異常を検出しました。	エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
854A5084		4 軸:AD 電圧異常(0V)	5	AD コンバータ 0.0V の電圧異常を検出しました。	エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
854A5085		5 軸:AD 電圧異常(0V)	5	AD コンバータ 0.0V の電圧異常を検出しました。	エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
854A5086		6 軸:AD 電圧異常(0V)	5	AD コンバータ 0.0V の電圧異常を検出しました。	エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
854A5087		7 軸:AD 電圧異常(0V)	5	AD コンバータ 0.0V の電圧異常を検出しました。	エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
854A5088		8 軸:AD 電圧異常(0V)	5	AD コンバータ 0.0V の電圧異常を検出しました。	エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
854A5091		1 軸:AD 電圧異常(3.3V)	5	AD コンバータ 3.3V の電圧異常を検出しました。	エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
854A5092		2 軸:AD 電圧異常(3.3V)	5	AD コンバータ 3.3V の電圧異常を検出しました。	エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
854A5093		3 軸:AD 電圧異常(3.3V)	5	AD コンバータ 3.3V の電圧異常を検出しました。	エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。

コード	RC7 コード	メッセージ	ﾚﾍﾞﾙ	説明	復帰処置
854A5094		4 軸:AD 電圧異常(3.3V)	5	AD コンバータ 3.3V の電圧異常を検出しました。	エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
854A5095		5 軸:AD 電圧異常(3.3V)	5	AD コンバータ 3.3V の電圧異常を検出しました。	エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
854A5096		6 軸:AD 電圧異常(3.3V)	5	AD コンバータ 3.3V の電圧異常を検出しました。	エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
854A5097		7 軸:AD 電圧異常(3.3V)	5	AD コンバータ 3.3V の電圧異常を検出しました。	エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
854A5098		8 軸:AD 電圧異常(3.3V)	5	AD コンバータ 3.3V の電圧異常を検出しました。	エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
854A50A1		1 軸:AD コンバータ異常	5	AD コンバータの異常を検出しました。	エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
854A50A2		2 軸:AD コンバータ異常	5	AD コンバータの異常を検出しました。	エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
854A50A3		3 軸:AD コンバータ異常	5	AD コンバータの異常を検出しました。	エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
854A50A4		4 軸:AD コンバータ異常	5	AD コンバータの異常を検出しました。	エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
854A50A5		5 軸:AD コンバータ異常	5	AD コンバータの異常を検出しました。	エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
854A50A6		6 軸:AD コンバータ異常	5	AD コンバータの異常を検出しました。	エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
854A50A7		7 軸:AD コンバータ異常	5	AD コンバータの異常を検出しました。	エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
854A50A8		8 軸:AD コンバータ異常	5	AD コンバータの異常を検出しました。	エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
854A50B1		1 軸:安全機能実行結果不一致	5	シーケンスモニタで安全機能の実行結果の不一致を検出しました。	エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
854A50B2		2 軸:安全機能実行結果不一致	5	シーケンスモニタで安全機能の実行結果の不一致を検出しました。	エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
854A50B3		3 軸:安全機能実行結果不一致	5	シーケンスモニタで安全機能の実行結果の不一致を検出しました。	エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
854A50B4		4 軸:安全機能実行結果不一致	5	シーケンスモニタで安全機能の実行結果の不一致を検出しました。	エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
854A50B5		5 軸:安全機能実行結果不一致	5	シーケンスモニタで安全機能の実行結果の不一致を検出しました。	エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。

コード	RC7コード	メッセージ	ﾚﾍﾞﾙ	説明	復帰処置
854A50B6		6 軸:安全機能実行結果不一致	5	シーケンスモニタで安全機能の実行結果の不一致を検出しました。	エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
854A50B7		7 軸:安全機能実行結果不一致	5	シーケンスモニタで安全機能の実行結果の不一致を検出しました。	エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
854A50B8		8 軸:安全機能実行結果不一致	5	シーケンスモニタで安全機能の実行結果の不一致を検出しました。	エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
854A50C1		1 軸:シーケンスカウンタ不一致	5	シーケンスモニタでシーケンスカウンタの不一致を検出しました。	エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
854A50C2		2 軸:シーケンスカウンタ不一致	5	シーケンスモニタでシーケンスカウンタの不一致を検出しました。	エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
854A50C3		3 軸:シーケンスカウンタ不一致	5	シーケンスモニタでシーケンスカウンタの不一致を検出しました。	エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
854A50C4		4 軸:シーケンスカウンタ不一致	5	シーケンスモニタでシーケンスカウンタの不一致を検出しました。	エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
854A50C5		5 軸:シーケンスカウンタ不一致	5	シーケンスモニタでシーケンスカウンタの不一致を検出しました。	エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
854A50C6		6 軸:シーケンスカウンタ不一致	5	シーケンスモニタでシーケンスカウンタの不一致を検出しました。	エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
854A50C7		7 軸:シーケンスカウンタ不一致	5	シーケンスモニタでシーケンスカウンタの不一致を検出しました。	エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
854A50C8		8 軸:シーケンスカウンタ不一致	5	シーケンスモニタでシーケンスカウンタの不一致を検出しました。	エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
854A50D1		1 軸:実行時間不一致	5	シーケンスモニタで実行時間の不一致を検出しました。	エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
854A50D2		2 軸:実行時間不一致	5	シーケンスモニタで実行時間の不一致を検出しました。	エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
854A50D3		3 軸:実行時間不一致	5	シーケンスモニタで実行時間の不一致を検出しました。	エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
854A50D4		4 軸:実行時間不一致	5	シーケンスモニタで実行時間の不一致を検出しました。	エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
854A50D5		5 軸:実行時間不一致	5	シーケンスモニタで実行時間の不一致を検出しました。	エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
854A50D6		6 軸:実行時間不一致	5	シーケンスモニタで実行時間の不一致を検出しました。	エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
854A50D7		7 軸:実行時間不一致	5	シーケンスモニタで実行時間の不一致を検出しました。	エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。

コード	RC7 コード	メッセージ	ﾚﾍﾞﾙ	説明	復帰処置
854A50D8		8 軸:実行時間不一致	5	シーケンスモニタで実行時間の不一致を検出しました。	エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
854A50E1		1 軸:シーケンスモニタ異常	5	シーケンスモニタの異常を検出しました。	エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
854A50E2		2 軸:シーケンスモニタ異常	5	シーケンスモニタの異常を検出しました。	エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
854A50E3		3 軸:シーケンスモニタ異常	5	シーケンスモニタの異常を検出しました。	エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
854A50E4		4 軸:シーケンスモニタ異常	5	シーケンスモニタの異常を検出しました。	エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
854A50E5		5 軸:シーケンスモニタ異常	5	シーケンスモニタの異常を検出しました。	エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
854A50E6		6 軸:シーケンスモニタ異常	5	シーケンスモニタの異常を検出しました。	エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
854A50E7		7 軸:シーケンスモニタ異常	5	シーケンスモニタの異常を検出しました。	エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
854A50E8		8 軸:シーケンスモニタ異常	5	シーケンスモニタの異常を検出しました。	エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
854A50F1		1 軸:スタック診断異常	5	スタックの異常を検知しました。	エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
854A50F2		2 軸:スタック診断異常	5	スタックの異常を検知しました。	エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
854A50F3		3 軸:スタック診断異常	5	スタックの異常を検知しました。	エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
854A50F4		4 軸:スタック診断異常	5	スタックの異常を検知しました。	エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
854A50F5		5 軸:スタック診断異常	5	スタックの異常を検知しました。	エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
854A50F6		6 軸:スタック診断異常	5	スタックの異常を検知しました。	エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
854A50F7		7 軸:スタック診断異常	5	スタックの異常を検知しました。	エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
854A50F8		8 軸:スタック診断異常	5	スタックの異常を検知しました。	エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
854A5101		1 軸:CPU 実行コード診断異常	5	実行コードの異常を検出しました。	エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。

コード	RC7 コード	メッセージ	ﾚﾍﾞﾙ	説明	復帰処置
854A5102		2 軸:CPU 実行コード診断異常	5	実行コードの異常を検出しました。	エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
854A5103		3 軸:CPU 実行コード診断異常	5	実行コードの異常を検出しました。	エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
854A5104		4 軸:CPU 実行コード診断異常	5	実行コードの異常を検出しました。	エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
854A5105		5 軸:CPU 実行コード診断異常	5	実行コードの異常を検出しました。	エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
854A5106		6 軸:CPU 実行コード診断異常	5	実行コードの異常を検出しました。	エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
854A5107		7 軸:CPU 実行コード診断異常	5	実行コードの異常を検出しました。	エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
854A5108		8 軸:CPU 実行コード診断異常	5	実行コードの異常を検出しました。	エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
854A5111		1 軸:割り込み異常	5	割り込みの異常を検知しました。	エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
854A5112		2 軸:割り込み異常	5	割り込みの異常を検知しました。	エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
854A5113		3 軸:割り込み異常	5	割り込みの異常を検知しました。	エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
854A5114		4 軸:割り込み異常	5	割り込みの異常を検知しました。	エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
854A5115		5 軸:割り込み異常	5	割り込みの異常を検知しました。	エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
854A5116		6 軸:割り込み異常	5	割り込みの異常を検知しました。	エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
854A5117		7 軸:割り込み異常	5	割り込みの異常を検知しました。	エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
854A5118		8 軸:割り込み異常	5	割り込みの異常を検知しました。	エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
854A5121		1 軸:監視データ ROM 診断異常	5	監視データ ROM の異常を検出しました。	安全パラメータを再度送信してください。 それでも解決しない場合は、エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
854A5122		2 軸:監視データ ROM 診断異常	5	監視データ ROM の異常を検出しました。	安全パラメータを再度送信してください。 それでも解決しない場合は、エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。

コード	RC7 コード	メッセージ	ﾚﾍﾞﾙ	説明	復帰処置
854A5123		3 軸:監視データ ROM 診断異常	5	監視データ ROM の異常を検出しました。	安全パラメータを再度送信してください。 それでも解決しない場合は、エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
854A5124		4 軸:監視データ ROM 診断異常	5	監視データ ROM の異常を検出しました。	安全パラメータを再度送信してください。 それでも解決しない場合は、エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
854A5125		5 軸:監視データ ROM 診断異常	5	監視データ ROM の異常を検出しました。	安全パラメータを再度送信してください。 それでも解決しない場合は、エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
854A5126		6 軸:監視データ ROM 診断異常	5	監視データ ROM の異常を検出しました。	安全パラメータを再度送信してください。 それでも解決しない場合は、エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
854A5127		7 軸:監視データ ROM 診断異常	5	監視データ ROM の異常を検出しました。	安全パラメータを再度送信してください。 それでも解決しない場合は、エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
854A5128		8 軸:監視データ ROM 診断異常	5	監視データ ROM の異常を検出しました。	安全パラメータを再度送信してください。 それでも解決しない場合は、エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
854A5131		1 軸:校正データ ROM 診断異常	5	校正データ ROM の異常を検出しました。	エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
854A5132		2 軸:校正データ ROM 診断異常	5	校正データ ROM の異常を検出しました。	エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
854A5133		3 軸:校正データ ROM 診断異常	5	校正データ ROM の異常を検出しました。	エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
854A5134		4 軸:校正データ ROM 診断異常	5	校正データ ROM の異常を検出しました。	エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
854A5135		5 軸:校正データ ROM 診断異常	5	校正データ ROM の異常を検出しました。	エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
854A5136		6 軸:校正データ ROM 診断異常	5	校正データ ROM の異常を検出しました。	エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
854A5137		7 軸:校正データ ROM 診断異常	5	校正データ ROM の異常を検出しました。	エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
854A5138		8 軸:校正データ ROM 診断異常	5	校正データ ROM の異常を検出しました。	エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
854A5141		1 軸:プログラム ROM 診断異常	5	プログラム ROM の異常を検出しました。	エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。

コード	RC7 コード	メッセージ	ﾚﾍﾞﾙ	説明	復帰処置
854A5142		2 軸:プログラム ROM 診断異常	5	プログラム ROM の異常を検出しました。	エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
854A5143		3 軸:プログラム ROM 診断異常	5	プログラム ROM の異常を検出しました。	エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
854A5144		4 軸:プログラム ROM 診断異常	5	プログラム ROM の異常を検出しました。	エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
854A5145		5 軸:プログラム ROM 診断異常	5	プログラム ROM の異常を検出しました。	エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
854A5146		6 軸:プログラム ROM 診断異常	5	プログラム ROM の異常を検出しました。	エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
854A5147		7 軸:プログラム ROM 診断異常	5	プログラム ROM の異常を検出しました。	エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
854A5148		8 軸:プログラム ROM 診断異常	5	プログラム ROM の異常を検出しました。	エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
854A5151		1 軸:内部 RAM 診断異常	5	内部 RAM の異常を検出しました。	エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
854A5152		2 軸:内部 RAM 診断異常	5	内部 RAM の異常を検出しました。	エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
854A5153		3 軸:内部 RAM 診断異常	5	内部 RAM の異常を検出しました。	エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
854A5154		4 軸:内部 RAM 診断異常	5	内部 RAM の異常を検出しました。	エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
854A5155		5 軸:内部 RAM 診断異常	5	内部 RAM の異常を検出しました。	エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
854A5156		6 軸:内部 RAM 診断異常	5	内部 RAM の異常を検出しました。	エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
854A5157		7 軸:内部 RAM 診断異常	5	内部 RAM の異常を検出しました。	エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
854A5158		8 軸:内部 RAM 診断異常	5	内部 RAM の異常を検出しました。	エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
854A5161		1 軸:安全パラメータ CRC 異常	5	安全パラメータの CRC 異常を検出しました。	安全パラメータを再度送信してください。 それでも解決しない場合は、エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
854A5162		2 軸:安全パラメータ CRC 異常	5	安全パラメータの CRC 異常を検出しました。	安全パラメータを再度送信してください。 それでも解決しない場合は、エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。

コード	RC7 コード	メッセージ	ﾚﾍﾞﾙ	説明	復帰処置
854A5163		3 軸:安全パラメータ CRC 異常	5	安全パラメータの CRC 異常を検出しました。	安全パラメータを再度送信してください。 それでも解決しない場合は、エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
854A5164		4 軸:安全パラメータ CRC 異常	5	安全パラメータの CRC 異常を検出しました。	安全パラメータを再度送信してください。 それでも解決しない場合は、エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
854A5165		5 軸:安全パラメータ CRC 異常	5	安全パラメータの CRC 異常を検出しました。	安全パラメータを再度送信してください。 それでも解決しない場合は、エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
854A5166		6 軸:安全パラメータ CRC 異常	5	安全パラメータの CRC 異常を検出しました。	安全パラメータを再度送信してください。 それでも解決しない場合は、エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
854A5167		7 軸:安全パラメータ CRC 異常	5	安全パラメータの CRC 異常を検出しました。	安全パラメータを再度送信してください。 それでも解決しない場合は、エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
854A5168		8 軸:安全パラメータ CRC 異常	5	安全パラメータの CRC 異常を検出しました。	安全パラメータを再度送信してください。 それでも解決しない場合は、エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
854A5171		1 軸:安全パラメータ範囲チェック異常	5	安全パラメータに範囲外のデータを検出しました。	安全パラメータを再度送信してください。 それでも解決しない場合は、エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
854A5172		2 軸:安全パラメータ範囲チェック異常	5	安全パラメータに範囲外のデータを検出しました。	安全パラメータを再度送信してください。 それでも解決しない場合は、エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
854A5173		3 軸:安全パラメータ範囲チェック異常	5	安全パラメータに範囲外のデータを検出しました。	安全パラメータを再度送信してください。 それでも解決しない場合は、エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
854A5174		4 軸:安全パラメータ範囲チェック異常	5	安全パラメータに範囲外のデータを検出しました。	安全パラメータを再度送信してください。 それでも解決しない場合は、エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
854A5175		5 軸:安全パラメータ範囲チェック異常	5	安全パラメータに範囲外のデータを検出しました。	安全パラメータを再度送信してください。 それでも解決しない場合は、エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
854A5176		6 軸:安全パラメータ範囲チェック異常	5	安全パラメータに範囲外のデータを検出しました。	安全パラメータを再度送信してください。 それでも解決しない場合は、エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。

コード	RC7コード	メッセージ	ﾚﾍﾞﾙ	説明	復帰処置
854A5177		7 軸:安全パラメータ範囲チェック異常	5	安全パラメータに範囲外のデータを検出しました。	安全パラメータを再度送信してください。 それでも解決しない場合は、エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
854A5178		8 軸:安全パラメータ範囲チェック異常	5	安全パラメータに範囲外のデータを検出しました。	安全パラメータを再度送信してください。 それでも解決しない場合は、エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
854A5181		1 軸:安全パラメータ設定異常	5	安全パラメータの設定に失敗しました。	安全パラメータを再度送信してください。 それでも解決しない場合は、エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
854A5182		2 軸:安全パラメータ設定異常	5	安全パラメータの設定に失敗しました。	安全パラメータを再度送信してください。 それでも解決しない場合は、エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
854A5183		3 軸:安全パラメータ設定異常	5	安全パラメータの設定に失敗しました。	安全パラメータを再度送信してください。 それでも解決しない場合は、エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
854A5184		4 軸:安全パラメータ設定異常	5	安全パラメータの設定に失敗しました。	安全パラメータを再度送信してください。 それでも解決しない場合は、エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
854A5185		5 軸:安全パラメータ設定異常	5	安全パラメータの設定に失敗しました。	安全パラメータを再度送信してください。 それでも解決しない場合は、エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
854A5186		6 軸:安全パラメータ設定異常	5	安全パラメータの設定に失敗しました。	安全パラメータを再度送信してください。 それでも解決しない場合は、エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
854A5187		7 軸:安全パラメータ設定異常	5	安全パラメータの設定に失敗しました。	安全パラメータを再度送信してください。 それでも解決しない場合は、エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
854A5188		8 軸:安全パラメータ設定異常	5	安全パラメータの設定に失敗しました。	安全パラメータを再度送信してください。 それでも解決しない場合は、エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
854A5191		1 軸:初期化異常	5	安全監視プロセッサの初期化に失敗しました。	安全パラメータ送信時に発生した場合は、安全パラメータを再度送信するか電源を再投入してください。 それでも解決しない場合は、エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。

コード	RC7 コード	メッセージ	ﾚﾍﾞﾙ	説明	復帰処置
854A5192		2 軸:初期化異常	5	安全監視プロセッサの初期化に失敗しました。	安全パラメータ送信時に発生した場合は、安全パラメータを再度送信するか電源を再投入してください。 それでも解決しない場合は、エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
854A5193		3 軸:初期化異常	5	安全監視プロセッサの初期化に失敗しました。	安全パラメータ送信時に発生した場合は、安全パラメータを再度送信するか電源を再投入してください。 それでも解決しない場合は、エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
854A5194		4 軸:初期化異常	5	安全監視プロセッサの初期化に失敗しました。	安全パラメータ送信時に発生した場合は、安全パラメータを再度送信するか電源を再投入してください。 それでも解決しない場合は、エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
854A5195		5 軸:初期化異常	5	安全監視プロセッサの初期化に失敗しました。	安全パラメータ送信時に発生した場合は、安全パラメータを再度送信するか電源を再投入してください。 それでも解決しない場合は、エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
854A5196		6 軸:初期化異常	5	安全監視プロセッサの初期化に失敗しました。	安全パラメータ送信時に発生した場合は、安全パラメータを再度送信するか電源を再投入してください。 それでも解決しない場合は、エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
854A5197		7 軸:初期化異常	5	安全監視プロセッサの初期化に失敗しました。	安全パラメータ送信時に発生した場合は、安全パラメータを再度送信するか電源を再投入してください。 それでも解決しない場合は、エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
854A5198		8 軸:初期化異常	5	安全監視プロセッサの初期化に失敗しました。	安全パラメータ送信時に発生した場合は、安全パラメータを再度送信するか電源を再投入してください。 それでも解決しない場合は、エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
854A51A1		1 軸:内部異常	5	安全監視プロセッサの内部異常です。	安全パラメータ送信時に発生した場合は、安全パラメータを再度送信するか電源を再投入してください。 それでも解決しない場合は、エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
854A51A2		2 軸:内部異常	5	安全監視プロセッサの内部異常です。	安全パラメータ送信時に発生した場合は、安全パラメータを再度送信するか電源を再投入してください。 それでも解決しない場合は、エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。

コード	RC7 コード	メッセージ	ﾚﾍﾞﾙ	説明	復帰処置
854A51A3		3 軸:内部異常	5	安全監視プロセッサの内部異常です。	安全パラメータ送信時に発生した場合は、安全パラメータを再度送信するか電源を再投入してください。 それでも解決しない場合は、エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
854A51A4		4 軸:内部異常	5	安全監視プロセッサの内部異常です。	安全パラメータ送信時に発生した場合は、安全パラメータを再度送信するか電源を再投入してください。 それでも解決しない場合は、エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
854A51A5		5 軸:内部異常	5	安全監視プロセッサの内部異常です。	安全パラメータ送信時に発生した場合は、安全パラメータを再度送信するか電源を再投入してください。 それでも解決しない場合は、エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
854A51A6		6 軸:内部異常	5	安全監視プロセッサの内部異常です。	安全パラメータ送信時に発生した場合は、安全パラメータを再度送信するか電源を再投入してください。 それでも解決しない場合は、エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
854A51A7		7 軸:内部異常	5	安全監視プロセッサの内部異常です。	安全パラメータ送信時に発生した場合は、安全パラメータを再度送信するか電源を再投入してください。 それでも解決しない場合は、エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
854A51A8		8 軸:内部異常	5	安全監視プロセッサの内部異常です。	安全パラメータ送信時に発生した場合は、安全パラメータを再度送信するか電源を再投入してください。 それでも解決しない場合は、エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
854A51B1		1 軸:通信異常	5	安全監視プロセッサの通信異常です。	安全パラメータ送信時に発生した場合は、安全パラメータを再度送信するか電源を再投入してください。 それでも解決しない場合は、エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
854A51B2		2 軸:通信異常	5	安全監視プロセッサの通信異常です。	安全パラメータ送信時に発生した場合は、安全パラメータを再度送信するか電源を再投入してください。 それでも解決しない場合は、エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
854A51B3		3 軸:通信異常	5	安全監視プロセッサの通信異常です。	安全パラメータ送信時に発生した場合は、安全パラメータを再度送信するか電源を再投入してください。 それでも解決しない場合は、エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。

コード	RC7 コード	メッセージ	ﾚﾍﾞﾙ	説明	復帰処置
854A51B4		4 軸:通信異常	5	安全監視プロセッサの通信異常です。	安全パラメータ送信時に発生した場合は、安全パラメータを再度送信するか電源を再投入してください。 それでも解決しない場合は、エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
854A51B5		5 軸:通信異常	5	安全監視プロセッサの通信異常です。	安全パラメータ送信時に発生した場合は、安全パラメータを再度送信するか電源を再投入してください。 それでも解決しない場合は、エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
854A51B6		6 軸:通信異常	5	安全監視プロセッサの通信異常です。	安全パラメータ送信時に発生した場合は、安全パラメータを再度送信するか電源を再投入してください。 それでも解決しない場合は、エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
854A51B7		7 軸:通信異常	5	安全監視プロセッサの通信異常です。	安全パラメータ送信時に発生した場合は、安全パラメータを再度送信するか電源を再投入してください。 それでも解決しない場合は、エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
854A51B8		8 軸:通信異常	5	安全監視プロセッサの通信異常です。	安全パラメータ送信時に発生した場合は、安全パラメータを再度送信するか電源を再投入してください。 それでも解決しない場合は、エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
854A51C1		1 軸:DP 異常	5	DP の設定に失敗しました。	安全パラメータ送信時に発生した場合は、安全パラメータを再度送信するか電源を再投入してください。 それでも解決しない場合は、エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
854A51C2		2 軸:DP 異常	5	DP の設定に失敗しました。	安全パラメータ送信時に発生した場合は、安全パラメータを再度送信するか電源を再投入してください。 それでも解決しない場合は、エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
854A51C3		3 軸:DP 異常	5	DP の設定に失敗しました。	安全パラメータ送信時に発生した場合は、安全パラメータを再度送信するか電源を再投入してください。 それでも解決しない場合は、エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
854A51C4		4 軸:DP 異常	5	DP の設定に失敗しました。	安全パラメータ送信時に発生した場合は、安全パラメータを再度送信するか電源を再投入してください。 それでも解決しない場合は、エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。

コード	RC7 コード	メッセージ	ﾚﾍﾞﾙ	説明	復帰処置
854A51C5		5 軸:DP 異常	5	DP の設定に失敗しました。	安全パラメータ送信時に発生した場合は、安全パラメータを再度送信するか電源を再投入してください。 それでも解決しない場合は、エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
854A51C6		6 軸:DP 異常	5	DP の設定に失敗しました。	安全パラメータ送信時に発生した場合は、安全パラメータを再度送信するか電源を再投入してください。 それでも解決しない場合は、エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
854A51C7		7 軸:DP 異常	5	DP の設定に失敗しました。	安全パラメータ送信時に発生した場合は、安全パラメータを再度送信するか電源を再投入してください。 それでも解決しない場合は、エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
854A51C8		8 軸:DP 異常	5	DP の設定に失敗しました。	安全パラメータ送信時に発生した場合は、安全パラメータを再度送信するか電源を再投入してください。 それでも解決しない場合は、エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
854A51D1		1 軸:CAN 異常	5	CAN 通信に失敗しました。	安全パラメータ送信時に発生した場合は、安全パラメータを再度送信するか電源を再投入してください。 それでも解決しない場合は、エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
854A51D2		2 軸:CAN 異常	5	CAN 通信に失敗しました。	安全パラメータ送信時に発生した場合は、安全パラメータを再度送信するか電源を再投入してください。 それでも解決しない場合は、エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
854A51D3		3 軸:CAN 異常	5	CAN 通信に失敗しました。	安全パラメータ送信時に発生した場合は、安全パラメータを再度送信するか電源を再投入してください。 それでも解決しない場合は、エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
854A51D4		4 軸:CAN 異常	5	CAN 通信に失敗しました。	安全パラメータ送信時に発生した場合は、安全パラメータを再度送信するか電源を再投入してください。 それでも解決しない場合は、エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
854A51D5		5 軸:CAN 異常	5	CAN 通信に失敗しました。	安全パラメータ送信時に発生した場合は、安全パラメータを再度送信するか電源を再投入してください。 それでも解決しない場合は、エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。

コード	RC7 コード	メッセージ	ﾚﾍﾞﾙ	説明	復帰処置
854A51D6		6 軸:CAN 異常	5	CAN 通信に失敗しました。	安全パラメータ送信時に発生した場合は、安全パラメータを再度送信するか電源を再投入してください。 それでも解決しない場合は、エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
854A51D7		7 軸:CAN 異常	5	CAN 通信に失敗しました。	安全パラメータ送信時に発生した場合は、安全パラメータを再度送信するか電源を再投入してください。 それでも解決しない場合は、エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
854A51D8		8 軸:CAN 異常	5	CAN 通信に失敗しました。	安全パラメータ送信時に発生した場合は、安全パラメータを再度送信するか電源を再投入してください。 それでも解決しない場合は、エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
854A51E1		1 軸:タイムアウト	5	安全監視プロセッサでタイムアウトを検出しました。	安全パラメータ送信時に発生した場合は、安全パラメータを再度送信するか電源を再投入してください。 それでも解決しない場合は、エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
854A51E2		2 軸:タイムアウト	5	安全監視プロセッサでタイムアウトを検出しました。	安全パラメータ送信時に発生した場合は、安全パラメータを再度送信するか電源を再投入してください。 それでも解決しない場合は、エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
854A51E3		3 軸:タイムアウト	5	安全監視プロセッサでタイムアウトを検出しました。	安全パラメータ送信時に発生した場合は、安全パラメータを再度送信するか電源を再投入してください。 それでも解決しない場合は、エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
854A51E4		4 軸:タイムアウト	5	安全監視プロセッサでタイムアウトを検出しました。	安全パラメータ送信時に発生した場合は、安全パラメータを再度送信するか電源を再投入してください。 それでも解決しない場合は、エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
854A51E5		5 軸:タイムアウト	5	安全監視プロセッサでタイムアウトを検出しました。	安全パラメータ送信時に発生した場合は、安全パラメータを再度送信するか電源を再投入してください。 それでも解決しない場合は、エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
854A51E6		6 軸:タイムアウト	5	安全監視プロセッサでタイムアウトを検出しました。	安全パラメータ送信時に発生した場合は、安全パラメータを再度送信するか電源を再投入してください。 それでも解決しない場合は、エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。

コード	RC7コード	メッセージ	ﾚﾍﾞﾙ	説明	復帰処置
854A51E7		7 軸:タイムアウト	5	安全監視プロセッサでタイムアウトを検出しました。	安全パラメータ送信時に発生した場合は、安全パラメータを再度送信するか電源を再投入してください。 それでも解決しない場合は、エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
854A51E8		8 軸:タイムアウト	5	安全監視プロセッサでタイムアウトを検出しました。	安全パラメータ送信時に発生した場合は、安全パラメータを再度送信するか電源を再投入してください。 それでも解決しない場合は、エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
844A51F1		1 軸:ソフトウェアリミットオーバ	4	各軸のソフトリミットオーバを検知しました。	ソフトリミット内で動かすよう動作を見直してください。 それでも解決しない場合は、エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
844A51F2		2 軸:ソフトウェアリミットオーバ	4	各軸のソフトリミットオーバを検知しました。	ソフトリミット内で動かすよう動作を見直してください。 それでも解決しない場合は、エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
844A51F3		3 軸:ソフトウェアリミットオーバ	4	各軸のソフトリミットオーバを検知しました。	ソフトリミット内で動かすよう動作を見直してください。 それでも解決しない場合は、エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
844A51F4		4 軸:ソフトウェアリミットオーバ	4	各軸のソフトリミットオーバを検知しました。	ソフトリミット内で動かすよう動作を見直してください。 それでも解決しない場合は、エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
844A51F5		5 軸:ソフトウェアリミットオーバ	4	各軸のソフトリミットオーバを検知しました。	ソフトリミット内で動かすよう動作を見直してください。 それでも解決しない場合は、エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
844A51F6		6 軸:ソフトウェアリミットオーバ	4	各軸のソフトリミットオーバを検知しました。	ソフトリミット内で動かすよう動作を見直してください。 それでも解決しない場合は、エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
844A51F7		7 軸:ソフトウェアリミットオーバ	4	各軸のソフトリミットオーバを検知しました。	ソフトリミット内で動かすよう動作を見直してください。 それでも解決しない場合は、エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
844A51F8		8 軸:ソフトウェアリミットオーバ	4	各軸のソフトリミットオーバを検知しました。	ソフトリミット内で動かすよう動作を見直してください。 それでも解決しない場合は、エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
854A5201		1 軸:ウォッチドッグタイマ異常	5	ウォッチドッグタイマ異常を検出しました。	安全パラメータ送信時に発生した場合は、安全パラメータを再度送信するか電源を再投入してください。 それでも解決しない場合は、エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。

コード	RC7 コード	メッセージ	ﾚﾍﾞﾙ	説明	復帰処置
854A5202		2 軸:ウォッチドッグタイマ異常	5	ウォッチドッグタイマ異常を検出しました。	安全パラメータ送信時に発生した場合は、安全パラメータを再度送信するか電源を再投入してください。 それでも解決しない場合は、エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
854A5203		3 軸:ウォッチドッグタイマ異常	5	ウォッチドッグタイマ異常を検出しました。	安全パラメータ送信時に発生した場合は、安全パラメータを再度送信するか電源を再投入してください。 それでも解決しない場合は、エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
854A5204		4 軸:ウォッチドッグタイマ異常	5	ウォッチドッグタイマ異常を検出しました。	安全パラメータ送信時に発生した場合は、安全パラメータを再度送信するか電源を再投入してください。 それでも解決しない場合は、エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
854A5205		5 軸:ウォッチドッグタイマ異常	5	ウォッチドッグタイマ異常を検出しました。	安全パラメータ送信時に発生した場合は、安全パラメータを再度送信するか電源を再投入してください。 それでも解決しない場合は、エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
854A5206		6 軸:ウォッチドッグタイマ異常	5	ウォッチドッグタイマ異常を検出しました。	安全パラメータ送信時に発生した場合は、安全パラメータを再度送信するか電源を再投入してください。 それでも解決しない場合は、エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
854A5207		7 軸:ウォッチドッグタイマ異常	5	ウォッチドッグタイマ異常を検出しました。	安全パラメータ送信時に発生した場合は、安全パラメータを再度送信するか電源を再投入してください。 それでも解決しない場合は、エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
854A5208		8 軸:ウォッチドッグタイマ異常	5	ウォッチドッグタイマ異常を検出しました。	安全パラメータ送信時に発生した場合は、安全パラメータを再度送信するか電源を再投入してください。 それでも解決しない場合は、エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
844A5211		1 軸:SLS 診断動作未実施	4	SLS 診断できない状態が一定時間超えました。	SLS 診断動作を実施してください。 もしくは、診断可能になるように動作を見直してください。
844A5212		2 軸:SLS 診断動作未実施	4	SLS 診断できない状態が一定時間超えました。	SLS 診断動作を実施してください。 もしくは、診断可能になるように動作を見直してください。

コード	RC7 コード	メッセージ	ﾚﾍﾞﾙ	説明	復帰処置
844A5213		3 軸:SLS 診断動作未実施	4	SLS 診断できない状態が一定時間超えました。	SLS 診断動作を実施してください。 もしくは、診断可能になるように動作を見直してください。
844A5214		4 軸:SLS 診断動作未実施	4	SLS 診断できない状態が一定時間超えました。	SLS 診断動作を実施してください。 もしくは、診断可能になるように動作を見直してください。
844A5215		5 軸:SLS 診断動作未実施	4	SLS 診断できない状態が一定時間超えました。	SLS 診断動作を実施してください。 もしくは、診断可能になるように動作を見直してください。
844A5216		6 軸:SLS 診断動作未実施	4	SLS 診断できない状態が一定時間超えました。	SLS 診断動作を実施してください。 もしくは、診断可能になるように動作を見直してください。
844A5217		7 軸:SLS 診断動作未実施	4	SLS 診断できない状態が一定時間超えました。	SLS 診断動作を実施してください。 もしくは、診断可能になるように動作を見直してください。
844A5218		8 軸:SLS 診断動作未実施	4	SLS 診断できない状態が一定時間超えました。	SLS 診断動作を実施してください。 もしくは、診断可能になるように動作を見直してください。
844A5801		1 軸:安全監視デバイスの通信異常です。(UNREC)	4	安全監視デバイスとの通信で異常を検出しました。	安全パラメータ送信時に発生した場合は、安全パラメータを再度送信するか電源を再投入してください。 新規デバイスインストール後に発生した場合は、電源を再投入してください。 それでも解決しない場合は、エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
844A5802		2 軸:安全監視デバイスの通信異常です。(UNREC)	4	安全監視デバイスとの通信で異常を検出しました。	安全パラメータ送信時に発生した場合は、安全パラメータを再度送信するか電源を再投入してください。 新規デバイスインストール後に発生した場合は、電源を再投入してください。 それでも解決しない場合は、エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
844A5803		3 軸:安全監視デバイスの通信異常です。(UNREC)	4	安全監視デバイスとの通信で異常を検出しました。	安全パラメータ送信時に発生した場合は、安全パラメータを再度送信するか電源を再投入してください。 新規デバイスインストール後に発生した場合は、電源を再投入してください。 それでも解決しない場合は、エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。

コード	RC7 コード	メッセージ	ﾚﾍﾞﾙ	説明	復帰処置
844A5804		4 軸:安全監視デバイスの通信異常です。(UNREC)	4	安全監視デバイスとの通信で異常を検出しました。	安全パラメータ送信時に発生した場合は、安全パラメータを再度送信するか電源を再投入してください。 新規デバイスインストール後に発生した場合は、電源を再投入してください。 それでも解決しない場合は、エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
844A5805		5 軸:安全監視デバイスの通信異常です。(UNREC)	4	安全監視デバイスとの通信で異常を検出しました。	安全パラメータ送信時に発生した場合は、安全パラメータを再度送信するか電源を再投入してください。 新規デバイスインストール後に発生した場合は、電源を再投入してください。 それでも解決しない場合は、エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
844A5806		6 軸:安全監視デバイスの通信異常です。(UNREC)	4	安全監視デバイスとの通信で異常を検出しました。	安全パラメータ送信時に発生した場合は、安全パラメータを再度送信するか電源を再投入してください。 新規デバイスインストール後に発生した場合は、電源を再投入してください。 それでも解決しない場合は、エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
844A5807		7 軸:安全監視デバイスの通信異常です。(UNREC)	4	安全監視デバイスとの通信で異常を検出しました。	安全パラメータ送信時に発生した場合は、安全パラメータを再度送信するか電源を再投入してください。 新規デバイスインストール後に発生した場合は、電源を再投入してください。 それでも解決しない場合は、エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
844A5808		8 軸:安全監視デバイスの通信異常です。(UNREC)	4	安全監視デバイスとの通信で異常を検出しました。	安全パラメータ送信時に発生した場合は、安全パラメータを再度送信するか電源を再投入してください。 新規デバイスインストール後に発生した場合は、電源を再投入してください。 それでも解決しない場合は、エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
844A5811		1 軸:安全監視デバイスの通信異常です。(CRC)	4	安全監視デバイスとの通信で異常を検出しました。	安全パラメータ送信時に発生した場合は、安全パラメータを再度送信するか電源を再投入してください。 新規デバイスインストール後に発生した場合は、電源を再投入してください。 それでも解決しない場合は、エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。

コード	RC7 コード	メッセージ	ﾚﾍﾞﾙ	説明	復帰処置
844A5812		2 軸:安全監視デバイスの通信異常です。(CRC)	4	安全監視デバイスとの通信で異常を検出しました。	安全パラメータ送信時に発生した場合は、安全パラメータを再度送信するか電源を再投入してください。 新規デバイスインストール後に発生した場合は、電源を再投入してください。 それでも解決しない場合は、エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
844A5813		3 軸:安全監視デバイスの通信異常です。(CRC)	4	安全監視デバイスとの通信で異常を検出しました。	安全パラメータ送信時に発生した場合は、安全パラメータを再度送信するか電源を再投入してください。 新規デバイスインストール後に発生した場合は、電源を再投入してください。 それでも解決しない場合は、エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
844A5814		4 軸:安全監視デバイスの通信異常です。(CRC)	4	安全監視デバイスとの通信で異常を検出しました。	安全パラメータ送信時に発生した場合は、安全パラメータを再度送信するか電源を再投入してください。 新規デバイスインストール後に発生した場合は、電源を再投入してください。 それでも解決しない場合は、エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
844A5815		5 軸:安全監視デバイスの通信異常です。(CRC)	4	安全監視デバイスとの通信で異常を検出しました。	安全パラメータ送信時に発生した場合は、安全パラメータを再度送信するか電源を再投入してください。 新規デバイスインストール後に発生した場合は、電源を再投入してください。 それでも解決しない場合は、エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
844A5816		6 軸:安全監視デバイスの通信異常です。(CRC)	4	安全監視デバイスとの通信で異常を検出しました。	安全パラメータ送信時に発生した場合は、安全パラメータを再度送信するか電源を再投入してください。 新規デバイスインストール後に発生した場合は、電源を再投入してください。 それでも解決しない場合は、エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
844A5817		7 軸:安全監視デバイスの通信異常です。(CRC)	4	安全監視デバイスとの通信で異常を検出しました。	安全パラメータ送信時に発生した場合は、安全パラメータを再度送信するか電源を再投入してください。 新規デバイスインストール後に発生した場合は、電源を再投入してください。 それでも解決しない場合は、エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。

コード	RC7 コード	メッセージ	ﾚﾍﾞﾙ	説明	復帰処置
844A5818		8 軸:安全監視デバイスの通信異常です。(CRC)	4	安全監視デバイスとの通信で異常を検出しました。	安全パラメータ送信時に発生した場合は、安全パラメータを再度送信するか電源を再投入してください。 新規デバイスインストール後に発生した場合は、電源を再投入してください。 それでも解決しない場合は、エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
844A5821		1 軸:安全監視デバイスの通信異常です。(FM)	4	安全監視デバイスとの通信で異常を検出しました。	安全パラメータ送信時に発生した場合は、安全パラメータを再度送信するか電源を再投入してください。 新規デバイスインストール後に発生した場合は、電源を再投入してください。 それでも解決しない場合は、エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
844A5822		2 軸:安全監視デバイスの通信異常です。(FM)	4	安全監視デバイスとの通信で異常を検出しました。	安全パラメータ送信時に発生した場合は、安全パラメータを再度送信するか電源を再投入してください。 新規デバイスインストール後に発生した場合は、電源を再投入してください。 それでも解決しない場合は、エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
844A5823		3 軸:安全監視デバイスの通信異常です。(FM)	4	安全監視デバイスとの通信で異常を検出しました。	安全パラメータ送信時に発生した場合は、安全パラメータを再度送信するか電源を再投入してください。 新規デバイスインストール後に発生した場合は、電源を再投入してください。 それでも解決しない場合は、エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
844A5824		4 軸:安全監視デバイスの通信異常です。(FM)	4	安全監視デバイスとの通信で異常を検出しました。	安全パラメータ送信時に発生した場合は、安全パラメータを再度送信するか電源を再投入してください。 新規デバイスインストール後に発生した場合は、電源を再投入してください。 それでも解決しない場合は、エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
844A5825		5 軸:安全監視デバイスの通信異常です。(FM)	4	安全監視デバイスとの通信で異常を検出しました。	安全パラメータ送信時に発生した場合は、安全パラメータを再度送信するか電源を再投入してください。 新規デバイスインストール後に発生した場合は、電源を再投入してください。 それでも解決しない場合は、エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。

コード	RC7コード	メッセージ	ﾚﾍﾞﾙ	説明	復帰処置
844A5826		6 軸:安全監視デバイスの通信異常です。(FM)	4	安全監視デバイスとの通信で異常を検出しました。	安全パラメータ送信時に発生した場合は、安全パラメータを再度送信するか電源を再投入してください。 新規デバイスインストール後に発生した場合は、電源を再投入してください。 それでも解決しない場合は、エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
844A5827		7 軸:安全監視デバイスの通信異常です。(FM)	4	安全監視デバイスとの通信で異常を検出しました。	安全パラメータ送信時に発生した場合は、安全パラメータを再度送信するか電源を再投入してください。 新規デバイスインストール後に発生した場合は、電源を再投入してください。 それでも解決しない場合は、エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
844A5828		8 軸:安全監視デバイスの通信異常です。(FM)	4	安全監視デバイスとの通信で異常を検出しました。	安全パラメータ送信時に発生した場合は、安全パラメータを再度送信するか電源を再投入してください。 新規デバイスインストール後に発生した場合は、電源を再投入してください。 それでも解決しない場合は、エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
844A5831		1 軸:安全監視デバイスの通信異常です。(BS)	4	安全監視デバイスとの通信で異常を検出しました。	安全パラメータ送信時に発生した場合は、安全パラメータを再度送信するか電源を再投入してください。 新規デバイスインストール後に発生した場合は、電源を再投入してください。 それでも解決しない場合は、エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
844A5832		2 軸:安全監視デバイスの通信異常です。(BS)	4	安全監視デバイスとの通信で異常を検出しました。	安全パラメータ送信時に発生した場合は、安全パラメータを再度送信するか電源を再投入してください。 新規デバイスインストール後に発生した場合は、電源を再投入してください。 それでも解決しない場合は、エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
844A5833		3 軸:安全監視デバイスの通信異常です。(BS)	4	安全監視デバイスとの通信で異常を検出しました。	安全パラメータ送信時に発生した場合は、安全パラメータを再度送信するか電源を再投入してください。 新規デバイスインストール後に発生した場合は、電源を再投入してください。 それでも解決しない場合は、エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。

コード	RC7 コード	メッセージ	ﾚﾍﾞﾙ	説明	復帰処置
844A5834		4 軸:安全監視デバイスの通信異常です。(BS)	4	安全監視デバイスとの通信で異常を検出しました。	安全パラメータ送信時に発生した場合は、安全パラメータを再度送信するか電源を再投入してください。 新規デバイスインストール後に発生した場合は、電源を再投入してください。 それでも解決しない場合は、エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
844A5835		5 軸:安全監視デバイスの通信異常です。(BS)	4	安全監視デバイスとの通信で異常を検出しました。	安全パラメータ送信時に発生した場合は、安全パラメータを再度送信するか電源を再投入してください。 新規デバイスインストール後に発生した場合は、電源を再投入してください。 それでも解決しない場合は、エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
844A5836		6 軸:安全監視デバイスの通信異常です。(BS)	4	安全監視デバイスとの通信で異常を検出しました。	安全パラメータ送信時に発生した場合は、安全パラメータを再度送信するか電源を再投入してください。 新規デバイスインストール後に発生した場合は、電源を再投入してください。 それでも解決しない場合は、エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
844A5837		7 軸:安全監視デバイスの通信異常です。(BS)	4	安全監視デバイスとの通信で異常を検出しました。	安全パラメータ送信時に発生した場合は、安全パラメータを再度送信するか電源を再投入してください。 新規デバイスインストール後に発生した場合は、電源を再投入してください。 それでも解決しない場合は、エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
844A5838		8 軸:安全監視デバイスの通信異常です。(BS)	4	安全監視デバイスとの通信で異常を検出しました。	安全パラメータ送信時に発生した場合は、安全パラメータを再度送信するか電源を再投入してください。 新規デバイスインストール後に発生した場合は、電源を再投入してください。 それでも解決しない場合は、エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
844A5841		1 軸:安全監視デバイスの通信異常です。(BM)	4	安全監視デバイスとの通信で異常を検出しました。	安全パラメータ送信時に発生した場合は、安全パラメータを再度送信するか電源を再投入してください。 新規デバイスインストール後に発生した場合は、電源を再投入してください。 それでも解決しない場合は、エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。

コード	RC7コード	メッセージ	ﾚﾍﾞﾙ	説明	復帰処置
844A5842		2 軸:安全監視デバイスの通信異常です。(BM)	4	安全監視デバイスとの通信で異常を検出しました。	安全パラメータ送信時に発生した場合は、安全パラメータを再度送信するか電源を再投入してください。 新規デバイスインストール後に発生した場合は、電源を再投入してください。 それでも解決しない場合は、エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
844A5843		3 軸:安全監視デバイスの通信異常です。(BM)	4	安全監視デバイスとの通信で異常を検出しました。	安全パラメータ送信時に発生した場合は、安全パラメータを再度送信するか電源を再投入してください。 新規デバイスインストール後に発生した場合は、電源を再投入してください。 それでも解決しない場合は、エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
844A5844		4 軸:安全監視デバイスの通信異常です。(BM)	4	安全監視デバイスとの通信で異常を検出しました。	安全パラメータ送信時に発生した場合は、安全パラメータを再度送信するか電源を再投入してください。 新規デバイスインストール後に発生した場合は、電源を再投入してください。 それでも解決しない場合は、エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
844A5845		5 軸:安全監視デバイスの通信異常です。(BM)	4	安全監視デバイスとの通信で異常を検出しました。	安全パラメータ送信時に発生した場合は、安全パラメータを再度送信するか電源を再投入してください。 新規デバイスインストール後に発生した場合は、電源を再投入してください。 それでも解決しない場合は、エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
844A5846		6 軸:安全監視デバイスの通信異常です。(BM)	4	安全監視デバイスとの通信で異常を検出しました。	安全パラメータ送信時に発生した場合は、安全パラメータを再度送信するか電源を再投入してください。 新規デバイスインストール後に発生した場合は、電源を再投入してください。 それでも解決しない場合は、エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
844A5847		7 軸:安全監視デバイスの通信異常です。(BM)	4	安全監視デバイスとの通信で異常を検出しました。	安全パラメータ送信時に発生した場合は、安全パラメータを再度送信するか電源を再投入してください。 新規デバイスインストール後に発生した場合は、電源を再投入してください。 それでも解決しない場合は、エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。

コード	RC7コード	メッセージ	ﾚﾍﾞﾙ	説明	復帰処置
844A5848		8 軸:安全監視デバイスの通信異常です。(BM)	4	安全監視デバイスとの通信で異常を検出しました。	安全パラメータ送信時に発生した場合は、安全パラメータを再度送信するか電源を再投入してください。 新規デバイスインストール後に発生した場合は、電源を再投入してください。 それでも解決しない場合は、エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
844A5851		1 軸:安全監視デバイスの通信異常です。(EXT)	4	安全監視デバイスとの通信で異常を検出しました。	安全パラメータ送信時に発生した場合は、安全パラメータを再度送信するか電源を再投入してください。 新規デバイスインストール後に発生した場合は、電源を再投入してください。 それでも解決しない場合は、エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
844A5852		2 軸:安全監視デバイスの通信異常です。(EXT)	4	安全監視デバイスとの通信で異常を検出しました。	安全パラメータ送信時に発生した場合は、安全パラメータを再度送信するか電源を再投入してください。 新規デバイスインストール後に発生した場合は、電源を再投入してください。 それでも解決しない場合は、エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
844A5853		3 軸:安全監視デバイスの通信異常です。(EXT)	4	安全監視デバイスとの通信で異常を検出しました。	安全パラメータ送信時に発生した場合は、安全パラメータを再度送信するか電源を再投入してください。 新規デバイスインストール後に発生した場合は、電源を再投入してください。 それでも解決しない場合は、エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
844A5854		4 軸:安全監視デバイスの通信異常です。(EXT)	4	安全監視デバイスとの通信で異常を検出しました。	安全パラメータ送信時に発生した場合は、安全パラメータを再度送信するか電源を再投入してください。 新規デバイスインストール後に発生した場合は、電源を再投入してください。 それでも解決しない場合は、エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
844A5855		5 軸:安全監視デバイスの通信異常です。(EXT)	4	安全監視デバイスとの通信で異常を検出しました。	安全パラメータ送信時に発生した場合は、安全パラメータを再度送信するか電源を再投入してください。 新規デバイスインストール後に発生した場合は、電源を再投入してください。 それでも解決しない場合は、エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。

コード	RC7 コード	メッセージ	ﾚﾍﾞﾙ	説明	復帰処置
844A5856		6 軸:安全監視デバイスの通信異常です。(EXT)	4	安全監視デバイスとの通信で異常を検出しました。	安全パラメータ送信時に発生した場合は、安全パラメータを再度送信するか電源を再投入してください。 新規デバイスインストール後に発生した場合は、電源を再投入してください。 それでも解決しない場合は、エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
844A5857		7 軸:安全監視デバイスの通信異常です。(EXT)	4	安全監視デバイスとの通信で異常を検出しました。	安全パラメータ送信時に発生した場合は、安全パラメータを再度送信するか電源を再投入してください。 新規デバイスインストール後に発生した場合は、電源を再投入してください。 それでも解決しない場合は、エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
844A5858		8 軸:安全監視デバイスの通信異常です。(EXT)	4	安全監視デバイスとの通信で異常を検出しました。	安全パラメータ送信時に発生した場合は、安全パラメータを再度送信するか電源を再投入してください。 新規デバイスインストール後に発生した場合は、電源を再投入してください。 それでも解決しない場合は、エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
84490001		セーフティ I/O 回路電源断です。	4	セーフティ I/O への電源供給が遮断されました。	エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
85490002	660A	セーフティ I/O 回路異常です。	5	セーフティ I/O でエラーが発生しました。	エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
85490003		CPU 正常確認エラーです。	5	セーフティ I/O が CPU 正常信号が出ていないことを検出しました。	エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
84490004		監視ユニット非常停止です。	4	動作監視ユニットから非常停止がかかりました。	エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
85490201	660A	デッドマンスイッチ回路異常です。(1b)	5	デッドマンスイッチが ON になっているが、セーフティ I/O 内のバックチェック信号は OFF になっています。	エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
85490202	660A	デッドマンスイッチ回路異常です。(2b)	5	デッドマンスイッチが OFF になっているが、セーフティ I/O 内のバックチェック信号は ON になっています。	エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
83490301	660A	手動・自動モード状態不一致です。(1)	3	ロボット制御ソフトウェアは自動モードと認識していますが、セーフティ I/O は手動モードと認識しています。	エラークリアを行ってください。エラーがクリアできない場合には、ティーチングペンダントを交換してください。 それでも解決しない場合は、エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。

コード	RC7コード	メッセージ	ﾚﾍﾞﾙ	説明	復帰処置
83490302	660A	手動・自動モード状態不一致です。(2)	3	ロボット制御ソフトウェアは自動モードと認識していますが、セーフティI/Oは自動モードと認識していません。	エラークリアを行ってください。エラーがクリアできない場合には、ティーチングペンダントを交換してください。それでも解決しない場合は、エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
83490303	660A	手動・自動モード状態不一致です。(3)	3	ロボット制御ソフトウェアは手動モードと認識していますが、セーフティI/Oは自動モードと認識しています。	エラークリアを行ってください。エラーがクリアできない場合には、ティーチングペンダントを交換してください。それでも解決しない場合は、エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
83490304	660A	手動・自動モード状態不一致です。(4)	3	ロボット制御ソフトウェアは手動モードと認識していますが、セーフティI/Oは手動モードと認識していません。	エラークリアを行ってください。エラーがクリアできない場合には、ティーチングペンダントを交換してください。それでも解決しない場合は、エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
83490311	660A	手動・自動モード状態不一致です。(1d)	3	ロボット制御ソフトウェアは自動モードと認識していますが、セーフティI/Oは手動モードと認識しています。	エラークリアを行って自動イネーブル入力信号の接続を確認してください。 それでもエラーがクリアできない場合にはティーチングペンダントを交換してください。 それでも解決しない場合は、エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
83490312	660A	手動・自動モード状態不一致です。(2d)	3	ロボット制御ソフトウェアは自動モードと認識していますが、セーフティI/Oは自動モードと認識していません。	エラークリアを行って自動イネーブル入力信号の接続を確認してください。 それでもエラーがクリアできない場合にはティーチングペンダントを交換してください。 それでも解決しない場合は、エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
83490313	660A	手動・自動モード状態不一致です。(3d)	3	ロボット制御ソフトウェアは手動モードと認識していますが、セーフティI/Oは自動モードと認識しています。	エラークリアを行って自動イネーブル入力信号の接続を確認してください。 それでもエラーがクリアできない場合にはティーチングペンダントを交換してください。 それでも解決しない場合は、エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
83490314	660A	手動・自動モード状態不一致です。(4d)	3	ロボット制御ソフトウェアは手動モードと認識していますが、セーフティI/Oは手動モードと認識していません。	エラークリアを行って自動イネーブル入力信号の接続を確認してください。 それでもエラーがクリアできない場合にはティーチングペンダントを交換してください。 それでも解決しない場合は、エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。

コード	RC7 コード	メッセージ	ﾚﾍﾞﾙ	説明	復帰処置
84490321	660A	動作モード切り替え回路異常です。(1)	4	手動モード信号と自動モード信号が同時に OFF しています。	エラークリアを行ってください。エラーがクリアできない場合には、ティーチングペンダントを交換してください。それでも解決しない場合は、エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
84490322	660A	動作モード切り替え回路異常です。(2)	4	手動モード信号と自動モード信号が同時に ON しています。	エラークリアを行ってください。エラーがクリアできない場合には、ティーチングペンダントを交換してください。それでも解決しない場合は、エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
84490401		セーフティ I/O 温度異常です。	4	セーフティ I/O が高温になり、温度異常を検出しました。	適切に放熱されるようにロボットコントローラの設置場所を変更してください。
80490402		セーフティ I/O 温度警告です。	0	セーフティ I/O が高温になり、温度警告を検出しました。	適切に放熱されるようにロボットコントローラの設置場所を変更してください。
84490501		コンタクタ状態不一致です。(1)	4	ロボット制御ソフトウェアはコンタクタ ON と認識していますが、セーフティコンタクタが OFF しています。	エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
84490502		コンタクタ状態不一致です。(2)	4	ロボット制御ソフトウェアはコンタクタ OFF と認識していますが、セーフティコンタクタが ON しています。	エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
85491001	660A	通信コマンドフォーマット異常です。(SAIO)	5	セーフティ I/O との通信に失敗しました。	エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
85491002	660A	通信レスポンス異常です。(SAIO)	5	セーフティ I/O との通信に失敗しました。	エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
85491003	660A	通信チェックサム異常です。(SAIO)	5	セーフティ I/O との通信に失敗しました。	エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
85491004	660A	通信パターン異常です。(SAIO)	5	セーフティ I/O との通信に失敗しました。	エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
85491005	660A	受信異常です。(SAIO)	5	セーフティ I/O との通信に失敗しました。	エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
85491006	660A	通信がタイムアウトしました。(SAIO)	5	セーフティ I/O との通信に失敗しました。	エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
84491011	660A	非常停止入力の状態不一致を検出しました。(SAIO)	4	セーフティ I/O が非常停止信号二重系統の状態不一致を検出しました。	非常停止入力信号の接続を確認してください。 それでも解決しない場合は、エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
84491012	660A	自動イネーブル入力の状態不一致を検出しました。(SAIO)	4	セーフティ I/O が自動イネーブル信号二重系統の状態不一致を検出しました。	自動イネーブル信号の接続を確認してください。 それでも解決しない場合は、エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。

コード	RC7 コード	メッセージ	ﾚﾍﾞﾙ	説明	復帰処置
84491013	660A	防護停止入力の状態不一致を検出しました。(SAIO)	4	セーフティ I/O が防護停止信号二重系統の状態不一致を検出しました。	防護停止入力信号の接続を確認してください。 それでも解決しない場合は、エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
84491014	660A	内部非常停止入力の状態不一致を検出しました。(SAIO)	4	セーフティ I/O が内部非常停止信号二重系統の状態不一致を検出しました。	エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
84491015	660A	デッドマンスイッチ入力の状態不一致を検出しました。(SAIO)	4	セーフティ I/O がデッドマンスイッチ信号二重系統の状態不一致を検出しました。	エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
85491021	660A	セーフティコンタクタの EDM エラーです。(SAIO1)	5	セーフティコンタクタで EDM エラーが発生しました。	エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
85491022	660A	セーフティコンタクタの EDM エラーです。(SAIO2)	5	セーフティコンタクタで EDM エラーが発生しました。	エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
85491023	660A	RSC ティーチの EDM エラーです。(SAIO)	5	RSC ティーチで EDM エラーが発生しました。	エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
85491024	660A	RSC 速度の EDM エラーです。(SAIO)	5	RSC 速度設定で EDM エラーが発生しました。	エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
85491025	660A	RSC オーバライドの EDM エラーです。(SAIO)	5	RSC オーバライドで EDM エラーが発生しました。	エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
85491105	660A	強制モードタイムアウトです。(SAIO)	5	セーフティ I/O で強制モードタイムアウトが発生しました。	エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
85491107	660A	コンフィグレーションデータ異常です。(SAIO)	5	セーフティ I/O のコンフィグレーションデータが不正です。	エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
85491108	660A	システム異常です。(SAIO)	5	セーフティ I/O のシステムが異常です。	エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
85491115	660A	テスト出力端子の過電流です。(SAIO)	5	セーフティ I/O のテスト出力端子で過電流を検出しました。	非常停止入力信号・自動イネーブル信号・防護停止入力信号の接続を確認してください。 それでも解決しない場合は、エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
85491117	660A	テスト出力端子の出力 ON 固着です。(SAIO)	5	セーフティ I/O のテスト出力端子で出力 ON 固着を検出しました。	非常停止入力信号・自動イネーブル信号・防護停止入力信号の接続を確認してください。 それでも解決しない場合は、エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
85491118	660A	テスト出力端子の電流下限値検出異常です。(SAIO)	5	セーフティ I/O のテスト出力端子で電流下限値を検出しました。	非常停止入力信号・自動イネーブル信号・防護停止入力信号の接続を確認してください。 それでも解決しない場合は、エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。

コード	RC7 コード	メッセージ	ﾚﾍﾞﾙ	説明	復帰処置
85491122	660A	出力電源電圧異常です。(SAIO)	5	セーフティ I/O の出力電源で電圧異常を検出しました。	エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
85491125	660A	電源遮断テスト異常です。(SAIO)	5	セーフティ I/O の電源遮断テストで異常を検出しました。	エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
85491126	660A	テスト出力端子の内部回路異常です。(SAIO)	5	セーフティ I/O のテスト端子で内部回路異常を検出しました。	エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
84491133	660A	ファンクションブロックステータス異常です。(SAIO)	4	セーフティ I/O のファンクションブロックが正常に動作していません。	エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
85491139	660A	内部 NVS アクセス異常です。(SAIO)	5	セーフティ I/O の内部 NVS アクセスで異常を検出しました。	エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
8549113A	660A	サポート外の拡張 I/O ユニットです。(SAIO)	5	セーフティ I/O にサポート外の拡張 I/O ユニットが接続されています。	エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
8549113B	660A	拡張 I/O ユニットの接続台数オーバーです。(SAIO)	5	セーフティ I/O の拡張 I/O ユニットの接続台数が多すぎます。	エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
8549113C	660A	拡張 I/O ユニットの構成不一致です。(SAIO)	5	セーフティ I/O の拡張 I/O ユニットの構成が不正です。	エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
8549113D	660A	拡張 I/O ユニットのバス異常です。(SAIO)	5	セーフティ I/O の拡張 I/O ユニットのバスで異常を検出しました。	エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
8549113E	660A	サポート外のロボットコントローラです。(SAIO)	5	セーフティ I/O にサポート外のロボットコントローラが接続されています。	エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
8549113F	660A	ロボットコントローラとの通信がタイムアウトしました。(SAIO)	5	ロボットコントローラからセーフティ I/O への通信がタイムアウトしました。	ロボットコントローラの電源再立ち上げ時に、電源断から 6 秒以上経過してから電源入りしてください。 それでも解決しない場合は、エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
85491140	660A	ロボットコントローラが接続されていません。(SAIO)	5	セーフティ I/O にロボットコントローラが接続されていません。	エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
85491142	660A	メモリカセット異常です。(SAIO)	5	セーフティ I/O のメモリカセットが未挿入か不正です。	エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
85491143	660A	メモリカセットアクセス異常です。(SAIO)	5	セーフティ I/O のメモリカセットがアクセス異常か抜き取られています。	エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
85491144	660A	メモリカセット機能実行中の内部 NVS アクセス異常です。(SAIO)	5	セーフティ I/O のメモリカセット機能アクセス中に、内部 NVS アクセスで異常を検出しました。	エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
85491145	660A	リストア機種情報不一致です。(SAIO)	5	セーフティ I/O のリストア機種情報が不正です。	エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
85491146	660A	リストアパスワード不一致です。(SAIO)	5	セーフティ I/O のリストアパスワードが不正です。	エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。

コード	RC7 コード	メッセージ	ﾚﾍﾞﾙ	説明	復帰処置
85491147	660A	リストア禁止です。(SAIO)	5	セーフティ I/O がリストア禁止になっています。	エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
85491148	660A	リストアでのコンフィグレーションデータ異常です。(SAIO)	5	セーフティ I/O のリストアでのコンフィグレーションデータが不正です。	エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
85491149	660A	バックアップでの未コンフィグレーションユニットがあります。(SAIO)	5	セーフティ I/O のバックアップでの未コンフィグレーションユニットがあります。	エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
8549114A	660A	バックアップでの未ロックユニットがあります。(SAIO)	5	セーフティ I/O のバックアップでの未ロックユニットがあります。	エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
85491820	660A	非常停止信号入力端子 1 のコンフィグレーション異常です。(SAIO)	5	セーフティ I/O の安全入力端子 ch0(非常停止信号入力端子 1)のコンフィグレーションが不正です。	エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
85491821	660A	非常停止信号入力端子 2 のコンフィグレーション異常です。(SAIO)	5	セーフティ I/O の安全入力端子 ch1(非常停止信号入力端子 2)のコンフィグレーションが不正です。	エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
85491822	660A	自動イネーブル信号入力端子 1 のコンフィグレーション異常です。(SAIO)	5	セーフティ I/O の安全入力端子 ch2(自動イネーブル信号入力端子 1)のコンフィグレーションが不正です。	エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
85491823	660A	自動イネーブル信号入力端子 2 のコンフィグレーション異常です。(SAIO)	5	セーフティ I/O の安全入力端子 ch3(自動イネーブル信号入力端子 2)のコンフィグレーションが不正です。	エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
85491824	660A	防護停止信号入力端子 1 のコンフィグレーション異常です。(SAIO)	5	セーフティ I/O の安全入力端子 ch4(防護停止信号入力端子 1)のコンフィグレーションが不正です。	エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
85491825	660A	防護停止信号入力端子 2 のコンフィグレーション異常です。(SAIO)	5	セーフティ I/O の安全入力端子 ch5(防護停止信号入力端子 2)のコンフィグレーションが不正です。	エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
85491826	660A	モータ OFF 信号入力端子のコンフィグレーション異常です。(SAIO)	5	セーフティ I/O の安全入力端子 ch6(モータ OFF 信号入力端子)のコンフィグレーションが不正です。	エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
85491827	660A	モータ ON 信号入力端子のコンフィグレーション異常です。(SAIO)	5	セーフティ I/O の安全入力端子 ch7(モータ ON 信号入力端子)のコンフィグレーションが不正です。	エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
85491828	660A	内部非常停止信号入力端子 1 のコンフィグレーション異常です。(SAIO)	5	セーフティ I/O の安全入力端子 ch8(内部非常停止信号入力端子 1)のコンフィグレーションが不正です。	エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
85491829	660A	内部非常停止信号入力端子 2 のコンフィグレーション異常です。(SAIO)	5	セーフティ I/O の安全入力端子 ch9(内部非常停止信号入力端子 2)のコンフィグレーションが不正です。	エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
8549182A	660A	デッドマンスイッチ信号入力端子 1 のコンフィグレーション異常です。(SAIO)	5	セーフティ I/O の安全入力端子 ch10(デッドマンスイッチ信号入力端子 1)のコンフィグレーションが不正です。	エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。

コード	RC7 コード	メッセージ	ﾚﾍﾞﾙ	説明	復帰処置
8549182B	660A	デッドマンスイッチ信号入力端子 2 のコンフィグレーション異常です。(SAIO)	5	セーフティ I/O の安全入力端子 ch11(デッドマンスイッチ信号入力端子 2)のコンフィグレーションが不正です。	エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
8549182C	660A	コンタクタ ON バックチェック信号入力端子 1 のコンフィグレーション異常です。(SAIO)	5	セーフティ I/O の安全入力端子 ch12(コンタクタ ON バックチェック信号入力端子 1)のコンフィグレーションが不正です。	エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
8549182D	660A	コンタクタ ON バックチェック信号入力端子 2 のコンフィグレーション異常です。(SAIO)	5	セーフティ I/O の安全入力端子 ch13(コンタクタ ON バックチェック信号入力端子 2)のコンフィグレーションが不正です。	エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
8549182E	660A	手動モード信号入力端子のコンフィグレーション異常です。(SAIO)	5	セーフティ I/O の安全入力端子 ch14(手動モード信号入力端子)のコンフィグレーションが不正です。	エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
8549182F	660A	自動モード信号入力端子のコンフィグレーション異常です。(SAIO)	5	セーフティ I/O の安全入力端子 ch15(自動モード信号入力端子)のコンフィグレーションが不正です。	エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
85491830	660A	CPU 正常信号入力端子のコンフィグレーション異常です。(SAIO)	5	セーフティ I/O の安全入力端子 ch16(CPU 正常信号入力端子)のコンフィグレーションが不正です。	エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
85491831	660A	RSC ティーチ信号入力端子のコンフィグレーション異常です。(SAIO)	5	セーフティ I/O の安全入力端子 ch17(RSC ティーチ信号入力端子)のコンフィグレーションが不正です。	エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
85491832	660A	RSC 速度信号入力端子のコンフィグレーション異常です。(SAIO)	5	セーフティ I/O の安全入力端子 ch18(RSC 速度信号入力端子)のコンフィグレーションが不正です。	エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
85491833	660A	RSC オーバライド信号入力端子のコンフィグレーション異常です。(SAIO)	5	セーフティ I/O の安全入力端子 ch19(RSC オーバライド信号入力端子)のコンフィグレーションが不正です。	エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
85491840	660A	非常停止信号入力端子 1 の外部接続機器異常です。(SAIO)	5	セーフティ I/O の安全入力端子 ch0(非常停止信号入力端子 1)で外部機器の接続異常を検出しました。	非常停止入力信号 1 の短絡・地絡や、非常停止入力信号の 2 系統間の誤接続がないか、接続を確認してください。 接続が問題ない場合は、Mini I/O コネクタを外してロボットコントローラの電源を再立ち上げし、エラーが発生しなくなる場合には、接続を再確認してください。 それでも解決しない場合は、エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。

コード	RC7 コード	メッセージ	ﾚﾍﾞﾙ	説明	復帰処置
85491841	660A	非常停止信号入力端子 2 の外部接続機器異常です。(SAIO)	5	セーフティ I/O の安全入力端子 ch1(非常停止信号入力端子 2)で外部機器の接続異常を検出しました。	非常停止入力信号 2 の短絡・地絡や、非常停止入力信号の 2 系統間の誤接続がないか、接続を確認してください。 接続が問題ない場合は、Mini I/O コネクタを外してロボットコントローラの電源を再立ち上げし、エラーが発生しなくなる場合には、接続を再確認してください。 それでも解決しない場合は、エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
85491842	660A	自動イネーブル信号入力端子 1 の外部接続機器異常です。(SAIO)	5	セーフティ I/O の安全入力端子 ch2(自動イネーブル信号入力端子 1)で外部機器の接続異常を検出しました。	自動イネーブル信号 1 の短絡・地絡や、自動イネーブル信号の 2 系統間の誤接続がないか、接続を確認してください。 接続が問題ない場合は、Mini I/O コネクタを外してロボットコントローラの電源を再立ち上げし、エラーが発生しなくなる場合には、接続を再確認してください。 それでも解決しない場合は、エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
85491843	660A	自動イネーブル信号入力端子 2 の外部接続機器異常です。(SAIO)	5	セーフティ I/O の安全入力端子 ch3(自動イネーブル信号入力端子 2)で外部機器の接続異常を検出しました。	自動イネーブル信号 2 の短絡・地絡や、自動イネーブル信号の 2 系統間の誤接続がないか、接続を確認してください。 接続が問題ない場合は、Mini I/O コネクタを外してロボットコントローラの電源を再立ち上げし、エラーが発生しなくなる場合には、接続を再確認してください。 それでも解決しない場合は、エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
85491844	660A	防護停止信号入力端子 1 の外部接続機器異常です。(SAIO)	5	セーフティ I/O の安全入力端子 ch4(防護停止信号入力端子 1)で外部機器の接続異常を検出しました。	防護停止信号 1 の短絡・地絡や、防護停止信号の 2 系統間の誤接続がないか、接続を確認してください。 接続が問題ない場合は、Mini I/O コネクタを外してロボットコントローラの電源を再立ち上げし、エラーが発生しなくなる場合には、接続を再確認してください。 それでも解決しない場合は、エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。

コード	RC7 コード	メッセージ	ﾚﾍﾞﾙ	説明	復帰処置
85491845	660A	防護停止信号入力端子 2 の外部接続機器異常です。(SAIO)	5	セーフティ I/O の安全入力端子 ch5(防護停止信号入力端子 2)で外部機器の接続異常を検出しました。	防護停止信号 2 の短絡・地絡や、防護停止信号の 2 系統間の誤接続がないか、接続を確認してください。 接続が問題ない場合は、Mini I/O コネクタを外してロボットコントローラの電源を再立ち上げし、エラーが発生しなくなる場合には、接続を再確認してください。 それでも解決しない場合は、エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
85491846	660A	モータ OFF 信号入力端子の外部接続機器異常です。(SAIO)	5	セーフティ I/O の安全入力端子 ch6(モータ OFF 信号入力端子)で外部機器の接続異常を検出しました。	エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
85491847	660A	モータ ON 信号入力端子の外部接続機器異常です。(SAIO)	5	セーフティ I/O の安全入力端子 ch7(モータ ON 信号入力端子)で外部機器の接続異常を検出しました。	エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
85491848	660A	内部非常停止信号入力端子 1 の外部接続機器異常です。(SAIO)	5	セーフティ I/O の安全入力端子 ch8(内部非常停止信号入力端子 1)で外部機器の接続異常を検出しました。	エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
85491849	660A	内部非常停止信号入力端子 2 の外部接続機器異常です。(SAIO)	5	セーフティ I/O の安全入力端子 ch9(内部非常停止信号入力端子 2)で外部機器の接続異常を検出しました。	エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
8549184A	660A	デッドマンスイッチ入力端子 1 の外部接続機器異常です。(SAIO)	5	セーフティ I/O の安全入力端子 ch10(デッドマンスイッチ信号入力端子 1)で外部機器の接続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。 それでも解決しない場合は、エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
8549184B	660A	デッドマンスイッチ入力端子 2 の外部接続機器異常です。(SAIO)	5	セーフティ I/O の安全入力端子 ch11(デッドマンスイッチ信号入力端子 2)で外部機器の接続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。 それでも解決しない場合は、エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
8549184C	660A	コンタクタ ON バックチェック信号入力端子 1 の外部接続機器異常です。(SAIO)	5	セーフティ I/O の安全入力端子 ch12(コンタクタ ON バックチェック信号入力端子 1)で外部機器の接続異常を検出しました。	エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
8549184D	660A	コンタクタ ON バックチェック信号入力端子 2 の外部接続機器異常です。(SAIO)	5	セーフティ I/O の安全入力端子 ch13(コンタクタ ON バックチェック信号入力端子 2)で外部機器の接続異常を検出しました。	エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
8549184E	660A	手動モード信号入力端子の外部接続機器異常です。(SAIO)	5	セーフティ I/O の安全入力端子 ch14(手動モード信号入力端子)で外部機器の接続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。 それでも解決しない場合は、エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。

コード	RC7 コード	メッセージ	ﾚﾍﾞﾙ	説明	復帰処置
8549184F	660A	自動モード信号入力端子の外部接続機器異常です。(SAIO)	5	セーフティ I/O の安全入力端子 ch15(自動モード信号入力端子)で外部機器の接続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。 それでも解決しない場合は、エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
85491850	660A	CPU 正常信号入力端子の外部接続機器異常です。(SAIO)	5	セーフティ I/O の安全入力端子 ch16(CPU 正常信号入力端子)で外部機器の接続異常を検出しました。	エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
85491851	660A	RSC ティーチ信号入力端子の外部接続機器異常です。(SAIO)	5	セーフティ I/O の安全入力端子 ch17(RSC ティーチ信号入力端子)で外部機器の接続異常を検出しました。	エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
85491852	660A	RSC 速度信号入力端子の外部接続機器異常です。(SAIO)	5	セーフティ I/O の安全入力端子 ch18(RSC 速度信号入力端子)で外部機器の接続異常を検出しました。	エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
85491853	660A	RSC オーバライド信号入力端子 ch19 の外部接続機器異常です。(SAIO)	5	セーフティ I/O の安全入力端子 ch19(RSC オーバライド信号入力端子)で外部機器の接続異常を検出しました。	エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
85491860	660A	非常停止信号入力端子 1 の内部回路異常です。(SAIO)	5	セーフティ I/O の安全入力端子 ch0(非常停止信号入力端子 1)で内部回路の異常を検出しました。	エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
85491861	660A	非常停止信号入力端子 2 の内部回路異常です。(SAIO)	5	セーフティ I/O の安全入力端子 ch1(非常停止信号入力端子 2)で内部回路の異常を検出しました。	エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
85491862	660A	自動イネーブル信号入力端子 1 の内部回路異常です。(SAIO)	5	セーフティ I/O の安全入力端子 ch2(自動イネーブル信号入力端子 1)で内部回路の異常を検出しました。	エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
85491863	660A	自動イネーブル信号入力端子 2 の内部回路異常です。(SAIO)	5	セーフティ I/O の安全入力端子 ch3(自動イネーブル信号入力端子 2)で内部回路の異常を検出しました。	エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
85491864	660A	防護停止信号入力端子 1 の内部回路異常です。(SAIO)	5	セーフティ I/O の安全入力端子 ch4(防護停止信号入力端子 1)で内部回路の異常を検出しました。	エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
85491865	660A	防護停止信号入力端子 2 の内部回路異常です。(SAIO)	5	セーフティ I/O の安全入力端子 ch5(防護停止信号入力端子 2)で内部回路の異常を検出しました。	エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
85491866	660A	モータ OFF 信号入力端子の内部回路異常です。(SAIO)	5	セーフティ I/O の安全入力端子 ch6(モータ OFF 信号入力端子)で内部回路の異常を検出しました。	エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
85491867	660A	モータ ON 信号入力端子の内部回路異常です。(SAIO)	5	セーフティ I/O の安全入力端子 ch7(モータ ON 信号入力端子)で内部回路の異常を検出しました。	エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
85491868	660A	内部非常停止信号入力端子 1 の内部回路異常です。(SAIO)	5	セーフティ I/O の安全入力端子 ch8(内部非常停止信号入力端子 1)で内部回路の異常を検出しました。	エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。

コード	RC7 コード	メッセージ	ﾚﾍﾞﾙ	説明	復帰処置
85491869	660A	内部非常停止信号入力端子 2 の内部回路異常です。(SAIO)	5	セーフティ I/O の安全入力端子 ch9(内部非常停止信号入力端子 2)で内部回路の異常を検出しました。	エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
8549186A	660A	デッドマンスイッチ信号入力端子 1 の内部回路異常です。(SAIO)	5	セーフティ I/O の安全入力端子 ch10(デッドマンスイッチ信号入力端子 1)で内部回路の異常を検出しました。	エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
8549186B	660A	デッドマンスイッチ信号入力端子 2 の内部回路異常です。(SAIO)	5	セーフティ I/O の安全入力端子 ch11(デッドマンスイッチ信号入力端子 2)で内部回路の異常を検出しました。	エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
8549186C	660A	コンタクタ ON バックチェック信号入力端子 1 の内部回路異常です。(SAIO)	5	セーフティ I/O の安全入力端子 ch12(コンタクタ ON バックチェック信号入力端子 1)で内部回路の異常を検出しました。	エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
8549186D	660A	コンタクタ ON バックチェック信号入力端子 2 の内部回路異常です。(SAIO)	5	セーフティ I/O の安全入力端子 ch13(コンタクタ ON バックチェック信号入力端子 2)で内部回路の異常を検出しました。	エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
8549186E	660A	手動モード信号入力端子の内部回路異常です。(SAIO)	5	セーフティ I/O の安全入力端子 ch14(手動モード信号入力端子)で内部回路の異常を検出しました。	エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
8549186F	660A	自動モード信号入力端子の内部回路異常です。(SAIO)	5	セーフティ I/O の安全入力端子 ch15(自動モード信号入力端子)で内部回路の異常を検出しました。	エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
85491870	660A	CPU 正常信号入力端子の内部回路異常です。(SAIO)	5	セーフティ I/O の安全入力端子 ch16(CPU 正常信号入力端子)で内部回路の異常を検出しました。	エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
85491871	660A	RSC ティーチ信号入力端子の内部回路異常です。(SAIO)	5	セーフティ I/O の安全入力端子 ch17(RSC ティーチ信号入力端子)で内部回路の異常を検出しました。	エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
85491872	660A	RSC 速度信号入力端子の内部回路異常です。(SAIO)	5	セーフティ I/O の安全入力端子 ch18(RSC 速度信号入力端子)で内部回路の異常を検出しました。	エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
85491873	660A	RSC オーバライド信号入力端子の内部回路異常です。(SAIO)	5	セーフティ I/O の安全入力端子 ch19(RSC オーバライド信号入力端子)で内部回路の異常を検出しました。	エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
84491880	660A	非常停止信号入力端子 1 のデュアルチャネル監視異常です。(SAIO)	4	セーフティ I/O の安全入力端子 ch0(非常停止信号入力端子 1)でデュアルチャネル入力の論理が異常状態です。	非常停止入力信号の短絡・地絡や、2 系統間の誤接続がないか、接続を確認してください。 接続が問題ない場合は、Mini I/O コネクタを外してロボットコントローラの電源を再立ち上げし、エラーが発生しなくなる場合には、接続を再確認してください。 それでも解決しない場合は、エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。

コード	RC7コード	メッセージ	ﾚﾍﾞﾙ	説明	復帰処置
84491881	660A	非常停止信号入力端子 2 のデュアルチャネル監視異常です。(SAIO)	4	セーフティ I/O の安全入力端子 ch1(非常停止信号入力端子 2)でデュアルチャネル入力の論理が異常状態です。	非常停止入力信号の短絡・地絡や、2 系統間の誤接続がないか、接続を確認してください。 接続が問題ない場合は、Mini I/O コネクタを外してロボットコントローラの電源を再立ち上げし、エラーが発生しなくなる場合には、接続を再確認してください。 それでも解決しない場合は、エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
84491882	660A	自動イネーブル信号入力端子 1 のデュアルチャネル監視異常です。(SAIO)	4	セーフティ I/O の安全入力端子 ch2(自動イネーブル信号入力端子 1)でデュアルチャネル入力の論理が異常状態です。	自動イネーブル信号の短絡・地絡や、2 系統間の誤接続がないか、接続を確認してください。 接続が問題ない場合は、Mini I/O コネクタを外してロボットコントローラの電源を再立ち上げし、エラーが発生しなくなる場合には、接続を再確認してください。 それでも解決しない場合は、エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
84491883	660A	自動イネーブル信号入力端子 2 のデュアルチャネル監視異常です。(SAIO)	4	セーフティ I/O の安全入力端子 ch3(自動イネーブル信号入力端子 2)でデュアルチャネル入力の論理が異常状態です。	自動イネーブル信号の短絡・地絡や、2 系統間の誤接続がないか、接続を確認してください。 接続が問題ない場合は、Mini I/O コネクタを外してロボットコントローラの電源を再立ち上げし、エラーが発生しなくなる場合には、接続を再確認してください。 それでも解決しない場合は、エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
84491884	660A	防護停止信号入力端子 1 のデュアルチャネル監視異常です。(SAIO)	4	セーフティ I/O の安全入力端子 ch4(防護停止信号入力端子 1)でデュアルチャネル入力の論理が異常状態です。	防護停止信号の短絡・地絡や、2 系統間の誤接続がないか、接続を確認してください。 接続が問題ない場合は、Mini I/O コネクタを外してロボットコントローラの電源を再立ち上げし、エラーが発生しなくなる場合には、接続を再確認してください。 それでも解決しない場合は、エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
84491885	660A	防護停止信号入力端子 2 のデュアルチャネル監視異常です。(SAIO)	4	セーフティ I/O の安全入力端子 ch5(防護停止信号入力端子 2)でデュアルチャネル入力の論理が異常状態です。	防護停止信号の短絡・地絡や、2 系統間の誤接続がないか、接続を確認してください。 接続が問題ない場合は、Mini I/O コネクタを外してロボットコントローラの電源を再立ち上げし、エラーが発生しなくなる場合には、接続を再確認してください。 それでも解決しない場合は、エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。

コード	RC7 コード	メッセージ	ﾚﾍﾞﾙ	説明	復帰処置
84491886	660A	モータ OFF 信号入力端子のデュアルチャネル監視異常です。(SAIO)	4	セーフティ I/O の安全入力端子 ch6(モータ OFF 信号入力端子)でデュアルチャネル入力の論理が異常状態です。	エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
84491887	660A	モータ ON 信号入力端子のデュアルチャネル監視異常です。(SAIO)	4	セーフティ I/O の安全入力端子 ch7(モータ ON 信号入力端子)でデュアルチャネル入力の論理が異常状態です。	エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
84491888	660A	内部非常停止信号入力端子 1 のデュアルチャネル監視異常です。(SAIO)	4	セーフティ I/O の安全入力端子 ch8(内部非常停止信号入力端子 1)でデュアルチャネル入力の論理が異常状態です。	エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
84491889	660A	内部非常停止信号入力端子 2 のデュアルチャネル監視異常です。(SAIO)	4	セーフティ I/O の安全入力端子 ch9(内部非常停止信号入力端子 2)でデュアルチャネル入力の論理が異常状態です。	エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
8449188A	660A	デッドマンスイッチ信号入力端子 1 のデュアルチャネル監視異常です。(SAIO)	4	セーフティ I/O の安全入力端子 ch10(デッドマンスイッチ信号入力端子 1)でデュアルチャネル入力の論理が異常状態です。	ティーチングペンダントを交換してください。 それでも解決しない場合は、エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
8449188B	660A	デッドマンスイッチ信号入力端子 2 のデュアルチャネル監視異常です。(SAIO)	4	セーフティ I/O の安全入力端子 ch11(デッドマンスイッチ信号入力端子 2)でデュアルチャネル入力の論理が異常状態です。	ティーチングペンダントを交換してください。 それでも解決しない場合は、エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
8449188C	660A	コンタクタ ON バックチェック信号入力端子 1 のデュアルチャネル監視異常です。(SAIO)	4	セーフティ I/O の安全入力端子 ch12(コンタクタ ON バックチェック信号入力端子 1)でデュアルチャネル入力の論理が異常状態です。	エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
8449188D	660A	コンタクタ ON バックチェック信号入力端子 2 のデュアルチャネル監視異常です。(SAIO)	4	セーフティ I/O の安全入力端子 ch13(コンタクタ ON バックチェック信号入力端子 2)でデュアルチャネル入力の論理が異常状態です。	エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
8449188E	660A	手動モード信号入力端子のデュアルチャネル監視異常です。(SAIO)	4	セーフティ I/O の安全入力端子 ch14(手動モード信号入力端子)でデュアルチャネル入力の論理が異常状態です。	ティーチングペンダントを交換してください。 それでも解決しない場合は、エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
8449188F	660A	自動モード信号入力端子のデュアルチャネル監視異常です。(SAIO)	4	セーフティ I/O の安全入力端子 ch15(自動モード信号入力端子)でデュアルチャネル入力の論理が異常状態です。	ティーチングペンダントを交換してください。 それでも解決しない場合は、エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
84491890	660A	CPU 正常信号入力端子のデュアルチャネル監視異常です。(SAIO)	4	セーフティ I/O の安全入力端子 ch16(CPU 正常信号入力端子)でデュアルチャネル入力の論理が異常状態です。	エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
84491891	660A	RSC ティーチ信号入力端子のデュアルチャネル監視異常です。(SAIO)	4	セーフティ I/O の安全入力端子 ch17(RSC ティーチ信号入力端子)でデュアルチャネル入力の論理が異常状態です。	エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。

コード	RC7 コード	メッセージ	ﾚﾍﾞﾙ	説明	復帰処置
84491892	660A	RSC 速度信号入力端子のデュアルチャネル監視異常です。(SAIO)	4	セーフティ I/O の安全入力端子 ch18(RSC 速度信号入力端子)でデュアルチャネル入力の論理が異常状態です。	エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
84491893	660A	RSC オーバライド信号入力端子のデュアルチャネル監視異常です。(SAIO)	4	セーフティ I/O の安全入力端子 ch19(RSC オーバライド信号入力端子)でデュアルチャネル入力の論理が異常状態です。	エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
844918A0	660A	非常停止信号入力端子 1 のデュアルチャネル相手側端子異常です。(SAIO)	4	セーフティ I/O の安全入力端子 ch0(非常停止信号入力端子 1)でデュアルチャネルの相手側端子の異常を検出しました。	非常停止入力信号の短絡・地絡や、2 系統間の誤接続がないか、接続を確認してください。 接続が問題ない場合は、Mini I/O コネクタを外してロボットコントローラの電源を再立ち上げし、エラーが発生しなくなる場合には、接続を再確認してください。 それでも解決しない場合は、エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
844918A1	660A	非常停止信号入力端子 2 のデュアルチャネル相手側端子異常です。(SAIO)	4	セーフティ I/O の安全入力端子 ch1(非常停止信号入力端子 2)でデュアルチャネルの相手側端子の異常を検出しました。	非常停止入力信号の短絡・地絡や、2 系統間の誤接続がないか、接続を確認してください。 接続が問題ない場合は、Mini I/O コネクタを外してロボットコントローラの電源を再立ち上げし、エラーが発生しなくなる場合には、接続を再確認してください。 それでも解決しない場合は、エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
844918A2	660A	自動イネーブル信号入力端子 1 のデュアルチャネル相手側端子異常です。(SAIO)	4	セーフティ I/O の安全入力端子 ch2(自動イネーブル信号入力端子 1)でデュアルチャネルの相手側端子の異常を検出しました。	自動イネーブル信号の短絡・地絡や、2 系統間の誤接続がないか、接続を確認してください。 接続が問題ない場合は、Mini I/O コネクタを外してロボットコントローラの電源を再立ち上げし、エラーが発生しなくなる場合には、接続を再確認してください。 それでも解決しない場合は、エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
844918A3	660A	自動イネーブル信号入力端子 2 のデュアルチャネル相手側端子異常です。(SAIO)	4	セーフティ I/O の安全入力端子 ch3(自動イネーブル信号入力端子 2)でデュアルチャネルの相手側端子の異常を検出しました。	自動イネーブル信号の短絡・地絡や、2 系統間の誤接続がないか、接続を確認してください。 接続が問題ない場合は、Mini I/O コネクタを外してロボットコントローラの電源を再立ち上げし、エラーが発生しなくなる場合には、接続を再確認してください。 それでも解決しない場合は、エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。

コード	RC7 コード	メッセージ	ﾚﾍﾞﾙ	説明	復帰処置
844918A4	660A	防護停止信号入力端子 1 のデュアルチャネル相手側端子異常です。(SAIO)	4	セーフティ I/O の安全入力端子 ch4(防護停止信号入力端子 1)でデュアルチャネルの相手側端子の異常を検出しました。	防護停止信号の短絡・地絡や、2 系統間の誤接続がないか、接続を確認してください。 接続が問題ない場合は、Mini I/O コネクタを外してロボットコントローラの電源を再立ち上げし、エラーが発生しなくなる場合には、接続を再確認してください。 それでも解決しない場合は、エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
844918A5	660A	防護停止信号入力端子 2 のデュアルチャネル相手側端子異常です。(SAIO)	4	セーフティ I/O の安全入力端子 ch5(防護停止信号入力端子 2)でデュアルチャネルの相手側端子の異常を検出しました。	防護停止信号の短絡・地絡や、2 系統間の誤接続がないか、接続を確認してください。 接続が問題ない場合は、Mini I/O コネクタを外してロボットコントローラの電源を再立ち上げし、エラーが発生しなくなる場合には、接続を再確認してください。 それでも解決しない場合は、エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
844918A6	660A	モータ OFF 信号入力端子のデュアルチャネル相手側端子異常です。(SAIO)	4	セーフティ I/O の安全入力端子 ch6(モータ OFF 信号入力端子)でデュアルチャネルの相手側端子の異常を検出しました。	エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
844918A7	660A	モータ ON 信号入力端子のデュアルチャネル相手側端子異常です。(SAIO)	4	セーフティ I/O の安全入力端子 ch7(モータ ON 信号入力端子)でデュアルチャネルの相手側端子の異常を検出しました。	エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
844918A8	660A	内部非常停止信号入力端子 1 のデュアルチャネル相手側端子異常です。(SAIO)	4	セーフティ I/O の安全入力端子 ch8(内部非常停止信号入力端子 1)でデュアルチャネルの相手側端子の異常を検出しました。	エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
844918A9	660A	内部非常停止信号入力端子 2 のデュアルチャネル相手側端子異常です。(SAIO)	4	セーフティ I/O の安全入力端子 ch9(内部非常停止信号入力端子 2)でデュアルチャネルの相手側端子の異常を検出しました。	エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
844918AA	660A	デッドマンスイッチ信号入力端子 1 のデュアルチャネル相手側端子異常です。(SAIO)	4	セーフティ I/O の安全入力端子 ch10(デッドマンスイッチ信号入力端子 1)でデュアルチャネルの相手側端子の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。 それでも解決しない場合は、エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
844918AB	660A	デッドマンスイッチ信号入力端子 2 のデュアルチャネル相手側端子異常です。(SAIO)	4	セーフティ I/O の安全入力端子 ch11(デッドマンスイッチ信号入力端子 2)でデュアルチャネルの相手側端子の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。 それでも解決しない場合は、エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
844918AC	660A	コンタクタ ON バックチェック信号入力端子 1 のデュアルチャネル相手側端子異常です。(SAIO)	4	セーフティ I/O の安全入力端子 ch12(コンタクタ ON バックチェック信号入力端子 1)でデュアルチャネルの相手側端子の異常を検出しました。	エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。

コード	RC7 コード	メッセージ	ﾚﾍﾞﾙ	説明	復帰処置
844918AD	660A	コンタクタ ON バックチェック信号入力端子 2 のデュアルチャネル相手側端子異常です。(SAIO)	4	セーフティ I/O の安全入力端子 ch13(コンタクタ ON バックチェック信号入力端子 2)でデュアルチャネルの相手側端子の異常を検出しました。	エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
844918AE	660A	手動モード信号入力端子のデュアルチャネル相手側端子異常です。(SAIO)	4	セーフティ I/O の安全入力端子 ch14(手動モード信号入力端子)でデュアルチャネルの相手側端子の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。 それでも解決しない場合は、エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
844918AF	660A	自動モード信号入力端子のデュアルチャネル相手側端子異常です。(SAIO)	4	セーフティ I/O の安全入力端子 ch15(自動モード信号入力端子)でデュアルチャネルの相手側端子の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。 それでも解決しない場合は、エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
844918B0	660A	CPU 正常信号入力端子のデュアルチャネル相手側端子異常です。(SAIO)	4	セーフティ I/O の安全入力端子 ch16(CPU 正常信号入力端子)でデュアルチャネルの相手側端子の異常を検出しました。	エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
844918B1	660A	RSC ティーチ信号入力端子のデュアルチャネル相手側端子異常です。(SAIO)	4	セーフティ I/O の安全入力端子 ch17(RSC ティーチ信号入力端子)でデュアルチャネルの相手側端子の異常を検出しました。	エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
844918B2	660A	RSC 速度信号入力端子のデュアルチャネル相手側端子異常です。(SAIO)	4	セーフティ I/O の安全入力端子 ch18(RSC 速度信号入力端子)でデュアルチャネルの相手側端子の異常を検出しました。	エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
844918B3	660A	RSC オーバライド信号入力端子のデュアルチャネル相手側端子異常です。(SAIO)	4	セーフティ I/O の安全入力端子 ch19(RSC オーバライド信号入力端子)でデュアルチャネルの相手側端子の異常を検出しました。	エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
85491920	660A	コンタクタ ON 信号出力端子 1 のコンフィグレーション異常です。(SAIO)	5	セーフティ I/O の安全出力端子 ch0(コンタクタ ON 信号出力端子 1)のコンフィグレーションが不正です。	エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
85491921	660A	コンタクタ ON 信号出力端子 2 のコンフィグレーション異常です。(SAIO)	5	セーフティ I/O の安全出力端子 ch1(コンタクタ ON 信号出力端子 2)のコンフィグレーションが不正です。	エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
85491922	660A	RSC ティーチ信号出力端子 1 のコンフィグレーション異常です。(SAIO)	5	セーフティ I/O の安全出力端子 ch2(RSC ティーチ信号出力端子 1)のコンフィグレーションが不正です。	エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
85491923	660A	RSC ティーチ信号出力端子 2 のコンフィグレーション異常です。(SAIO)	5	セーフティ I/O の安全出力端子 ch3(RSC ティーチ信号出力端子 2)のコンフィグレーションが不正です。	エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
85491924	660A	RSC 速度信号出力端子 1 のコンフィグレーション異常です。(SAIO)	5	セーフティ I/O の安全出力端子 ch4(RSC 速度信号出力端子 1)のコンフィグレーションが不正です。	エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。

コード	RC7 コード	メッセージ	ﾚﾍﾞﾙ	説明	復帰処置
85491925	660A	RSC 速度信号出力端子 2 のコンフィグレーション異常です。(SAIO)	5	セーフティ I/O の安全出力端子 ch5(RSC 速度信号出力端子 2)のコンフィグレーションが不正です。	エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
85491926	660A	RSC オーバライド信号出力端子 1 のコンフィグレーション異常です。(SAIO)	5	セーフティ I/O の安全出力端子 ch6(RSC オーバライド信号出力端子 1)のコンフィグレーションが不正です。	エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
85491927	660A	RSC オーバライド信号出力端子 2 のコンフィグレーション異常です。(SAIO)	5	セーフティ I/O の安全出力端子 ch7(RSC オーバライド信号出力端子 2)のコンフィグレーションが不正です。	エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
85491928	660A	安全出力端子 ch8 のコンフィグレーション異常です。(SAIO)	5	セーフティ I/O の安全出力端子 ch8 のコンフィグレーションが不正です。	エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
85491929	660A	安全出力端子 ch9 のコンフィグレーション異常です。(SAIO)	5	セーフティ I/O の安全出力端子 ch9 のコンフィグレーションが不正です。	エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
8549192A	660A	安全出力端子 ch10 のコンフィグレーション異常です。(SAIO)	5	セーフティ I/O の安全出力端子 ch10 のコンフィグレーションが不正です。	エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
8549192B	660A	安全出力端子 ch11 のコンフィグレーション異常です。(SAIO)	5	セーフティ I/O の安全出力端子 ch11 のコンフィグレーションが不正です。	エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
8549192C	660A	安全出力端子 ch12 のコンフィグレーション異常です。(SAIO)	5	セーフティ I/O の安全出力端子 ch12 のコンフィグレーションが不正です。	エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
8549192D	660A	安全出力端子 ch13 のコンフィグレーション異常です。(SAIO)	5	セーフティ I/O の安全出力端子 ch13 のコンフィグレーションが不正です。	エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
8549192E	660A	安全出力端子 ch14 のコンフィグレーション異常です。(SAIO)	5	セーフティ I/O の安全出力端子 ch14 のコンフィグレーションが不正です。	エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
8549192F	660A	安全出力端子 ch15 のコンフィグレーション異常です。(SAIO)	5	セーフティ I/O の安全出力端子 ch15 のコンフィグレーションが不正です。	エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
85491930	660A	安全出力端子 ch16 のコンフィグレーション異常です。(SAIO)	5	セーフティ I/O の安全出力端子 ch16 のコンフィグレーションが不正です。	エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
85491931	660A	安全出力端子 ch17 のコンフィグレーション異常です。(SAIO)	5	セーフティ I/O の安全出力端子 ch17 のコンフィグレーションが不正です。	エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
85491932	660A	安全出力端子 ch18 のコンフィグレーション異常です。(SAIO)	5	セーフティ I/O の安全出力端子 ch18 のコンフィグレーションが不正です。	エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
85491933	660A	安全出力端子 ch19 のコンフィグレーション異常です。(SAIO)	5	セーフティ I/O の安全出力端子 ch19 のコンフィグレーションが不正です。	エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
85491940	660A	コンタクタ ON 信号出力端子 1 の過電流です。(SAIO)	5	セーフティ I/O の安全出力端子 ch0(コンタクタ ON 信号出力端子 1)で過電流を検出しました。	エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
85491941	660A	コンタクタ ON 信号出力端子 2 の過電流です。(SAIO)	5	セーフティ I/O の安全出力端子 ch1(コンタクタ ON 信号出力端子 2)で過電流を検出しました。	エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。

コード	RC7 コード	メッセージ	ﾚﾍﾞﾙ	説明	復帰処置
85491942	660A	RSC ティーチ信号出力端子 1 の過電流です。(SAIO)	5	セーフティ I/O の安全出力端子 ch2(RSC ティーチ信号出力端子 1)で過電流を検出しました。	エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
85491943	660A	RSC ティーチ信号出力端子 2 の過電流です。(SAIO)	5	セーフティ I/O の安全出力端子 ch3(RSC ティーチ信号出力端子 2)で過電流を検出しました。	エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
85491944	660A	RSC 速度信号出力端子 1 の過電流です。(SAIO)	5	セーフティ I/O の安全出力端子 ch4(RSC 速度信号出力端子 1)で過電流を検出しました。	エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
85491945	660A	RSC 速度信号出力端子 2 の過電流です。(SAIO)	5	セーフティ I/O の安全出力端子 ch5(RSC 速度信号出力端子 2)で過電流を検出しました。	エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
85491946	660A	RSC オーバライド信号出力端子 1 の過電流です。(SAIO)	5	セーフティ I/O の安全出力端子 ch6(RSC オーバライド信号出力端子 1)で過電流を検出しました。	エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
85491947	660A	RSC オーバライド信号出力端子 2 の過電流です。(SAIO)	5	セーフティ I/O の安全出力端子 ch7(RSC オーバライド信号出力端子 2)で過電流を検出しました。	エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
85491948	660A	安全出力端子 ch8 の過電流です。(SAIO)	5	セーフティ I/O の安全出力端子 ch8 で過電流を検出しました。	エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
85491949	660A	安全出力端子 ch9 の過電流です。(SAIO)	5	セーフティ I/O の安全出力端子 ch9 で過電流を検出しました。	エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
8549194A	660A	安全出力端子 ch10 の過電流です。(SAIO)	5	セーフティ I/O の安全出力端子 ch10 で過電流を検出しました。	エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
8549194B	660A	安全出力端子 ch11 の過電流です。(SAIO)	5	セーフティ I/O の安全出力端子 ch11 で過電流を検出しました。	エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
8549194C	660A	安全出力端子 ch12 の過電流です。(SAIO)	5	セーフティ I/O の安全出力端子 ch12 で過電流を検出しました。	エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
8549194D	660A	安全出力端子 ch13 の過電流です。(SAIO)	5	セーフティ I/O の安全出力端子 ch13 で過電流を検出しました。	エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
8549194E	660A	安全出力端子 ch14 の過電流です。(SAIO)	5	セーフティ I/O の安全出力端子 ch14 で過電流を検出しました。	エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
8549194F	660A	安全出力端子 ch15 の過電流です。(SAIO)	5	セーフティ I/O の安全出力端子 ch15 で過電流を検出しました。	エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
85491950	660A	安全出力端子 ch16 の過電流です。(SAIO)	5	セーフティ I/O の安全出力端子 ch16 で過電流を検出しました。	エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
85491951	660A	安全出力端子 ch17 の過電流です。(SAIO)	5	セーフティ I/O の安全出力端子 ch17 で過電流を検出しました。	エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
85491952	660A	安全出力端子 ch18 の過電流です。(SAIO)	5	セーフティ I/O の安全出力端子 ch18 で過電流を検出しました。	エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
85491953	660A	安全出力端子 ch19 の過電流です。(SAIO)	5	セーフティ I/O の安全出力端子 ch19 で過電流を検出しました。	エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。

コード	RC7 コード	メッセージ	ﾚﾍﾞﾙ	説明	復帰処置
85491960	660A	コンタクタ ON 信号出力端子 1 の地絡です。(SAIO)	5	セーフティ I/O の安全出力端子 ch0(コンタクタ ON 信号出力端子 1)で地絡を検出しました。	エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
85491961	660A	コンタクタ ON 信号出力端子 2 の地絡です。(SAIO)	5	セーフティ I/O の安全出力端子 ch1(コンタクタ ON 信号出力端子 2)で地絡を検出しました。	エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
85491962	660A	RSC ティーチ信号出力端子 1 の地絡です。(SAIO)	5	セーフティ I/O の安全出力端子 ch2(RSC ティーチ信号出力端子 1)で地絡を検出しました。	エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
85491963	660A	RSC ティーチ信号出力端子 2 の地絡です。(SAIO)	5	セーフティ I/O の安全出力端子 ch3(RSC ティーチ信号出力端子 2)で地絡を検出しました。	エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
85491964	660A	RSC 速度信号出力端子 1 の地絡です。(SAIO)	5	セーフティ I/O の安全出力端子 ch4(RSC 速度信号出力端子 1)で地絡を検出しました。	エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
85491965	660A	RSC 速度信号出力端子 2 の地絡です。(SAIO)	5	セーフティ I/O の安全出力端子 ch5(RSC 速度信号出力端子 2)で地絡を検出しました。	エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
85491966	660A	RSC オーバライド信号出力端子 1 の地絡です。(SAIO)	5	セーフティ I/O の安全出力端子 ch6(RSC オーバライド信号出力端子 1)で地絡を検出しました。	エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
85491967	660A	RSC オーバライド信号出力端子 2 の地絡です。(SAIO)	5	セーフティ I/O の安全出力端子 ch7(RSC オーバライド信号出力端子 2)で地絡を検出しました。	エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
85491968	660A	安全出力端子 ch8 の地絡です。(SAIO)	5	セーフティ I/O の安全出力端子 ch8 で地絡を検出しました。	エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
85491969	660A	安全出力端子 ch9 の地絡です。(SAIO)	5	セーフティ I/O の安全出力端子 ch9 で地絡を検出しました。	エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
8549196A	660A	安全出力端子 ch10 の地絡です。(SAIO)	5	セーフティ I/O の安全出力端子 ch10 で地絡を検出しました。	エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
8549196B	660A	安全出力端子 ch11 の地絡です。(SAIO)	5	セーフティ I/O の安全出力端子 ch11 で地絡を検出しました。	エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
8549196C	660A	安全出力端子 ch12 の地絡です。(SAIO)	5	セーフティ I/O の安全出力端子 ch12 で地絡を検出しました。	エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
8549196D	660A	安全出力端子 ch13 の地絡です。(SAIO)	5	セーフティ I/O の安全出力端子 ch13 で地絡を検出しました。	エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
8549196E	660A	安全出力端子 ch14 の地絡です。(SAIO)	5	セーフティ I/O の安全出力端子 ch14 で地絡を検出しました。	エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
8549196F	660A	安全出力端子 ch15 の地絡です。(SAIO)	5	セーフティ I/O の安全出力端子 ch15 で地絡を検出しました。	エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
85491970	660A	安全出力端子 ch16 の地絡です。(SAIO)	5	セーフティ I/O の安全出力端子 ch16 で地絡を検出しました。	エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
85491971	660A	安全出力端子 ch17 の地絡です。(SAIO)	5	セーフティ I/O の安全出力端子 ch17 で地絡を検出しました。	エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。

コード	RC7 コード	メッセージ	ﾚﾍﾞﾙ	説明	復帰処置
85491972	660A	安全出力端子 ch18 の地絡です。(SAIO)	5	セーフティ I/O の安全出力端子 ch18 で地絡を検出しました。	エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
85491973	660A	安全出力端子 ch19 の地絡です。(SAIO)	5	セーフティ I/O の安全出力端子 ch19 で地絡を検出しました。	エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
85491980	660A	コンタクタ ON 信号出力端子 1 の出力 ON 固着です。(SAIO)	5	セーフティ I/O の安全出力端子 ch0(コンタクタ ON 信号出力端子 1)で出力 ON 固着を検出しました。	エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
85491981	660A	コンタクタ ON 信号出力端子 2 の出力 ON 固着です。(SAIO)	5	セーフティ I/O の安全出力端子 ch1(コンタクタ ON 信号出力端子 2)で出力 ON 固着を検出しました。	エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
85491982	660A	RSC ティーチ信号出力端子 1 の出力 ON 固着です。(SAIO)	5	セーフティ I/O の安全出力端子 ch2(RSC ティーチ信号出力端子 1)で出力 ON 固着を検出しました。	エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
85491983	660A	RSC ティーチ信号出力端子 2 の出力 ON 固着です。(SAIO)	5	セーフティ I/O の安全出力端子 ch3(RSC ティーチ信号出力端子 2)で出力 ON 固着を検出しました。	エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
85491984	660A	RSC 速度信号出力端子 1 の出力 ON 固着です。(SAIO)	5	セーフティ I/O の安全出力端子 ch4(RSC 速度信号出力端子 1)で出力 ON 固着を検出しました。	エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
85491985	660A	RSC 速度信号出力端子 2 の出力 ON 固着です。(SAIO)	5	セーフティ I/O の安全出力端子 ch5(RSC 速度信号出力端子 2)で出力 ON 固着を検出しました。	エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
85491986	660A	RSC オーバライド信号出力端子 1 の出力 ON 固着です。(SAIO)	5	セーフティ I/O の安全出力端子 ch6(RSC オーバライド信号出力端子 1)で出力 ON 固着を検出しました。	エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
85491987	660A	RSC オーバライド信号出力端子 2 の出力 ON 固着です。(SAIO)	5	セーフティ I/O の安全出力端子 ch7(RSC オーバライド信号出力端子 2)で出力 ON 固着を検出しました。	エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
85491988	660A	安全出力端子 ch8 の出力 ON 固着です。(SAIO)	5	セーフティ I/O の安全出力端子 ch8 で出力 ON 固着を検出しました。	エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
85491989	660A	安全出力端子 ch9 の出力 ON 固着です。(SAIO)	5	セーフティ I/O の安全出力端子 ch9 で出力 ON 固着を検出しました。	エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
8549198A	660A	安全出力端子 ch10 の出力 ON 固着です。(SAIO)	5	セーフティ I/O の安全出力端子 ch10 で出力 ON 固着を検出しました。	エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
8549198B	660A	安全出力端子 ch11 の出力 ON 固着です。(SAIO)	5	セーフティ I/O の安全出力端子 ch11 で出力 ON 固着を検出しました。	エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
8549198C	660A	安全出力端子 ch12 の出力 ON 固着です。(SAIO)	5	セーフティ I/O の安全出力端子 ch12 で出力 ON 固着を検出しました。	エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
8549198D	660A	安全出力端子 ch13 の出力 ON 固着です。(SAIO)	5	セーフティ I/O の安全出力端子 ch13 で出力 ON 固着を検出しました。	エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
8549198E	660A	安全出力端子 ch14 の出力 ON 固着です。(SAIO)	5	セーフティ I/O の安全出力端子 ch14 で出力 ON 固着を検出しました。	エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。

コード	RC7 コード	メッセージ	ﾚﾍﾞﾙ	説明	復帰処置
8549198F	660A	安全出力端子 ch15 の出力 ON 固着です。(SAIO)	5	セーフティ I/O の安全出力端子 ch15 で出力 ON 固着を検出しました。	エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
85491990	660A	安全出力端子 ch16 の出力 ON 固着です。(SAIO)	5	セーフティ I/O の安全出力端子 ch16 で出力 ON 固着を検出しました。	エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
85491991	660A	安全出力端子 ch17 の出力 ON 固着です。(SAIO)	5	セーフティ I/O の安全出力端子 ch17 で出力 ON 固着を検出しました。	エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
85491992	660A	安全出力端子 ch18 の出力 ON 固着です。(SAIO)	5	セーフティ I/O の安全出力端子 ch18 で出力 ON 固着を検出しました。	エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
85491993	660A	安全出力端子 ch19 の出力 ON 固着です。(SAIO)	5	セーフティ I/O の安全出力端子 ch19 で出力 ON 固着を検出しました。	エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
854919A0	660A	コンタクタ ON 信号出力端子 1 のデュアルチャネル相手側端子異常です。(SAIO)	5	セーフティ I/O の安全出力端子 ch0(コンタクタ ON 信号出力端子 1)でデュアルチャネルの相手側端子の異常を検出しました。	エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
854919A1	660A	コンタクタ ON 信号出力端子 2 のデュアルチャネル相手側端子異常です。(SAIO)	5	セーフティ I/O の安全出力端子 ch1(コンタクタ ON 信号出力端子 2)でデュアルチャネルの相手側端子の異常を検出しました。	エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
854919A2	660A	RSC ティーチ信号出力端子 1 のデュアルチャネル相手側端子異常です。(SAIO)	5	セーフティ I/O の安全出力端子 ch2(RSC ティーチ信号出力端子 1)でデュアルチャネルの相手側端子の異常を検出しました。	エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
854919A3	660A	RSC ティーチ信号出力端子 2 のデュアルチャネル相手側端子異常です。(SAIO)	5	セーフティ I/O の安全出力端子 ch3(RSC ティーチ信号出力端子 2)でデュアルチャネルの相手側端子の異常を検出しました。	エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
854919A4	660A	RSC 速度信号出力端子 1 のデュアルチャネル相手側端子異常です。(SAIO)	5	セーフティ I/O の安全出力端子 ch4(RSC 速度信号出力端子 1)でデュアルチャネルの相手側端子の異常を検出しました。	エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
854919A5	660A	RSC 速度信号出力端子 2 のデュアルチャネル相手側端子異常です。(SAIO)	5	セーフティ I/O の安全出力端子 ch5(RSC 速度信号出力端子 2)でデュアルチャネルの相手側端子の異常を検出しました。	エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
854919A6	660A	RSC オーバライド信号出力端子 1 のデュアルチャネル相手側端子異常です。(SAIO)	5	セーフティ I/O の安全出力端子 ch6(RSC オーバライド信号出力端子 1)でデュアルチャネルの相手側端子の異常を検出しました。	エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
854919A7	660A	RSC オーバライド信号出力端子 2 のデュアルチャネル相手側端子異常です。(SAIO)	5	セーフティ I/O の安全出力端子 ch7(RSC オーバライド信号出力端子 2)でデュアルチャネルの相手側端子の異常を検出しました。	エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。

コード	RC7 コード	メッセージ	ﾚﾍﾞﾙ	説明	復帰処置
854919A8	660A	安全出力端子 ch8 のデュアルチャネル相手側端子異常です。(SAIO)	5	セーフティ I/O の安全出力端子 ch8 でデュアルチャネルの相手側端子の異常を検出しました。	エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
854919A9	660A	安全出力端子 ch9 のデュアルチャネル相手側端子異常です。(SAIO)	5	セーフティ I/O の安全出力端子 ch9 でデュアルチャネルの相手側端子の異常を検出しました。	エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
854919AA	660A	安全出力端子 ch10 のデュアルチャネル相手側端子異常です。(SAIO)	5	セーフティ I/O の安全出力端子 ch10 でデュアルチャネルの相手側端子の異常を検出しました。	エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
854919AB	660A	安全出力端子 ch11 のデュアルチャネル相手側端子異常です。(SAIO)	5	セーフティ I/O の安全出力端子 ch11 でデュアルチャネルの相手側端子の異常を検出しました。	エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
854919AC	660A	安全出力端子 ch12 のデュアルチャネル相手側端子異常です。(SAIO)	5	セーフティ I/O の安全出力端子 ch12 でデュアルチャネルの相手側端子の異常を検出しました。	エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
854919AD	660A	安全出力端子 ch13 のデュアルチャネル相手側端子異常です。(SAIO)	5	セーフティ I/O の安全出力端子 ch13 でデュアルチャネルの相手側端子の異常を検出しました。	エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
854919AE	660A	安全出力端子 ch14 のデュアルチャネル相手側端子異常です。(SAIO)	5	セーフティ I/O の安全出力端子 ch14 でデュアルチャネルの相手側端子の異常を検出しました。	エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
854919AF	660A	安全出力端子 ch15 のデュアルチャネル相手側端子異常です。(SAIO)	5	セーフティ I/O の安全出力端子 ch15 でデュアルチャネルの相手側端子の異常を検出しました。	エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
854919B0	660A	安全出力端子 ch16 のデュアルチャネル相手側端子異常です。(SAIO)	5	セーフティ I/O の安全出力端子 ch16 でデュアルチャネルの相手側端子の異常を検出しました。	エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
854919B1	660A	安全出力端子 ch17 のデュアルチャネル相手側端子異常です。(SAIO)	5	セーフティ I/O の安全出力端子 ch17 でデュアルチャネルの相手側端子の異常を検出しました。	エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
854919B2	660A	安全出力端子 ch18 のデュアルチャネル相手側端子異常です。(SAIO)	5	セーフティ I/O の安全出力端子 ch18 でデュアルチャネルの相手側端子の異常を検出しました。	エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
854919B3	660A	安全出力端子 ch19 のデュアルチャネル相手側端子異常です。(SAIO)	5	セーフティ I/O の安全出力端子 ch19 でデュアルチャネルの相手側端子の異常を検出しました。	エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。

コード	RC7 コード	メッセージ	ﾚﾍﾞﾙ	説明	復帰処置
854919C0	660A	コンタクタ ON 信号出力端子 1 の内部回路異常です。(SAIO)	5	セーフティ I/O の安全出力端子 ch0(コンタクタ ON 信号出力端子 1)で内部回路の異常を検出しました。	エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
854919C1	660A	コンタクタ ON 信号出力端子 2 の内部回路異常です。(SAIO)	5	セーフティ I/O の安全出力端子 ch1(コンタクタ ON 信号出力端子 2)で内部回路の異常を検出しました。	エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
854919C2	660A	RSC ティーチ信号出力端子 1 の内部回路異常です。(SAIO)	5	セーフティ I/O の安全出力端子 ch2(RSC ティーチ信号出力端子 1)で内部回路の異常を検出しました。	エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
854919C3	660A	RSC ティーチ信号出力端子 2 の内部回路異常です。(SAIO)	5	セーフティ I/O の安全出力端子 ch3(RSC ティーチ信号出力端子 2)で内部回路の異常を検出しました。	エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
854919C4	660A	RSC 速度信号出力端子 1 の内部回路異常です。(SAIO)	5	セーフティ I/O の安全出力端子 ch4(RSC 速度信号出力端子 1)で内部回路の異常を検出しました。	エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
854919C5	660A	RSC 速度信号出力端子 2 の内部回路異常です。(SAIO)	5	セーフティ I/O の安全出力端子 ch5(RSC 速度信号出力端子 2)で内部回路の異常を検出しました。	エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
854919C6	660A	RSC オーバライド信号出力端子 1 の内部回路異常です。(SAIO)	5	セーフティ I/O の安全出力端子 ch6(RSC オーバライド信号出力端子 1)で内部回路の異常を検出しました。	エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
854919C7	660A	RSC オーバライド信号出力端子 2 の内部回路異常です。(SAIO)	5	セーフティ I/O の安全出力端子 ch7(RSC オーバライド信号出力端子 2)で内部回路の異常を検出しました。	エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
854919C8	660A	安全出力端子 ch8 の内部回路異常です。(SAIO)	5	セーフティ I/O の安全出力端子 ch8 で内部回路の異常を検出しました。	エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
854919C9	660A	安全出力端子 ch9 の内部回路異常です。(SAIO)	5	セーフティ I/O の安全出力端子 ch9 で内部回路の異常を検出しました。	エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
854919CA	660A	安全出力端子 ch10 の内部回路異常です。(SAIO)	5	セーフティ I/O の安全出力端子 ch10 で内部回路の異常を検出しました。	エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
854919CB	660A	安全出力端子 ch11 の内部回路異常です。(SAIO)	5	セーフティ I/O の安全出力端子 ch11 で内部回路の異常を検出しました。	エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
854919CC	660A	安全出力端子 ch12 の内部回路異常です。(SAIO)	5	セーフティ I/O の安全出力端子 ch12 で内部回路の異常を検出しました。	エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
854919CD	660A	安全出力端子 ch13 の内部回路異常です。(SAIO)	5	セーフティ I/O の安全出力端子 ch13 で内部回路の異常を検出しました。	エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
854919CE	660A	安全出力端子 ch14 の内部回路異常です。(SAIO)	5	セーフティ I/O の安全出力端子 ch14 で内部回路の異常を検出しました。	エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。

コード	RC7 コード	メッセージ	ﾚﾍﾞﾙ	説明	復帰処置
854919CF	660A	安全出力端子 ch15 の内部回路異常です。(SAIO)	5	セーフティ I/O の安全出力端子 ch15 で内部回路の異常を検出しました。	エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
854919D0	660A	安全出力端子 ch16 の内部回路異常です。(SAIO)	5	セーフティ I/O の安全出力端子 ch16 で内部回路の異常を検出しました。	エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
854919D1	660A	安全出力端子 ch17 の内部回路異常です。(SAIO)	5	セーフティ I/O の安全出力端子 ch17 で内部回路の異常を検出しました。	エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
854919D2	660A	安全出力端子 ch18 の内部回路異常です。(SAIO)	5	セーフティ I/O の安全出力端子 ch18 で内部回路の異常を検出しました。	エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
854919D3	660A	安全出力端子 ch19 の内部回路異常です。(SAIO)	5	セーフティ I/O の安全出力端子 ch19 で内部回路の異常を検出しました。	エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
854919E0	660A	コンタクタ ON 信号出力端子 1 のデュアルチャネル出力間データ異常です。(SAIO)	5	セーフティ I/O の安全出力端子 ch0(コンタクタ ON 信号出力端子 1)でデュアルチャネルの出力間データ異常を検出しました。	エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
854919E1	660A	コンタクタ ON 信号出力端子 2 のデュアルチャネル出力間データ異常です。(SAIO)	5	セーフティ I/O の安全出力端子 ch1(コンタクタ ON 信号出力端子 2)でデュアルチャネルの出力間データ異常を検出しました。	エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
854919E2	660A	RSC ティーチ信号出力端子 1 のデュアルチャネル出力間データ異常です。(SAIO)	5	セーフティ I/O の安全出力端子 ch2(RSC ティーチ信号出力端子 1)でデュアルチャネルの出力間データ異常を検出しました。	エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
854919E3	660A	RSC ティーチ信号出力端子 2 のデュアルチャネル出力間データ異常です。(SAIO)	5	セーフティ I/O の安全出力端子 ch3(RSC ティーチ信号出力端子 2)でデュアルチャネルの出力間データ異常を検出しました。	エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
854919E4	660A	RSC 速度信号出力端子 1 のデュアルチャネル出力間データ異常です。(SAIO)	5	セーフティ I/O の安全出力端子 ch4(RSC 速度信号出力端子 1)でデュアルチャネルの出力間データ異常を検出しました。	エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
854919E5	660A	RSC 速度信号出力端子 2 のデュアルチャネル出力間データ異常です。(SAIO)	5	セーフティ I/O の安全出力端子 ch5(RSC 速度信号出力端子 2)でデュアルチャネルの出力間データ異常を検出しました。	エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
854919E6	660A	RSC オーバライド信号出力端子 1 のデュアルチャネル出力間データ異常です。(SAIO)	5	セーフティ I/O の安全出力端子 ch6(RSC オーバライド信号出力端子 1)でデュアルチャネルの出力間データ異常を検出しました。	エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
854919E7	660A	RSC オーバライド信号出力端子 2 のデュアルチャネル出力間データ異常です。(SAIO)	5	セーフティ I/O の安全出力端子 ch7(RSC オーバライド信号出力端子 2)でデュアルチャネルの出力間データ異常を検出しました。	エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。

コード	RC7 コード	メッセージ	ﾚﾍﾞﾙ	説明	復帰処置
854919E8	660A	安全出力端子 ch8 のデュアルチャネル出力間データ異常です。(SAIO)	5	セーフティ I/O の安全出力端子 ch8 でデュアルチャネルの出力間データ異常を検出しました。	エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
854919E9	660A	安全出力端子 ch9 のデュアルチャネル出力間データ異常です。(SAIO)	5	セーフティ I/O の安全出力端子 ch9 でデュアルチャネルの出力間データ異常を検出しました。	エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
854919EA	660A	安全出力端子 ch10 のデュアルチャネル出力間データ異常です。(SAIO)	5	セーフティ I/O の安全出力端子 ch10 でデュアルチャネルの出力間データ異常を検出しました。	エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
854919EB	660A	安全出力端子 ch11 のデュアルチャネル出力間データ異常です。(SAIO)	5	セーフティ I/O の安全出力端子 ch11 でデュアルチャネルの出力間データ異常を検出しました。	エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
854919EC	660A	安全出力端子 ch12 のデュアルチャネル出力間データ異常です。(SAIO)	5	セーフティ I/O の安全出力端子 ch12 でデュアルチャネルの出力間データ異常を検出しました。	エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
854919ED	660A	安全出力端子 ch13 のデュアルチャネル出力間データ異常です。(SAIO)	5	セーフティ I/O の安全出力端子 ch13 でデュアルチャネルの出力間データ異常を検出しました。	エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
854919EE	660A	安全出力端子 ch14 のデュアルチャネル出力間データ異常です。(SAIO)	5	セーフティ I/O の安全出力端子 ch14 でデュアルチャネルの出力間データ異常を検出しました。	エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
854919EF	660A	安全出力端子 ch15 のデュアルチャネル出力間データ異常です。(SAIO)	5	セーフティ I/O の安全出力端子 ch15 でデュアルチャネルの出力間データ異常を検出しました。	エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
854919F0	660A	安全出力端子 ch16 のデュアルチャネル出力間データ異常です。(SAIO)	5	セーフティ I/O の安全出力端子 ch16 でデュアルチャネルの出力間データ異常を検出しました。	エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
854919F1	660A	安全出力端子 ch17 のデュアルチャネル出力間データ異常です。(SAIO)	5	セーフティ I/O の安全出力端子 ch17 でデュアルチャネルの出力間データ異常を検出しました。	エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
854919F2	660A	安全出力端子 ch18 のデュアルチャネル出力間データ異常です。(SAIO)	5	セーフティ I/O の安全出力端子 ch18 でデュアルチャネルの出力間データ異常を検出しました。	エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
854919F3	660A	安全出力端子 ch19 のデュアルチャネル出力間データ異常です。(SAIO)	5	セーフティ I/O の安全出力端子 ch19 でデュアルチャネルの出力間データ異常を検出しました。	エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。

コード	RC7 コード	メッセージ	ﾚﾍﾞﾙ	説明	復帰処置
85492001	660A	非常停止回路異常です。(1)	5	非常停止信号系統 1 が ON になっているが、セーフティ I/O 内は OFF と認識しています。	エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
85492002	660A	非常停止回路異常です。(2)	5	非常停止信号系統 1 が OFF になっているが、セーフティ I/O 内は ON と認識しています。	エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
85492003	660A	非常停止回路異常です。(3)	5	非常停止信号系統 2 が ON になっているが、セーフティ I/O 内は OFF と認識しています。	エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
85492004	660A	非常停止回路異常です。(4)	5	非常停止信号系統 2 が OFF になっているが、セーフティ I/O 内は ON と認識しています。	エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
85492011	660A	内部非常停止回路異常です。(1)	5	内部非常停止信号系統 1 が ON になっているが、セーフティ I/O 内は OFF と認識しています。	エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
85492012	660A	内部非常停止回路異常です。(2)	5	内部非常停止信号系統 1 が OFF になっているが、セーフティ I/O 内は ON と認識しています。	エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
85492013	660A	内部非常停止回路異常です。(3)	5	内部非常停止信号系統 2 が ON になっているが、セーフティ I/O 内は OFF と認識しています。	エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
85492014	660A	内部非常停止回路異常です。(4)	5	内部非常停止信号系統 2 が OFF になっているが、セーフティ I/O 内は ON と認識しています。	エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
85492021	660A	デッドマンスイッチ回路異常です。(1)	5	デッドマンスイッチ信号系統 1 が ON になっているが、セーフティ I/O 内は OFF と認識しています。	エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
85492022	660A	デッドマンスイッチ回路異常です。(2)	5	デッドマンスイッチ信号系統 1 が OFF になっているが、セーフティ I/O 内は ON と認識しています。	エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
85492023	660A	デッドマンスイッチ回路異常です。(3)	5	デッドマンスイッチ信号系統 2 が ON になっているが、セーフティ I/O 内は OFF と認識しています。	エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
85492024	660A	デッドマンスイッチ回路異常です。(4)	5	デッドマンスイッチ信号系統 2 が OFF になっているが、セーフティ I/O 内は ON と認識しています。	エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
85492031	660A	防護停止回路異常です。(1)	5	防護停止信号系統 1 が ON になっているが、セーフティ I/O 内は OFF と認識しています。	エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
85492032	660A	防護停止回路異常です。(2)	5	防護停止信号系統 1 が OFF になっているが、セーフティ I/O 内は ON と認識しています。	エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
85492033	660A	防護停止回路異常です。(3)	5	防護停止信号系統 2 が ON になっているが、セーフティ I/O 内は OFF と認識しています。	エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
85492034	660A	防護停止回路異常です。(4)	5	防護停止信号系統 2 が OFF になっているが、セーフティ I/O 内は ON と認識しています。	エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
85492041	660A	自動イネーブル回路異常です。(1)	5	自動イネーブル信号系統 1 が ON になっているが、セーフティ I/O 内は OFF と認識しています。	エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
85492042	660A	自動イネーブル回路異常です。(2)	5	自動イネーブル信号系統 1 が OFF になっているが、セーフティ I/O 内は ON と認識しています。	エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。

コード	RC7 コード	メッセージ	ﾚﾍﾞﾙ	説明	復帰処置
85492043	660A	自動イネーブル回路異常です。(3)	5	自動イネーブル信号系統 2 が ON になっているが、セーフティ I/O 内は OFF と認識しています。	エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
85492044	660A	自動イネーブル回路異常です。(4)	5	自動イネーブル信号系統 2 が OFF になっているが、セーフティ I/O 内は ON と認識しています。	エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
85492051	660A	CPU 正常信号回路異常です。	5	CPU 正常信号が ON しているが、セーフティ I/O は OFF と認識しています。	エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
85492061	660F	セーフティコンタクタ回路異常です。(ON1)	5	モータ ON 信号は ON になっているが、セーフティコンタクタが OFF になっています。	エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
85492062	660F	セーフティコンタクタ回路異常です。(ON2)	5	モータ ON 信号は ON になっているが、セーフティコンタクタ ON 信号が OFF になっています。	デッドマンスイッチが OFF の状態でロボットコントローラを電源入りしてください。 それでも解決しない場合は、エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
85492063	660F	セーフティコンタクタ回路異常です。(ON3)	5	セーフティコンタクタを ON しようとしましたが、モータ ON 信号が OFF になっています。	エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
85492064	660F	セーフティコンタクタ回路異常です。(ON4)	5	セーフティコンタクタを ON しようとしましたが、モータ ON 許可信号が OFF になっています。	エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
85492071	660F	セーフティコンタクタ回路異常です。(OFF1)	5	モータ ON 信号は OFF になっているが、セーフティコンタクタが ON になっています。	エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
85492072	660F	セーフティコンタクタ回路異常です。(OFF2)	5	モータ ON 信号は OFF になっているが、セーフティコンタクタ ON 信号が ON になっています。	エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
85492073	660F	セーフティコンタクタ回路異常です。(OFF3)	5	セーフティコンタクタを OFF しようとしましたが、モータ ON 信号が ON になっています。	エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
84492081	660A	モータ ON 許可信号待ちがタイムアウトしました。	4	セーフティ I/O への入力信号はモータ ON 許可状態となっていますが、セーフティ I/O がモータ ON 許可信号を出していないため、モータ ON 処理を中断しました。	エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
85492101	660A	非常停止回路異常です。(1d)	5	非常停止信号が ON になっているが、セーフティ I/O 内は OFF と認識しています。	エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
85492102	660A	非常停止回路異常です。(2d)	5	非常停止信号が OFF になっているが、セーフティ I/O 内は ON と認識しています。	エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
85492111	660A	内部非常停止回路異常です。(1d)	5	内部非常停止信号が ON になっているが、セーフティ I/O 内は OFF と認識しています。	エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
85492112	660A	内部非常停止回路異常です。(2d)	5	内部非常停止信号が OFF になっているが、セーフティ I/O 内は ON と認識しています。	エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
85492121	660A	デッドマンスイッチ回路異常です。(1d)	5	デッドマンスイッチ信号が ON になっているが、セーフティ I/O 内は OFF と認識しています。	エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。

コード	RC7 コード	メッセージ	ﾚﾍﾞﾙ	説明	復帰処置
85492122	660A	デッドマンスイッチ回路異常です。(2d)	5	デッドマンスイッチ信号が OFF になっているが、セーフティ I/O 内は ON と認識しています。	エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
85492131	660A	防護停止回路異常です。(1d)	5	防護停止信号が ON になっているが、セーフティ I/O 内は OFF と認識しています。	エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
85492132	660A	防護停止回路異常です。(2d)	5	防護停止信号が OFF になっているが、セーフティ I/O 内は ON と認識しています。	エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
85492161	660F	セーフティコンタクタ回路異常です。(ON1d)	5	モータ ON/OFF 信号は ON になっているが、セーフティコンタクタが OFF になっています。	エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
85492162	660F	セーフティコンタクタ回路異常です。(ON2d)	5	モータ ON/OFF 信号は ON になっているが、セーフティコンタクタ ON 信号が OFF になっています。	エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
85492163	660F	セーフティコンタクタ回路異常です。(ON3d)	5	セーフティコンタクタを ON しようとしましたが、モータ ON 信号が OFF になっています。	エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
85492171	660F	セーフティコンタクタ回路異常です。(OFF1d)	5	モータ ON/OFF 信号は OFF になっているが、セーフティコンタクタが ON になっています。	エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
85492172	660F	セーフティコンタクタ回路異常です。(OFF2d)	5	モータ ON/OFF 信号は OFF になっているが、セーフティコンタクタ ON 信号が ON になっています。	エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
85492173	660F	セーフティコンタクタ回路異常です。(OFF3d)	5	セーフティコンタクタを OFF しようとしましたが、モータ ON 信号が ON になっています。	エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
85480001	2C01	AC 入力電圧超過です。	5	電源 CPU にて、AC 入力電圧(実効値)の超過を検出しました。	AC 入力電圧が超過していないか確認してください。 それでも発生する場合は弊社までご連絡ください。
85480002	2C02	AC 入力電圧低下です。	5	電源 CPU にて、AC 入力電圧(実効値)の低下を検出しました。	下記の内容を確認してください。 ・AC 電源ケーブルの接続状態を確認してください ・AC 入力電圧が低下していないか確認してください。 それでも発生する場合は弊社までご連絡ください。
85480003	2C07	瞬時停電です。	5	電源 CPU にて、電源切り操作もしくは瞬時停電を検出しました。	電源切り操作を行っていない場合には、下記の内容を確認してください。 ・AC 電源ケーブルの接続状態を確認してください ・AC 入力電圧が低下していないか確認してください。 それでも発生する場合は弊社までご連絡ください。
85480004	2C09	バス電圧超過です。	5	電源 CPU にて、強電マザーボードのモータバス電圧の超過を検出しました。	下記の内容を確認してください。 ・AC 入力電圧が超過していないか確認してください。 ・ロボットの負荷率が超過していないか確認してください。 それでも発生する場合は弊社までご連絡ください。

コード	RC7 コード	メッセージ	ﾚﾍﾞﾙ	説明	復帰処置
85480104	2C09	バス電圧超過です。	5	電源 CPU にて、モータパワーボードのモータバス電圧の超過を検出しました。	下記の内容を確認してください。 ・AC 入力電圧が超過していないか確認してください。 ・ロボットの負荷率が超過していないか確認してください。 それでも発生する場合は弊社までご連絡ください。
85480005	2C0A	バス電圧低下です。	5	電源 CPU にて、強電マザーボードのモータバス電圧の低下を検出しました。	下記の内容を確認してください。 ・AC 入力電圧が低下していないか確認してください。 ・ロボットの負荷率が超過していないか確認してください。 それでも発生する場合は弊社までご連絡ください。
85480105	2C0A	バス電圧低下です。	5	電源 CPU にて、モータパワーボードのモータバス電圧の低下を検出しました。	下記の内容を確認してください。 ・AC 入力電圧が低下していないか確認してください。 ・ロボットの負荷率が超過していないか確認してください。 それでも発生する場合は弊社までご連絡ください。
85480006	2C0C	DC バス電圧超過です。	5	電源 CPU にて、制御電源ボードの DC バス電圧の超過を検出しました。	AC 入力電圧が超過していないか確認してください。 それでも発生する場合は弊社までご連絡ください。
85480007	2C0D	DC バス電圧低下です。	5	電源 CPU にて、制御電源ボードの DC バス電圧の低下を検出しました。	下記の内容を確認してください。 ・AC 入力電圧が低下していないか確認してください。 ・オプションボード、IO、USB の電源負荷状態が超過していないか確認してください。 それでも発生する場合は弊社までご連絡ください。
85480008		モータバス FET 制御回路異常です。	5	電源 CPU にて、強電マザーボードの下記のいずれかの状態を検出しました。 ・降圧 FET のオープン故障 ・昇圧 FET のショート故障 ・回生 FET のショート故障 ・DBFET のショート故障	弊社までご連絡ください。
85480108		モータバス FET 制御回路異常です。	5	電源 CPU にて、マザーボードの下記のいずれかの状態を検出しました。 ・回生 FET のショート故障 ・DBFET のショート故障	弊社までご連絡ください。
8548000A		降圧 FET ショート故障です。	5	電源 CPU にて、強電マザーボードの降圧 FET のショート故障を検出しました。	弊社までご連絡ください。
8548000C	2C26	回生制御回路異常です。	5	電源 CPU にて、強電マザーボードの回生 FET のオープン故障を検出しました。	弊社までご連絡ください。

コード	RC7 コード	メッセージ	ﾚﾍﾞﾙ	説明	復帰処置
8548010C	2C26	回生制御回路異常です。	5	電源 CPU にて、マザーボードの回生 FET のオープン故障を検出しました。	弊社までご連絡ください。
8548000D	2C27	DB 制御回路異常です。	5	電源 CPU にて、強電マザーボードの DBFET のオープン故障を検出しました。	弊社までご連絡ください。
8548010D	2C27	DB 制御回路異常です。	5	電源 CPU にて、マザーボードの DBFET のオープン故障を検出しました。	弊社までご連絡ください。
8548000E		DC15VH 電圧低下です。	5	電源 CPU にて、強電マザーボードの 15VH 電圧の低下を検出しました。	弊社までご連絡ください。
8548000F		DC17VH 電圧超過です。	5	電源 CPU にて、強電マザーボードの 17VH 電圧の超過を検出しました。	弊社までご連絡ください。
8548010F		DC17VH 電圧超過です。	5	電源 CPU にて、マザーボードの 17VH 電圧の超過を検出しました。	弊社までご連絡ください。
85480010		DC17VH 電圧低下です。	5	電源 CPU にて、強電マザーボードの 17VH 電圧の低下を検出しました。	弊社までご連絡ください。
85480110		DC17VH 電圧低下です。	5	電源 CPU にて、マザーボードの 17VH 電圧の低下を検出しました。	弊社までご連絡ください。
85480011		DC24VL 電圧低下です。	5	電源 CPU にて、強電マザーボードの 24VL 電圧低下を検出しました。	弊社までご連絡ください。
85480111		DC24VL 電圧低下です。	5	電源 CPU にて、マザーボードの 24VL 電圧低下を検出しました。	弊社までご連絡ください。
85480012		回生抵抗温度超過です。	5	電源 CPU にて、回生抵抗の温度超過を検出しました。	下記の内容を確認してください。 ・ロボットの負荷率が超過していないか確認してください。 ・FAN の回転数の低下、フィルタの目詰まりがないか確認してください。 ・使用環境温度を確認してください。 それでも発生する場合は弊社までご連絡ください。
85480013		モータ電源温度超過です。	5	電源 CPU にて、強電マザーボード(モータ電源部)の温度超過を検出しました。	下記の内容を確認してください。 ・ロボットの負荷率が超過していないか確認してください。 ・FAN の回転数の低下、フィルタの目詰まりがないか確認してください。 ・使用環境温度を確認してください。 それでも発生する場合は弊社までご連絡ください。

コード	RC7 コード	メッセージ	ﾚﾍﾞﾙ	説明	復帰処置
85480014		電源 CPU 温度超過です。	5	電源 CPU にて、強電マザーボード(電源 CPU 部)の温度超過を検出しました。	下記の内容を確認してください。 ・FAN の回転数の低下、フィルタの目詰まりがないか確認してください。 ・使用環境温度を確認してください。 それでも発生する場合は弊社までご連絡ください。
85480114		電源 CPU 温度超過です。	5	電源 CPU にて、マザーボード(電源 CPU 部)の温度超過を検出しました。	下記の内容を確認してください。 ・FAN の回転数の低下、フィルタの目詰まりがないか確認してください。 ・使用環境温度を確認してください。 それでも発生する場合は弊社までご連絡ください。
85480016		モータバス電圧充電異常です。	5	電源 CPU にて、モータ ON 時に強電マザーボードのモータバス充電異常を検出しました。	下記の内容を確認してください。 ・AC 電源ケーブルの接続状態を確認してください ・AC 入力電圧が低下していないか確認してください。 それでも発生する場合は弊社までご連絡ください。
85480116		モータバス電圧充電異常です。	5	電源 CPU にて、モータ ON 時にモータパワーボードのモータバス充電異常を検出しました。	下記の内容を確認してください。 ・AC 電源ケーブルの接続状態を確認してください ・AC 入力電圧が低下していないか確認してください。 それでも発生する場合は弊社までご連絡ください。
85480017		規格外の AC 電圧が入力されました。	5	電源 CPU にて、規格外の AC 入力電圧を検出しました。	下記の内容を確認してください。 ・AC 電源ケーブルの接続状態を確認してください ・AC 入力電圧が仕様範囲内であることを確認してください。 それでも発生する場合は弊社までご連絡ください。
85480018		セーフティコンタクタのタイムアウトです。	5	電源 CPU にて、セーフティコンタクタの動作遅延を検出しました。	弊社までご連絡ください。
85480019		モータバス過電流です。	5	電源 CPU にて、強電マザーボードの過電流を検出しました。	弊社までご連絡ください。
85480119		モータバス過電流です。	5	電源 CPU にて、モータパワーボードの過電流を検出しました。	弊社までご連絡ください。
8548001A		電源 CPU の EEPROM 読み込みに失敗しました。	5	電源 CPU にて、EEPROM 読み込みに失敗しました。	ロボットコントローラを再立上げしてください。 それでも発生する場合は弊社までご連絡ください。
8548001B		電源 CPU の EEPROM にハードウェア異常が書き込まれました。	5	電源 CPU にて、強電マザーボードの降圧 FET のショート故障を検出しました。	弊社までご連絡ください。
8548001C		モータバスリレーショート故障です。	5	電源 CPU にて、強電マザーボードのモータバスリレーショート故障を検出しました。	弊社までご連絡ください。

コード	RC7 コード	メッセージ	ﾚﾍﾞﾙ	説明	復帰処置
8548001D		起動時にハードウェア異常が検出されました。	5	電源 CPU にて、起動時に強電マザーボードの降圧 FET のショート故障を検出しました。	弊社までご連絡ください。
8548001E		モータバス電圧放電異常です。	5	電源 CPU にて、起動時に強電マザーボードのモータバス放電異常を検出しました。	弊社までご連絡ください。
8548011E		モータバス電圧放電異常です。	5	電源 CPU にて、起動時にモータパワーボードのモータバス放電異常を検出しました。	弊社までご連絡ください。
8548011F		電源 CPU の EEPROM にハードウェア異常が書き込まれました。	5	電源 CPU にて、モータパワーボードの突入電流防止リレーの溶着を検出しました。	弊社までご連絡ください。
85480120		動力リレー故障です。	5	電源 CPU にて、モータパワーボードの動力リレーの溶着を検出しました。	弊社までご連絡ください。
85480121		起動時にハードウェア異常が検出されました。	5	電源 CPU にて、モータパワーボードの突入電流防止リレーの溶着を検出しました。	弊社までご連絡ください。
8548007F		意図しない電源ユニット異常です。	5	電源 CPU が、意図しないエラーコマンドを送信しました。	ロボットコントローラを再立上げしてください。 それでも発生する場合は弊社までご連絡ください。
84480081		AC バス電圧が未検出です。	4	電源 CPU が、AC バス電圧を検出できませんでした。	弊社までご連絡ください。
84480082		ハードウェアバージョンエラーです。	4	電源 CPU にて、ハードウェアバージョンエラー(HV)を検出しました。	ロボットコントローラを再立上げしてください。 それでも発生する場合は弊社までご連絡ください。
844800FF		意図しない電源ユニット警告です。	4	電源 CPU が、意図しない警告コマンドを送信しました。	ロボットコントローラを再立上げしてください。 それでも発生する場合は弊社までご連絡ください。
84403FFF		意図しないサーボエラーです。	4	予期しないエラーです。	エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
85400001		致命的エラー発生中です。	5	致命的なエラーが発生しているため、処理が中断されました。	致命的エラーの発生要因を確認してください。
85400002		サーボモジュールのエラーキューがオーバフローしました。	5	大量にエラーが発生したため、エラー通知処理が中断されました。	エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
85400003	6101	ウォッチドッグタイマ異常です。	5	CPU の負荷が高くなり、処理が一時的に停止しました。	エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
85400004	60FE	サーボモジュールと軌道生成モジュールのバージョン不一致です。	5	サーボモジュールと軌道生成モジュールのバージョンが一致していません。	エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
85400005	6607	サーボパラメータのチェックサム異常です。	5	サーボパラメータが意図していない場所から変更されています。	エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
84400006	60FE	サーボモジュールと軌道生成モジュールの通信異常です。	4	サーボモジュールと軌道生成モジュールの通信に失敗しました。	エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
83400007		サーボモジュール内で処理が中断されました。	3	サーボモジュール内で操作が中断されました。	行った操作とエラー番号・エラー名を弊社サポートまでご連絡ください。

コード	RC7 コード	メッセージ	ﾚﾍﾞﾙ	説明	復帰処置
83400008		サーボモジュール内で処理がタイムアウトしました。	3	サーボモジュール内で操作がタイムアウトしました。	行った操作とエラー番号・エラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
83400009		サーボモジュール内で処理が失敗しました。	3	サーボモジュール内で操作が失敗しました。	行った操作とエラー番号・エラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
8340000A		サーボモジュール内でアクセスが拒否されました。	3	サーボモジュール内で操作がアクセス拒否されました。	読み込み専用領域への書き込みアクセスや、書き込み専用領域への読み込みアクセスを行っていないか確認してください。
8340000B		未通知のエラーがあります。	3	エラー処理中のため、操作が中断されました。	行った操作とエラー番号・エラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
8540000C		FPGA ウォッチドッグタイマ異常です。	5	FPGA からの通信が停止しました。	エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
8540000D		ウォッチドッグタイマが無効になっています。	5	ウォッチドッグタイマが無効になっているため、処理が実行できません。	エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
8540000E		セーフティ I/O との通信が停止しています。	5	セーフティ I/O との通信が停止しているため、処理が実行できません。	エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
85400011		サーボドライバ動作中は実行できません。	5	予期しないエラーです。サーボドライバ動作中には実行できない操作を実行しようとしています。	エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
85400012		サーボドライバ停止中は実行できません。	5	予期しないエラーです。サーボドライバ停止中には実行できない操作を実行しようとしています。	エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
81400013	600A	モータ OFF してください。	1	モータ ON 中には実行できない操作を実行しようとしています。	モータ OFF してください。
81400014	6006	モータ ON してください。	1	モータ OFF 中には実行できない操作を実行しようとしています。	モータ ON してください。
81400015	21D3	エラー発生中は実行できません。	1	エラー発生中には実行できない操作を実行しようとしています。	エラークリアしてください。
81400016	2008	非常停止を OFF してください。	1	非常停止 ON 中には実行できない操作を実行しようとしています。	非常停止を OFF してください。
81400017	21EC	デッドマンスイッチを ON してください。	1	デッドマンスイッチ OFF 中には実行できない操作を実行しようとしています。	デッドマンスイッチを ON してください。
81400018	21F3	自動イネーブルを ON してください。	1	自動イネーブル OFF 中には実行できない操作を実行しようとしています。	自動イネーブルを ON してください。
81400019		防護停止を OFF してください。	1	防護停止 ON 中には実行できない操作を実行しようとしています。	防護停止を OFF してください。
8140001A		コンタクタ OFF 中は実行できません。	1	コンタクタ OFF 中には実行できない操作を実行しようとしています。	エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。

コード	RC7 コード	メッセージ	ﾚﾍﾞﾙ	説明	復帰処置
8140001B		ブレーキロックしてください。	1	ブレーキ解除中には実行できない操作を実行しようとしています。	ブレーキロックしてください。
8140001C		減速停止中は実行できません。	1	減速停止中には実行できない操作を実行しようとしています。	モータ OFF 完了後に実行してください。
8140001D		モータ ON 処理中は実行できません。	1	モータ ON 処理中には実行できない操作を実行しようとしています。	モータ ON 完了後に実行してください。
8140001E		モータ OFF 処理中は実行できません。	1	モータ OFF 処理中には実行できない操作を実行しようとしています。	モータ OFF 完了後に実行してください。
81400021		サーボログの記録を停止してください。	1	サーボログ記録中には実行できない操作を実行しようとしています。	サーボログ記録停止してから実行してください。
81400022		サーボログの記録を開始してください。	1	サーボログ記録停止中には実行できない操作を実行しようとしています。	サーボログ記録開始してから実行してください。
83400023		非常停止信号の 1 系統が入力されていない状態では実行できません。	3	非常停止信号の 1 系統が入力されていなかったため、この操作を実行できません。	非常停止信号の全系統を ON してから、再度 OFF してください。 それでも解決しない場合は、外部非常停止入力信号の接続を確認してください。
83400024		デッドマンスイッチ信号の 1 系統が入力されていない状態では実行できません。	3	デッドマンスイッチ信号の 1 系統が入力されていなかったため、この操作を実行できません。	デッドマンスイッチを OFF してから、再度 ON してください。 それでも解決しない場合は、ティーチングペンダントを交換してください。
83400025		自動イネーブル信号の 1 系統が入力されていない状態では実行できません。	3	自動イネーブル信号の 1 系統が入力されていなかったため、この操作を実行できません。	自動イネーブル入力信号の全系統を OFF してから、自動モードの場合には再度 ON してください。 それでも解決しない場合は、自動イネーブル入力信号の接続を確認してください。
83400026		防護停止信号の 1 系統が入力されていない状態では実行できません。	3	防護停止信号の 1 系統が入力されていなかったため、この操作を実行できません。	防護停止信号の全系統を ON してから、自動モードの場合には再度 OFF してください。 それでも解決しない場合は、防護停止信号の接続を確認してください。
83400041	279E	非常停止信号の 1 系統が入力されていません。(1)	3	非常停止信号の系統 1 が開放されていますが、系統 2 は短絡しています。	外部非常停止入力信号の接続を確認してください。 それでも解決しない場合は、エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
83400042	279E	非常停止信号の 1 系統が入力されていません。(2)	3	非常停止信号の系統 2 が開放されていますが、系統 1 は短絡しています。	外部非常停止入力信号の接続を確認してください。 それでも解決しない場合は、エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。

コード	RC7 コード	メッセージ	ﾚﾍﾞﾙ	説明	復帰処置
83400043		デッドマンスイッチ信号の 1 系統が入力されていません。(1)	3	デッドマンスイッチ信号の系統 1 が開放されていますが、系統 2 は短絡しています。	ティーチングペンダントを交換してください。 それでも解決しない場合は、エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
83400044		デッドマンスイッチ信号の 1 系統が入力されていません。(2)	3	デッドマンスイッチ信号の系統 2 が開放されていますが、系統 1 は短絡しています。	ティーチングペンダントを交換してください。 それでも解決しない場合は、エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
83400045		防護停止信号の 1 系統が入力されていません。(1)	3	防護停止信号の系統 1 が開放されていますが、系統 2 は短絡しています。	防護停止入力信号の接続を確認してください。 それでも解決しない場合は、エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
83400046		防護停止信号の 1 系統が入力されていません。(2)	3	防護停止信号の系統 2 が開放されていますが、系統 1 は短絡しています。	防護停止入力信号の接続を確認してください。 それでも解決しない場合は、エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
83400047		自動イネーブル信号の 1 系統が入力されていません。(1)	3	自動イネーブル信号の系統 1 が開放されていますが、系統 2 は短絡しています。	自動イネーブル入力信号の接続を確認してください。 それでも解決しない場合は、エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
83400048		自動イネーブル信号の 1 系統が入力されていません。(2)	3	自動イネーブル信号の系統 2 が開放されていますが、系統 1 は短絡しています。	自動イネーブル入力信号の接続を確認してください。 それでも解決しない場合は、エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
83400049		非常停止を OFF できません。	3	非常停止を OFF しようとしましたが、非常停止信号の 1 系統が入力されていなかったため、非常停止を OFF することができません。	非常停止信号の全系統を ON してから、再度 OFF してください。 それでも解決しない場合は、外部非常停止入力信号の接続を確認してください。
8340004A		デッドマンスイッチを ON できません。	3	デッドマンスイッチを ON しようとしましたが、デッドマンスイッチ信号の 1 系統が入力されていなかったため、デッドマンスイッチを ON することができません。	デッドマンスイッチを OFF してから、再度 ON してください。 それでも解決しない場合は、ティーチングペンダントを交換してください。
8340004B		防護停止を OFF できません。	3	防護停止を OFF しようとしましたが、防護停止信号の 1 系統が入力されていなかったため、防護停止を OFF することができません。	防護停止信号の全系統を ON してから、再度 OFF してください。 それでも解決しない場合は、防護停止信号の接続を確認してください。
8340004C		自動イネーブルを ON できません。	3	自動イネーブルを ON しようとしましたが、自動イネーブル信号の 1 系統が入力されていなかったため、自動イネーブルを OFF することができません。	自動イネーブル入力信号の全系統を OFF してから、再度 ON してください。 それでも解決しない場合は、自動イネーブル入力信号の接続を確認してください。
83400051	6001	入力が間違っています。	3	サーボモジュールに間違った値が送られました。	入力パラメータを確認してください。

コード	RC7 コード	メッセージ	ﾚﾍﾞﾙ	説明	復帰処置
85400052	6607	サーボパラメータが不正です。	5	サーボモジュールに間違ったパラメータ設定が送られました。	変更したパラメータを確認してください。
85400053	6607	サーボパラメータサイズが不正です。	5	予期しないエラーです。サーボモジュールに送られたパラメータ設定のデータサイズが間違っています。	エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
85400054	6607	サーボパラメータが未設定です。	5	予期しないエラーです。サーボモジュールに正しくパラメータがセットされていません。	エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
83400055	601B	サーボパラメータの変更に失敗しました。	3	サーボモジュールのパラメータ変更に失敗しました。	変更したパラメータを確認してください。
83400056	6001	不正な軸です。	3	間違った軸番号を指定して操作が行われました。	指定した軸番号を確認してください。
83400057	6003	入力サイズが不正です。	3	予期しないエラーです。サーボモジュールに送られた入力データサイズが間違っています。	エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
83400058	6003	出力サイズが不正です。	3	予期しないエラーです。サーボモジュールからの出力データサイズが間違っています。	エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
83400059	6003	不正なコマンドです。	3	サーボモジュールに対応していないコマンドインデックスが送られました。	指定したコマンドインデックスを確認してください。
8340005A	6003	パラメータが間違っています。	3	間違ったパラメータを指定して操作が行われました。	指定したパラメータを確認してください。
8340005B	6001	不正なアーム番号です。	3	間違ったアーム番号を指定して操作が行われました。	指定したパラメータを確認してください。
83404061	6001	1 軸:無効な軸です。	3	無効な軸番号を指定して操作が行われました。	指定した軸番号を確認してください。
83404062	6001	2 軸:無効な軸です。	3	無効な軸番号を指定して操作が行われました。	指定した軸番号を確認してください。
83404063	6001	3 軸:無効な軸です。	3	無効な軸番号を指定して操作が行われました。	指定した軸番号を確認してください。
83404064	6001	4 軸:無効な軸です。	3	無効な軸番号を指定して操作が行われました。	指定した軸番号を確認してください。
83404065	6001	5 軸:無効な軸です。	3	無効な軸番号を指定して操作が行われました。	指定した軸番号を確認してください。
83404066	6001	6 軸:無効な軸です。	3	無効な軸番号を指定して操作が行われました。	指定した軸番号を確認してください。
83404067	6001	7 軸:無効な軸です。	3	無効な軸番号を指定して操作が行われました。	指定した軸番号を確認してください。
83404068	6001	8 軸:無効な軸です。	3	無効な軸番号を指定して操作が行われました。	指定した軸番号を確認してください。
85400071	6182	割り込みが遅延しました。(1)	5	割り込み処理が遅延したため、正常にモータ指令値の演算が行えませんでした。	エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
85400072	6182	割り込みが遅延しました。(2)	5	割り込み処理が遅延したため、正常にモータ指令値の演算が行えませんでした。	エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
85400073	6181	サーボ処理が遅延しました。(1)	5	サーボ処理が遅延したため、正常に処理が行えませんでした。	エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。

コード	RC7 コード	メッセージ	ﾚﾍﾞﾙ	説明	復帰処置
85400074	6181	サーボ処理が遅延しました。(2)	5	サーボ処理が遅延したため、正常に処理が行えませんでした。	エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
85400075	6181	サーボ処理が遅延しました。(3)	5	サーボ処理が遅延したため、正常に処理が行えませんでした。	エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
85400076	6181	サーボ処理が遅延しました。(4)	5	サーボ処理が遅延したため、正常に処理が行えませんでした。	エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
85400077	6181	サーボ処理が遅延しました。(5)	5	サーボ処理が遅延したため、正常に処理が行えませんでした。	エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
85400078	6181	サーボ処理が遅延しました。(6)	5	サーボ処理が遅延したため、正常に処理が行えませんでした。	エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
85400081		FPGA (Main)を更新してください。	5	FPGA のバージョンが古いため、FPGA との通信が正常に行えませんでした。	FPGA (Main)を更新してください。
85400082		FPGA (Sub)を更新してください。	5	FPGA のバージョンが古いため、FPGA との通信が正常に行えませんでした。	FPGA (Sub)を更新してください。
85400083		電源ユニットソフトウェアのバージョン異常です。	5	電源ユニットソフトウェアのバージョンが古いため、電源ユニットとの通信が正常に行えませんでした。	エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
85400084		FLASH の消去に失敗しました。	5	FLASH への書き込み時に、FLASH の消去に失敗しました。	エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
85400085		FLASH アクセスタイムアウトです。	5	FLASH との通信がタイムアウトしました。	エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
85400086		FLASH アクセスモード変更タイムアウトです。	5	FLASH のアクセスモード切り替え処理がタイムアウトしました。	エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
85400087		FLASH 読み込みタイムアウトです。	5	FLASH からの読み込み処理がタイムアウトしました。	エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
85400088		FLASH 書き込みタイムアウトです。	5	FLASH への書き込み処理がタイムアウトしました。	エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
85400089		FLASH 書き込み CRC 異常です。	5	FLASH へ書き込んだデータの CRC 異常を検出しました。	エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
8540008A		FLASH 書き込み範囲異常です。	5	FLASH へ書き込んだデータの範囲異常を検出しました。	エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
8540008B		FLASH 消去タイムアウトです。	5	FLASH への書き込み時に、FLASH の消去処理がタイムアウトしました。	エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
8540008C		FLASH の読み込みに失敗しました。	5	FLASH の読み込み処理で異常を検出しました。	エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
8540008D		FLASH の書き込みに失敗しました。	5	FLASH の書き込み処理で異常を検出しました。	エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。

コード	RC7 コード	メッセージ	ﾚﾍﾞﾙ	説明	復帰処置
8540008E		FLASH アクセスに失敗しました。	5	FLASH との通信処理で異常を検出しました。	エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
8540008F		FLASH アクセスモード変更に失敗しました。	5	FLASH のアクセスモード切り替え処理で異常を検出しました。	エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
80400091		ロボットコントローラを再起動してください。	0	パラメータの反映には再起動が必要です。	ロボットコントローラの電源を再投入してください。
85400092		電源異常発生中には実行できません。	5	電源異常が発生中には実行できない操作を実行しようとしています。	ロボットコントローラの電源を再投入してください。
854000F0		致命的なエラーが発生しました。	5	致命的なエラーが発生しました。	エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
854000F1		致命的なエラーが発生したため、ロボットコントローラを再起動しました。	5	致命的なエラーが発生したため、ロボットコントローラを再起動しました。	エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
85400101	602B	モータ ON に失敗しました。(CON)	5	モータ ON に失敗しました。	エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
85400102	602B	モータ ON に失敗しました。(ONREJ)	5	モータ ON に失敗しました。	エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
85400103	602A	モータ ON に失敗しました。(ONTO)	5	モータ ON に失敗しました。	エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
85400104	602B	モータ ON に失敗しました。(CHKREJ)	5	モータ ON に失敗しました。	エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
85400105	602A	モータ ON に失敗しました。(CHKTO)	5	モータ ON に失敗しました。	エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
85400106	602B	モータ ON に失敗しました。(EXT)	5	モータ ON に失敗しました。	エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
85400109	602D	モータ OFF に失敗しました。(OFFREJ)	5	モータ OFF に失敗しました。	エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
8540010A	602C	モータ OFF に失敗しました。(OFFTO)	5	モータ OFF に失敗しました。	エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
8540010B	602D	モータ OFF に失敗しました。(CHKREJ)	5	モータ OFF に失敗しました。	エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
8540010C	602C	モータ OFF に失敗しました。(CHKTO)	5	モータ OFF に失敗しました。	エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
8540010D	602D	モータ OFF に失敗しました。(CON)	5	モータ OFF に失敗しました。	エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。

コード	RC7 コード	メッセージ	ﾚﾍﾞﾙ	説明	復帰処置
8540010E	602D	モータ OFF に失敗しました。(EXT)	5	モータ OFF に失敗しました。	エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
85400111		電源ユニットへの起動完了通知に失敗しました。(REJ)	5	電源ユニットへの起動完了通知に失敗しました。	エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
85400112		電源ユニットへの起動完了通知に失敗しました。(TO)	5	電源ユニットへの起動完了通知に失敗しました。	エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
84400113		電源ユニットのソフトウェアバージョン取得に失敗しました。(REJ)	4	電源ユニットのソフトウェアバージョン取得に失敗しました。	エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
84400114		電源ユニットのソフトウェアバージョン取得に失敗しました。(TO)	4	電源ユニットのソフトウェアバージョン取得に失敗しました。	エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
84400115		電源ユニットのハードウェアバージョン取得に失敗しました。(REJ)	4	電源ユニットのハードウェアバージョン取得に失敗しました。	エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
84400116		電源ユニットのハードウェアバージョン取得に失敗しました。(TO)	4	電源ユニットのハードウェアバージョン取得に失敗しました。	エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
84400117		AC 入力電圧取得に失敗しました。(REJ)	4	AC 入力電圧取得に失敗しました。	エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
84400118		AC 入力電圧取得に失敗しました。(TO)	4	AC 入力電圧取得に失敗しました。	エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
8540011A		電源ユニットとの通信が切断されました。(REJ)	5	電源ユニットとの通信が切断されました。	エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
8540011B		電源ユニットとの通信が切断されました。(TO)	5	電源ユニットとの通信が切断されました。	エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
8540011C		I/O 内部電源 ON に失敗しました。(REJ)	5	I/O 内部電源 ON に失敗しました。	エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
8540011D		I/O 内部電源 ON に失敗しました。(TO)	5	I/O 内部電源 ON に失敗しました。	エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
85400121		モータバス FET 制御回路異常です。(FO)	5	電源 CPU にて、強電マザーボードの下記のいずれかの状態を検出しました。 ・降圧 FET のオープン故障 ・昇圧 FET のショート故障 ・回生 FET のショート故障 ・DBFET のショート故障	エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。

コード	RC7 コード	メッセージ	ﾚﾍﾞﾙ	説明	復帰処置
85400122		モータバス FET 制御回路異常です。(WDT)	5	電源 CPU にて、強電マザーボードの下記のいずれかの状態を検出しました。 ・降圧 FET のオープン故障 ・昇圧 FET のショート故障 ・回生 FET のショート故障 ・DBFET のショート故障	エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
85400123		モータバス FET 制御回路異常です。(PRS)	5	電源 CPU にて、強電マザーボードの下記のいずれかの状態を検出しました。 ・降圧 FET のオープン故障 ・昇圧 FET のショート故障 ・回生 FET のショート故障 ・DBFET のショート故障	エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
85400124		モータバス FET 制御回路異常です。(MBO)	5	電源 CPU にて、強電マザーボードの下記のいずれかの状態を検出しました。 ・降圧 FET のオープン故障 ・昇圧 FET のショート故障 ・回生 FET のショート故障 ・DBFET のショート故障	エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
85400130		AC 入力回路異常です。	5	電源ユニットが AC 入力回路の異常を検出しました。	エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
85400131		コンタクタ ON に失敗しました。(EXT)	5	コンタクタ ON に失敗しました。	エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
85400132		コンタクタ ON に失敗しました。(AF)	5	コンタクタ ON に失敗しました。	エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
85400134		コンタクタ ON に失敗しました。(AE)	5	コンタクタ ON に失敗しました。	エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
84400135		コンタクタ ON に失敗しました。(EMG)	4	コンタクタ ON に失敗しました。	エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
84400136		コンタクタ ON に失敗しました。(IEM)	4	コンタクタ ON に失敗しました。	エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
84400137		コンタクタ ON に失敗しました。(PRT)	4	コンタクタ ON に失敗しました。	エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
84400138		コンタクタ ON に失敗しました。(AEN)	4	コンタクタ ON に失敗しました。	エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
84400139		コンタクタ ON に失敗しました。(DMN)	4	コンタクタ ON に失敗しました。	エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。

コード	RC7 コード	メッセージ	ﾚﾍﾞﾙ	説明	復帰処置
8540013A		コンタクタ ON に失敗しました。(CPU)	5	コンタクタ ON に失敗しました。	エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
8440013B		コンタクタ ON に失敗しました。(MODE)	4	コンタクタ ON に失敗しました。	エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
8540013C		コンタクタ ON に失敗しました。(SAIO)	5	コンタクタ ON に失敗しました。	エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
85400141		コンタクタ OFF に失敗しました。(AF)	5	コンタクタ OFF に失敗しました。	エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
85400143		コンタクタ OFF に失敗しました。(AE)	5	コンタクタ OFF に失敗しました。	エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
84400181		電源ユニットへの送信データサイズが不正です。	4	電源ユニットへの送信データサイズが不正です。	エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
84400182		無効な電源通信パケットを受信しました。	4	無効な電源通信パケットを受信しました。	エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
84400183		電源ユニットへの送信リトライに失敗しました。	4	電源ユニットへの送信リトライに失敗しました。	エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
84400184		電源ユニットからの受信リトライに失敗しました。	4	電源ユニットからの受信リトライに失敗しました。	エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
84400185		無効な送信元からの電源通信パケットを受信しました。	4	無効な送信元からの電源通信パケットを受信しました。	エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
84400186		無効な送信先への電源通信パケットを受信しました。	4	無効な送信先への電源通信パケットを受信しました。	エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
83400187		電源ユニットへ起動完了通知が送信されていません。	3	電源ユニットへ起動完了通知が送信されていません。	エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
83400188		電源ユニットとの通信が中断されました。	3	電源ユニットとの通信が中断されました。	エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
83400189		電源ユニットとの通信がタイムアウトしました。	3	電源ユニットとの通信がタイムアウトしました。	エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
8340018A		電源ユニットとの通信に失敗しました。	3	電源ユニットとの通信に失敗しました。	エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
85400191	6102	電源異常です。	5	電源異常です。	エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
85400192		電源ウォッチドッグタイマ異常です。	5	電源ユニットの処理が停止しました。	エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
854001A1		AC 入力電圧が異常です。	5	電源ユニットの停止を検出しました。	エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。

コード	RC7 コード	メッセージ	ﾚﾍﾞﾙ	説明	復帰処置
834001A2		AC 入力電圧 100V には対応しないロボットです。	3	100V に対応していないロボットを 100V 電源で動かそうとしています。	ロボットコントローラを AC200V 電源に接続してください。
834001A3		AC 入力電圧が 100V ではモータ ON できません。	3	100V に対応していないロボットを 100V 電源で動かそうとしています。	ロボットコントローラを AC200V 電源に接続してください。
834001A4		ロボットコントローラが AC 入力電圧 100V に対応していません。	3	このロボットコントローラでは 100V でロボットを動かすことができません。	ロボットコントローラを AC200V 電源に接続してください。
834001B1		ロボットコントローラが電源ログ機能に対応していません。	3	このロボットコントローラでは電源ログ機能を使用することができません。	電源ログを無効にしてください。
834001C1		ロボットコントローラが付加軸機能に対応していません。	3	このロボットコントローラでは付加軸機能を使用することができません。 また、ドライバユニットボードを 4 枚搭載している場合、ティーチングペンダントが表示されない問題が発生する場合があります。	エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
83400300		I/O 異常です。	3	I/O へのアクセスが正常に行えていません。	エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
85400301		I/O ウォッチドッグタイマ異常です。	5	I/O 処理が停止しました。	エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
85400310		ch1:Mini I/O 出力短絡です。	5	Mini I/O ch1 の出力が短絡しています。	Mini I/O ch1 の接続を確認してください。
85400311		ch2:Mini I/O 出力短絡です。	5	Mini I/O ch2 の出力が短絡しています。	Mini I/O ch2 の接続を確認してください。
85400312		ch3:Mini I/O 出力短絡です。	5	Mini I/O ch3 の出力が短絡しています。	Mini I/O ch3 の接続を確認してください。
85400313		ch4:Mini I/O 出力短絡です。	5	Mini I/O ch4 の出力が短絡しています。	Mini I/O ch4 の接続を確認してください。
85400314		ch5:Mini I/O 出力短絡です。	5	Mini I/O ch5 の出力が短絡しています。	Mini I/O ch5 の接続を確認してください。
85400315		ch6:Mini I/O 出力短絡です。	5	Mini I/O ch6 の出力が短絡しています。	Mini I/O ch6 の接続を確認してください。
85400316		ch7:Mini I/O 出力短絡です。	5	Mini I/O ch7 の出力が短絡しています。	Mini I/O ch7 の接続を確認してください。
85400317		ch8:Mini I/O 出力短絡です。	5	Mini I/O ch8 の出力が短絡しています。	Mini I/O ch8 の接続を確認してください。
85400318		ch9:Mini I/O 出力短絡です。	5	Mini I/O ch9 の出力が短絡しています。	Mini I/O ch9 の接続を確認してください。
85400319		ch10:Mini I/O 出力短絡です。	5	Mini I/O ch10 の出力が短絡しています。	Mini I/O ch10 の接続を確認してください。
8540031A		ch11:Mini I/O 出力短絡です。	5	Mini I/O ch11 の出力が短絡しています。	Mini I/O ch11 の接続を確認してください。
8540031B		ch12:Mini I/O 出力短絡です。	5	Mini I/O ch12 の出力が短絡しています。	Mini I/O ch12 の接続を確認してください。
8540031C		ch13:Mini I/O 出力短絡です。	5	Mini I/O ch13 の出力が短絡しています。	Mini I/O ch13 の接続を確認してください。
8540031D		ch14:Mini I/O 出力短絡です。	5	Mini I/O ch14 の出力が短絡しています。	Mini I/O ch14 の接続を確認してください。
8540031E		ch15:Mini I/O 出力短絡です。	5	Mini I/O ch15 の出力が短絡しています。	Mini I/O ch15 の接続を確認してください。
8540031F		ch16:Mini I/O 出力短絡です。	5	Mini I/O ch16 の出力が短絡しています。	Mini I/O ch16 の接続を確認してください。
85400320		ch1:Hand I/O 出力短絡です。	5	Hand I/O ch1 の出力が短絡しています。	Hand I/O ch1 の接続を確認してください。
85400321		ch2:Hand I/O 出力短絡です。	5	Hand I/O ch2 の出力が短絡しています。	Hand I/O ch2 の接続を確認してください。

コード	RC7 コード	メッセージ	ﾚﾍﾞﾙ	説明	復帰処置
85400322		ch3:Hand I/O 出力短絡です。	5	Hand I/O ch3 の出力が短絡しています。	Hand I/O ch3 の接続を確認してください。
85400323		ch4:Hand I/O 出力短絡です。	5	Hand I/O ch4 の出力が短絡しています。	Hand I/O ch4 の接続を確認してください。
85400324		ch5:Hand I/O 出力短絡です。	5	Hand I/O ch5 の出力が短絡しています。	Hand I/O ch5 の接続を確認してください。
85400325		ch6:Hand I/O 出力短絡です。	5	Hand I/O ch6 の出力が短絡しています。	Hand I/O ch6 の接続を確認してください。
85400326		ch7:Hand I/O 出力短絡です。	5	Hand I/O ch7 の出力が短絡しています。	Hand I/O ch7 の接続を確認してください。
85400327		ch8:Hand I/O 出力短絡です。	5	Hand I/O ch8 の出力が短絡しています。	Hand I/O ch8 の接続を確認してください。
85400330		I/O 内部電源 24V ヒューズ断です。	5	I/O 内部電源の 24V ヒューズ断を検出しました。	I/O 電源の接続を確認してください。
85400331		I/O 内部電源 0V ヒューズ断です。	5	I/O 内部電源の 0V ヒューズ断を検出しました。	I/O 電源の接続を確認してください。
85400332		Mini I/O 電源 24V ヒューズ断です。	5	Mini I/O 電源の 24V ヒューズ断を検出しました。	I/O 電源の接続を確認してください。
85400333		Mini I/O 電源 0V ヒューズ断です。	5	Mini I/O 電源の 0V ヒューズ断を検出しました。	I/O 電源の接続を確認してください。
85400334		Hand I/O 電源 24V ヒューズ断です。	5	Hand I/O 電源の 24V ヒューズ断を検出しました。	I/O 電源の接続を確認してください。
85400335		Hand I/O 電源 0V ヒューズ断です。	5	Hand I/O 電源の 0V ヒューズ断を検出しました。	I/O 電源の接続を確認してください。
85400336		I/O 外部電源が逆接続です。	5	I/O 外部電源の 24V と GND が逆に接続されています。	I/O 外部電源の接続を確認してください。
85400337		I/O 内部電源が指定されていますが、外部電源が供給されています。	5	I/O 内部電源指定時には、外部電源の供給を受けることができません。	I/O 外部電源に設定を変更するか、I/O 電源の接続を確認してください。
80400338		I/O 外部電源が指定されていますが、外部電源が供給されていません。	0	I/O 外部電源指定時には、外部電源が供給されていないと I/O が使用できません。	I/O 内部電源に設定を変更するか、I/O 電源の接続を確認してください。

コード	RC7 コード	メッセージ	ﾚﾍﾞﾙ	説明	復帰処置
85400339		I/O 内部電源が出力されていません。	5	I/O 内部電源の出力が停止しました。	Mini I/O の+24V 系の信号線と 0V 系の信号線(下記参照)が短絡していないかを確認し、短絡している場合はその部分を修理してからご使用ください。 < +24V 系の信号線 > - 外部非常停止入力 - 自動イネーブル入力 - 防護停止入力 - DC 電源出力 +24V < +0V 系の信号線 > - DC 電源出力 0V - Mini I/O コネクタのケース それでも直らない場合は、エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
8440033A		使用中の I/O 外部電源の供給が停止しました。	4	I/O 外部電源の異常を検出しました。	I/O 外部電源の接続を確認してください。
854003C1		オプション機器電源ヒューズ断です。	5	オプション機器電源のヒューズ断を検出しました。	付加軸ユニットとフィールドネットボックスの接続を確認してください。 それでも直らない場合は、エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
854003C2		LED 電源ヒューズ断です。	5	ILED 電源のヒューズ断を検出しました。	エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
84400401	6139	ドライバユニット 1 温度異常です。	4	ドライバユニットが高温になり、温度異常を検出しました。	速度・加減速度を下げるか、適切に放熱されるようにロボットコントローラの設置場所を変更してください。
84400402	6139	ドライバユニット 2 温度異常です。	4	ドライバユニットが高温になり、温度異常を検出しました。	速度・加減速度を下げるか、適切に放熱されるようにロボットコントローラの設置場所を変更してください。
84400403	6139	ドライバユニット 3 温度異常です。	4	ドライバユニットが高温になり、温度異常を検出しました。	速度・加減速度を下げるか、適切に放熱されるようにロボットコントローラの設置場所を変更してください。
84400404	6139	ドライバユニット 4 温度異常です。	4	ドライバユニットが高温になり、温度異常を検出しました。	速度・加減速度を下げるか、適切に放熱されるようにロボットコントローラの設置場所を変更してください。
80400409		ドライバユニット 1 温度警告です。	0	ドライバユニットが高温になり、温度警告を検出しました。	速度・加減速度を下げるか、適切に放熱されるようにロボットコントローラの設置場所を変更してください。
8040040A		ドライバユニット 2 温度警告です。	0	ドライバユニットが高温になり、温度警告を検出しました。	速度・加減速度を下げるか、適切に放熱されるようにロボットコントローラの設置場所を変更してください。

コード	RC7 コード	メッセージ	ﾚﾍﾞﾙ	説明	復帰処置
8040040B		ドライバユニット 3 温度警告です。	0	ドライバユニットが高温になり、温度警告を検出しました。	速度・加減速度を下げるか、適切に放熱されるようにロボットコントローラの設置場所を変更してください。
8040040C		ドライバユニット 4 温度警告です。	0	ドライバユニットが高温になり、温度警告を検出しました。	速度・加減速度を下げるか、適切に放熱されるようにロボットコントローラの設置場所を変更してください。
84400411		ドライバユニット容量が未検出です。	4	ドライバユニットの容量が検出できていません。	エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
85400412		ブレーキの下アームスイッチで故障を検出しました。	5	ブレーキの負電源側のスイッチが故障しました。	エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
81400413		内部バッテリ寿命警告です。	1	ロボットコントローラ内部のバッテリが寿命のため、電圧が低下しています。	ロボットコントローラの内部バッテリを点検してください。
84400414		UL ランプヒューズ断です。	4	UL ランプのヒューズ断を検出しました。	UL ランプのヒューズを点検してください。
85400415		UL ブレーキヒューズ断です。	5	UL ブレーキのヒューズ断を検出しました。	UL ブレーキのヒューズを点検してください。
85400416		ブレーキ故障を検出しましたが、故障個所の問い合わせに失敗しました。	5	ブレーキ故障を検出しましたが、故障個所の問い合わせに失敗したため、故障個所が特定できませんでした。	エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
85400417		メインブレーキロック回路異常です。	5	ブレーキロック時にメインブレーキ回路の異常を検出しました。	エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
85400418		メインブレーキ解除回路異常です。	5	ブレーキ解除時にメインブレーキ回路の異常を検出しました。	エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
85400421		ファン 1 が停止しました。	5	ファン 1 が停止しています。	エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
85400422		ファン 2 が停止しました。	5	ファン 2 が停止しています。	エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
85400423		ファン 3 が停止しました。	5	ファン 3 が停止しています。	エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
85400424		ファン 4 が停止しました。	5	ファン 4 が停止しています。	エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
85400425		ファン 5 が停止しました。	5	ファン 5 が停止しています。	エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
85400426		ファン 6 が停止しました。	5	ファン 6 が停止しています。	エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
85400427		ファン 7 が停止しました。	5	ファン 7 が停止しています。	エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
81400431		ファン 1 の寿命警告です。	1	ファン 1 が寿命のため、回転数が低下しています。	エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。

コード	RC7 コード	メッセージ	ﾚﾍﾞﾙ	説明	復帰処置
81400432		ファン 2 の寿命警告です。	1	ファン 2 が寿命のため、回転数が低下しています。	エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
81400433		ファン 3 の寿命警告です。	1	ファン 3 が寿命のため、回転数が低下しています。	エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
81400434		ファン 4 の寿命警告です。	1	ファン 4 が寿命のため、回転数が低下しています。	エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
81400435		ファン 5 の寿命警告です。	1	ファン 5 が寿命のため、回転数が低下しています。	エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
81400436		ファン 6 の寿命警告です。	1	ファン 6 が寿命のため、回転数が低下しています。	エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
81400437		ファン 7 の寿命警告です。	1	ファン 7 が寿命のため、回転数が低下しています。	エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
85400441		ドライバユニット 1 のボード情報が異常です。	5	ドライバユニットのボード情報が不正なため、ドライバユニットボードの容量や、パワーアウトプットボード等の拡張ボードの有無が確定できません。	エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
85400442		ドライバユニット 2 のボード情報が異常です。	5	ドライバユニットのボード情報が不正なため、ドライバユニットボードの容量や、パワーアウトプットボード等の拡張ボードの有無が確定できません。	エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
85400443		ドライバユニット 3 のボード情報が異常です。	5	ドライバユニットのボード情報が不正なため、ドライバユニットボードの容量や、パワーアウトプットボード等の拡張ボードの有無が確定できません。	エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
85400444		ドライバユニット 4 のボード情報が異常です。	5	ドライバユニットのボード情報が不正なため、ドライバユニットボードの容量や、パワーアウトプットボード等の拡張ボードの有無が確定できません。	エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
84400451		外部ブレーキ解除スイッチにより、ブレーキが解除されました。	4	外部ブレーキ解除スイッチにより、ブレーキが解除されました。 安全のため、ロボットコントローラからのブレーキ解除操作を中止します。	外部ブレーキ解除スイッチを使用していない場合には、エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
84400452		外部ブレーキ解除スイッチにより、ブレーキが解除されました。	4	外部ブレーキ解除スイッチにより、ブレーキが解除されました。 安全のため、ロボットコントローラはモータ OFF します。	外部ブレーキ解除スイッチを使用していない場合には、エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
83400453		外部ブレーキ解除スイッチによるブレーキ解除中は、ロボットコントローラからブレーキ解除できません。	3	外部ブレーキ解除スイッチによるブレーキ解除中は、安全のためにロボットコントローラからはブレーキ解除できません。	外部ブレーキ解除スイッチを使用していない場合には、エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。

コード	RC7 コード	メッセージ	ﾚﾍﾞﾙ	説明	復帰処置
83400454		外部ブレーキ解除スイッチによるブレーキ解除中は、モータ ON できません。	3	外部ブレーキ解除スイッチによるブレーキ解除中は、安全のためにモータ ON できません。	外部ブレーキ解除スイッチを使用していない場合には、エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
83400455		外部ブレーキ解除スイッチ回路異常です。	3	外部ブレーキ解除スイッチの異常を検出しました。	エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
84404411		1 軸:ドライバユニットヒューズ断です。	4	ドライバユニットのヒューズ断を検出しました。	ドライバユニットのヒューズを確認してください。
84404412		2 軸:ドライバユニットヒューズ断です。	4	ドライバユニットのヒューズ断を検出しました。	ドライバユニットのヒューズを確認してください。
84404413		3 軸:ドライバユニットヒューズ断です。	4	ドライバユニットのヒューズ断を検出しました。	ドライバユニットのヒューズを確認してください。
84404414		4 軸:ドライバユニットヒューズ断です。	4	ドライバユニットのヒューズ断を検出しました。	ドライバユニットのヒューズを確認してください。
84404415		5 軸:ドライバユニットヒューズ断です。	4	ドライバユニットのヒューズ断を検出しました。	ドライバユニットのヒューズを確認してください。
84404416		6 軸:ドライバユニットヒューズ断です。	4	ドライバユニットのヒューズ断を検出しました。	ドライバユニットのヒューズを確認してください。
84404417		7 軸:ドライバユニットヒューズ断です。	4	ドライバユニットのヒューズ断を検出しました。	ドライバユニットのヒューズを確認してください。
84404418		8 軸:ドライバユニットヒューズ断です。	4	ドライバユニットのヒューズ断を検出しました。	ドライバユニットのヒューズを確認してください。
84404421		1 軸:ドライバユニット容量異常です。	4	このロボットを動かすドライバユニットとは、異なる容量のドライバユニットが使用されています。	ロボットコントローラとロボットの組み合わせを確認してください。
84404422		2 軸:ドライバユニット容量異常です。	4	このロボットを動かすドライバユニットとは、異なる容量のドライバユニットが使用されています。	ロボットコントローラとロボットの組み合わせを確認してください。
84404423		3 軸:ドライバユニット容量異常です。	4	このロボットを動かすドライバユニットとは、異なる容量のドライバユニットが使用されています。	ロボットコントローラとロボットの組み合わせを確認してください。
84404424		4 軸:ドライバユニット容量異常です。	4	このロボットを動かすドライバユニットとは、異なる容量のドライバユニットが使用されています。	ロボットコントローラとロボットの組み合わせを確認してください。
84404425		5 軸:ドライバユニット容量異常です。	4	このロボットを動かすドライバユニットとは、異なる容量のドライバユニットが使用されています。	ロボットコントローラとロボットの組み合わせを確認してください。
84404426		6 軸:ドライバユニット容量異常です。	4	このロボットを動かすドライバユニットとは、異なる容量のドライバユニットが使用されています。	ロボットコントローラとロボットの組み合わせを確認してください。
84404427		7 軸:ドライバユニット容量異常です。	4	このロボットを動かすドライバユニットとは、異なる容量のドライバユニットが使用されています。	ロボットコントローラとロボットの組み合わせを確認してください。

コード	RC7コード	メッセージ	ﾚﾍﾞﾙ	説明	復帰処置
84404428		8 軸:ドライバユニット容量異常です。	4	このロボットを動かすドライバユニットとは、異なる容量のドライバユニットが使用されています。	ロボットコントローラとロボットの組み合わせを確認してください。
84404431		1 軸:ドライバユニット U 相過電流です。	4	ドライバユニットが過電流を検出しました。	速度・加減速度を下げてください。
84404432		2 軸:ドライバユニット U 相過電流です。	4	ドライバユニットが過電流を検出しました。	速度・加減速度を下げてください。
84404433		3 軸:ドライバユニット U 相過電流です。	4	ドライバユニットが過電流を検出しました。	速度・加減速度を下げてください。
84404434		4 軸:ドライバユニット U 相過電流です。	4	ドライバユニットが過電流を検出しました。	速度・加減速度を下げてください。
84404435		5 軸:ドライバユニット U 相過電流です。	4	ドライバユニットが過電流を検出しました。	速度・加減速度を下げてください。
84404436		6 軸:ドライバユニット U 相過電流です。	4	ドライバユニットが過電流を検出しました。	速度・加減速度を下げてください。
84404437		7 軸:ドライバユニット U 相過電流です。	4	ドライバユニットが過電流を検出しました。	速度・加減速度を下げてください。
84404438		8 軸:ドライバユニット U 相過電流です。	4	ドライバユニットが過電流を検出しました。	速度・加減速度を下げてください。
84404441		1 軸:ドライバユニット V 相過電流です。	4	ドライバユニットが過電流を検出しました。	速度・加減速度を下げてください。
84404442		2 軸:ドライバユニット V 相過電流です。	4	ドライバユニットが過電流を検出しました。	速度・加減速度を下げてください。
84404443		3 軸:ドライバユニット V 相過電流です。	4	ドライバユニットが過電流を検出しました。	速度・加減速度を下げてください。
84404444		4 軸:ドライバユニット V 相過電流です。	4	ドライバユニットが過電流を検出しました。	速度・加減速度を下げてください。
84404445		5 軸:ドライバユニット V 相過電流です。	4	ドライバユニットが過電流を検出しました。	速度・加減速度を下げてください。
84404446		6 軸:ドライバユニット V 相過電流です。	4	ドライバユニットが過電流を検出しました。	速度・加減速度を下げてください。
84404447		7 軸:ドライバユニット V 相過電流です。	4	ドライバユニットが過電流を検出しました。	速度・加減速度を下げてください。
84404448		8 軸:ドライバユニット V 相過電流です。	4	ドライバユニットが過電流を検出しました。	速度・加減速度を下げてください。
85404451		1 軸:ドライバユニット異常です。	5	ドライバユニットで異常を検出しました。	エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。

コード	RC7 コード	メッセージ	ﾚﾍﾞﾙ	説明	復帰処置
85404452		2 軸:ドライバユニット異常です。	5	ドライバユニットで異常を検出しました。	エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
85404453		3 軸:ドライバユニット異常です。	5	ドライバユニットで異常を検出しました。	エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
85404454		4 軸:ドライバユニット異常です。	5	ドライバユニットで異常を検出しました。	エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
85404455		5 軸:ドライバユニット異常です。	5	ドライバユニットで異常を検出しました。	エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
85404456		6 軸:ドライバユニット異常です。	5	ドライバユニットで異常を検出しました。	エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
85404457		7 軸:ドライバユニット異常です。	5	ドライバユニットで異常を検出しました。	エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
85404458		8 軸:ドライバユニット異常です。	5	ドライバユニットで異常を検出しました。	エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
85404461		1 軸:ブレーキヒューズ断です。	5	ブレーキヒューズ断を検出しました。	ブレーキヒューズを点検してください。
85404462		2 軸:ブレーキヒューズ断です。	5	ブレーキヒューズ断を検出しました。	ブレーキヒューズを点検してください。
85404463		3 軸:ブレーキヒューズ断です。	5	ブレーキヒューズ断を検出しました。	ブレーキヒューズを点検してください。
85404464		4 軸:ブレーキヒューズ断です。	5	ブレーキヒューズ断を検出しました。	ブレーキヒューズを点検してください。
85404465		5 軸:ブレーキヒューズ断です。	5	ブレーキヒューズ断を検出しました。	ブレーキヒューズを点検してください。
85404466		6 軸:ブレーキヒューズ断です。	5	ブレーキヒューズ断を検出しました。	ブレーキヒューズを点検してください。
85404467		7 軸:ブレーキヒューズ断です。	5	ブレーキヒューズ断を検出しました。	ブレーキヒューズを点検してください。
85404468		8 軸:ブレーキヒューズ断です。	5	ブレーキヒューズ断を検出しました。	ブレーキヒューズを点検してください。
85404471		1 軸:U 相電流オフセット異常です。	5	電流センサのゼロ電流レベルが異常です。	エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
85404472		2 軸:U 相電流オフセット異常です。	5	電流センサのゼロ電流レベルが異常です。	エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
85404473		3 軸:U 相電流オフセット異常です。	5	電流センサのゼロ電流レベルが異常です。	エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
85404474		4 軸:U 相電流オフセット異常です。	5	電流センサのゼロ電流レベルが異常です。	エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
85404475		5 軸:U 相電流オフセット異常です。	5	電流センサのゼロ電流レベルが異常です。	エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
85404476		6 軸:U 相電流オフセット異常です。	5	電流センサのゼロ電流レベルが異常です。	エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。

コード	RC7 コード	メッセージ	ﾚﾍﾞﾙ	説明	復帰処置
85404477		7 軸:U 相電流オフセット異常です。	5	電流センサのゼロ電流レベルが異常です。	エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
85404478		8 軸:U 相電流オフセット異常です。	5	電流センサのゼロ電流レベルが異常です。	エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
85404481		1 軸:V 相電流オフセット異常です。	5	電流センサのゼロ電流レベルが異常です。	エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
85404482		2 軸:V 相電流オフセット異常です。	5	電流センサのゼロ電流レベルが異常です。	エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
85404483		3 軸:V 相電流オフセット異常です。	5	電流センサのゼロ電流レベルが異常です。	エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
85404484		4 軸:V 相電流オフセット異常です。	5	電流センサのゼロ電流レベルが異常です。	エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
85404485		5 軸:V 相電流オフセット異常です。	5	電流センサのゼロ電流レベルが異常です。	エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
85404486		6 軸:V 相電流オフセット異常です。	5	電流センサのゼロ電流レベルが異常です。	エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
85404487		7 軸:V 相電流オフセット異常です。	5	電流センサのゼロ電流レベルが異常です。	エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
85404488		8 軸:V 相電流オフセット異常です。	5	電流センサのゼロ電流レベルが異常です。	エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
85404491		1 軸:ブレーキロック回路異常です。	5	ブレーキロック時にブレーキ回路の異常を検出しました。	エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
85404492		2 軸:ブレーキロック回路異常です。	5	ブレーキロック時にブレーキ回路の異常を検出しました。	エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
85404493		3 軸:ブレーキロック回路異常です。	5	ブレーキロック時にブレーキ回路の異常を検出しました。	エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
85404494		4 軸:ブレーキロック回路異常です。	5	ブレーキロック時にブレーキ回路の異常を検出しました。	エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
85404495		5 軸:ブレーキロック回路異常です。	5	ブレーキロック時にブレーキ回路の異常を検出しました。	エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
85404496		6 軸:ブレーキロック回路異常です。	5	ブレーキロック時にブレーキ回路の異常を検出しました。	エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
85404497		7 軸:ブレーキロック回路異常です。	5	ブレーキロック時にブレーキ回路の異常を検出しました。	エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
85404498		8 軸:ブレーキロック回路異常です。	5	ブレーキロック時にブレーキ回路の異常を検出しました。	エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。

コード	RC7 コード	メッセージ	ﾚﾍﾞﾙ	説明	復帰処置
854044A1		1 軸:ブレーキ解除回路異常です。	5	ブレーキ解除時にブレーキ回路の異常を検出しました。	エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
854044A2		2 軸:ブレーキ解除回路異常です。	5	ブレーキ解除時にブレーキ回路の異常を検出しました。	エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
854044A3		3 軸:ブレーキ解除回路異常です。	5	ブレーキ解除時にブレーキ回路の異常を検出しました。	エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
854044A4		4 軸:ブレーキ解除回路異常です。	5	ブレーキ解除時にブレーキ回路の異常を検出しました。	エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
854044A5		5 軸:ブレーキ解除回路異常です。	5	ブレーキ解除時にブレーキ回路の異常を検出しました。	エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
854044A6		6 軸:ブレーキ解除回路異常です。	5	ブレーキ解除時にブレーキ回路の異常を検出しました。	エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
854044A7		7 軸:ブレーキ解除回路異常です。	5	ブレーキ解除時にブレーキ回路の異常を検出しました。	エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
854044A8		8 軸:ブレーキ解除回路異常です。	5	ブレーキ解除時にブレーキ回路の異常を検出しました。	エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
844044B1		1 軸:電流偏差過大です。	4	電流指令と電流検出値の偏差が許容値を超えました。	速度・加減速度を下げてください。 それでも解決しない場合は、エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
844044B2		2 軸:電流偏差過大です。	4	電流指令と電流検出値の偏差が許容値を超えました。	速度・加減速度を下げてください。 それでも解決しない場合は、エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
844044B3		3 軸:電流偏差過大です。	4	電流指令と電流検出値の偏差が許容値を超えました。	速度・加減速度を下げてください。 それでも解決しない場合は、エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
844044B4		4 軸:電流偏差過大です。	4	電流指令と電流検出値の偏差が許容値を超えました。	速度・加減速度を下げてください。 それでも解決しない場合は、エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
844044B5		5 軸:電流偏差過大です。	4	電流指令と電流検出値の偏差が許容値を超えました。	速度・加減速度を下げてください。 それでも解決しない場合は、エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
844044B6		6 軸:電流偏差過大です。	4	電流指令と電流検出値の偏差が許容値を超えました。	速度・加減速度を下げてください。 それでも解決しない場合は、エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。

コード	RC7コード	メッセージ	ﾚﾍﾞﾙ	説明	復帰処置
844044B7		7 軸:電流偏差過大です。	4	電流指令と電流検出値の偏差が許容値を超えました。	速度・加減速度を下げてください。 それでも解決しない場合は、エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
844044B8		8 軸:電流偏差過大です。	4	電流指令と電流検出値の偏差が許容値を超えました。	速度・加減速度を下げてください。 それでも解決しない場合は、エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
844044C1		1 軸:電圧指令過大です。	4	駆動電圧指令が許容値を超えました。	速度・加減速度を下げてください。 それでも解決しない場合は、エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
844044C2		2 軸:電圧指令過大です。	4	駆動電圧指令が許容値を超えました。	速度・加減速度を下げてください。 それでも解決しない場合は、エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
844044C3		3 軸:電圧指令過大です。	4	駆動電圧指令が許容値を超えました。	速度・加減速度を下げてください。 それでも解決しない場合は、エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
844044C4		4 軸:電圧指令過大です。	4	駆動電圧指令が許容値を超えました。	速度・加減速度を下げてください。 それでも解決しない場合は、エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
844044C5		5 軸:電圧指令過大です。	4	駆動電圧指令が許容値を超えました。	速度・加減速度を下げてください。 それでも解決しない場合は、エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
844044C6		6 軸:電圧指令過大です。	4	駆動電圧指令が許容値を超えました。	速度・加減速度を下げてください。 それでも解決しない場合は、エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
844044C7		7 軸:電圧指令過大です。	4	駆動電圧指令が許容値を超えました。	速度・加減速度を下げてください。 それでも解決しない場合は、エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
844044C8		8 軸:電圧指令過大です。	4	駆動電圧指令が許容値を超えました。	速度・加減速度を下げてください。 それでも解決しない場合は、エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
85400501	6181	サーボ演算時間超過です。	5	サーボ処理の演算時間が規定値を超えています。	エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
84400502		指令値バッファオーバフローです。	4	指令値転送の内部バッファがオーバフローしました。	エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。

コード	RC7 コード	メッセージ	ﾚﾍﾞﾙ	説明	復帰処置
84400503	671A	指令値バッファアンダフローです。	4	指令値送信の内部バッファがアンダフローしました。	自由曲線補間(Move S) をご使用の場合は、動作前に Delay を挿入するか補間点数の見直しをして下さい。 それでも解決しない場合は、エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
82400504		サーボログバッファオーバフローです。	2	サーボログの内部バッファがオーバフローしました。	エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
82400505		DETECT バッファオーバフローです。	2	DETECT 機能の内部バッファがオーバフローしました。	エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
80400506		ブレーキ解除する際に、回生が解除されませんでした。	0	ブレーキ解除する際に、回生が解除されませんでした。 ブレーキは解除されていますが、回生が入っているため、手動で動かす際に重く感じます。	FPGA (Main) を更新してください。
85400507		初期化に失敗しました。 ロボットコントローラを再立上げしてください。	5	初期化に失敗しました。 ロボットコントローラを再立上げしてください。	ロボットコントローラを再立上げしてください。 それでも発生する場合は弊社までご連絡ください。
84404511		1 軸:位置偏差過大です。	4	位置偏差許容値を超える位置偏差を検出しました。	ロボットコントローラとロボット本体間のケーブルが正しく接続されているか確認してください。 また、位置偏差許容値変更時や、電流制限使用時には、これらの機能を無効にしてください。
84404512		2 軸:位置偏差過大です。	4	位置偏差許容値を超える位置偏差を検出しました。	ロボットコントローラとロボット本体間のケーブルが正しく接続されているか確認してください。 また、位置偏差許容値変更時や、電流制限使用時には、これらの機能を無効にしてください。
84404513		3 軸:位置偏差過大です。	4	位置偏差許容値を超える位置偏差を検出しました。	ロボットコントローラとロボット本体間のケーブルが正しく接続されているか確認してください。 また、位置偏差許容値変更時や、電流制限使用時には、これらの機能を無効にしてください。
84404514		4 軸:位置偏差過大です。	4	位置偏差許容値を超える位置偏差を検出しました。	ロボットコントローラとロボット本体間のケーブルが正しく接続されているか確認してください。 また、位置偏差許容値変更時や、電流制限使用時には、これらの機能を無効にしてください。
84404515		5 軸:位置偏差過大です。	4	位置偏差許容値を超える位置偏差を検出しました。	ロボットコントローラとロボット本体間のケーブルが正しく接続されているか確認してください。 また、位置偏差許容値変更時や、電流制限使用時には、これらの機能を無効にしてください。

コード	RC7コード	メッセージ	ﾚﾍﾞﾙ	説明	復帰処置
84404516		6 軸:位置偏差過大です。	4	位置偏差許容値を超える位置偏差を検出しました。	ロボットコントローラとロボット本体間のケーブルが正しく接続されているか確認してください。 また、位置偏差許容値変更時や、電流制限使用時には、これらの機能を無効にしてください。
84404517		7 軸:位置偏差過大です。	4	位置偏差許容値を超える位置偏差を検出しました。	ロボットコントローラとロボット本体間のケーブルが正しく接続されているか確認してください。 また、位置偏差許容値変更時や、電流制限使用時には、これらの機能を無効にしてください。
84404518		8 軸:位置偏差過大です。	4	位置偏差許容値を超える位置偏差を検出しました。	ロボットコントローラとロボット本体間のケーブルが正しく接続されているか確認してください。 また、位置偏差許容値変更時や、電流制限使用時には、これらの機能を無効にしてください。
84404521		1 軸:停止中の位置偏差過大です。	4	停止中に位置偏差許容値を超える位置偏差を検出しました。	ロボットコントローラとロボット本体間のケーブルが正しく接続されているか確認してください。 また、位置偏差許容値変更時や、電流制限使用時には、これらの機能を無効にしてください。
84404522		2 軸:停止中の位置偏差過大です。	4	停止中に位置偏差許容値を超える位置偏差を検出しました。	ロボットコントローラとロボット本体間のケーブルが正しく接続されているか確認してください。 また、位置偏差許容値変更時や、電流制限使用時には、これらの機能を無効にしてください。
84404523		3 軸:停止中の位置偏差過大です。	4	停止中に位置偏差許容値を超える位置偏差を検出しました。	ロボットコントローラとロボット本体間のケーブルが正しく接続されているか確認してください。 また、位置偏差許容値変更時や、電流制限使用時には、これらの機能を無効にしてください。
84404524		4 軸:停止中の位置偏差過大です。	4	停止中に位置偏差許容値を超える位置偏差を検出しました。	ロボットコントローラとロボット本体間のケーブルが正しく接続されているか確認してください。 また、位置偏差許容値変更時や、電流制限使用時には、これらの機能を無効にしてください。
84404525		5 軸:停止中の位置偏差過大です。	4	停止中に位置偏差許容値を超える位置偏差を検出しました。	ロボットコントローラとロボット本体間のケーブルが正しく接続されているか確認してください。 また、位置偏差許容値変更時や、電流制限使用時には、これらの機能を無効にしてください。
84404526		6 軸:停止中の位置偏差過大です。	4	停止中に位置偏差許容値を超える位置偏差を検出しました。	ロボットコントローラとロボット本体間のケーブルが正しく接続されているか確認してください。 また、位置偏差許容値変更時や、電流制限使用時には、これらの機能を無効にしてください。

コード	RC7コード	メッセージ	ﾚﾍﾞﾙ	説明	復帰処置
84404527		7 軸:停止中の位置偏差過大です。	4	停止中に位置偏差許容値を超える位置偏差を検出しました。	ロボットコントローラとロボット本体間のケーブルが正しく接続されているか確認してください。 また、位置偏差許容値変更時や、電流制限使用時には、これらの機能を無効にしてください。
84404528		8 軸:停止中の位置偏差過大です。	4	停止中に位置偏差許容値を超える位置偏差を検出しました。	ロボットコントローラとロボット本体間のケーブルが正しく接続されているか確認してください。 また、位置偏差許容値変更時や、電流制限使用時には、これらの機能を無効にしてください。
84404531		1 軸:速度指令過大です。	4	速度限界値を超える速度指令を検出しました。	速度を下げてください。
84404532		2 軸:速度指令過大です。	4	速度限界値を超える速度指令を検出しました。	速度を下げてください。
84404533		3 軸:速度指令過大です。	4	速度限界値を超える速度指令を検出しました。	速度を下げてください。
84404534		4 軸:速度指令過大です。	4	速度限界値を超える速度指令を検出しました。	速度を下げてください。
84404535		5 軸:速度指令過大です。	4	速度限界値を超える速度指令を検出しました。	速度を下げてください。
84404536		6 軸:速度指令過大です。	4	速度限界値を超える速度指令を検出しました。	速度を下げてください。
84404537		7 軸:速度指令過大です。	4	速度限界値を超える速度指令を検出しました。	速度を下げてください。
84404538		8 軸:速度指令過大です。	4	速度限界値を超える速度指令を検出しました。	速度を下げてください。
84404541		1 軸:加速度指令過大です。	4	加速度限界値を超える加速度指令を検出しました。	加減速度を下げてください。
84404542		2 軸:加速度指令過大です。	4	加速度限界値を超える加速度指令を検出しました。	加減速度を下げてください。
84404543		3 軸:加速度指令過大です。	4	加速度限界値を超える加速度指令を検出しました。	加減速度を下げてください。
84404544		4 軸:加速度指令過大です。	4	加速度限界値を超える加速度指令を検出しました。	加減速度を下げてください。
84404545		5 軸:加速度指令過大です。	4	加速度限界値を超える加速度指令を検出しました。	加減速度を下げてください。
84404546		6 軸:加速度指令過大です。	4	加速度限界値を超える加速度指令を検出しました。	加減速度を下げてください。
84404547		7 軸:加速度指令過大です。	4	加速度限界値を超える加速度指令を検出しました。	加減速度を下げてください。
84404548		8 軸:加速度指令過大です。	4	加速度限界値を超える加速度指令を検出しました。	加減速度を下げてください。
84404551		1 軸:速度過大です。	4	速度限界値を超える速度をエンコーダで検出しました。	速度を下げてください。
84404552		2 軸:速度過大です。	4	速度限界値を超える速度をエンコーダで検出しました。	速度を下げてください。
84404553		3 軸:速度過大です。	4	速度限界値を超える速度をエンコーダで検出しました。	速度を下げてください。
84404554		4 軸:速度過大です。	4	速度限界値を超える速度をエンコーダで検出しました。	速度を下げてください。
84404555		5 軸:速度過大です。	4	速度限界値を超える速度をエンコーダで検出しました。	速度を下げてください。

コード	RC7 コード	メッセージ	ﾚﾍﾞﾙ	説明	復帰処置
84404556		6 軸:速度過大です。	4	速度限界値を超える速度をエンコーダで検出しました。	速度を下げてください。
84404557		7 軸:速度過大です。	4	速度限界値を超える速度をエンコーダで検出しました。	速度を下げてください。
84404558		8 軸:速度過大です。	4	速度限界値を超える速度をエンコーダで検出しました。	速度を下げてください。
84404561		1 軸:加速度過大です。	4	加速度限界値を超える加速度をエンコーダで検出しました。	加減速度を下げてください。
84404562		2 軸:加速度過大です。	4	加速度限界値を超える加速度をエンコーダで検出しました。	加減速度を下げてください。
84404563		3 軸:加速度過大です。	4	加速度限界値を超える加速度をエンコーダで検出しました。	加減速度を下げてください。
84404564		4 軸:加速度過大です。	4	加速度限界値を超える加速度をエンコーダで検出しました。	加減速度を下げてください。
84404565		5 軸:加速度過大です。	4	加速度限界値を超える加速度をエンコーダで検出しました。	加減速度を下げてください。
84404566		6 軸:加速度過大です。	4	加速度限界値を超える加速度をエンコーダで検出しました。	加減速度を下げてください。
84404567		7 軸:加速度過大です。	4	加速度限界値を超える加速度をエンコーダで検出しました。	加減速度を下げてください。
84404568		8 軸:加速度過大です。	4	加速度限界値を超える加速度をエンコーダで検出しました。	加減速度を下げてください。
84404571		1 軸:過電流です。	4	電流限界値を超えるモータ電流を検出しました。	速度・加減速度を下げてください。
84404572		2 軸:過電流です。	4	電流限界値を超えるモータ電流を検出しました。	速度・加減速度を下げてください。
84404573		3 軸:過電流です。	4	電流限界値を超えるモータ電流を検出しました。	速度・加減速度を下げてください。
84404574		4 軸:過電流です。	4	電流限界値を超えるモータ電流を検出しました。	速度・加減速度を下げてください。
84404575		5 軸:過電流です。	4	電流限界値を超えるモータ電流を検出しました。	速度・加減速度を下げてください。
84404576		6 軸:過電流です。	4	電流限界値を超えるモータ電流を検出しました。	速度・加減速度を下げてください。
84404577		7 軸:過電流です。	4	電流限界値を超えるモータ電流を検出しました。	速度・加減速度を下げてください。
84404578		8 軸:過電流です。	4	電流限界値を超えるモータ電流を検出しました。	速度・加減速度を下げてください。
82404581		1 軸:ブレーキ OFF 中にアーム落下を検出しました。	2	ブレーキ OFF 中にアームの落下を検出しました。	ブレーキ OFF 中に、アームが落下しないようにしてください。
82404582		2 軸:ブレーキ OFF 中にアーム落下を検出しました。	2	ブレーキ OFF 中にアームの落下を検出しました。	ブレーキ OFF 中に、アームが落下しないようにしてください。

コード	RC7 コード	メッセージ	ﾚﾍﾞﾙ	説明	復帰処置
82404583		3 軸:ブレーキ OFF 中にアーム落下を検出しました。	2	ブレーキ OFF 中にアームの落下を検出しました。	ブレーキ OFF 中に、アームが落下しないようにしてください。
82404584		4 軸:ブレーキ OFF 中にアーム落下を検出しました。	2	ブレーキ OFF 中にアームの落下を検出しました。	ブレーキ OFF 中に、アームが落下しないようにしてください。
82404585		5 軸:ブレーキ OFF 中にアーム落下を検出しました。	2	ブレーキ OFF 中にアームの落下を検出しました。	ブレーキ OFF 中に、アームが落下しないようにしてください。
82404586		6 軸:ブレーキ OFF 中にアーム落下を検出しました。	2	ブレーキ OFF 中にアームの落下を検出しました。	ブレーキ OFF 中に、アームが落下しないようにしてください。
82404587		7 軸:ブレーキ OFF 中にアーム落下を検出しました。	2	ブレーキ OFF 中にアームの落下を検出しました。	ブレーキ OFF 中に、アームが落下しないようにしてください。
82404588		8 軸:ブレーキ OFF 中にアーム落下を検出しました。	2	ブレーキ OFF 中にアームの落下を検出しました。	ブレーキ OFF 中に、アームが落下しないようにしてください。
84400600	64FF	意図しないエンコーダエラーです。	4	エンコーダで意図しないエラーが発生しました。	エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
83400601		エンコーダ未初期化です。	3	エンコーダの初期化処理が完了するまでは実行できない操作を実行しようとしました。	エンコーダの初期化処理が完了してから操作してください。
83400602		エンコーダ初期化中です。	3	エンコーダの初期化中は実行できない操作を実行しようとしました。	エンコーダの初期化処理が完了してから操作してください。
83400603		エンコーダエラー発生中です。	3	エンコーダのエラー発生中は実行できない操作を実行しようとしました。	エラークリアしてから操作してください。
83400604		エンコーダリセット中です。	3	エンコーダのリセット処理中には実行できない操作を実行しようとしました	エンコーダのリセット処理が完了してから操作してください。
83400605		エンコーダアクセス中です。	3	エンコーダのアクセス中には実行できない操作を実行しようとしました	エンコーダへのアクセスが完了してから操作してください。
83400606		エンコーダ処理がタイムアウトしました。	3	エンコーダへの操作がタイムアウトしました。	エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
83400607		不正なエンコーダ ID です。	3	間違ったエンコーダ ID が指定されました。	指定したエンコーダ ID を確認してください。
83400608		エンコーダが対応していません。	3	このロボットに接続されているエンコーダでは、対応していない機能を実行しようとしました。	このロボットでは未対応のため、指定された操作は行うことができません。
84400609	64FD	エンコーダ保存領域へのアクセスに失敗しました。	4	エンコーダ保存領域へのアクセスに失敗しました。	エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
8440060A	64FD	不正なアドレスへのエンコーダ保存領域アクセスです。	4	エンコーダ保存領域の間違ったアドレスへアクセスしようとしました。	エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
8440060B	64FD	書き込み保護領域へのエンコーダ保存領域アクセスです。	4	エンコーダ保存領域の書き込み保護領域へアクセスしようとしました。	エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。

コード	RC7 コード	メッセージ	ﾚﾍﾞﾙ	説明	復帰処置
8540060C		エンコーダフォーマットの指定に失敗しました。	5	エンコーダの通信フォーマット設定に失敗しました。	エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
8540060D		このコントローラでは対応していないエンコーダです。	5	このコントローラに対応していないエンコーダが接続されています。	エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
8540060E		エンコーダモードの切り替えに失敗しました。	5	エンコーダの通信モード設定に失敗しました。	エンコーダの接続を確認し、ロボットコントローラを再立ち上げしてください。 それでも発生する場合は、エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
85400610		エンコーダアクセスに失敗しました。	5	デュアルアーム制御のスレーブロボットエンコーダに対応していないため、スレーブロボットのエンコーダアクセスに失敗しました。	FPGA (Main) を更新してください。
85400611		スレーブロボット設定に失敗しました。	5	デュアルアーム制御のスレーブロボット設定に失敗しました。	FPGA (Mecha) を更新してください。
83400681		エンコーダハブデータ未受信です。	3	エンコーダハブからのデータが受信できませんでした。	エンコーダハブの接続を確認してください。
83400682		エンコーダハブフレーミングエラーです。	3	エンコーダハブとの通信に失敗しました。	エンコーダハブの接続を確認してください。
83400683		エンコーダハブ CRC エラーです。	3	エンコーダハブとの通信に失敗しました。	エンコーダハブの接続を確認してください。
83400684		エンコーダハブ送信タイムアウトです。	3	エンコーダハブへのデータ送信ができませんでした。	エンコーダハブの接続を確認してください。
83400685		エンコーダハブ受信アドレス異常です。	3	エンコーダハブとの通信に失敗しました。	エンコーダハブの接続を確認してください。
83400686		エンコーダハブが接続されていません。	3	エンコーダハブが接続されていないため、エンコーダハブとの通信に失敗しました。	エンコーダハブの接続を確認してください。
83400691		エンコーダルートケーブル通信異常です。(1)	3	ロボットコントローラとエンコーダハブ間の通信ケーブルに異常が発生しました。	エンコーダルートケーブルの接続を確認し、ロボットコントローラを再立ち上げしてください。 それでも発生する場合は、エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
83400692		エンコーダルートケーブル通信異常です。(2)	3	ロボットコントローラとエンコーダハブ間の通信ケーブルに異常が発生しました。	エンコーダルートケーブルの接続を確認し、ロボットコントローラを再立ち上げしてください。 それでも発生する場合は、エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
83400693		エンコーダルートケーブル通信異常です。(3)	3	ロボットコントローラとエンコーダハブ間の通信ケーブルに異常が発生しました。	エンコーダルートケーブルの接続を確認し、ロボットコントローラを再立ち上げしてください。 それでも発生する場合は、エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。

コード	RC7コード	メッセージ	ﾚﾍﾞﾙ	説明	復帰処置
83400694		エンコーダルートケーブル通信異常です。(4)	3	ロボットコントローラとエンコーダハブ間の通信ケーブルに異常が発生しました。	エンコーダルートケーブルの接続を確認し、ロボットコントローラを再立ち上げしてください。 それでも発生する場合は、エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
83400695		エンコーダルートケーブル通信異常です。(5)	3	ロボットコントローラとエンコーダハブ間の通信ケーブルに異常が発生しました。	エンコーダルートケーブルの接続を確認し、ロボットコントローラを再立ち上げしてください。 それでも発生する場合は、エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
83400696		エンコーダルートケーブル通信異常です。(6)	3	ロボットコントローラとエンコーダハブ間の通信ケーブルに異常が発生しました。	エンコーダルートケーブルの接続を確認し、ロボットコントローラを再立ち上げしてください。 それでも発生する場合は、エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
854006B0		バックアップアラームです。	5	バックアックアラームです。	エンコーダバッテリを交換した後、エンコーダリセットとCALSET を行ってください。 それでも発生する場合は、エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
854006B1		エンコーダエラーです。	5	エンコーダエラーです。	エンコーダリセットと CALSET を行ってください。 それでも発生する場合は、エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
844006C0		ビットスタッフ異常です。	4	ビットスタッフ異常です。	エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
844006C1		ビットモニタ異常です。	4	ビットモニタ異常です。	エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
844006C2		受信異常です。	4	受信異常です。	エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
844006C3		送信異常です。	4	送信異常です。	エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
84404601		1 軸:意図しないエンコーダエラーです。	4	エンコーダで意図しないエラーが発生しました。	エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
84404602		2 軸:意図しないエンコーダエラーです。	4	エンコーダで意図しないエラーが発生しました。	エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
84404603		3 軸:意図しないエンコーダエラーです。	4	エンコーダで意図しないエラーが発生しました。	エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
84404604		4 軸:意図しないエンコーダエラーです。	4	エンコーダで意図しないエラーが発生しました。	エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。

コード	RC7 コード	メッセージ	ﾚﾍﾞﾙ	説明	復帰処置
84404605		5 軸:意図しないエンコーダエラーです。	4	エンコーダで意図しないエラーが発生しました。	エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
84404606		6 軸:意図しないエンコーダエラーです。	4	エンコーダで意図しないエラーが発生しました。	エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
84404607		7 軸:意図しないエンコーダエラーです。	4	エンコーダで意図しないエラーが発生しました。	エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
84404608		8 軸:意図しないエンコーダエラーです。	4	エンコーダで意図しないエラーが発生しました。	エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
83404611		ID1:無効なエンコーダ ID です。	3	無効なエンコーダ ID が指定されました。	指定したエンコーダ ID を確認してください。
83404612		ID2:無効なエンコーダ ID です。	3	無効なエンコーダ ID が指定されました。	指定したエンコーダ ID を確認してください。
83404613		ID3:無効なエンコーダ ID です。	3	無効なエンコーダ ID が指定されました。	指定したエンコーダ ID を確認してください。
83404614		ID4:無効なエンコーダ ID です。	3	無効なエンコーダ ID が指定されました。	指定したエンコーダ ID を確認してください。
83404615		ID5:無効なエンコーダ ID です。	3	無効なエンコーダ ID が指定されました。	指定したエンコーダ ID を確認してください。
83404616		ID6:無効なエンコーダ ID です。	3	無効なエンコーダ ID が指定されました。	指定したエンコーダ ID を確認してください。
83404617		ID7:無効なエンコーダ ID です。	3	無効なエンコーダ ID が指定されました。	指定したエンコーダ ID を確認してください。
83404618		ID8:無効なエンコーダ ID です。	3	無効なエンコーダ ID が指定されました。	指定したエンコーダ ID を確認してください。
84404621		1 軸:エンコーダ通信異常です。	4	エンコーダとの通信に失敗しました。	エンコーダの接続を確認してください。
84404622		2 軸:エンコーダ通信異常です。	4	エンコーダとの通信に失敗しました。	エンコーダの接続を確認してください。
84404623		3 軸:エンコーダ通信異常です。	4	エンコーダとの通信に失敗しました。	エンコーダの接続を確認してください。
84404624		4 軸:エンコーダ通信異常です。	4	エンコーダとの通信に失敗しました。	エンコーダの接続を確認してください。
84404625		5 軸:エンコーダ通信異常です。	4	エンコーダとの通信に失敗しました。	エンコーダの接続を確認してください。
84404626		6 軸:エンコーダ通信異常です。	4	エンコーダとの通信に失敗しました。	エンコーダの接続を確認してください。
84404627		7 軸:エンコーダ通信異常です。	4	エンコーダとの通信に失敗しました。	エンコーダの接続を確認してください。
84404628		8 軸:エンコーダ通信異常です。	4	エンコーダとの通信に失敗しました。	エンコーダの接続を確認してください。
82404631		1 軸:エンコーダバッテリ電圧低下です。	2	エンコーダバッテリの電圧が低くなっています。	エンコーダバッテリを交換してください。
82404632		2 軸:エンコーダバッテリ電圧低下です。	2	エンコーダバッテリの電圧が低くなっています。	エンコーダバッテリを交換してください。
82404633		3 軸:エンコーダバッテリ電圧低下です。	2	エンコーダバッテリの電圧が低くなっています。	エンコーダバッテリを交換してください。
82404634		4 軸:エンコーダバッテリ電圧低下です。	2	エンコーダバッテリの電圧が低くなっています。	エンコーダバッテリを交換してください。
82404635		5 軸:エンコーダバッテリ電圧低下です。	2	エンコーダバッテリの電圧が低くなっています。	エンコーダバッテリを交換してください。

コード	RC7コード	メッセージ	ﾚﾍﾞﾙ	説明	復帰処置
82404636		6 軸:エンコーダバッテリ電圧低下です。	2	エンコーダバッテリの電圧が低くなっています。	エンコーダバッテリを交換してください。
82404637		7 軸:エンコーダバッテリ電圧低下です。	2	エンコーダバッテリの電圧が低くなっています。	エンコーダバッテリを交換してください。
82404638		8 軸:エンコーダバッテリ電圧低下です。	2	エンコーダバッテリの電圧が低くなっています。	エンコーダバッテリを交換してください。
85404641		1 軸:エンコーダカウントエラー1 です。	5	エンコーダでカウントエラーを検出しました。	エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
85404642		2 軸:エンコーダカウントエラー1 です。	5	エンコーダでカウントエラーを検出しました。	エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
85404643		3 軸:エンコーダカウントエラー1 です。	5	エンコーダでカウントエラーを検出しました。	エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
85404644		4 軸:エンコーダカウントエラー1 です。	5	エンコーダでカウントエラーを検出しました。	エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
85404645		5 軸:エンコーダカウントエラー1 です。	5	エンコーダでカウントエラーを検出しました。	エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
85404646		6 軸:エンコーダカウントエラー1 です。	5	エンコーダでカウントエラーを検出しました。	エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
85404647		7 軸:エンコーダカウントエラー1 です。	5	エンコーダでカウントエラーを検出しました。	エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
85404648		8 軸:エンコーダカウントエラー1 です。	5	エンコーダでカウントエラーを検出しました。	エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
85404651		1 軸:エンコーダカウントエラー2 です。	5	エンコーダでカウントエラーを検出しました。	エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
85404652		2 軸:エンコーダカウントエラー2 です。	5	エンコーダでカウントエラーを検出しました。	エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
85404653		3 軸:エンコーダカウントエラー2 です。	5	エンコーダでカウントエラーを検出しました。	エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
85404654		4 軸:エンコーダカウントエラー2 です。	5	エンコーダでカウントエラーを検出しました。	エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
85404655		5 軸:エンコーダカウントエラー2 です。	5	エンコーダでカウントエラーを検出しました。	エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
85404656		6 軸:エンコーダカウントエラー2 です。	5	エンコーダでカウントエラーを検出しました。	エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
85404657		7 軸:エンコーダカウントエラー2 です。	5	エンコーダでカウントエラーを検出しました。	エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。

コード	RC7 コード	メッセージ	ﾚﾍﾞﾙ	説明	復帰処置
85404658		8 軸:エンコーダカウントエラー2 です。	5	エンコーダでカウントエラーを検出しました。	エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
85404661		1 軸:エンコーダカウントエラー3 です。	5	エンコーダでカウントエラーを検出しました。	エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
85404662		2 軸:エンコーダカウントエラー3 です。	5	エンコーダでカウントエラーを検出しました。	エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
85404663		3 軸:エンコーダカウントエラー3 です。	5	エンコーダでカウントエラーを検出しました。	エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
85404664		4 軸:エンコーダカウントエラー3 です。	5	エンコーダでカウントエラーを検出しました。	エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
85404665		5 軸:エンコーダカウントエラー3 です。	5	エンコーダでカウントエラーを検出しました。	エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
85404666		6 軸:エンコーダカウントエラー3 です。	5	エンコーダでカウントエラーを検出しました。	エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
85404667		7 軸:エンコーダカウントエラー3 です。	5	エンコーダでカウントエラーを検出しました。	エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
85404668		8 軸:エンコーダカウントエラー3 です。	5	エンコーダでカウントエラーを検出しました。	エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。

コード	RC7 コード	メッセージ	レベル	説明	復帰処置
85404671		1 軸:エンコーダシステムダウンです。	5	原因として、以下のいずれかが考えられます。 1. 付加軸または MC8 のセットアップ中において、軸の設定を"有効"に設定後、エンコーダリセットしていない。 2. エンコーダがシステムダウンしたため、内部で保持していた多回転データが消失した。	[説明 1 に対する復帰処置] ティーチングペンダントの「LOCK」を押してから「Cancel」を押してエラーをクリアしてください。その後、エンコーダ ID をまだ設定していない場合はエンコーダ ID 設定を実施してください（取扱説明書の ID : 4910 参照)。最後にエンコーダリセットを実施してください(取扱説明書の ID : 5085 参照)。 [説明 2 に対する復帰処置] エラーメッセージウィンドウのオリジナルナンバ（取扱説明書の ID : 5122 参照)によって復帰方法が変わります。 (a) オリジナルナンバが、8540467*(*は1から 8 までの数字)または 854006B0 の場合は、エンコーダバッテリを新しいものに交換し、エンコーダリセットと CALSET を行ってください。 (b) オリジナルナンバが、854006B1 の場合は、エンコーダが故障しています。エラー番号、オリジナルナンバおよび、エラーメッセージを弊社サポートまでご連絡ください。

コード	RC7 コード	メッセージ	レベル	説明	復帰処置
85404672		2 軸:エンコーダシステムダウンです。	5	原因として、以下のいずれかが考えられます。 1. 付加軸または MC8 のセットアップ中において、軸の設定を"有効"に設定後、エンコーダリセットしていない。 2. エンコーダがシステムダウンしたため、内部で保持していた多回転データが消失した。	[説明 1 に対する復帰処置] ティーチングペンダントの「LOCK」を押してから「Cancel」を押してエラーをクリアしてください。その後、エンコーダ ID をまだ設定していない場合はエンコーダ ID 設定を実施してください（取扱説明書の ID : 4910 参照)。最後にエンコーダリセットを実施してください(取扱説明書の ID : 5085 参照)。 [説明 2 に対する復帰処置] エラーメッセージウィンドウのオリジナルナンバ（取扱説明書の ID : 5122 参照)によって復帰方法が変わります。 (a) オリジナルナンバが、8540467*(*は1から 8 までの数字)または 854006B0 の場合は、エンコーダバッテリを新しいものに交換し、エンコーダリセットと CALSET を行ってください。 (b) オリジナルナンバが、854006B1 の場合は、エンコーダが故障しています。エラー番号、オリジナルナンバおよび、エラーメッセージを弊社サポートまでご連絡ください。

コード	RC7 コード	メッセージ	ﾚﾍﾞﾙ	説明	復帰処置
85404673		3 軸:エンコーダシステムダウンです。	5	原因として、以下のいずれかが考えられます。 1. 付加軸または MC8 のセットアップ中において、軸の設定を"有効"に設定後、エンコーダリセットしていない。 2. エンコーダがシステムダウンしたため、内部で保持していた多回転データが消失した。	[説明 1 に対する復帰処置] ティーチングペンダントの「LOCK」を押してから「Cancel」を押してエラーをクリアしてください。その後、エンコーダ ID をまだ設定していない場合はエンコーダ ID 設定を実施してください（取扱説明書の ID : 4910 参照)。最後にエンコーダリセットを実施してください(取扱説明書の ID : 5085 参照)。 [説明 2 に対する復帰処置] エラーメッセージウィンドウのオリジナルナンバ（取扱説明書の ID : 5122 参照)によって復帰方法が変わります。 (a) オリジナルナンバが、8540467*(*は1から 8 までの数字)または 854006B0 の場合は、エンコーダバッテリを新しいものに交換し、エンコーダリセットと CALSET を行ってください。 (b) オリジナルナンバが、854006B1 の場合は、エンコーダが故障しています。エラー番号、オリジナルナンバおよび、エラーメッセージを弊社サポートまでご連絡ください。

コード	RC7 コード	メッセージ	ﾚﾍﾞﾙ	説明	復帰処置
85404674		4 軸:エンコーダシステムダウンです。	5	原因として、以下のいずれかが考えられます。 1. 付加軸または MC8 のセットアップ中において、軸の設定を"有効"に設定後、エンコーダリセットしていない。 2. エンコーダがシステムダウンしたため、内部で保持していた多回転データが消失した。	[説明 1 に対する復帰処置] ティーチングペンダントの「LOCK」を押してから「Cancel」を押してエラーをクリアしてください。その後、エンコーダ ID をまだ設定していない場合はエンコーダ ID 設定を実施してください（取扱説明書の ID : 4910 参照)。最後にエンコーダリセットを実施してください(取扱説明書の ID : 5085 参照)。 [説明 2 に対する復帰処置] エラーメッセージウィンドウのオリジナルナンバ（取扱説明書の ID : 5122 参照)によって復帰方法が変わります。 (a) オリジナルナンバが、8540467*(*は1から 8 までの数字)または 854006B0 の場合は、エンコーダバッテリを新しいものに交換し、エンコーダリセットと CALSET を行ってください。 (b) オリジナルナンバが、854006B1 の場合は、エンコーダが故障しています。エラー番号、オリジナルナンバおよび、エラーメッセージを弊社サポートまでご連絡ください。

コード	RC7 コード	メッセージ	ﾚﾍﾞﾙ	説明	復帰処置
85404675		5 軸:エンコーダシステムダウンです。	5	原因として、以下のいずれかが考えられます。 1. 付加軸または MC8 のセットアップ中において、軸の設定を"有効"に設定後、エンコーダリセットしていない。 2. エンコーダがシステムダウンしたため、内部で保持していた多回転データが消失した。	[説明 1 に対する復帰処置] ティーチングペンダントの「LOCK」を押してから「Cancel」を押してエラーをクリアしてください。その後、エンコーダ ID をまだ設定していない場合はエンコーダ ID 設定を実施してください（取扱説明書の ID : 4910 参照)。最後にエンコーダリセットを実施してください(取扱説明書の ID : 5085 参照)。 [説明 2 に対する復帰処置] エラーメッセージウィンドウのオリジナルナンバ（取扱説明書の ID : 5122 参照)によって復帰方法が変わります。 (a) オリジナルナンバが、8540467*(*は1から 8 までの数字)または 854006B0 の場合は、エンコーダバッテリを新しいものに交換し、エンコーダリセットと CALSET を行ってください。 (b) オリジナルナンバが、854006B1 の場合は、エンコーダが故障しています。エラー番号、オリジナルナンバおよび、エラーメッセージを弊社サポートまでご連絡ください。

コード	RC7 コード	メッセージ	レベル	説明	復帰処置
85404676		6 軸:エンコーダシステムダウンです。	5	原因として、以下のいずれかが考えられます。 1. 付加軸または MC8 のセットアップ中において、軸の設定を"有効"に設定後、エンコーダリセットしていない。 2. エンコーダがシステムダウンしたため、内部で保持していた多回転データが消失した。	[説明 1 に対する復帰処置] ティーチングペンダントの「LOCK」を押してから「Cancel」を押してエラーをクリアしてください。その後、エンコーダ ID をまだ設定していない場合はエンコーダ ID 設定を実施してください（取扱説明書の ID : 4910 参照)。最後にエンコーダリセットを実施してください(取扱説明書の ID : 5085 参照)。 [説明 2 に対する復帰処置] エラーメッセージウィンドウのオリジナルナンバ（取扱説明書の ID : 5122 参照)によって復帰方法が変わります。 (a) オリジナルナンバが、8540467*(*は1から 8 までの数字)または 854006B0 の場合は、エンコーダバッテリを新しいものに交換し、エンコーダリセットと CALSET を行ってください。 (b) オリジナルナンバが、854006B1 の場合は、エンコーダが故障しています。エラー番号、オリジナルナンバおよび、エラーメッセージを弊社サポートまでご連絡ください。

コード	RC7 コード	メッセージ	レベル	説明	復帰処置
85404677		7 軸:エンコーダシステムダウンです。	5	原因として、以下のいずれかが考えられます。 1. 付加軸または MC8 のセットアップ中において、軸の設定を"有効"に設定後、エンコーダリセットしていない。 2. エンコーダがシステムダウンしたため、内部で保持していた多回転データが消失した。	[説明 1 に対する復帰処置] ティーチングペンダントの「LOCK」を押してから「Cancel」を押してエラーをクリアしてください。その後、エンコーダ ID をまだ設定していない場合はエンコーダ ID 設定を実施してください（取扱説明書の ID : 4910 参照)。最後にエンコーダリセットを実施してください(取扱説明書の ID : 5085 参照)。 [説明 2 に対する復帰処置] エラーメッセージウィンドウのオリジナルナンバ（取扱説明書の ID : 5122 参照)によって復帰方法が変わります。 (a) オリジナルナンバが、8540467*(*は1から 8 までの数字)または 854006B0 の場合は、エンコーダバッテリを新しいものに交換し、エンコーダリセットと CALSET を行ってください。 (b) オリジナルナンバが、854006B1 の場合は、エンコーダが故障しています。エラー番号、オリジナルナンバおよび、エラーメッセージを弊社サポートまでご連絡ください。

コード	RC7 コード	メッセージ	ﾚﾍﾞﾙ	説明	復帰処置
85404678		8 軸:エンコーダシステムダウンです。	5	原因として、以下のいずれかが考えられます。 1. 付加軸または MC8 のセットアップ中において、軸の設定を"有効"に設定後、エンコーダリセットしていない。 2. エンコーダがシステムダウンしたため、内部で保持していた多回転データが消失した。	[説明 1 に対する復帰処置] ティーチングペンダントの「LOCK」を押してから「Cancel」を押してエラーをクリアしてください。その後、エンコーダ ID をまだ設定していない場合はエンコーダ ID 設定を実施してください（取扱説明書の ID : 4910 参照)。最後にエンコーダリセットを実施してください(取扱説明書の ID : 5085 参照)。 [説明 2 に対する復帰処置] エラーメッセージウィンドウのオリジナルナンバ（取扱説明書の ID : 5122 参照)によって復帰方法が変わります。 (a) オリジナルナンバが、8540467*(*は1から 8 までの数字)または 854006B0 の場合は、エンコーダバッテリを新しいものに交換し、エンコーダリセットと CALSET を行ってください。 (b) オリジナルナンバが、854006B1 の場合は、エンコーダが故障しています。エラー番号、オリジナルナンバおよび、エラーメッセージを弊社サポートまでご連絡ください。
85404681		1 軸:エンコーダオーバスピードです。	5	エンコーダでオーバスピードエラーを検出しました。	エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
85404682		2 軸:エンコーダオーバスピードです。	5	エンコーダでオーバスピードエラーを検出しました。	エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
85404683		3 軸:エンコーダオーバスピードです。	5	エンコーダでオーバスピードエラーを検出しました。	エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
85404684		4 軸:エンコーダオーバスピードです。	5	エンコーダでオーバスピードエラーを検出しました。	エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
85404685		5 軸:エンコーダオーバスピードです。	5	エンコーダでオーバスピードエラーを検出しました。	エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
85404686		6 軸:エンコーダオーバスピードです。	5	エンコーダでオーバスピードエラーを検出しました。	エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
85404687		7 軸:エンコーダオーバスピードです。	5	エンコーダでオーバスピードエラーを検出しました。	エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
85404688		8 軸:エンコーダオーバスピードです。	5	エンコーダでオーバスピードエラーを検出しました。	エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。

コード	RC7 コード	メッセージ	ﾚﾍﾞﾙ	説明	復帰処置
85404691		1 軸:エンコーダオーバフローです。	5	エンコーダでオーバフローを検出しました。	エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
85404692		2 軸:エンコーダオーバフローです。	5	エンコーダでオーバフローを検出しました。	エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
85404693		3 軸:エンコーダオーバフローです。	5	エンコーダでオーバフローを検出しました。	エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
85404694		4 軸:エンコーダオーバフローです。	5	エンコーダでオーバフローを検出しました。	エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
85404695		5 軸:エンコーダオーバフローです。	5	エンコーダでオーバフローを検出しました。	エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
85404696		6 軸:エンコーダオーバフローです。	5	エンコーダでオーバフローを検出しました。	エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
85404697		7 軸:エンコーダオーバフローです。	5	エンコーダでオーバフローを検出しました。	エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
85404698		8 軸:エンコーダオーバフローです。	5	エンコーダでオーバフローを検出しました。	エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
834046A1		1 軸:エンコーダ温度異常です。	3	温度限界を超えるエンコーダの温度を検出しました。	速度・加減速度を下げてください。
834046A2		2 軸:エンコーダ温度異常です。	3	温度限界を超えるエンコーダの温度を検出しました。	速度・加減速度を下げてください。
834046A3		3 軸:エンコーダ温度異常です。	3	温度限界を超えるエンコーダの温度を検出しました。	速度・加減速度を下げてください。
834046A4		4 軸:エンコーダ温度異常です。	3	温度限界を超えるエンコーダの温度を検出しました。	速度・加減速度を下げてください。
834046A5		5 軸:エンコーダ温度異常です。	3	温度限界を超えるエンコーダの温度を検出しました。	速度・加減速度を下げてください。
834046A6		6 軸:エンコーダ温度異常です。	3	温度限界を超えるエンコーダの温度を検出しました。	速度・加減速度を下げてください。
834046A7		7 軸:エンコーダ温度異常です。	3	温度限界を超えるエンコーダの温度を検出しました。	速度・加減速度を下げてください。
834046A8		8 軸:エンコーダ温度異常です。	3	温度限界を超えるエンコーダの温度を検出しました。	速度・加減速度を下げてください。
844046B1		1 軸:エンコーダ MEM エラーです。	4	エンコーダで MEM エラーを検出しました。	エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
844046B2		2 軸:エンコーダ MEM エラーです。	4	エンコーダで MEM エラーを検出しました。	エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。

コード	RC7 コード	メッセージ	ﾚﾍﾞﾙ	説明	復帰処置
844046B3		3 軸:エンコーダ MEM エラーです。	4	エンコーダで MEM エラーを検出しました。	エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
844046B4		4 軸:エンコーダ MEM エラーです。	4	エンコーダで MEM エラーを検出しました。	エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
844046B5		5 軸:エンコーダ MEM エラーです。	4	エンコーダで MEM エラーを検出しました。	エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
844046B6		6 軸:エンコーダ MEM エラーです。	4	エンコーダで MEM エラーを検出しました。	エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
844046B7		7 軸:エンコーダ MEM エラーです。	4	エンコーダで MEM エラーを検出しました。	エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
844046B8		8 軸:エンコーダ MEM エラーです。	4	エンコーダで MEM エラーを検出しました。	エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
844046C1		1 軸:エンコーダ MEM BUSY です。	4	エンコーダで MEM BUSY を検出しました。	エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
844046C2		2 軸:エンコーダ MEM BUSY です。	4	エンコーダで MEM BUSY を検出しました。	エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
844046C3		3 軸:エンコーダ MEM BUSY です。	4	エンコーダで MEM BUSY を検出しました。	エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
844046C4		4 軸:エンコーダ MEM BUSY です。	4	エンコーダで MEM BUSY を検出しました。	エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
844046C5		5 軸:エンコーダ MEM BUSY です。	4	エンコーダで MEM BUSY を検出しました。	エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
844046C6		6 軸:エンコーダ MEM BUSY です。	4	エンコーダで MEM BUSY を検出しました。	エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
844046C7		7 軸:エンコーダ MEM BUSY です。	4	エンコーダで MEM BUSY を検出しました。	エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
844046C8		8 軸:エンコーダ MEM BUSY です。	4	エンコーダで MEM BUSY を検出しました。	エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。

コード	RC7 コード	メッセージ	ﾚﾍﾞﾙ	説明	復帰処置
844046D1		1 軸:エンコーダデータ未受信です。	4	エンコーダからのデータが受信できませんでした。 原因として、以下のいずれかが考えられます。 1. 付加軸または MC8 のセットアップ中において、軸の設定を"有効"に設定後、エンコーダ ID の設定が行われていない。 2. エンコーダ配線(エンコーダケーブル、エンコーダルートケーブル、エンコーダ中継ケーブル、本体間ケーブルなど)が接続されていない、もしくは、それらのコネクタの差し込み不足。	[説明 1 に対する復帰処置] ティーチングペンダントの「LOCK」を押してから「Cancel」を押して、エラーをクリアしてください。その後、エンコーダ ID 設定を実施してください (取扱説明書の ID : 4910 参照)。 [説明 2 に対する復帰処置] (a) "エンコーダ配線を接続していない場合" ロボットコントローラの電源を切った後、エンコーダの配線を接続してください。 エンコーダ配線を接続する前に、ロボットコントローラのパラメータを設定したい場合は、ティーチングペンダントの「LOCK」を押してから「Cancel」を押して、エラーをクリアしてください。このエラーが発生しなくなります。 (b) "エンコーダ配線を接続している場合" ロボットコントローラの電源を切った後、エンコーダ配線のコネクタが、しっかり差し込まれているか確認してください。
844046D2		2 軸:エンコーダデータ未受信です。	4	エンコーダからのデータが受信できませんでした。 原因として、以下のいずれかが考えられます。 1. 付加軸または MC8 のセットアップ中において、軸の設定を"有効"に設定後、エンコーダ ID の設定が行われていない。 2. エンコーダ配線(エンコーダケーブル、エンコーダルートケーブル、エンコーダ中継ケーブル、本体間ケーブルなど)が接続されていない、もしくは、それらのコネクタの差し込み不足。	[説明 1 に対する復帰処置] ティーチングペンダントの「LOCK」を押してから「Cancel」を押して、エラーをクリアしてください。その後、エンコーダ ID 設定を実施してください (取扱説明書の ID : 4910 参照)。 [説明 2 に対する復帰処置] (a) "エンコーダ配線を接続していない場合" ロボットコントローラの電源を切った後、エンコーダの配線を接続してください。 エンコーダ配線を接続する前に、ロボットコントローラのパラメータを設定したい場合は、ティーチングペンダントの「LOCK」を押してから「Cancel」を押して、エラーをクリアしてください。このエラーが発生しなくなります。 (b) "エンコーダ配線を接続している場合" ロボットコントローラの電源を切った後、エンコーダ配線のコネクタが、しっかり差し込まれているか確認してください。

コード	RC7 コード	メッセージ	ﾚﾍﾞﾙ	説明	復帰処置
844046D3		3 軸:エンコーダデータ未受信です。	4	エンコーダからのデータが受信できませんでした。 原因として、以下のいずれかが考えられます。 1. 付加軸または MC8 のセットアップ中において、軸の設定を"有効"に設定後、エンコーダ ID の設定が行われていない。 2. エンコーダ配線(エンコーダケーブル、エンコーダルートケーブル、エンコーダ中継ケーブル、本体間ケーブルなど)が接続されていない、もしくは、それらのコネクタの差し込み不足。	[説明 1 に対する復帰処置] ティーチングペンダントの「LOCK」を押してから「Cancel」を押して、エラーをクリアしてください。その後、エンコーダ ID 設定を実施してください (取扱説明書の ID : 4910 参照)。 [説明 2 に対する復帰処置] (a) "エンコーダ配線を接続していない場合" ロボットコントローラの電源を切った後、エンコーダの配線を接続してください。 エンコーダ配線を接続する前に、ロボットコントローラのパラメータを設定したい場合は、ティーチングペンダントの「LOCK」を押してから「Cancel」を押して、エラーをクリアしてください。このエラーが発生しなくなります。 (b) "エンコーダ配線を接続している場合" ロボットコントローラの電源を切った後、エンコーダ配線のコネクタが、しっかり差し込まれているか確認してください。
844046D4		4 軸:エンコーダデータ未受信です。	4	エンコーダからのデータが受信できませんでした。 原因として、以下のいずれかが考えられます。 1. 付加軸または MC8 のセットアップ中において、軸の設定を"有効"に設定後、エンコーダ ID の設定が行われていない。 2. エンコーダ配線(エンコーダケーブル、エンコーダルートケーブル、エンコーダ中継ケーブル、本体間ケーブルなど)が接続されていない、もしくは、それらのコネクタの差し込み不足。	[説明 1 に対する復帰処置] ティーチングペンダントの「LOCK」を押してから「Cancel」を押して、エラーをクリアしてください。その後、エンコーダ ID 設定を実施してください (取扱説明書の ID : 4910 参照)。 [説明 2 に対する復帰処置] (a) "エンコーダ配線を接続していない場合" ロボットコントローラの電源を切った後、エンコーダの配線を接続してください。 エンコーダ配線を接続する前に、ロボットコントローラのパラメータを設定したい場合は、ティーチングペンダントの「LOCK」を押してから「Cancel」を押して、エラーをクリアしてください。このエラーが発生しなくなります。 (b) "エンコーダ配線を接続している場合" ロボットコントローラの電源を切った後、エンコーダ配線のコネクタが、しっかり差し込まれているか確認してください。

コード	RC7 コード	メッセージ	ﾚﾍﾞﾙ	説明	復帰処置
844046D5		5 軸:エンコーダデータ未受信です。	4	エンコーダからのデータが受信できませんでした。 原因として、以下のいずれかが考えられます。 1. 付加軸または MC8 のセットアップ中において、軸の設定を"有効"に設定後、エンコーダ ID の設定が行われていない。 2. エンコーダ配線(エンコーダケーブル、エンコーダルートケーブル、エンコーダ中継ケーブル、本体間ケーブルなど)が接続されていない、もしくは、それらのコネクタの差し込み不足。	[説明 1 に対する復帰処置] ティーチングペンダントの「LOCK」を押してから「Cancel」を押して、エラーをクリアしてください。その後、エンコーダ ID 設定を実施してください (取扱説明書の ID : 4910 参照)。 [説明 2 に対する復帰処置] (a) "エンコーダ配線を接続していない場合" ロボットコントローラの電源を切った後、エンコーダの配線を接続してください。 エンコーダ配線を接続する前に、ロボットコントローラのパラメータを設定したい場合は、ティーチングペンダントの「LOCK」を押してから「Cancel」を押して、エラーをクリアしてください。このエラーが発生しなくなります。 (b) "エンコーダ配線を接続している場合" ロボットコントローラの電源を切った後、エンコーダ配線のコネクタが、しっかり差し込まれているか確認してください。
844046D6		6 軸:エンコーダデータ未受信です。	4	エンコーダからのデータが受信できませんでした。 原因として、以下のいずれかが考えられます。 1. 付加軸または MC8 のセットアップ中において、軸の設定を"有効"に設定後、エンコーダ ID の設定が行われていない。 2. エンコーダ配線(エンコーダケーブル、エンコーダルートケーブル、エンコーダ中継ケーブル、本体間ケーブルなど)が接続されていない、もしくは、それらのコネクタの差し込み不足。	[説明 1 に対する復帰処置] ティーチングペンダントの「LOCK」を押してから「Cancel」を押して、エラーをクリアしてください。その後、エンコーダ ID 設定を実施してください (取扱説明書の ID : 4910 参照)。 [説明 2 に対する復帰処置] (a) "エンコーダ配線を接続していない場合" ロボットコントローラの電源を切った後、エンコーダの配線を接続してください。 エンコーダ配線を接続する前に、ロボットコントローラのパラメータを設定したい場合は、ティーチングペンダントの「LOCK」を押してから「Cancel」を押して、エラーをクリアしてください。このエラーが発生しなくなります。 (b) "エンコーダ配線を接続している場合" ロボットコントローラの電源を切った後、エンコーダ配線のコネクタが、しっかり差し込まれているか確認してください。

コード	RC7 コード	メッセージ	ﾚﾍﾞﾙ	説明	復帰処置
844046D7		7 軸:エンコーダデータ未受信です。	4	エンコーダからのデータが受信できませんでした。 原因として、以下のいずれかが考えられます。 1. 付加軸または MC8 のセットアップ中において、軸の設定を"有効"に設定後、エンコーダ ID の設定が行われていない。 2. エンコーダ配線(エンコーダケーブル、エンコーダルートケーブル、エンコーダ中継ケーブル、本体間ケーブルなど)が接続されていない、もしくは、それらのコネクタの差し込み不足。	[説明 1 に対する復帰処置] ティーチングペンダントの「LOCK」を押してから「Cancel」を押して、エラーをクリアしてください。その後、エンコーダ ID 設定を実施してください (取扱説明書の ID : 4910 参照)。 [説明 2 に対する復帰処置] (a) "エンコーダ配線を接続していない場合" ロボットコントローラの電源を切った後、エンコーダの配線を接続してください。 エンコーダ配線を接続する前に、ロボットコントローラのパラメータを設定したい場合は、ティーチングペンダントの「LOCK」を押してから「Cancel」を押して、エラーをクリアしてください。このエラーが発生しなくなります。 (b) "エンコーダ配線を接続している場合" ロボットコントローラの電源を切った後、エンコーダ配線のコネクタが、しっかり差し込まれているか確認してください。
844046D8		8 軸:エンコーダデータ未受信です。	4	エンコーダからのデータが受信できませんでした。 原因として、以下のいずれかが考えられます。 1. 付加軸または MC8 のセットアップ中において、軸の設定を"有効"に設定後、エンコーダ ID の設定が行われていない。 2. エンコーダ配線(エンコーダケーブル、エンコーダルートケーブル、エンコーダ中継ケーブル、本体間ケーブルなど)が接続されていない、もしくは、それらのコネクタの差し込み不足。	[説明 1 に対する復帰処置] ティーチングペンダントの「LOCK」を押してから「Cancel」を押して、エラーをクリアしてください。その後、エンコーダ ID 設定を実施してください (取扱説明書の ID : 4910 参照)。 [説明 2 に対する復帰処置] (a) "エンコーダ配線を接続していない場合" ロボットコントローラの電源を切った後、エンコーダの配線を接続してください。 エンコーダ配線を接続する前に、ロボットコントローラのパラメータを設定したい場合は、ティーチングペンダントの「LOCK」を押してから「Cancel」を押して、エラーをクリアしてください。このエラーが発生しなくなります。 (b) "エンコーダ配線を接続している場合" ロボットコントローラの電源を切った後、エンコーダ配線のコネクタが、しっかり差し込まれているか確認してください。
844046E1		1 軸:エンコーダフレーミングエラーです。	4	エンコーダとの通信に失敗しました。	エンコーダの接続を確認してください。

コード	RC7 コード	メッセージ	ﾚﾍﾞﾙ	説明	復帰処置
844046E2		2 軸:エンコーダフレーミングエラーです。	4	エンコーダとの通信に失敗しました。	エンコーダの接続を確認してください。
844046E3		3 軸:エンコーダフレーミングエラーです。	4	エンコーダとの通信に失敗しました。	エンコーダの接続を確認してください。
844046E4		4 軸:エンコーダフレーミングエラーです。	4	エンコーダとの通信に失敗しました。	エンコーダの接続を確認してください。
844046E5		5 軸:エンコーダフレーミングエラーです。	4	エンコーダとの通信に失敗しました。	エンコーダの接続を確認してください。
844046E6		6 軸:エンコーダフレーミングエラーです。	4	エンコーダとの通信に失敗しました。	エンコーダの接続を確認してください。
844046E7		7 軸:エンコーダフレーミングエラーです。	4	エンコーダとの通信に失敗しました。	エンコーダの接続を確認してください。
844046E8		8 軸:エンコーダフレーミングエラーです。	4	エンコーダとの通信に失敗しました。	エンコーダの接続を確認してください。
844046F1		1 軸:エンコーダ CRC エラーです。	4	エンコーダとの通信に失敗しました。	エンコーダの接続を確認してください。
844046F2		2 軸:エンコーダ CRC エラーです。	4	エンコーダとの通信に失敗しました。	エンコーダの接続を確認してください。
844046F3		3 軸:エンコーダ CRC エラーです。	4	エンコーダとの通信に失敗しました。	エンコーダの接続を確認してください。
844046F4		4 軸:エンコーダ CRC エラーです。	4	エンコーダとの通信に失敗しました。	エンコーダの接続を確認してください。
844046F5		5 軸:エンコーダ CRC エラーです。	4	エンコーダとの通信に失敗しました。	エンコーダの接続を確認してください。
844046F6		6 軸:エンコーダ CRC エラーです。	4	エンコーダとの通信に失敗しました。	エンコーダの接続を確認してください。
844046F7		7 軸:エンコーダ CRC エラーです。	4	エンコーダとの通信に失敗しました。	エンコーダの接続を確認してください。
844046F8		8 軸:エンコーダ CRC エラーです。	4	エンコーダとの通信に失敗しました。	エンコーダの接続を確認してください。
85404701		1 軸:エンコーダアブソリュートエラーです。	5	エンコーダでアブソリュートエラーを検出しました。	エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
85404702		2 軸:エンコーダアブソリュートエラーです。	5	エンコーダでアブソリュートエラーを検出しました。	エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
85404703		3 軸:エンコーダアブソリュートエラーです。	5	エンコーダでアブソリュートエラーを検出しました。	エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
85404704		4 軸:エンコーダアブソリュートエラーです。	5	エンコーダでアブソリュートエラーを検出しました。	エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
85404705		5 軸:エンコーダアブソリュートエラーです。	5	エンコーダでアブソリュートエラーを検出しました。	エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
85404706		6 軸:エンコーダアブソリュートエラーです。	5	エンコーダでアブソリュートエラーを検出しました。	エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。

コード	RC7コード	メッセージ	ﾚﾍﾞﾙ	説明	復帰処置
85404707		7 軸:エンコーダアブソリュートエラーです。	5	エンコーダでアブソリュートエラーを検出しました。	エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
85404708		8 軸:エンコーダアブソリュートエラーです。	5	エンコーダでアブソリュートエラーを検出しました。	エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
84404711		1 軸:多回転データ取得に失敗しました。	4	エンコーダの多回転データの取得に失敗しました。起動時にアームを動かしている場合に発生することがあります。	エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
84404712		2 軸:多回転データ取得に失敗しました。	4	エンコーダの多回転データの取得に失敗しました。起動時にアームを動かしている場合に発生することがあります。	エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
84404713		3 軸:多回転データ取得に失敗しました。	4	エンコーダの多回転データの取得に失敗しました。起動時にアームを動かしている場合に発生することがあります。	エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
84404714		4 軸:多回転データ取得に失敗しました。	4	エンコーダの多回転データの取得に失敗しました。起動時にアームを動かしている場合に発生することがあります。	エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
84404715		5 軸:多回転データ取得に失敗しました。	4	エンコーダの多回転データの取得に失敗しました。起動時にアームを動かしている場合に発生することがあります。	エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
84404716		6 軸:多回転データ取得に失敗しました。	4	エンコーダの多回転データの取得に失敗しました。起動時にアームを動かしている場合に発生することがあります。	エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
84404717		7 軸:多回転データ取得に失敗しました。	4	エンコーダの多回転データの取得に失敗しました。起動時にアームを動かしている場合に発生することがあります。	エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
84404718		8 軸:多回転データ取得に失敗しました。	4	エンコーダの多回転データの取得に失敗しました。起動時にアームを動かしている場合に発生することがあります。	エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
84404721		1 軸:エンコーダの通信テストに失敗しました。	4	エンコーダの通信テストに失敗しました。	エンコーダの接続を確認してください。
84404722		2 軸:エンコーダの通信テストに失敗しました。	4	エンコーダの通信テストに失敗しました。	エンコーダの接続を確認してください。
84404723		3 軸:エンコーダの通信テストに失敗しました。	4	エンコーダの通信テストに失敗しました。	エンコーダの接続を確認してください。
84404724		4 軸:エンコーダの通信テストに失敗しました。	4	エンコーダの通信テストに失敗しました。	エンコーダの接続を確認してください。

コード	RC7コード	メッセージ	ﾚﾍﾞﾙ	説明	復帰処置
84404725		5 軸:エンコーダの通信テストに失敗しました。	4	エンコーダの通信テストに失敗しました。	エンコーダの接続を確認してください。
84404726		6 軸:エンコーダの通信テストに失敗しました。	4	エンコーダの通信テストに失敗しました。	エンコーダの接続を確認してください。
84404727		7 軸:エンコーダの通信テストに失敗しました。	4	エンコーダの通信テストに失敗しました。	エンコーダの接続を確認してください。
84404728		8 軸:エンコーダの通信テストに失敗しました。	4	エンコーダの通信テストに失敗しました。	エンコーダの接続を確認してください。
84404731		1 軸:エンコーダ温度センサ異常です。	4	エンコーダ温度センサから正常に温度が取得できませんでした。	エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
84404732		2 軸:エンコーダ温度センサ異常です。	4	エンコーダ温度センサから正常に温度が取得できませんでした。	エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
84404733		3 軸:エンコーダ温度センサ異常です。	4	エンコーダ温度センサから正常に温度が取得できませんでした。	エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
84404734		4 軸:エンコーダ温度センサ異常です。	4	エンコーダ温度センサから正常に温度が取得できませんでした。	エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
84404735		5 軸:エンコーダ温度センサ異常です。	4	エンコーダ温度センサから正常に温度が取得できませんでした。	エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
84404736		6 軸:エンコーダ温度センサ異常です。	4	エンコーダ温度センサから正常に温度が取得できませんでした。	エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
84404737		7 軸:エンコーダ温度センサ異常です。	4	エンコーダ温度センサから正常に温度が取得できませんでした。	エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
84404738		8 軸:エンコーダ温度センサ異常です。	4	エンコーダ温度センサから正常に温度が取得できませんでした。	エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
84404741		1 軸:エンコーダプリセット異常です。	4	エンコーダの 1 回転内の位置情報が確定していません。	ロボットを停止させた状態でコントローラを起動してください。 それでも発生する場合は、エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
84404742		2 軸:エンコーダプリセット異常です。	4	エンコーダの 1 回転内の位置情報が確定していません。	ロボットを停止させた状態でコントローラを起動してください。 それでも発生する場合は、エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
84404743		3 軸:エンコーダプリセット異常です。	4	エンコーダの 1 回転内の位置情報が確定していません。	ロボットを停止させた状態でコントローラを起動してください。 それでも発生する場合は、エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。

コード	RC7コード	メッセージ	ﾚﾍﾞﾙ	説明	復帰処置
84404744		4 軸:エンコーダプリセット異常です。	4	エンコーダの 1 回転内の位置情報が確定していません。	ロボットを停止させた状態でコントローラを起動してください。 それでも発生する場合は、エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
84404745		5 軸:エンコーダプリセット異常です。	4	エンコーダの 1 回転内の位置情報が確定していません。	ロボットを停止させた状態でコントローラを起動してください。 それでも発生する場合は、エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
84404746		6 軸:エンコーダプリセット異常です。	4	エンコーダの 1 回転内の位置情報が確定していません。	ロボットを停止させた状態でコントローラを起動してください。 それでも発生する場合は、エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
84404747		7 軸:エンコーダプリセット異常です。	4	エンコーダの 1 回転内の位置情報が確定していません。	ロボットを停止させた状態でコントローラを起動してください。 それでも発生する場合は、エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
84404748		8 軸:エンコーダプリセット異常です。	4	エンコーダの 1 回転内の位置情報が確定していません。	ロボットを停止させた状態でコントローラを起動してください。 それでも発生する場合は、エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
84404751		1 軸:未対応のエンコーダエラーです。(1)	4	エンコーダで意図しないエラーが発生しました。	エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
84404752		2 軸:未対応のエンコーダエラーです。(1)	4	エンコーダで意図しないエラーが発生しました。	エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
84404753		3 軸:未対応のエンコーダエラーです。(1)	4	エンコーダで意図しないエラーが発生しました。	エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
84404754		4 軸:未対応のエンコーダエラーです。(1)	4	エンコーダで意図しないエラーが発生しました。	エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
84404755		5 軸:未対応のエンコーダエラーです。(1)	4	エンコーダで意図しないエラーが発生しました。	エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
84404756		6 軸:未対応のエンコーダエラーです。(1)	4	エンコーダで意図しないエラーが発生しました。	エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
84404757		7 軸:未対応のエンコーダエラーです。(1)	4	エンコーダで意図しないエラーが発生しました。	エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
84404758		8 軸:未対応のエンコーダエラーです。(1)	4	エンコーダで意図しないエラーが発生しました。	エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。

コード	RC7 コード	メッセージ	ﾚﾍﾞﾙ	説明	復帰処置
84404761		1 軸:未対応のエンコーダエラーです。(2)	4	エンコーダで意図しないエラーが発生しました。	エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
84404762		2 軸:未対応のエンコーダエラーです。(2)	4	エンコーダで意図しないエラーが発生しました。	エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
84404763		3 軸:未対応のエンコーダエラーです。(2)	4	エンコーダで意図しないエラーが発生しました。	エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
84404764		4 軸:未対応のエンコーダエラーです。(2)	4	エンコーダで意図しないエラーが発生しました。	エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
84404765		5 軸:未対応のエンコーダエラーです。(2)	4	エンコーダで意図しないエラーが発生しました。	エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
84404766		6 軸:未対応のエンコーダエラーです。(2)	4	エンコーダで意図しないエラーが発生しました。	エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
84404767		7 軸:未対応のエンコーダエラーです。(2)	4	エンコーダで意図しないエラーが発生しました。	エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
84404768		8 軸:未対応のエンコーダエラーです。(2)	4	エンコーダで意図しないエラーが発生しました。	エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
84404771		1 軸:未対応のエンコーダエラーです。(3)	4	エンコーダで意図しないエラーが発生しました。	エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
84404772		2 軸:未対応のエンコーダエラーです。(3)	4	エンコーダで意図しないエラーが発生しました。	エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
84404773		3 軸:未対応のエンコーダエラーです。(3)	4	エンコーダで意図しないエラーが発生しました。	エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
84404774		4 軸:未対応のエンコーダエラーです。(3)	4	エンコーダで意図しないエラーが発生しました。	エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
84404775		5 軸:未対応のエンコーダエラーです。(3)	4	エンコーダで意図しないエラーが発生しました。	エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
84404776		6 軸:未対応のエンコーダエラーです。(3)	4	エンコーダで意図しないエラーが発生しました。	エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
84404777		7 軸:未対応のエンコーダエラーです。(3)	4	エンコーダで意図しないエラーが発生しました。	エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
84404778		8 軸:未対応のエンコーダエラーです。(3)	4	エンコーダで意図しないエラーが発生しました。	エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
84404781		1 軸:未対応のエンコーダエラーです。(4)	4	エンコーダで意図しないエラーが発生しました。	エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
84404782		2 軸:未対応のエンコーダエラーです。(4)	4	エンコーダで意図しないエラーが発生しました。	エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。

コード	RC7 コード	メッセージ	ﾚﾍﾞﾙ	説明	復帰処置
84404783		3 軸:未対応のエンコーダエラーです。(4)	4	エンコーダで意図しないエラーが発生しました。	エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
84404784		4 軸:未対応のエンコーダエラーです。(4)	4	エンコーダで意図しないエラーが発生しました。	エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
84404785		5 軸:未対応のエンコーダエラーです。(4)	4	エンコーダで意図しないエラーが発生しました。	エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
84404786		6 軸:未対応のエンコーダエラーです。(4)	4	エンコーダで意図しないエラーが発生しました。	エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
84404787		7 軸:未対応のエンコーダエラーです。(4)	4	エンコーダで意図しないエラーが発生しました。	エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
84404788		8 軸:未対応のエンコーダエラーです。(4)	4	エンコーダで意図しないエラーが発生しました。	エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
84404791		1 軸:未対応のエンコーダエラーです。(5)	4	エンコーダで意図しないエラーが発生しました。	エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
84404792		2 軸:未対応のエンコーダエラーです。(5)	4	エンコーダで意図しないエラーが発生しました。	エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
84404793		3 軸:未対応のエンコーダエラーです。(5)	4	エンコーダで意図しないエラーが発生しました。	エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
84404794		4 軸:未対応のエンコーダエラーです。(5)	4	エンコーダで意図しないエラーが発生しました。	エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
84404795		5 軸:未対応のエンコーダエラーです。(5)	4	エンコーダで意図しないエラーが発生しました。	エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
84404796		6 軸:未対応のエンコーダエラーです。(5)	4	エンコーダで意図しないエラーが発生しました。	エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
84404797		7 軸:未対応のエンコーダエラーです。(5)	4	エンコーダで意図しないエラーが発生しました。	エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
84404798		8 軸:未対応のエンコーダエラーです。(5)	4	エンコーダで意図しないエラーが発生しました。	エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
844047A1		1 軸:未対応のエンコーダエラーです。(6)	4	エンコーダで意図しないエラーが発生しました。	エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
844047A2		2 軸:未対応のエンコーダエラーです。(6)	4	エンコーダで意図しないエラーが発生しました。	エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
844047A3		3 軸:未対応のエンコーダエラーです。(6)	4	エンコーダで意図しないエラーが発生しました。	エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
844047A4		4 軸:未対応のエンコーダエラーです。(6)	4	エンコーダで意図しないエラーが発生しました。	エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。

コード	RC7 コード	メッセージ	ﾚﾍﾞﾙ	説明	復帰処置
844047A5		5 軸:未対応のエンコーダエラーです。(6)	4	エンコーダで意図しないエラーが発生しました。	エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
844047A6		6 軸:未対応のエンコーダエラーです。(6)	4	エンコーダで意図しないエラーが発生しました。	エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
844047A7		7 軸:未対応のエンコーダエラーです。(6)	4	エンコーダで意図しないエラーが発生しました。	エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
844047A8		8 軸:未対応のエンコーダエラーです。(6)	4	エンコーダで意図しないエラーが発生しました。	エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
84404801		1 軸:意図しない出力軸エンコーダエラーです。	4	出力軸エンコーダで意図しないエラーが発生しました。	エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
84404802		2 軸:意図しない出力軸エンコーダエラーです。	4	出力軸エンコーダで意図しないエラーが発生しました。	エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
84404803		3 軸:意図しない出力軸エンコーダエラーです。	4	出力軸エンコーダで意図しないエラーが発生しました。	エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
84404804		4 軸:意図しない出力軸エンコーダエラーです。	4	出力軸エンコーダで意図しないエラーが発生しました。	エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
84404805		5 軸:意図しない出力軸エンコーダエラーです。	4	出力軸エンコーダで意図しないエラーが発生しました。	エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
84404806		6 軸:意図しない出力軸エンコーダエラーです。	4	出力軸エンコーダで意図しないエラーが発生しました。	エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
84404807		7 軸:意図しない出力軸エンコーダエラーです。	4	出力軸エンコーダで意図しないエラーが発生しました。	エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
84404808		8 軸:意図しない出力軸エンコーダエラーです。	4	出力軸エンコーダで意図しないエラーが発生しました。	エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
84404821		1 軸:出力軸エンコーダ通信異常です。	4	出力軸エンコーダとの通信に失敗しました。	エンコーダの接続を確認してください。
84404822		2 軸:出力軸エンコーダ通信異常です。	4	出力軸エンコーダとの通信に失敗しました。	エンコーダの接続を確認してください。
84404823		3 軸:出力軸エンコーダ通信異常です。	4	出力軸エンコーダとの通信に失敗しました。	エンコーダの接続を確認してください。
84404824		4 軸:出力軸エンコーダ通信異常です。	4	出力軸エンコーダとの通信に失敗しました。	エンコーダの接続を確認してください。
84404825		5 軸:出力軸エンコーダ通信異常です。	4	出力軸エンコーダとの通信に失敗しました。	エンコーダの接続を確認してください。
84404826		6 軸:出力軸エンコーダ通信異常です。	4	出力軸エンコーダとの通信に失敗しました。	エンコーダの接続を確認してください。

コード	RC7 コード	メッセージ	ﾚﾍﾞﾙ	説明	復帰処置
84404827		7 軸:出力軸エンコーダ通信異常です。	4	出力軸エンコーダとの通信に失敗しました。	エンコーダの接続を確認してください。
84404828		8 軸:出力軸エンコーダ通信異常です。	4	出力軸エンコーダとの通信に失敗しました。	エンコーダの接続を確認してください。
82404831		1 軸:出力軸エンコーダバッテリ電圧低下です。	2	出力軸エンコーダバッテリの電圧が低くなっています。	エンコーダバッテリを交換してください。
82404832		2 軸:出力軸エンコーダバッテリ電圧低下です。	2	出力軸エンコーダバッテリの電圧が低くなっています。	エンコーダバッテリを交換してください。
82404833		3 軸:出力軸エンコーダバッテリ電圧低下です。	2	出力軸エンコーダバッテリの電圧が低くなっています。	エンコーダバッテリを交換してください。
82404834		4 軸:出力軸エンコーダバッテリ電圧低下です。	2	出力軸エンコーダバッテリの電圧が低くなっています。	エンコーダバッテリを交換してください。
82404835		5 軸:出力軸エンコーダバッテリ電圧低下です。	2	出力軸エンコーダバッテリの電圧が低くなっています。	エンコーダバッテリを交換してください。
82404836		6 軸:出力軸エンコーダバッテリ電圧低下です。	2	出力軸エンコーダバッテリの電圧が低くなっています。	エンコーダバッテリを交換してください。
82404837		7 軸:出力軸エンコーダバッテリ電圧低下です。	2	出力軸エンコーダバッテリの電圧が低くなっています。	エンコーダバッテリを交換してください。
82404838		8 軸:出力軸エンコーダバッテリ電圧低下です。	2	出力軸エンコーダバッテリの電圧が低くなっています。	エンコーダバッテリを交換してください。
85404841		1 軸:出力軸エンコーダカウントエラー1 です。	5	出力軸エンコーダでカウントエラーを検出しました。	エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
85404842		2 軸:出力軸エンコーダカウントエラー1 です。	5	出力軸エンコーダでカウントエラーを検出しました。	エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
85404843		3 軸:出力軸エンコーダカウントエラー1 です。	5	出力軸エンコーダでカウントエラーを検出しました。	エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
85404844		4 軸:出力軸エンコーダカウントエラー1 です。	5	出力軸エンコーダでカウントエラーを検出しました。	エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
85404845		5 軸:出力軸エンコーダカウントエラー1 です。	5	出力軸エンコーダでカウントエラーを検出しました。	エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
85404846		6 軸:出力軸エンコーダカウントエラー1 です。	5	出力軸エンコーダでカウントエラーを検出しました。	エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
85404847		7 軸:出力軸エンコーダカウントエラー1 です。	5	出力軸エンコーダでカウントエラーを検出しました。	エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
85404848		8 軸:出力軸エンコーダカウントエラー1 です。	5	出力軸エンコーダでカウントエラーを検出しました。	エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。

コード	RC7 コード	メッセージ	ﾚﾍﾞﾙ	説明	復帰処置
85404851		1 軸:出力軸エンコーダカウントエラー2 です。	5	出力軸エンコーダでカウントエラーを検出しました。	エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
85404852		2 軸:出力軸エンコーダカウントエラー2 です。	5	出力軸エンコーダでカウントエラーを検出しました。	エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
85404853		3 軸:出力軸エンコーダカウントエラー2 です。	5	出力軸エンコーダでカウントエラーを検出しました。	エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
85404854		4 軸:出力軸エンコーダカウントエラー2 です。	5	出力軸エンコーダでカウントエラーを検出しました。	エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
85404855		5 軸:出力軸エンコーダカウントエラー2 です。	5	出力軸エンコーダでカウントエラーを検出しました。	エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
85404856		6 軸:出力軸エンコーダカウントエラー2 です。	5	出力軸エンコーダでカウントエラーを検出しました。	エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
85404857		7 軸:出力軸エンコーダカウントエラー2 です。	5	出力軸エンコーダでカウントエラーを検出しました。	エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
85404858		8 軸:出力軸エンコーダカウントエラー2 です。	5	出力軸エンコーダでカウントエラーを検出しました。	エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
85404861		1 軸:出力軸エンコーダカウントエラー3 です。	5	出力軸エンコーダでカウントエラーを検出しました。	エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
85404862		2 軸:出力軸エンコーダカウントエラー3 です。	5	出力軸エンコーダでカウントエラーを検出しました。	エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
85404863		3 軸:出力軸エンコーダカウントエラー3 です。	5	出力軸エンコーダでカウントエラーを検出しました。	エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
85404864		4 軸:出力軸エンコーダカウントエラー3 です。	5	出力軸エンコーダでカウントエラーを検出しました。	エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
85404865		5 軸:出力軸エンコーダカウントエラー3 です。	5	出力軸エンコーダでカウントエラーを検出しました。	エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
85404866		6 軸:出力軸エンコーダカウントエラー3 です。	5	出力軸エンコーダでカウントエラーを検出しました。	エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
85404867		7 軸:出力軸エンコーダカウントエラー3 です。	5	出力軸エンコーダでカウントエラーを検出しました。	エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
85404868		8 軸:出力軸エンコーダカウントエラー3 です。	5	出力軸エンコーダでカウントエラーを検出しました。	エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
85404871		1 軸:出力軸エンコーダシステムダウンです。	5	出力軸エンコーダがシステムダウンしたため、内部で保持していた多回転データが消失しました。	エンコーダバッテリを交換した後、エンコーダリセットとCALSET を行ってください。
85404872		2 軸:出力軸エンコーダシステムダウンです。	5	出力軸エンコーダがシステムダウンしたため、内部で保持していた多回転データが消失しました。	エンコーダバッテリを交換した後、エンコーダリセットとCALSET を行ってください。

コード	RC7 コード	メッセージ	レベル	説明	復帰処置
85404873		3 軸:出力軸エンコーダシステムダウンです。	5	出力軸エンコーダがシステムダウンしたため、内部で保持していた多回転データが消失しました。	エンコーダバッテリを交換した後、エンコーダリセットとCALSET を行ってください。
85404874		4 軸:出力軸エンコーダシステムダウンです。	5	出力軸エンコーダがシステムダウンしたため、内部で保持していた多回転データが消失しました。	エンコーダバッテリを交換した後、エンコーダリセットとCALSET を行ってください。
85404875		5 軸:出力軸エンコーダシステムダウンです。	5	出力軸エンコーダがシステムダウンしたため、内部で保持していた多回転データが消失しました。	エンコーダバッテリを交換した後、エンコーダリセットとCALSET を行ってください。
85404876		6 軸:出力軸エンコーダシステムダウンです。	5	出力軸エンコーダがシステムダウンしたため、内部で保持していた多回転データが消失しました。	エンコーダバッテリを交換した後、エンコーダリセットとCALSET を行ってください。
85404877		7 軸:出力軸エンコーダシステムダウンです。	5	出力軸エンコーダがシステムダウンしたため、内部で保持していた多回転データが消失しました。	エンコーダバッテリを交換した後、エンコーダリセットとCALSET を行ってください。
85404878		8 軸:出力軸エンコーダシステムダウンです。	5	出力軸エンコーダがシステムダウンしたため、内部で保持していた多回転データが消失しました。	エンコーダバッテリを交換した後、エンコーダリセットとCALSET を行ってください。
85404881		1 軸:出力軸エンコーダオーバスピードです。	5	出力軸エンコーダでオーバスピードエラーを検出しました。	エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
85404882		2 軸:出力軸エンコーダオーバスピードです。	5	出力軸エンコーダでオーバスピードエラーを検出しました。	エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
85404883		3 軸:出力軸エンコーダオーバスピードです。	5	出力軸エンコーダでオーバスピードエラーを検出しました。	エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
85404884		4 軸:出力軸エンコーダオーバスピードです。	5	出力軸エンコーダでオーバスピードエラーを検出しました。	エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
85404885		5 軸:出力軸エンコーダオーバスピードです。	5	出力軸エンコーダでオーバスピードエラーを検出しました。	エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
85404886		6 軸:出力軸エンコーダオーバスピードです。	5	出力軸エンコーダでオーバスピードエラーを検出しました。	エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
85404887		7 軸:出力軸エンコーダオーバスピードです。	5	出力軸エンコーダでオーバスピードエラーを検出しました。	エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
85404888		8 軸:出力軸エンコーダオーバスピードです。	5	出力軸エンコーダでオーバスピードエラーを検出しました。	エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
85404891		1 軸:出力軸エンコーダオーバフローです。	5	出力軸エンコーダでオーバフローを検出しました。	エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
85404892		2 軸:出力軸エンコーダオーバフローです。	5	出力軸エンコーダでオーバフローを検出しました。	エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
85404893		3 軸:出力軸エンコーダオーバフローです。	5	出力軸エンコーダでオーバフローを検出しました。	エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
85404894		4 軸:出力軸エンコーダオーバフローです。	5	出力軸エンコーダでオーバフローを検出しました。	エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。

コード	RC7 コード	メッセージ	ﾚﾍﾞﾙ	説明	復帰処置
85404895		5 軸:出力軸エンコーダオーバフローです。	5	出力軸エンコーダでオーバフローを検出しました。	エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
85404896		6 軸:出力軸エンコーダオーバフローです。	5	出力軸エンコーダでオーバフローを検出しました。	エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
85404897		7 軸:出力軸エンコーダオーバフローです。	5	出力軸エンコーダでオーバフローを検出しました。	エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
85404898		8 軸:出力軸エンコーダオーバフローです。	5	出力軸エンコーダでオーバフローを検出しました。	エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
834048A1		1 軸:出力軸エンコーダ温度異常です。	3	温度限界を超える出力軸エンコーダの温度を検出しました。	速度・加減速度を下げてください。
834048A2		2 軸:出力軸エンコーダ温度異常です。	3	温度限界を超える出力軸エンコーダの温度を検出しました。	速度・加減速度を下げてください。
834048A3		3 軸:出力軸エンコーダ温度異常です。	3	温度限界を超える出力軸エンコーダの温度を検出しました。	速度・加減速度を下げてください。
834048A4		4 軸:出力軸エンコーダ温度異常です。	3	温度限界を超える出力軸エンコーダの温度を検出しました。	速度・加減速度を下げてください。
834048A5		5 軸:出力軸エンコーダ温度異常です。	3	温度限界を超える出力軸エンコーダの温度を検出しました。	速度・加減速度を下げてください。
834048A6		6 軸:出力軸エンコーダ温度異常です。	3	温度限界を超える出力軸エンコーダの温度を検出しました。	速度・加減速度を下げてください。
834048A7		7 軸:出力軸エンコーダ温度異常です。	3	温度限界を超える出力軸エンコーダの温度を検出しました。	速度・加減速度を下げてください。
834048A8		8 軸:出力軸エンコーダ温度異常です。	3	温度限界を超える出力軸エンコーダの温度を検出しました。	速度・加減速度を下げてください。
844048B1		1 軸:出力軸エンコーダ MEM エラーです。	4	出力軸エンコーダで MEM エラーを検出しました。	エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
844048B2		2 軸:出力軸エンコーダ MEM エラーです。	4	出力軸エンコーダで MEM エラーを検出しました。	エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
844048B3		3 軸:出力軸エンコーダ MEM エラーです。	4	出力軸エンコーダで MEM エラーを検出しました。	エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
844048B4		4 軸:出力軸エンコーダ MEM エラーです。	4	出力軸エンコーダで MEM エラーを検出しました。	エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
844048B5		5 軸:出力軸エンコーダ MEM エラーです。	4	出力軸エンコーダで MEM エラーを検出しました。	エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
844048B6		6 軸:出力軸エンコーダ MEM エラーです。	4	出力軸エンコーダで MEM エラーを検出しました。	エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。

コード	RC7 コード	メッセージ	ﾚﾍﾞﾙ	説明	復帰処置
844048B7		7 軸:出力軸エンコーダ MEM エラーです。	4	出力軸エンコーダで MEM エラーを検出しました。	エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
844048B8		8 軸:出力軸エンコーダ MEM エラーです。	4	出力軸エンコーダで MEM エラーを検出しました。	エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
844048C1		1 軸:出力軸エンコーダ MEM BUSY です。	4	出力軸エンコーダで MEM BUSY を検出しました。	エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
844048C2		2 軸:出力軸エンコーダ MEM BUSY です。	4	出力軸エンコーダで MEM BUSY を検出しました。	エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
844048C3		3 軸:出力軸エンコーダ MEM BUSY です。	4	出力軸エンコーダで MEM BUSY を検出しました。	エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
844048C4		4 軸:出力軸エンコーダ MEM BUSY です。	4	出力軸エンコーダで MEM BUSY を検出しました。	エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
844048C5		5 軸:出力軸エンコーダ MEM BUSY です。	4	出力軸エンコーダで MEM BUSY を検出しました。	エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
844048C6		6 軸:出力軸エンコーダ MEM BUSY です。	4	出力軸エンコーダで MEM BUSY を検出しました。	エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
844048C7		7 軸:出力軸エンコーダ MEM BUSY です。	4	出力軸エンコーダで MEM BUSY を検出しました。	エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
844048C8		8 軸:出力軸エンコーダ MEM BUSY です。	4	出力軸エンコーダで MEM BUSY を検出しました。	エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
844048D1		1 軸:出力軸エンコーダデータ未受信です。	4	出力軸エンコーダからのデータが受信できませんでした。	エンコーダの接続を確認してください。
844048D2		2 軸:出力軸エンコーダデータ未受信です。	4	出力軸エンコーダからのデータが受信できませんでした。	エンコーダの接続を確認してください。
844048D3		3 軸:出力軸エンコーダデータ未受信です。	4	出力軸エンコーダからのデータが受信できませんでした。	エンコーダの接続を確認してください。
844048D4		4 軸:出力軸エンコーダデータ未受信です。	4	出力軸エンコーダからのデータが受信できませんでした。	エンコーダの接続を確認してください。
844048D5		5 軸:出力軸エンコーダデータ未受信です。	4	出力軸エンコーダからのデータが受信できませんでした。	エンコーダの接続を確認してください。
844048D6		6 軸:出力軸エンコーダデータ未受信です。	4	出力軸エンコーダからのデータが受信できませんでした。	エンコーダの接続を確認してください。
844048D7		7 軸:出力軸エンコーダデータ未受信です。	4	出力軸エンコーダからのデータが受信できませんでした。	エンコーダの接続を確認してください。
844048D8		8 軸:出力軸エンコーダデータ未受信です。	4	出力軸エンコーダからのデータが受信できませんでした。	エンコーダの接続を確認してください。

コード	RC7 コード	メッセージ	ﾚﾍﾞﾙ	説明	復帰処置
844048E1		1 軸:出力軸エンコーダフレーミングエラーです。	4	出力軸エンコーダとの通信に失敗しました。	エンコーダの接続を確認してください。
844048E2		2 軸:出力軸エンコーダフレーミングエラーです。	4	出力軸エンコーダとの通信に失敗しました。	エンコーダの接続を確認してください。
844048E3		3 軸:出力軸エンコーダフレーミングエラーです。	4	出力軸エンコーダとの通信に失敗しました。	エンコーダの接続を確認してください。
844048E4		4 軸:出力軸エンコーダフレーミングエラーです。	4	出力軸エンコーダとの通信に失敗しました。	エンコーダの接続を確認してください。
844048E5		5 軸:出力軸エンコーダフレーミングエラーです。	4	出力軸エンコーダとの通信に失敗しました。	エンコーダの接続を確認してください。
844048E6		6 軸:出力軸エンコーダフレーミングエラーです。	4	出力軸エンコーダとの通信に失敗しました。	エンコーダの接続を確認してください。
844048E7		7 軸:出力軸エンコーダフレーミングエラーです。	4	出力軸エンコーダとの通信に失敗しました。	エンコーダの接続を確認してください。
844048E8		8 軸:出力軸エンコーダフレーミングエラーです。	4	出力軸エンコーダとの通信に失敗しました。	エンコーダの接続を確認してください。
844048F1		1 軸:出力軸エンコーダ CRC エラーです。	4	出力軸エンコーダとの通信に失敗しました。	エンコーダの接続を確認してください。
844048F2		2 軸:出力軸エンコーダ CRC エラーです。	4	出力軸エンコーダとの通信に失敗しました。	エンコーダの接続を確認してください。
844048F3		3 軸:出力軸エンコーダ CRC エラーです。	4	出力軸エンコーダとの通信に失敗しました。	エンコーダの接続を確認してください。
844048F4		4 軸:出力軸エンコーダ CRC エラーです。	4	出力軸エンコーダとの通信に失敗しました。	エンコーダの接続を確認してください。
844048F5		5 軸:出力軸エンコーダ CRC エラーです。	4	出力軸エンコーダとの通信に失敗しました。	エンコーダの接続を確認してください。
844048F6		6 軸:出力軸エンコーダ CRC エラーです。	4	出力軸エンコーダとの通信に失敗しました。	エンコーダの接続を確認してください。
844048F7		7 軸:出力軸エンコーダ CRC エラーです。	4	出力軸エンコーダとの通信に失敗しました。	エンコーダの接続を確認してください。
844048F8		8 軸:出力軸エンコーダ CRC エラーです。	4	出力軸エンコーダとの通信に失敗しました。	エンコーダの接続を確認してください。
85404901		1 軸:出力軸エンコーダアブソリュートエラーです。	5	出力軸エンコーダでアブソリュートエラーを検出しました。	エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
85404902		2 軸:出力軸エンコーダアブソリュートエラーです。	5	出力軸エンコーダでアブソリュートエラーを検出しました。	エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。

コード	RC7 コード	メッセージ	ﾚﾍﾞﾙ	説明	復帰処置
85404903		3 軸:出力軸エンコーダアブソリュートエラーです。	5	出力軸エンコーダでアブソリュートエラーを検出しました。	エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
85404904		4 軸:出力軸エンコーダアブソリュートエラーです。	5	出力軸エンコーダでアブソリュートエラーを検出しました。	エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
85404905		5 軸:出力軸エンコーダアブソリュートエラーです。	5	出力軸エンコーダでアブソリュートエラーを検出しました。	エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
85404906		6 軸:出力軸エンコーダアブソリュートエラーです。	5	出力軸エンコーダでアブソリュートエラーを検出しました。	エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
85404907		7 軸:出力軸エンコーダアブソリュートエラーです。	5	出力軸エンコーダでアブソリュートエラーを検出しました。	エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
85404908		8 軸:出力軸エンコーダアブソリュートエラーです。	5	出力軸エンコーダでアブソリュートエラーを検出しました。	エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
84404911		1 軸:出力軸多回転データ取得に失敗しました。	4	出力軸エンコーダの多回転データの取得に失敗しました。 起動時にアームを動かしている場合に発生することがあります。	エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
84404912		2 軸:出力軸多回転データ取得に失敗しました。	4	出力軸エンコーダの多回転データの取得に失敗しました。 起動時にアームを動かしている場合に発生することがあります。	エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
84404913		3 軸:出力軸多回転データ取得に失敗しました。	4	出力軸エンコーダの多回転データの取得に失敗しました。 起動時にアームを動かしている場合に発生することがあります。	エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
84404914		4 軸:出力軸多回転データ取得に失敗しました。	4	出力軸エンコーダの多回転データの取得に失敗しました。 起動時にアームを動かしている場合に発生することがあります。	エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
84404915		5 軸:出力軸多回転データ取得に失敗しました。	4	出力軸エンコーダの多回転データの取得に失敗しました。 起動時にアームを動かしている場合に発生することがあります。	エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
84404916		6 軸:出力軸多回転データ取得に失敗しました。	4	出力軸エンコーダの多回転データの取得に失敗しました。 起動時にアームを動かしている場合に発生することがあります。	エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。

コード	RC7 コード	メッセージ	ﾚﾍﾞﾙ	説明	復帰処置
84404917		7 軸:出力軸多回転データ取得に失敗しました。	4	出力軸エンコーダの多回転データの取得に失敗しました。 起動時にアームを動かしている場合に発生することがあります。	エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
84404918		8 軸:出力軸多回転データ取得に失敗しました。	4	出力軸エンコーダの多回転データの取得に失敗しました。 起動時にアームを動かしている場合に発生することがあります。	エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
84404921		1 軸:出力軸エンコーダの通信テストに失敗しました。	4	出力軸エンコーダの通信テストに失敗しました。	エンコーダの接続を確認してください。
84404922		2 軸:出力軸エンコーダの通信テストに失敗しました。	4	出力軸エンコーダの通信テストに失敗しました。	エンコーダの接続を確認してください。
84404923		3 軸:出力軸エンコーダの通信テストに失敗しました。	4	出力軸エンコーダの通信テストに失敗しました。	エンコーダの接続を確認してください。
84404924		4 軸:出力軸エンコーダの通信テストに失敗しました。	4	出力軸エンコーダの通信テストに失敗しました。	エンコーダの接続を確認してください。
84404925		5 軸:出力軸エンコーダの通信テストに失敗しました。	4	出力軸エンコーダの通信テストに失敗しました。	エンコーダの接続を確認してください。
84404926		6 軸:出力軸エンコーダの通信テストに失敗しました。	4	出力軸エンコーダの通信テストに失敗しました。	エンコーダの接続を確認してください。
84404927		7 軸:出力軸エンコーダの通信テストに失敗しました。	4	出力軸エンコーダの通信テストに失敗しました。	エンコーダの接続を確認してください。
84404928		8 軸:出力軸エンコーダの通信テストに失敗しました。	4	出力軸エンコーダの通信テストに失敗しました。	エンコーダの接続を確認してください。
84404931		1 軸:出力軸エンコーダ温度センサ異常です。	4	出力軸エンコーダ温度センサから正常に温度が取得できませんでした。	エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
84404932		2 軸:出力軸エンコーダ温度センサ異常です。	4	出力軸エンコーダ温度センサから正常に温度が取得できませんでした。	エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
84404933		3 軸:出力軸エンコーダ温度センサ異常です。	4	出力軸エンコーダ温度センサから正常に温度が取得できませんでした。	エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
84404934		4 軸:出力軸エンコーダ温度センサ異常です。	4	出力軸エンコーダ温度センサから正常に温度が取得できませんでした。	エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
84404935		5 軸:出力軸エンコーダ温度センサ異常です。	4	出力軸エンコーダ温度センサから正常に温度が取得できませんでした。	エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
84404936		6 軸:出力軸エンコーダ温度センサ異常です。	4	出力軸エンコーダ温度センサから正常に温度が取得できませんでした。	エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。

コード	RC7 コード	メッセージ	ﾚﾍﾞﾙ	説明	復帰処置
84404937		7 軸:出力軸エンコーダ温度センサ異常です。	4	出力軸エンコーダ温度センサから正常に温度が取得できませんでした。	エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
84404938		8 軸:出力軸エンコーダ温度センサ異常です。	4	出力軸エンコーダ温度センサから正常に温度が取得できませんでした。	エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
84404941		1 軸:出力軸エンコーダプリセット異常です。	4	出力軸エンコーダの 1 回転内の位置情報が確定していません。	ロボットを停止させた状態でコントローラを起動してください。 それでも解決しない場合は、エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
84404942		2 軸:出力軸エンコーダプリセット異常です。	4	出力軸エンコーダの 1 回転内の位置情報が確定していません。	ロボットを停止させた状態でコントローラを起動してください。 それでも解決しない場合は、エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
84404943		3 軸:出力軸エンコーダプリセット異常です。	4	出力軸エンコーダの 1 回転内の位置情報が確定していません。	ロボットを停止させた状態でコントローラを起動してください。 それでも解決しない場合は、エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
84404944		4 軸:出力軸エンコーダプリセット異常です。	4	出力軸エンコーダの 1 回転内の位置情報が確定していません。	ロボットを停止させた状態でコントローラを起動してください。 それでも解決しない場合は、エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
84404945		5 軸:出力軸エンコーダプリセット異常です。	4	出力軸エンコーダの 1 回転内の位置情報が確定していません。	ロボットを停止させた状態でコントローラを起動してください。 それでも解決しない場合は、エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
84404946		6 軸:出力軸エンコーダプリセット異常です。	4	出力軸エンコーダの 1 回転内の位置情報が確定していません。	ロボットを停止させた状態でコントローラを起動してください。 それでも解決しない場合は、エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
84404947		7 軸:出力軸エンコーダプリセット異常です。	4	出力軸エンコーダの 1 回転内の位置情報が確定していません。	ロボットを停止させた状態でコントローラを起動してください。 それでも解決しない場合は、エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
84404948		8 軸:出力軸エンコーダプリセット異常です。	4	出力軸エンコーダの 1 回転内の位置情報が確定していません。	ロボットを停止させた状態でコントローラを起動してください。 それでも解決しない場合は、エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。

コード	RC7 コード	メッセージ	ﾚﾍﾞﾙ	説明	復帰処置
84404951		1 軸:未対応の出力軸エンコーダ エラーです。(1)	4	出力軸エンコーダで意図しないエラーが発生しました。	エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
84404952		2 軸:未対応の出力軸エンコーダ エラーです。(1)	4	出力軸エンコーダで意図しないエラーが発生しました。	エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
84404953		3 軸:未対応の出力軸エンコーダ エラーです。(1)	4	出力軸エンコーダで意図しないエラーが発生しました。	エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
84404954		4 軸:未対応の出力軸エンコーダ エラーです。(1)	4	出力軸エンコーダで意図しないエラーが発生しました。	エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
84404955		5 軸:未対応の出力軸エンコーダ エラーです。(1)	4	出力軸エンコーダで意図しないエラーが発生しました。	エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
84404956		6 軸:未対応の出力軸エンコーダ エラーです。(1)	4	出力軸エンコーダで意図しないエラーが発生しました。	エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
84404957		7 軸:未対応の出力軸エンコーダ エラーです。(1)	4	出力軸エンコーダで意図しないエラーが発生しました。	エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
84404958		8 軸:未対応の出力軸エンコーダ エラーです。(1)	4	出力軸エンコーダで意図しないエラーが発生しました。	エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
84404961		1 軸:未対応の出力軸エンコーダ エラーです。(2)	4	出力軸エンコーダで意図しないエラーが発生しました。	エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
84404962		2 軸:未対応の出力軸エンコーダ エラーです。(2)	4	出力軸エンコーダで意図しないエラーが発生しました。	エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
84404963		3 軸:未対応の出力軸エンコーダ エラーです。(2)	4	出力軸エンコーダで意図しないエラーが発生しました。	エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
84404964		4 軸:未対応の出力軸エンコーダ エラーです。(2)	4	出力軸エンコーダで意図しないエラーが発生しました。	エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
84404965		5 軸:未対応の出力軸エンコーダ エラーです。(2)	4	出力軸エンコーダで意図しないエラーが発生しました。	エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
84404966		6 軸:未対応の出力軸エンコーダ エラーです。(2)	4	出力軸エンコーダで意図しないエラーが発生しました。	エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
84404967		7 軸:未対応の出力軸エンコーダ エラーです。(2)	4	出力軸エンコーダで意図しないエラーが発生しました。	エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
84404968		8 軸:未対応の出力軸エンコーダ エラーです。(2)	4	出力軸エンコーダで意図しないエラーが発生しました。	エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
84404971		1 軸:未対応の出力軸エンコーダ エラーです。(3)	4	出力軸エンコーダで意図しないエラーが発生しました。	エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
84404972		2 軸:未対応の出力軸エンコーダ エラーです。(3)	4	出力軸エンコーダで意図しないエラーが発生しました。	エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。

コード	RC7 コード	メッセージ	ﾚﾍﾞﾙ	説明	復帰処置
84404973		3 軸:未対応の出力軸エンコーダ エラーです。(3)	4	出力軸エンコーダで意図しないエラーが発生しました。	エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
84404974		4 軸:未対応の出力軸エンコーダ エラーです。(3)	4	出力軸エンコーダで意図しないエラーが発生しました。	エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
84404975		5 軸:未対応の出力軸エンコーダ エラーです。(3)	4	出力軸エンコーダで意図しないエラーが発生しました。	エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
84404976		6 軸:未対応の出力軸エンコーダ エラーです。(3)	4	出力軸エンコーダで意図しないエラーが発生しました。	エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
84404977		7 軸:未対応の出力軸エンコーダ エラーです。(3)	4	出力軸エンコーダで意図しないエラーが発生しました。	エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
84404978		8 軸:未対応の出力軸エンコーダ エラーです。(3)	4	出力軸エンコーダで意図しないエラーが発生しました。	エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
84404981		1 軸:未対応の出力軸エンコーダ エラーです。(4)	4	出力軸エンコーダで意図しないエラーが発生しました。	エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
84404982		2 軸:未対応の出力軸エンコーダ エラーです。(4)	4	出力軸エンコーダで意図しないエラーが発生しました。	エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
84404983		3 軸:未対応の出力軸エンコーダ エラーです。(4)	4	出力軸エンコーダで意図しないエラーが発生しました。	エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
84404984		4 軸:未対応の出力軸エンコーダ エラーです。(4)	4	出力軸エンコーダで意図しないエラーが発生しました。	エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
84404985		5 軸:未対応の出力軸エンコーダ エラーです。(4)	4	出力軸エンコーダで意図しないエラーが発生しました。	エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
84404986		6 軸:未対応の出力軸エンコーダ エラーです。(4)	4	出力軸エンコーダで意図しないエラーが発生しました。	エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
84404987		7 軸:未対応の出力軸エンコーダ エラーです。(4)	4	出力軸エンコーダで意図しないエラーが発生しました。	エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
84404988		8 軸:未対応の出力軸エンコーダ エラーです。(4)	4	出力軸エンコーダで意図しないエラーが発生しました。	エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
84404991		1 軸:未対応の出力軸エンコーダ エラーです。(5)	4	出力軸エンコーダで意図しないエラーが発生しました。	エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
84404992		2 軸:未対応の出力軸エンコーダ エラーです。(5)	4	出力軸エンコーダで意図しないエラーが発生しました。	エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
84404993		3 軸:未対応の出力軸エンコーダ エラーです。(5)	4	出力軸エンコーダで意図しないエラーが発生しました。	エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
84404994		4 軸:未対応の出力軸エンコーダ エラーです。(5)	4	出力軸エンコーダで意図しないエラーが発生しました。	エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。

コード	RC7 コード	メッセージ	ﾚﾍﾞﾙ	説明	復帰処置
84404995		5 軸:未対応の出力軸エンコーダエラーです。(5)	4	出力軸エンコーダで意図しないエラーが発生しました。	エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
84404996		6 軸:未対応の出力軸エンコーダエラーです。(5)	4	出力軸エンコーダで意図しないエラーが発生しました。	エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
84404997		7 軸:未対応の出力軸エンコーダエラーです。(5)	4	出力軸エンコーダで意図しないエラーが発生しました。	エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
84404998		8 軸:未対応の出力軸エンコーダエラーです。(5)	4	出力軸エンコーダで意図しないエラーが発生しました。	エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
844049A1		1 軸:未対応の出力軸エンコーダエラーです。(6)	4	出力軸エンコーダで意図しないエラーが発生しました。	エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
844049A2		2 軸:未対応の出力軸エンコーダエラーです。(6)	4	出力軸エンコーダで意図しないエラーが発生しました。	エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
844049A3		3 軸:未対応の出力軸エンコーダエラーです。(6)	4	出力軸エンコーダで意図しないエラーが発生しました。	エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
844049A4		4 軸:未対応の出力軸エンコーダエラーです。(6)	4	出力軸エンコーダで意図しないエラーが発生しました。	エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
844049A5		5 軸:未対応の出力軸エンコーダエラーです。(6)	4	出力軸エンコーダで意図しないエラーが発生しました。	エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
844049A6		6 軸:未対応の出力軸エンコーダエラーです。(6)	4	出力軸エンコーダで意図しないエラーが発生しました。	エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
844049A7		7 軸:未対応の出力軸エンコーダエラーです。(6)	4	出力軸エンコーダで意図しないエラーが発生しました。	エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
844049A8		8 軸:未対応の出力軸エンコーダエラーです。(6)	4	出力軸エンコーダで意図しないエラーが発生しました。	エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
85400801		前回のバックアップ処理に失敗しました。	5	前回の電源 OFF 時に、保存領域へのバックアップ処理が失敗しました。	エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
85400802		バックアップ処理失敗後に復帰処理が行われていません。	5	保存領域へのバックアップ処理が失敗した後、正しく復帰処理が行われていません。	エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
85400803		保存領域アクセスチェック異常です。	5	保存領域のアクセスチェックに失敗しました。	エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
85400804		バックアップデータの異常を検出しました。	5	保存領域へバックアップしたデータに異常が発生しました。	エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
85400805		バックアップデータ異常検出後に復帰処理が行われていません。	5	保存領域へのバックアップ異常が発生した後、正しく復帰処理が行われていません。	エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。

コード	RC7 コード	メッセージ	ﾚﾍﾞﾙ	説明	復帰処置
85400901		パワーアウトプットボードで電圧異常を検出しました。	5	パワーアウトプットボードにて、出力電圧の異常を検出しました。	パワーアウトプットボードの出力配線と接続機器を確認してください。 接続機器の入力電流が電流容量範囲内か確認してください。 それでも解決しない場合は、エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
85400902		パワーアウトプットボードの電圧出力処理が開始できませんでした。	5	パワーアウトプットボードにて、電圧検出処理の開始に失敗しました。	エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
85400903		パワーアウトプットボードのコントローラ側ヒューズ断です。	5	パワーアウトプットボードにて、過電流によるコントローラ側ヒューズ断を検出しました。	パワーアウトプットボードの出力配線と接続機器を確認してください。 接続機器の入力電流が電流容量範囲内か確認してください。 また、コントローラブレーキヒューズを点検してください。 それでも解決しない場合は、エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
85400904		パワーアウトプットボードは 1 枚しか搭載できません。	5	パワーアウトプットボードが複数枚搭載されています。	パワーアウトプットボードを 1 枚のみ搭載してください。 それでも解決しない場合は、エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
85400981		スロット 1:パワーアウトプットボードの 24VA ヒューズ断です。	5	パワーアウトプットボードにて、24VA ヒューズ断を検出しました。	パワーアウトプットボードの出力配線と接続機器を確認してください。 接続機器の入力電流が電流容量範囲内か確認してください。 また、パワーアウトプットボードのヒューズを点検してください。 それでも解決しない場合は、エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
85400982		スロット 2:パワーアウトプットボードの 24VA ヒューズ断です。	5	パワーアウトプットボードにて、24VA ヒューズ断を検出しました。	パワーアウトプットボードの出力配線と接続機器を確認してください。 接続機器の入力電流が電流容量範囲内か確認してください。 また、パワーアウトプットボードのヒューズを点検してください。 それでも解決しない場合は、エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。

コード	RC7 コード	メッセージ	ﾚﾍﾞﾙ	説明	復帰処置
85400983		スロット 3:パワーアウトプットボードの 24VA ヒューズ断です。	5	パワーアウトプットボードにて、24VA ヒューズ断を検出しました。	パワーアウトプットボードの出力配線と接続機器を確認してください。 接続機器の入力電流が電流容量範囲内か確認してください。 また、パワーアウトプットボードのヒューズを点検してください。 それでも解決しない場合は、エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
85400984		スロット 4:パワーアウトプットボードの 24VA ヒューズ断です。	5	パワーアウトプットボードにて、24VA ヒューズ断を検出しました。	パワーアウトプットボードの出力配線と接続機器を確認してください。 接続機器の入力電流が電流容量範囲内か確認してください。 また、パワーアウトプットボードのヒューズを点検してください。 それでも解決しない場合は、エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
85400991		スロット 1:パワーアウトプットボードの 24VB ヒューズ断です。	5	パワーアウトプットボードにて、24VB ヒューズ断を検出しました。	パワーアウトプットボードの出力配線と接続機器を確認してください。 接続機器の入力電流が電流容量範囲内か確認してください。 また、パワーアウトプットボードのヒューズを点検してください。 それでも解決しない場合は、エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
85400992		スロット 2:パワーアウトプットボードの 24VB ヒューズ断です。	5	パワーアウトプットボードにて、24VB ヒューズ断を検出しました。	パワーアウトプットボードの出力配線と接続機器を確認してください。 接続機器の入力電流が電流容量範囲内か確認してください。 また、パワーアウトプットボードのヒューズを点検してください。 それでも解決しない場合は、エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。

コード	RC7 コード	メッセージ	レベル	説明	復帰処置
85400993		スロット 3:パワーアウトプットボードの 24VB ヒューズ断です。	5	パワーアウトプットボードにて、24VB ヒューズ断を検出しました。	パワーアウトプットボードの出力配線と接続機器を確認してください。 接続機器の入力電流が電流容量範囲内か確認してください。 また、パワーアウトプットボードのヒューズを点検してください。 それでも解決しない場合は、エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
85400994		スロット 4:パワーアウトプットボードの 24VB ヒューズ断です。	5	パワーアウトプットボードにて、24VB ヒューズ断を検出しました。	パワーアウトプットボードの出力配線と接続機器を確認してください。 接続機器の入力電流が電流容量範囲内か確認してください。 また、パワーアウトプットボードのヒューズを点検してください。 それでも解決しない場合は、エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
854009A1		スロット 1:パワーアウトプットボードの 12V ヒューズ断です。	5	パワーアウトプットボードにて、12V ヒューズ断を検出しました。	パワーアウトプットボードの出力配線と接続機器を確認してください。 接続機器の入力電流が電流容量範囲内か確認してください。 また、パワーアウトプットボードのヒューズを点検してください。 それでも解決しない場合は、エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
854009A2		スロット 2:パワーアウトプットボードの 12V ヒューズ断です。	5	パワーアウトプットボードにて、12V ヒューズ断を検出しました。	パワーアウトプットボードの出力配線と接続機器を確認してください。 接続機器の入力電流が電流容量範囲内か確認してください。 また、パワーアウトプットボードのヒューズを点検してください。 それでも解決しない場合は、エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。

コード	RC7 コード	メッセージ	ﾚﾍﾞﾙ	説明	復帰処置
854009A3		スロット 3:パワーアウトプットボードの 12V ヒューズ断です。	5	パワーアウトプットボードにて、12V ヒューズ断を検出しました。	パワーアウトプットボードの出力配線と接続機器を確認してください。 接続機器の入力電流が電流容量範囲内か確認してください。 また、パワーアウトプットボードのヒューズを点検してください。 それでも解決しない場合は、エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
854009A4		スロット 4:パワーアウトプットボードの 12V ヒューズ断です。	5	パワーアウトプットボードにて、12V ヒューズ断を検出しました。	パワーアウトプットボードの出力配線と接続機器を確認してください。 接続機器の入力電流が電流容量範囲内か確認してください。 また、パワーアウトプットボードのヒューズを点検してください。 それでも解決しない場合は、エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
854009B1		スロット 1:パワーアウトプットボードの 5V ヒューズ断です。	5	パワーアウトプットボードにて、5V ヒューズ断を検出しました。	パワーアウトプットボードの出力配線と接続機器を確認してください。 接続機器の入力電流が電流容量範囲内か確認してください。 また、パワーアウトプットボードのヒューズを点検してください。 それでも解決しない場合は、エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
854009B2		スロット 2:パワーアウトプットボードの 5V ヒューズ断です。	5	パワーアウトプットボードにて、5V ヒューズ断を検出しました。	パワーアウトプットボードの出力配線と接続機器を確認してください。 接続機器の入力電流が電流容量範囲内か確認してください。 また、パワーアウトプットボードのヒューズを点検してください。 それでも解決しない場合は、エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。

コード	RC7 コード	メッセージ	ﾚﾍﾞﾙ	説明	復帰処置
854009B3		スロット 3:パワーアウトプットボードの 5V ヒューズ断です。	5	パワーアウトプットボードにて、5V ヒューズ断を検出しました。	パワーアウトプットボードの出力配線と接続機器を確認してください。 接続機器の入力電流が電流容量範囲内か確認してください。 また、パワーアウトプットボードのヒューズを点検してください。 それでも解決しない場合は、エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
854009B4		スロット 4:パワーアウトプットボードの 5V ヒューズ断です。	5	パワーアウトプットボードにて、5V ヒューズ断を検出しました。	パワーアウトプットボードの出力配線と接続機器を確認してください。 接続機器の入力電流が電流容量範囲内か確認してください。 また、パワーアウトプットボードのヒューズを点検してください。 それでも解決しない場合は、エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
85400A00		EtherCAT ボードがエラーを検出しました。	5	EtherCAT ボードがエラーを検出しました。	EtherCAT ケーブルが断線していないことを確認後、ロボットコントローラを再立上げしてください。 それでも解決しない場合は、エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
83400A01		EtherCAT ボードがエラーを検出しています。	3	EtherCAT ボードがエラーを検出しています。	EtherCAT ケーブルが断線していないことを確認してください。
83400A02		EtherCAT 通信の断線を検出しました。	3	EtherCAT 通信の断線を検出しました。	EtherCAT ケーブルの接続を確認してください。
85400A03		EtherCAT ボードのメモリオフセットが異常です。	5	EtherCAT ボードのメモリオフセットが異常です。	エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
83400A20		サーボ ON 中に EtherCAT のステートが OP から変更されました。	3	サーボ ON 中に EtherCAT のステートが OP から変更されました。	再度モータ ON を行う場合は、EtherCAT のステートを OP にしてください。
83400A21		EtherCAT のステータスが OP でありません。	3	EtherCAT のステータスが OP でないためモータ ON できません。	EtherCAT のステートを OP にしてください。
83400A22		EtherCAT 非同期通信に失敗しました。	3	タイムアウトが発生しました。	通信が確立しているか確認し、再度実行してください。 それでも解決しない場合は、エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
84400A23		モータ ON 状態で自動イネーブルが OFF されました。	4	一定時間を超えて自動イネーブル信号が OFF されました。全軸を緊急停止しモータを OFF しました。	再度モータ ON を行う場合は、自動イネーブル信号を ON してください。

コード	RC7 コード	メッセージ	ﾚﾍﾞﾙ	説明	復帰処置
84400A24		モータ ON 状態で防護停止信号が ON されました。	4	一定時間を超えて防護停止信号が ON されました。全軸を緊急停止しモータを OFF しました。	再度モータ ON を行う場合は、防護停止信号を OFF してください。
84400A25		同期に失敗しました。	4	一定時間経過してもコントロールワードの Output cycle counter が更新されませんでした。	モータ ON 時には Output cycle counter を更新してください。Output cycle counter を使用しない場合は、Slave Motion 同期オプションを無効にしてください。
84400A26		指令値バッファオーバフローです。	4	指令値転送の内部バッファがオーバフローしました。	EtherCAT の通信周期が設定値と一致していることを確認してください。同期オプションを有効にしている場合は Output cycle counter を更新していることを確認してください。
84400A27		指令値バッファアンダフローです。	4	指令値送信の内部バッファがアンダフローしました。	EtherCAT の通信周期が設定値と一致していることを確認してください。同期オプションを有効にしている場合は Output cycle counter を更新していることを確認してください。
83400A28		EtherCAT 非同期通信に失敗しました。	3	スレーブデバイスがエラーを返しました。	入力パラメータを確認してください。
84400A29		EtherCAT 同期通信に失敗しました。	4	EtherCAT 同期通信に失敗しました。	エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
83404C01		1 軸:外部軸でアラートが発生しました。	3	外部軸でアラートが発生しました。	オリジナルナンバにサーボアンプが出力したエラーコードが 16 進数で格納されています。 外部軸のサーボアンプのマニュアルを参照し、エラー内容を確認してください。
83404C02		2 軸:外部軸でアラートが発生しました。	3	外部軸でアラートが発生しました。	オリジナルナンバにサーボアンプが出力したエラーコードが 16 進数で格納されています。 外部軸のサーボアンプのマニュアルを参照し、エラー内容を確認してください。
83404C03		3 軸:外部軸でアラートが発生しました。	3	外部軸でアラートが発生しました。	オリジナルナンバにサーボアンプが出力したエラーコードが 16 進数で格納されています。 外部軸のサーボアンプのマニュアルを参照し、エラー内容を確認してください。
83404C04		4 軸:外部軸でアラートが発生しました。	3	外部軸でアラートが発生しました。	オリジナルナンバにサーボアンプが出力したエラーコードが 16 進数で格納されています。 外部軸のサーボアンプのマニュアルを参照し、エラー内容を確認してください。

コード	RC7 コード	メッセージ	ﾚﾍﾞﾙ	説明	復帰処置
83404C05		5 軸:外部軸でアラートが発生しました。	3	外部軸でアラートが発生しました。	オリジナルナンバにサーボアンプが出力したエラーコードが 16 進数で格納されています。 外部軸のサーボアンプのマニュアルを参照し、エラー内容を確認してください。
83404C06		6 軸:外部軸でアラートが発生しました。	3	外部軸でアラートが発生しました。	オリジナルナンバにサーボアンプが出力したエラーコードが 16 進数で格納されています。 外部軸のサーボアンプのマニュアルを参照し、エラー内容を確認してください。
83404C07		7 軸:外部軸でアラートが発生しました。	3	外部軸でアラートが発生しました。	オリジナルナンバにサーボアンプが出力したエラーコードが 16 進数で格納されています。 外部軸のサーボアンプのマニュアルを参照し、エラー内容を確認してください。
83404C08		8 軸:外部軸でアラートが発生しました。	3	外部軸でアラートが発生しました。	オリジナルナンバにサーボアンプが出力したエラーコードが 16 進数で格納されています。 外部軸のサーボアンプのマニュアルを参照し、エラー内容を確認してください。
85404C11		1 軸:外部軸で致命的なアラートが発生しました。	5	外部軸で致命的なアラートが発生しました。	オリジナルナンバにサーボアンプが出力したエラーコードが 16 進数で格納されています。 外部軸のサーボアンプのマニュアルを参照し、エラー内容を確認してください。
85404C12		2 軸:外部軸で致命的なアラートが発生しました。	5	外部軸で致命的なアラートが発生しました。	オリジナルナンバにサーボアンプが出力したエラーコードが 16 進数で格納されています。 外部軸のサーボアンプのマニュアルを参照し、エラー内容を確認してください。
85404C13		3 軸:外部軸で致命的なアラートが発生しました。	5	外部軸で致命的なアラートが発生しました。	オリジナルナンバにサーボアンプが出力したエラーコードが 16 進数で格納されています。 外部軸のサーボアンプのマニュアルを参照し、エラー内容を確認してください。
85404C14		4 軸:外部軸で致命的なアラートが発生しました。	5	外部軸で致命的なアラートが発生しました。	オリジナルナンバにサーボアンプが出力したエラーコードが 16 進数で格納されています。 外部軸のサーボアンプのマニュアルを参照し、エラー内容を確認してください。
85404C15		5 軸:外部軸で致命的なアラートが発生しました。	5	外部軸で致命的なアラートが発生しました。	オリジナルナンバにサーボアンプが出力したエラーコードが 16 進数で格納されています。 外部軸のサーボアンプのマニュアルを参照し、エラー内容を確認してください。

コード	RC7 コード	メッセージ	ﾚﾍﾞﾙ	説明	復帰処置
85404C16		6 軸:外部軸で致命的なアラートが発生しました。	5	外部軸で致命的なアラートが発生しました。	オリジナルナンバにサーボアンプが出力したエラーコードが 16 進数で格納されています。 外部軸のサーボアンプのマニュアルを参照し、エラー内容を確認してください。
85404C17		7 軸:外部軸で致命的なアラートが発生しました。	5	外部軸で致命的なアラートが発生しました。	オリジナルナンバにサーボアンプが出力したエラーコードが 16 進数で格納されています。 外部軸のサーボアンプのマニュアルを参照し、エラー内容を確認してください。
85404C18		8 軸:外部軸で致命的なアラートが発生しました。	5	外部軸で致命的なアラートが発生しました。	オリジナルナンバにサーボアンプが出力したエラーコードが 16 進数で格納されています。 外部軸のサーボアンプのマニュアルを参照し、エラー内容を確認してください。
80404C21		1 軸:外部軸でワーニングが発生しました。	0	外部軸でワーニングが発生しました。	オリジナルナンバにサーボアンプが出力したエラーコードが 16 進数で格納されています。 外部軸のサーボアンプのマニュアルを参照し、エラー内容を確認してください。
80404C22		2 軸:外部軸でワーニングが発生しました。	0	外部軸でワーニングが発生しました。	オリジナルナンバにサーボアンプが出力したエラーコードが 16 進数で格納されています。 外部軸のサーボアンプのマニュアルを参照し、エラー内容を確認してください。
80404C23		3 軸:外部軸でワーニングが発生しました。	0	外部軸でワーニングが発生しました。	オリジナルナンバにサーボアンプが出力したエラーコードが 16 進数で格納されています。 外部軸のサーボアンプのマニュアルを参照し、エラー内容を確認してください。
80404C24		4 軸:外部軸でワーニングが発生しました。	0	外部軸でワーニングが発生しました。	オリジナルナンバにサーボアンプが出力したエラーコードが 16 進数で格納されています。 外部軸のサーボアンプのマニュアルを参照し、エラー内容を確認してください。
80404C25		5 軸:外部軸でワーニングが発生しました。	0	外部軸でワーニングが発生しました。	オリジナルナンバにサーボアンプが出力したエラーコードが 16 進数で格納されています。 外部軸のサーボアンプのマニュアルを参照し、エラー内容を確認してください。
80404C26		6 軸:外部軸でワーニングが発生しました。	0	外部軸でワーニングが発生しました。	オリジナルナンバにサーボアンプが出力したエラーコードが 16 進数で格納されています。 外部軸のサーボアンプのマニュアルを参照し、エラー内容を確認してください。

コード	RC7 コード	メッセージ	ﾚﾍﾞﾙ	説明	復帰処置
80404C27		7 軸:外部軸でワーニングが発生しました。	0	外部軸でワーニングが発生しました。	オリジナルナンバにサーボアンプが出力したエラーコードが 16 進数で格納されています。 外部軸のサーボアンプのマニュアルを参照し、エラー内容を確認してください。
80404C28		8 軸:外部軸でワーニングが発生しました。	0	外部軸でワーニングが発生しました。	オリジナルナンバにサーボアンプが出力したエラーコードが 16 進数で格納されています。 外部軸のサーボアンプのマニュアルを参照し、エラー内容を確認してください。
83404C31		1 軸:外部軸でアラートが発生しています。	3	外部軸でアラートが発生しているためモータ ON できません。	外部軸のワーニング発生要因を確認し、取り除いてください。 その後、エラークリアしてください。
83404C32		2 軸:外部軸でアラートが発生しています。	3	外部軸でアラートが発生しているためモータ ON できません。	外部軸のワーニング発生要因を確認し、取り除いてください。 その後、エラークリアしてください。
83404C33		3 軸:外部軸でアラートが発生しています。	3	外部軸でアラートが発生しているためモータ ON できません。	外部軸のワーニング発生要因を確認し、取り除いてください。 その後、エラークリアしてください。
83404C34		4 軸:外部軸でアラートが発生しています。	3	外部軸でアラートが発生しているためモータ ON できません。	外部軸のワーニング発生要因を確認し、取り除いてください。 その後、エラークリアしてください。
83404C35		5 軸:外部軸でアラートが発生しています。	3	外部軸でアラートが発生しているためモータ ON できません。	外部軸のワーニング発生要因を確認し、取り除いてください。 その後、エラークリアしてください。
83404C36		6 軸:外部軸でアラートが発生しています。	3	外部軸でアラートが発生しているためモータ ON できません。	外部軸のワーニング発生要因を確認し、取り除いてください。 その後、エラークリアしてください。
83404C37		7 軸:外部軸でアラートが発生しています。	3	外部軸でアラートが発生しているためモータ ON できません。	外部軸のワーニング発生要因を確認し、取り除いてください。 その後、エラークリアしてください。
83404C38		8 軸:外部軸でアラートが発生しています。	3	外部軸でアラートが発生しているためモータ ON できません。	外部軸のワーニング発生要因を確認し、取り除いてください。 その後、エラークリアしてください。
85404C41		1 軸:外部軸で致命的なアラートが発生しています。	5	外部軸で致命的なアラートが発生しているためモータ ON できません。	外部軸の致命的ワーニング発生要因を確認し、取り除いてください。 その後、ロボットコントローラと接続している EtherCAT デバイスをすべて再起動してください。

コード	RC7 コード	メッセージ	ﾚﾍﾞﾙ	説明	復帰処置
85404C42		2 軸:外部軸で致命的なアラートが発生しています。	5	外部軸で致命的なアラートが発生しているためモータ ON できません。	外部軸の致命的ワーニング発生要因を確認し、取り除いてください。 その後、ロボットコントローラと接続している EtherCAT デバイスをすべて再起動してください。
85404C43		3 軸:外部軸で致命的なアラートが発生しています。	5	外部軸で致命的なアラートが発生しているためモータ ON できません。	外部軸の致命的ワーニング発生要因を確認し、取り除いてください。 その後、ロボットコントローラと接続している EtherCAT デバイスをすべて再起動してください。
85404C44		4 軸:外部軸で致命的なアラートが発生しています。	5	外部軸で致命的なアラートが発生しているためモータ ON できません。	外部軸の致命的ワーニング発生要因を確認し、取り除いてください。 その後、ロボットコントローラと接続している EtherCAT デバイスをすべて再起動してください。
85404C45		5 軸:外部軸で致命的なアラートが発生しています。	5	外部軸で致命的なアラートが発生しているためモータ ON できません。	外部軸の致命的ワーニング発生要因を確認し、取り除いてください。 その後、ロボットコントローラと接続している EtherCAT デバイスをすべて再起動してください。
85404C46		6 軸:外部軸で致命的なアラートが発生しています。	5	外部軸で致命的なアラートが発生しているためモータ ON できません。	外部軸の致命的ワーニング発生要因を確認し、取り除いてください。 その後、ロボットコントローラと接続している EtherCAT デバイスをすべて再起動してください。
85404C47		7 軸:外部軸で致命的なアラートが発生しています。	5	外部軸で致命的なアラートが発生しているためモータ ON できません。	外部軸の致命的ワーニング発生要因を確認し、取り除いてください。 その後、ロボットコントローラと接続している EtherCAT デバイスをすべて再起動してください。
85404C48		8 軸:外部軸で致命的なアラートが発生しています。	5	外部軸で致命的なアラートが発生しているためモータ ON できません。	外部軸の致命的ワーニング発生要因を確認し、取り除いてください。 その後、ロボットコントローラと接続している EtherCAT デバイスをすべて再起動してください。
85404C51		1 軸:エラークリアがタイムアウトしました。	5	外部軸の処理でタイムアウトが発生しました。	EtherCAT ケーブル接続やパラメータを確認後、ロボットコントローラと接続している EtherCAT デバイスをすべて再起動してください。
85404C52		2 軸:エラークリアがタイムアウトしました。	5	外部軸の処理でタイムアウトが発生しました。	EtherCAT ケーブル接続やパラメータを確認後、ロボットコントローラと接続している EtherCAT デバイスをすべて再起動してください。

コード	RC7 コード	メッセージ	ﾚﾍﾞﾙ	説明	復帰処置
85404C53		3 軸:エラークリアがタイムアウトしました。	5	外部軸の処理でタイムアウトが発生しました。	EtherCAT ケーブル接続やパラメータを確認後、ロボットコントローラと接続している EtherCAT デバイスをすべて再起動してください。
85404C54		4 軸:エラークリアがタイムアウトしました。	5	外部軸の処理でタイムアウトが発生しました。	EtherCAT ケーブル接続やパラメータを確認後、ロボットコントローラと接続している EtherCAT デバイスをすべて再起動してください。
85404C55		5 軸:エラークリアがタイムアウトしました。	5	外部軸の処理でタイムアウトが発生しました。	EtherCAT ケーブル接続やパラメータを確認後、ロボットコントローラと接続している EtherCAT デバイスをすべて再起動してください。
85404C56		6 軸:エラークリアがタイムアウトしました。	5	外部軸の処理でタイムアウトが発生しました。	EtherCAT ケーブル接続やパラメータを確認後、ロボットコントローラと接続している EtherCAT デバイスをすべて再起動してください。
85404C57		7 軸:エラークリアがタイムアウトしました。	5	外部軸の処理でタイムアウトが発生しました。	EtherCAT ケーブル接続やパラメータを確認後、ロボットコントローラと接続している EtherCAT デバイスをすべて再起動してください。
85404C58		8 軸:エラークリアがタイムアウトしました。	5	外部軸の処理でタイムアウトが発生しました。	EtherCAT ケーブル接続やパラメータを確認後、ロボットコントローラと接続している EtherCAT デバイスをすべて再起動してください。
85404C61		1 軸:モータ ON がタイムアウトしました。	5	外部軸の処理でタイムアウトが発生しました。	EtherCAT ケーブル接続やパラメータを確認後、ロボットコントローラと接続している EtherCAT デバイスをすべて再起動してください。
85404C62		2 軸:モータ ON がタイムアウトしました。	5	外部軸の処理でタイムアウトが発生しました。	EtherCAT ケーブル接続やパラメータを確認後、ロボットコントローラと接続している EtherCAT デバイスをすべて再起動してください。
85404C63		3 軸:モータ ON がタイムアウトしました。	5	外部軸の処理でタイムアウトが発生しました。	EtherCAT ケーブル接続やパラメータを確認後、ロボットコントローラと接続している EtherCAT デバイスをすべて再起動してください。
85404C64		4 軸:モータ ON がタイムアウトしました。	5	外部軸の処理でタイムアウトが発生しました。	EtherCAT ケーブル接続やパラメータを確認後、ロボットコントローラと接続している EtherCAT デバイスをすべて再起動してください。
85404C65		5 軸:モータ ON がタイムアウトしました。	5	外部軸の処理でタイムアウトが発生しました。	EtherCAT ケーブル接続やパラメータを確認後、ロボットコントローラと接続している EtherCAT デバイスをすべて再起動してください。
85404C66		6 軸:モータ ON がタイムアウトしました。	5	外部軸の処理でタイムアウトが発生しました。	EtherCAT ケーブル接続やパラメータを確認後、ロボットコントローラと接続している EtherCAT デバイスをすべて再起動してください。

コード	RC7 コード	メッセージ	ﾚﾍﾞﾙ	説明	復帰処置
85404C67		7 軸:モータ ON がタイムアウトしました。	5	外部軸の処理でタイムアウトが発生しました。	EtherCAT ケーブル接続やパラメータを確認後、ロボットコントローラと接続している EtherCAT デバイスをすべて再起動してください。
85404C68		8 軸:モータ ON がタイムアウトしました。	5	外部軸の処理でタイムアウトが発生しました。	EtherCAT ケーブル接続やパラメータを確認後、ロボットコントローラと接続している EtherCAT デバイスをすべて再起動してください。
85404C71		1 軸:モータ OFF がタイムアウトしました。	5	外部軸の処理でタイムアウトが発生しました。	EtherCAT ケーブル接続やパラメータを確認後、ロボットコントローラと接続している EtherCAT デバイスをすべて再起動してください。
85404C72		2 軸:モータ OFF がタイムアウトしました。	5	外部軸の処理でタイムアウトが発生しました。	EtherCAT ケーブル接続やパラメータを確認後、ロボットコントローラと接続している EtherCAT デバイスをすべて再起動してください。
85404C73		3 軸:モータ OFF がタイムアウトしました。	5	外部軸の処理でタイムアウトが発生しました。	EtherCAT ケーブル接続やパラメータを確認後、ロボットコントローラと接続している EtherCAT デバイスをすべて再起動してください。
85404C74		4 軸:モータ OFF がタイムアウトしました。	5	外部軸の処理でタイムアウトが発生しました。	EtherCAT ケーブル接続やパラメータを確認後、ロボットコントローラと接続している EtherCAT デバイスをすべて再起動してください。
85404C75		5 軸:モータ OFF がタイムアウトしました。	5	外部軸の処理でタイムアウトが発生しました。	EtherCAT ケーブル接続やパラメータを確認後、ロボットコントローラと接続している EtherCAT デバイスをすべて再起動してください。
85404C76		6 軸:モータ OFF がタイムアウトしました。	5	外部軸の処理でタイムアウトが発生しました。	EtherCAT ケーブル接続やパラメータを確認後、ロボットコントローラと接続している EtherCAT デバイスをすべて再起動してください。
85404C77		7 軸:モータ OFF がタイムアウトしました。	5	外部軸の処理でタイムアウトが発生しました。	EtherCAT ケーブル接続やパラメータを確認後、ロボットコントローラと接続している EtherCAT デバイスをすべて再起動してください。
85404C78		8 軸:モータ OFF がタイムアウトしました。	5	外部軸の処理でタイムアウトが発生しました。	EtherCAT ケーブル接続やパラメータを確認後、ロボットコントローラと接続している EtherCAT デバイスをすべて再起動してください。
85404C81		1 軸:モータ ON に失敗しました。	5	外部軸のステータスが Not Ready To Switch On です。	EtherCAT ケーブル接続やパラメータを確認後、ロボットコントローラと接続している EtherCAT デバイスをすべて再起動してください。
85404C82		2 軸:モータ ON に失敗しました。	5	外部軸のステータスが Not Ready To Switch On です。	EtherCAT ケーブル接続やパラメータを確認後、ロボットコントローラと接続している EtherCAT デバイスをすべて再起動してください。

コード	RC7 コード	メッセージ	ﾚﾍﾞﾙ	説明	復帰処置
85404C83		3 軸:モータ ON に失敗しました。	5	外部軸のステータスが Not Ready To Switch On です。	EtherCAT ケーブル接続やパラメータを確認後、ロボットコントローラと接続している EtherCAT デバイスをすべて再起動してください。
85404C84		4 軸:モータ ON に失敗しました。	5	外部軸のステータスが Not Ready To Switch On です。	EtherCAT ケーブル接続やパラメータを確認後、ロボットコントローラと接続している EtherCAT デバイスをすべて再起動してください。
85404C85		5 軸:モータ ON に失敗しました。	5	外部軸のステータスが Not Ready To Switch On です。	EtherCAT ケーブル接続やパラメータを確認後、ロボットコントローラと接続している EtherCAT デバイスをすべて再起動してください。
85404C86		6 軸:モータ ON に失敗しました。	5	外部軸のステータスが Not Ready To Switch On です。	EtherCAT ケーブル接続やパラメータを確認後、ロボットコントローラと接続している EtherCAT デバイスをすべて再起動してください。
85404C87		7 軸:モータ ON に失敗しました。	5	外部軸のステータスが Not Ready To Switch On です。	EtherCAT ケーブル接続やパラメータを確認後、ロボットコントローラと接続している EtherCAT デバイスをすべて再起動してください。
85404C88		8 軸:モータ ON に失敗しました。	5	外部軸のステータスが Not Ready To Switch On です。	EtherCAT ケーブル接続やパラメータを確認後、ロボットコントローラと接続している EtherCAT デバイスをすべて再起動してください。
83404C91		1 軸:外部軸の主電源が OFF です。	3	外部軸の主電源が OFF のためモータ ON できません。	サーボアンプの主電源が OFF になっています。 サーボアンプに接続される非常停止入力などの信号を確認してください。
83404C92		2 軸:外部軸の主電源が OFF です。	3	外部軸の主電源が OFF のためモータ ON できません。	サーボアンプの主電源が OFF になっています。 サーボアンプに接続される非常停止入力などの信号を確認してください。
83404C93		3 軸:外部軸の主電源が OFF です。	3	外部軸の主電源が OFF のためモータ ON できません。	サーボアンプの主電源が OFF になっています。 サーボアンプに接続される非常停止入力などの信号を確認してください。
83404C94		4 軸:外部軸の主電源が OFF です。	3	外部軸の主電源が OFF のためモータ ON できません。	サーボアンプの主電源が OFF になっています。 サーボアンプに接続される非常停止入力などの信号を確認してください。
83404C95		5 軸:外部軸の主電源が OFF です。	3	外部軸の主電源が OFF のためモータ ON できません。	サーボアンプの主電源が OFF になっています。 サーボアンプに接続される非常停止入力などの信号を確認してください。
83404C96		6 軸:外部軸の主電源が OFF です。	3	外部軸の主電源が OFF のためモータ ON できません。	サーボアンプの主電源が OFF になっています。 サーボアンプに接続される非常停止入力などの信号を確認してください。

コード	RC7 コード	メッセージ	ﾚﾍﾞﾙ	説明	復帰処置
83404C97		7 軸:外部軸の主電源が OFF です。	3	外部軸の主電源が OFF のためモータ ON できません。	サーボアンプの主電源が OFF になっています。 サーボアンプに接続される非常停止入力などの信号を確認してください。
83404C98		8 軸:外部軸の主電源が OFF です。	3	外部軸の主電源が OFF のためモータ ON できません。	サーボアンプの主電源が OFF になっています。 サーボアンプに接続される非常停止入力などの信号を確認してください。
83404CA1		1 軸:外部軸の主電源が OFF になりました。	3	外部軸の主電源が OFF しました。	サーボアンプの主電源が OFF になりました。 サーボアンプに接続される非常停止入力などの信号を確認してください。
83404CA2		2 軸:外部軸の主電源が OFF になりました。	3	外部軸の主電源が OFF しました。	サーボアンプの主電源が OFF になりました。 サーボアンプに接続される非常停止入力などの信号を確認してください。
83404CA3		3 軸:外部軸の主電源が OFF になりました。	3	外部軸の主電源が OFF しました。	サーボアンプの主電源が OFF になりました。 サーボアンプに接続される非常停止入力などの信号を確認してください。
83404CA4		4 軸:外部軸の主電源が OFF になりました。	3	外部軸の主電源が OFF しました。	サーボアンプの主電源が OFF になりました。 サーボアンプに接続される非常停止入力などの信号を確認してください。
83404CA5		5 軸:外部軸の主電源が OFF になりました。	3	外部軸の主電源が OFF しました。	サーボアンプの主電源が OFF になりました。 サーボアンプに接続される非常停止入力などの信号を確認してください。
83404CA6		6 軸:外部軸の主電源が OFF になりました。	3	外部軸の主電源が OFF しました。	サーボアンプの主電源が OFF になりました。 サーボアンプに接続される非常停止入力などの信号を確認してください。
83404CA7		7 軸:外部軸の主電源が OFF になりました。	3	外部軸の主電源が OFF しました。	サーボアンプの主電源が OFF になりました。 サーボアンプに接続される非常停止入力などの信号を確認してください。
83404CA8		8 軸:外部軸の主電源が OFF になりました。	3	外部軸の主電源が OFF しました。	サーボアンプの主電源が OFF になりました。 サーボアンプに接続される非常停止入力などの信号を確認してください。
83404CB1		1 軸:外部軸がモータ OFF しました。	3	外部軸がモータ OFF しました。	サーボアンプがモータ OFF になりました。 サーボアンプに接続される非常停止入力などの信号を確認してください。
83404CB2		2 軸:外部軸がモータ OFF しました。	3	外部軸がモータ OFF しました。	サーボアンプがモータ OFF になりました。 サーボアンプに接続される非常停止入力などの信号を確認してください。

コード	RC7 コード	メッセージ	ﾚﾍﾞﾙ	説明	復帰処置
83404CB3		3 軸:外部軸がモータ OFF しました。	3	外部軸がモータ OFF しました。	サーボアンプがモータ OFF になりました。 サーボアンプに接続される非常停止入力などの信号を確認してください。
83404CB4		4 軸:外部軸がモータ OFF しました。	3	外部軸がモータ OFF しました。	サーボアンプがモータ OFF になりました。 サーボアンプに接続される非常停止入力などの信号を確認してください。
83404CB5		5 軸:外部軸がモータ OFF しました。	3	外部軸がモータ OFF しました。	サーボアンプがモータ OFF になりました。 サーボアンプに接続される非常停止入力などの信号を確認してください。
83404CB6		6 軸:外部軸がモータ OFF しました。	3	外部軸がモータ OFF しました。	サーボアンプがモータ OFF になりました。 サーボアンプに接続される非常停止入力などの信号を確認してください。
83404CB7		7 軸:外部軸がモータ OFF しました。	3	外部軸がモータ OFF しました。	サーボアンプがモータ OFF になりました。 サーボアンプに接続される非常停止入力などの信号を確認してください。
83404CB8		8 軸:外部軸がモータ OFF しました。	3	外部軸がモータ OFF しました。	サーボアンプがモータ OFF になりました。 サーボアンプに接続される非常停止入力などの信号を確認してください。
83404CC1		1 軸:外部軸が瞬時停止しました。	3	外部軸のステータスが Quick Stop Active になりました。	サーボアンプが瞬時停止になりました。 サーボアンプに接続される非常停止入力などの信号を確認してください。
83404CC2		2 軸:外部軸が瞬時停止しました。	3	外部軸のステータスが Quick Stop Active になりました。	サーボアンプが瞬時停止になりました。 サーボアンプに接続される非常停止入力などの信号を確認してください。
83404CC3		3 軸:外部軸が瞬時停止しました。	3	外部軸のステータスが Quick Stop Active になりました。	サーボアンプが瞬時停止になりました。 サーボアンプに接続される非常停止入力などの信号を確認してください。
83404CC4		4 軸:外部軸が瞬時停止しました。	3	外部軸のステータスが Quick Stop Active になりました。	サーボアンプが瞬時停止になりました。 サーボアンプに接続される非常停止入力などの信号を確認してください。
83404CC5		5 軸:外部軸が瞬時停止しました。	3	外部軸のステータスが Quick Stop Active になりました。	サーボアンプが瞬時停止になりました。 サーボアンプに接続される非常停止入力などの信号を確認してください。
83404CC6		6 軸:外部軸が瞬時停止しました。	3	外部軸のステータスが Quick Stop Active になりました。	サーボアンプが瞬時停止になりました。 サーボアンプに接続される非常停止入力などの信号を確認してください。

コード	RC7 コード	メッセージ	ﾚﾍﾞﾙ	説明	復帰処置
83404CC7		7 軸:外部軸が瞬時停止しました。	3	外部軸のステータスが Quick Stop Active になりました。	サーボアンプが瞬時停止になりました。 サーボアンプに接続される非常停止入力などの信号を確認してください。
83404CC8		8 軸:外部軸が瞬時停止しました。	3	外部軸のステータスが Quick Stop Active になりました。	サーボアンプが瞬時停止になりました。 サーボアンプに接続される非常停止入力などの信号を確認してください。
85404CD1		1 軸:外部軸のステータスワードが意図しない値です。	5	外部軸のステータスワードが意図しない値です。	エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
85404CD2		2 軸:外部軸のステータスワードが意図しない値です。	5	外部軸のステータスワードが意図しない値です。	エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
85404CD3		3 軸:外部軸のステータスワードが意図しない値です。	5	外部軸のステータスワードが意図しない値です。	エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
85404CD4		4 軸:外部軸のステータスワードが意図しない値です。	5	外部軸のステータスワードが意図しない値です。	エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
85404CD5		5 軸:外部軸のステータスワードが意図しない値です。	5	外部軸のステータスワードが意図しない値です。	エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
85404CD6		6 軸:外部軸のステータスワードが意図しない値です。	5	外部軸のステータスワードが意図しない値です。	エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
85404CD7		7 軸:外部軸のステータスワードが意図しない値です。	5	外部軸のステータスワードが意図しない値です。	エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
85404CD8		8 軸:外部軸のステータスワードが意図しない値です。	5	外部軸のステータスワードが意図しない値です。	エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
83404CE1		1 軸:Homing Error が発生しました。	3	外部軸で Homing error が発生しました。	外部軸のサーボアンプのマニュアルを参照し、要因を取り除いてください。
83404CE2		2 軸:Homing Error が発生しました。	3	外部軸で Homing error が発生しました。	外部軸のサーボアンプのマニュアルを参照し、要因を取り除いてください。
83404CE3		3 軸:Homing Error が発生しました。	3	外部軸で Homing error が発生しました。	外部軸のサーボアンプのマニュアルを参照し、要因を取り除いてください。
83404CE4		4 軸:Homing Error が発生しました。	3	外部軸で Homing error が発生しました。	外部軸のサーボアンプのマニュアルを参照し、要因を取り除いてください。
83404CE5		5 軸:Homing Error が発生しました。	3	外部軸で Homing error が発生しました。	外部軸のサーボアンプのマニュアルを参照し、要因を取り除いてください。
83404CE6		6 軸:Homing Error が発生しました。	3	外部軸で Homing error が発生しました。	外部軸のサーボアンプのマニュアルを参照し、要因を取り除いてください。
83404CE7		7 軸:Homing Error が発生しました。	3	外部軸で Homing error が発生しました。	外部軸のサーボアンプのマニュアルを参照し、要因を取り除いてください。

コード	RC7コード	メッセージ	ﾚﾍﾞﾙ	説明	復帰処置
83404CE8		8 軸:Homing Error が発生しました。	3	外部軸で Homing error が発生しました。	外部軸のサーボアンプのマニュアルを参照し、要因を取り除いてください。
85404D01		1 軸:現在値が可動範囲外です。	5	現在値が可動範囲外です。	ロボットコントローラの電源を切り、可動範囲内にロボットを移動させてください。 もしブレーキロックされている場合は、Slave Motion を解除し、ブレーキ解除して可動範囲内にロボットを移動させてください。
85404D02		2 軸:現在値が可動範囲外です。	5	現在値が可動範囲外です。	ロボットコントローラの電源を切り、可動範囲内にロボットを移動させてください。 もしブレーキロックされている場合は、Slave Motion を解除し、ブレーキ解除して可動範囲内にロボットを移動させてください。
85404D03		3 軸:現在値が可動範囲外です。	5	現在値が可動範囲外です。	ロボットコントローラの電源を切り、可動範囲内にロボットを移動させてください。 もしブレーキロックされている場合は、Slave Motion を解除し、ブレーキ解除して可動範囲内にロボットを移動させてください。
85404D04		4 軸:現在値が可動範囲外です。	5	現在値が可動範囲外です。	ロボットコントローラの電源を切り、可動範囲内にロボットを移動させてください。 もしブレーキロックされている場合は、Slave Motion を解除し、ブレーキ解除して可動範囲内にロボットを移動させてください。
85404D05		5 軸:現在値が可動範囲外です。	5	現在値が可動範囲外です。	ロボットコントローラの電源を切り、可動範囲内にロボットを移動させてください。 もしブレーキロックされている場合は、Slave Motion を解除し、ブレーキ解除して可動範囲内にロボットを移動させてください。
85404D06		6 軸:現在値が可動範囲外です。	5	現在値が可動範囲外です。	ロボットコントローラの電源を切り、可動範囲内にロボットを移動させてください。 もしブレーキロックされている場合は、Slave Motion を解除し、ブレーキ解除して可動範囲内にロボットを移動させてください。

コード	RC7 コード	メッセージ	ﾚﾍﾞﾙ	説明	復帰処置
85404D07		7 軸:現在値が可動範囲外です。	5	現在値が可動範囲外です。	ロボットコントローラの電源を切り、可動範囲内にロボットを移動させてください。 もしブレーキロックされている場合は、Slave Motion を解除し、ブレーキ解除して可動範囲内にロボットを移動させてください。
85404D08		8 軸:現在値が可動範囲外です。	5	現在値が可動範囲外です。	ロボットコントローラの電源を切り、可動範囲内にロボットを移動させてください。 もしブレーキロックされている場合は、Slave Motion を解除し、ブレーキ解除して可動範囲内にロボットを移動させてください。
83404D11		1 軸:指令値が可動範囲外です。	3	指令値が可動範囲外です。	これ以上目標方向に動作できません。逆方向に移動するよう操作してください。
83404D12		2 軸:指令値が可動範囲外です。	3	指令値が可動範囲外です。	これ以上目標方向に動作できません。逆方向に移動するよう操作してください。
83404D13		3 軸:指令値が可動範囲外です。	3	指令値が可動範囲外です。	これ以上目標方向に動作できません。逆方向に移動するよう操作してください。
83404D14		4 軸:指令値が可動範囲外です。	3	指令値が可動範囲外です。	これ以上目標方向に動作できません。逆方向に移動するよう操作してください。
83404D15		5 軸:指令値が可動範囲外です。	3	指令値が可動範囲外です。	これ以上目標方向に動作できません。逆方向に移動するよう操作してください。
83404D16		6 軸:指令値が可動範囲外です。	3	指令値が可動範囲外です。	これ以上目標方向に動作できません。逆方向に移動するよう操作してください。
83404D17		7 軸:指令値が可動範囲外です。	3	指令値が可動範囲外です。	これ以上目標方向に動作できません。逆方向に移動するよう操作してください。
83404D18		8 軸:指令値が可動範囲外です。	3	指令値が可動範囲外です。	これ以上目標方向に動作できません。逆方向に移動するよう操作してください。
85400C00		制御 MCU のバージョン不一致を検出しました。	5	制御 MCU のバージョン不一致を検出しました。	MCU バージョンアップを実施してください。
85400C01		安全 MCU のバージョン不一致を検出しました。	5	安全 MCU のバージョン不一致を検出しました。	エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
85400C02		MCU のバージョンアップを完了するために、ロボットコントローラを再立ち上げしてください。	5	MCU のバージョンアップを完了するために、ロボットコントローラを再立ち上げしてください。	ロボットコントローラを再立ち上げしてください。
85400C03		制御 MCU へのエラー詳細の問い合わせに失敗しました。	5	制御 MCU へのエラー詳細の問い合わせに失敗しました。	エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。

コード	RC7コード	メッセージ	ﾚﾍﾞﾙ	説明	復帰処置
85400C80		ハンドでエラーが発生しました。詳細はオリジナルコードとハンドのマニュアルを参照してください。	5	ハンドのエラーを検出しました。ハンドから通知されたエラーコードはオリジナルコードとして記載されています。	ハンドのマニュアルを参照し、オリジナルコードに記載されているハンドエラーコードに対応した復帰処置を行ってください。
84400C81		ハンドでエラーが発生しました。詳細はオリジナルコードとハンドのマニュアルを参照してください。	4	ハンドのエラーを検出しました。ハンドから通知されたエラーコードはオリジナルコードとして記載されています。	ハンドのマニュアルを参照し、オリジナルコードに記載されているハンドエラーコードに対応した復帰処置を行ってください。
83400C82		ハンドでエラーが発生しました。詳細はオリジナルコードとハンドのマニュアルを参照してください。	3	ハンドのエラーを検出しました。ハンドから通知されたエラーコードはオリジナルコードとして記載されています。	ハンドのマニュアルを参照し、オリジナルコードに記載されているハンドエラーコードに対応した復帰処置を行ってください。
82400C83		ハンドでエラーが発生しました。詳細はオリジナルコードとハンドのマニュアルを参照してください。	2	ハンドのエラーを検出しました。ハンドから通知されたエラーコードはオリジナルコードとして記載されています。	ハンドのマニュアルを参照し、オリジナルコードに記載されているハンドエラーコードに対応した復帰処置を行ってください。
85405001		1 軸:データフラッシュ 1 がブランクです。	5	データフラッシュ 1 がブランクです。	エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
85405002		2 軸:データフラッシュ 1 がブランクです。	5	データフラッシュ 1 がブランクです。	エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
85405003		3 軸:データフラッシュ 1 がブランクです。	5	データフラッシュ 1 がブランクです。	エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
85405004		4 軸:データフラッシュ 1 がブランクです。	5	データフラッシュ 1 がブランクです。	エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
85405005		5 軸:データフラッシュ 1 がブランクです。	5	データフラッシュ 1 がブランクです。	エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
85405006		6 軸:データフラッシュ 1 がブランクです。	5	データフラッシュ 1 がブランクです。	エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
85405007		7 軸:データフラッシュ 1 がブランクです。	5	データフラッシュ 1 がブランクです。	エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
85405008		8 軸:データフラッシュ 1 がブランクです。	5	データフラッシュ 1 がブランクです。	エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
85405011		1 軸:データフラッシュ 2 がブランクです。	5	データフラッシュ 2 がブランクです。	エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
85405012		2 軸:データフラッシュ 2 がブランクです。	5	データフラッシュ 2 がブランクです。	エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
85405013		3 軸:データフラッシュ 2 がブランクです。	5	データフラッシュ 2 がブランクです。	エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
85405014		4 軸:データフラッシュ 2 がブランクです。	5	データフラッシュ 2 がブランクです。	エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。

コード	RC7 コード	メッセージ	ﾚﾍﾞﾙ	説明	復帰処置
85405015		5 軸:データフラッシュ 2 がブランクです。	5	データフラッシュ 2 がブランクです。	エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
85405016		6 軸:データフラッシュ 2 がブランクです。	5	データフラッシュ 2 がブランクです。	エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
85405017		7 軸:データフラッシュ 2 がブランクです。	5	データフラッシュ 2 がブランクです。	エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
85405018		8 軸:データフラッシュ 2 がブランクです。	5	データフラッシュ 2 がブランクです。	エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
85405021		1 軸:軸番号が異常です。	5	軸番号が異常です。	エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
85405022		2 軸:軸番号が異常です。	5	軸番号が異常です。	エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
85405023		3 軸:軸番号が異常です。	5	軸番号が異常です。	エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
85405024		4 軸:軸番号が異常です。	5	軸番号が異常です。	エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
85405025		5 軸:軸番号が異常です。	5	軸番号が異常です。	エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
85405026		6 軸:軸番号が異常です。	5	軸番号が異常です。	エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
85405027		7 軸:軸番号が異常です。	5	軸番号が異常です。	エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
85405028		8 軸:軸番号が異常です。	5	軸番号が異常です。	エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
85405101		1 軸:CAN 初期化異常です。	5	CAN 通信の初期化に失敗しました。	エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
85405102		2 軸:CAN 初期化異常です。	5	CAN 通信の初期化に失敗しました。	エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
85405103		3 軸:CAN 初期化異常です。	5	CAN 通信の初期化に失敗しました。	エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
85405104		4 軸:CAN 初期化異常です。	5	CAN 通信の初期化に失敗しました。	エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
85405105		5 軸:CAN 初期化異常です。	5	CAN 通信の初期化に失敗しました。	エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
85405106		6 軸:CAN 初期化異常です。	5	CAN 通信の初期化に失敗しました。	エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。

コード	RC7コード	メッセージ	ﾚﾍﾞﾙ	説明	復帰処置
85405107		7 軸:CAN 初期化異常です。	5	CAN 通信の初期化に失敗しました。	エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
85405108		8 軸:CAN 初期化異常です。	5	CAN 通信の初期化に失敗しました。	エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
84405401		1 軸:CAN 通信異常です。	4	CAN 通信で異常を検出しました。	エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
84405402		2 軸:CAN 通信異常です。	4	CAN 通信で異常を検出しました。	エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
84405403		3 軸:CAN 通信異常です。	4	CAN 通信で異常を検出しました。	エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
84405404		4 軸:CAN 通信異常です。	4	CAN 通信で異常を検出しました。	エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
84405405		5 軸:CAN 通信異常です。	4	CAN 通信で異常を検出しました。	エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
84405406		6 軸:CAN 通信異常です。	4	CAN 通信で異常を検出しました。	エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
84405407		7 軸:CAN 通信異常です。	4	CAN 通信で異常を検出しました。	エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
84405408		8 軸:CAN 通信異常です。	4	CAN 通信で異常を検出しました。	エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
84405501		1 軸:バス電圧異常です。	4	モータ ON 状態の時にモータバス電圧不足を検出しました。	安全監視プロセッサで異常を検出していないか確認してください。 異常が発生している場合は、異常をクリア後、再度実施してください。 また、TP との通信で断線検出したときに発生する場合があります。 それでも解決しない場合は、エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
84405502		2 軸:バス電圧異常です。	4	モータ ON 状態の時にモータバス電圧不足を検出しました。	安全監視プロセッサで異常を検出していないか確認してください。 異常が発生している場合は、異常をクリア後、再度実施してください。 また、TP との通信で断線検出したときに発生する場合があります。 それでも解決しない場合は、エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。

コード	RC7 コード	メッセージ	ﾚﾍﾞﾙ	説明	復帰処置
84405503		3 軸:バス電圧異常です。	4	モータ ON 状態の時にモータバス電圧不足を検出しました。	安全監視プロセッサで異常を検出していないか確認してください。 異常が発生している場合は、異常をクリア後、再度実施してください。 また、TP との通信で断線検出したときに発生する場合があります。 それでも解決しない場合は、エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
84405504		4 軸:バス電圧異常です。	4	モータ ON 状態の時にモータバス電圧不足を検出しました。	安全監視プロセッサで異常を検出していないか確認してください。 異常が発生している場合は、異常をクリア後、再度実施してください。 また、TP との通信で断線検出したときに発生する場合があります。 それでも解決しない場合は、エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
84405505		5 軸:バス電圧異常です。	4	モータ ON 状態の時にモータバス電圧不足を検出しました。	安全監視プロセッサで異常を検出していないか確認してください。 異常が発生している場合は、異常をクリア後、再度実施してください。 また、TP との通信で断線検出したときに発生する場合があります。 それでも解決しない場合は、エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
84405506		6 軸:バス電圧異常です。	4	モータ ON 状態の時にモータバス電圧不足を検出しました。	安全監視プロセッサで異常を検出していないか確認してください。 異常が発生している場合は、異常をクリア後、再度実施してください。 また、TP との通信で断線検出したときに発生する場合があります。 それでも解決しない場合は、エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。

コード	RC7 コード	メッセージ	ﾚﾍﾞﾙ	説明	復帰処置
84405507		7 軸:バス電圧異常です。	4	モータ ON 状態の時にモータバス電圧不足を検出しました。	安全監視プロセッサで異常を検出していないか確認してください。 異常が発生している場合は、異常をクリア後、再度実施してください。 また、TP との通信で断線検出したときに発生する場合があります。 それでも解決しない場合は、エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
84405508		8 軸:バス電圧異常です。	4	モータ ON 状態の時にモータバス電圧不足を検出しました。	安全監視プロセッサで異常を検出していないか確認してください。 異常が発生している場合は、異常をクリア後、再度実施してください。 また、TP との通信で断線検出したときに発生する場合があります。 それでも解決しない場合は、エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
84405601		1 軸:受信タイムアウトです。	4	受信タイムアウトです。	エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
84405602		2 軸:受信タイムアウトです。	4	受信タイムアウトです。	エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
84405603		3 軸:受信タイムアウトです。	4	受信タイムアウトです。	エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
84405604		4 軸:受信タイムアウトです。	4	受信タイムアウトです。	エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
84405605		5 軸:受信タイムアウトです。	4	受信タイムアウトです。	エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
84405606		6 軸:受信タイムアウトです。	4	受信タイムアウトです。	エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
84405607		7 軸:受信タイムアウトです。	4	受信タイムアウトです。	エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
84405608		8 軸:受信タイムアウトです。	4	受信タイムアウトです。	エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
85405C01		1 軸:加速度センサ初期化異常です。	5	加速度センサ初期化異常です。	エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
85405C02		2 軸:加速度センサ初期化異常です。	5	加速度センサ初期化異常です。	エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。

コード	RC7 コード	メッセージ	ﾚﾍﾞﾙ	説明	復帰処置
85405C03		3 軸:加速度センサ初期化異常です。	5	加速度センサ初期化異常です。	エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
85405C04		4 軸:加速度センサ初期化異常です。	5	加速度センサ初期化異常です。	エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
85405C05		5 軸:加速度センサ初期化異常です。	5	加速度センサ初期化異常です。	エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
85405C06		6 軸:加速度センサ初期化異常です。	5	加速度センサ初期化異常です。	エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
85405C07		7 軸:加速度センサ初期化異常です。	5	加速度センサ初期化異常です。	エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
85405C08		8 軸:加速度センサ初期化異常です。	5	加速度センサ初期化異常です。	エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
84405F01		1 軸:制御 MCU 通信異常です。	4	制御 MCU との通信に失敗しました。	エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
84405F02		2 軸:制御 MCU 通信異常です。	4	制御 MCU との通信に失敗しました。	エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
84405F03		3 軸:制御 MCU 通信異常です。	4	制御 MCU との通信に失敗しました。	エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
84405F04		4 軸:制御 MCU 通信異常です。	4	制御 MCU との通信に失敗しました。	エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
84405F05		5 軸:制御 MCU 通信異常です。	4	制御 MCU との通信に失敗しました。	エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
84405F06		6 軸:制御 MCU 通信異常です。	4	制御 MCU との通信に失敗しました。	エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
84405F07		7 軸:制御 MCU 通信異常です。	4	制御 MCU との通信に失敗しました。	エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
84405F08		8 軸:制御 MCU 通信異常です。	4	制御 MCU との通信に失敗しました。	エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
85405FB1		1 軸:制御 MCU へのエラー詳細の問い合わせに失敗しました。	5	制御 MCU へのエラー詳細の問い合わせに失敗しました。	エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
85405FB2		2 軸:制御 MCU へのエラー詳細の問い合わせに失敗しました。	5	制御 MCU へのエラー詳細の問い合わせに失敗しました。	エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
85405FB3		3 軸:制御 MCU へのエラー詳細の問い合わせに失敗しました。	5	制御 MCU へのエラー詳細の問い合わせに失敗しました。	エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
85405FB4		4 軸:制御 MCU へのエラー詳細の問い合わせに失敗しました。	5	制御 MCU へのエラー詳細の問い合わせに失敗しました。	エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。

コード	RC7 コード	メッセージ	ﾚﾍﾞﾙ	説明	復帰処置
85405FB5		5 軸:制御 MCU へのエラー詳細の問い合わせに失敗しました。	5	制御 MCU へのエラー詳細の問い合わせに失敗しました。	エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
85405FB6		6 軸:制御 MCU へのエラー詳細の問い合わせに失敗しました。	5	制御 MCU へのエラー詳細の問い合わせに失敗しました。	エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
85405FB7		7 軸:制御 MCU へのエラー詳細の問い合わせに失敗しました。	5	制御 MCU へのエラー詳細の問い合わせに失敗しました。	エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
85405FB8		8 軸:制御 MCU へのエラー詳細の問い合わせに失敗しました。	5	制御 MCU へのエラー詳細の問い合わせに失敗しました。	エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
85405FC1		1 軸:初期化異常です。	5	制御 MCU の初期化が完了していません。	エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
85405FC2		2 軸:初期化異常です。	5	制御 MCU の初期化が完了していません。	エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
85405FC3		3 軸:初期化異常です。	5	制御 MCU の初期化が完了していません。	エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
85405FC4		4 軸:初期化異常です。	5	制御 MCU の初期化が完了していません。	エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
85405FC5		5 軸:初期化異常です。	5	制御 MCU の初期化が完了していません。	エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
85405FC6		6 軸:初期化異常です。	5	制御 MCU の初期化が完了していません。	エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
85405FC7		7 軸:初期化異常です。	5	制御 MCU の初期化が完了していません。	エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
85405FC8		8 軸:初期化異常です。	5	制御 MCU の初期化が完了していません。	エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
85405FD1		1 軸:意図しないエラーです。	5	エラーが発生していますが、エラー詳細が取得できません。	エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
85405FD2		2 軸:意図しないエラーです。	5	エラーが発生していますが、エラー詳細が取得できません。	エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
85405FD3		3 軸:意図しないエラーです。	5	エラーが発生していますが、エラー詳細が取得できません。	エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
85405FD4		4 軸:意図しないエラーです。	5	エラーが発生していますが、エラー詳細が取得できません。	エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
85405FD5		5 軸:意図しないエラーです。	5	エラーが発生していますが、エラー詳細が取得できません。	エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
85405FD6		6 軸:意図しないエラーです。	5	エラーが発生していますが、エラー詳細が取得できません。	エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。

コード	RC7 コード	メッセージ	ﾚﾍﾞﾙ	説明	復帰処置
85405FD7		7 軸:意図しないエラーです。	5	エラーが発生していますが、エラー詳細が取得できません。	エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
85405FD8		8 軸:意図しないエラーです。	5	エラーが発生していますが、エラー詳細が取得できません。	エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
85405FE1		1 軸:未対応のエラーです。	5	意図しないエラー詳細情報を取得しました。	エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
85405FE2		2 軸:未対応のエラーです。	5	意図しないエラー詳細情報を取得しました。	エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
85405FE3		3 軸:未対応のエラーです。	5	意図しないエラー詳細情報を取得しました。	エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
85405FE4		4 軸:未対応のエラーです。	5	意図しないエラー詳細情報を取得しました。	エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
85405FE5		5 軸:未対応のエラーです。	5	意図しないエラー詳細情報を取得しました。	エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
85405FE6		6 軸:未対応のエラーです。	5	意図しないエラー詳細情報を取得しました。	エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
85405FE7		7 軸:未対応のエラーです。	5	意図しないエラー詳細情報を取得しました。	エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
85405FE8		8 軸:未対応のエラーです。	5	意図しないエラー詳細情報を取得しました。	エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
84405FF1		1 軸:モータ OFF しました。	4	マイコンがモータ OFF しました。	LV3 以上のエラーを検出したためモータ OFF しました。本エラーのみ出力された場合は、エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
84405FF2		2 軸:モータ OFF しました。	4	マイコンがモータ OFF しました。	LV3 以上のエラーを検出したためモータ OFF しました。本エラーのみ出力された場合は、エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
84405FF3		3 軸:モータ OFF しました。	4	マイコンがモータ OFF しました。	LV3 以上のエラーを検出したためモータ OFF しました。本エラーのみ出力された場合は、エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
84405FF4		4 軸:モータ OFF しました。	4	マイコンがモータ OFF しました。	LV3 以上のエラーを検出したためモータ OFF しました。本エラーのみ出力された場合は、エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
84405FF5		5 軸:モータ OFF しました。	4	マイコンがモータ OFF しました。	LV3 以上のエラーを検出したためモータ OFF しました。本エラーのみ出力された場合は、エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。

コード	RC7 コード	メッセージ	ﾚﾍﾞﾙ	説明	復帰処置
84405FF6		6 軸:モータ OFF しました。	4	マイコンがモータ OFF しました。	LV3 以上のエラーを検出したためモータ OFF しました。本エラーのみ出力された場合は、エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
84405FF7		7 軸:モータ OFF しました。	4	マイコンがモータ OFF しました。	LV3 以上のエラーを検出したためモータ OFF しました。本エラーのみ出力された場合は、エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
84405FF8		8 軸:モータ OFF しました。	4	マイコンがモータ OFF しました。	LV3 以上のエラーを検出したためモータ OFF しました。本エラーのみ出力された場合は、エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
85401000		内部エラー1 です。	5	サーボモジュール内部で意図しないエラーが発生しました。	エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
85401001		内部エラー2 です。	5	サーボモジュール内部で意図しないエラーが発生しました。	エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
85401002		内部エラー3 です。	5	サーボモジュール内部で意図しないエラーが発生しました。	エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
85402000	6607	サーボパラメータが不正です。(1)	5	間違ったサーボパラメータが指定されています。	パラメータを確認してください。
85402001	6607	エンコーダ設定が不正です。(1)	5	間違ったエンコーダ設定が指定されています。	パラメータを確認してください。
85402002	6607	エンコーダ設定が不正です。(2)	5	間違ったエンコーダ設定が指定されています。	パラメータを確認してください。
85402003	6607	ドライバユニット設定が不正です。(1)	5	間違ったドライバユニット設定が指定されています。	パラメータを確認してください。
85402004	6607	ブレーキ設定が不正です。(1)	5	間違ったブレーキ設定が指定されています。	パラメータを確認してください。
85402005	6607	非常停止設定が不正です。(1)	5	間違った非常停止設定が指定されています。	パラメータを確認してください。
85402006	6607	非常停止設定が不正です。(2)	5	間違った非常停止設定が指定されています。	パラメータを確認してください。
85402007	6607	スロット番号の設定が不正です。	5	複数の軸で同じスロット番号が指定されています。デュアルアーム制御の場合、マスタとスレーブで同じスロット番号が指定されている可能性があります。	スロット番号を確認してください。
85406001		1 軸:サーボパラメータが不正です。(2)	5	間違ったサーボパラメータが指定されています。	パラメータを確認してください。
85406002		2 軸:サーボパラメータが不正です。(2)	5	間違ったサーボパラメータが指定されています。	パラメータを確認してください。
85406003		3 軸:サーボパラメータが不正です。(2)	5	間違ったサーボパラメータが指定されています。	パラメータを確認してください。
85406004		4 軸:サーボパラメータが不正です。(2)	5	間違ったサーボパラメータが指定されています。	パラメータを確認してください。

コード	RC7 コード	メッセージ	ﾚﾍﾞﾙ	説明	復帰処置
85406005		5 軸:サーボパラメータが不正です。(2)	5	間違ったサーボパラメータが指定されています。	パラメータを確認してください。
85406006		6 軸:サーボパラメータが不正です。(2)	5	間違ったサーボパラメータが指定されています。	パラメータを確認してください。
85406007		7 軸:サーボパラメータが不正です。(2)	5	間違ったサーボパラメータが指定されています。	パラメータを確認してください。
85406008		8 軸:サーボパラメータが不正です。(2)	5	間違ったサーボパラメータが指定されています。	パラメータを確認してください。
85406011		1 軸:モータ設定が不正です。(1)	5	間違ったモータ設定が指定されています。	パラメータを確認してください。
85406012		2 軸:モータ設定が不正です。(1)	5	間違ったモータ設定が指定されています。	パラメータを確認してください。
85406013		3 軸:モータ設定が不正です。(1)	5	間違ったモータ設定が指定されています。	パラメータを確認してください。
85406014		4 軸:モータ設定が不正です。(1)	5	間違ったモータ設定が指定されています。	パラメータを確認してください。
85406015		5 軸:モータ設定が不正です。(1)	5	間違ったモータ設定が指定されています。	パラメータを確認してください。
85406016		6 軸:モータ設定が不正です。(1)	5	間違ったモータ設定が指定されています。	パラメータを確認してください。
85406017		7 軸:モータ設定が不正です。(1)	5	間違ったモータ設定が指定されています。	パラメータを確認してください。
85406018		8 軸:モータ設定が不正です。(1)	5	間違ったモータ設定が指定されています。	パラメータを確認してください。
85406021		1 軸:ブレーキ設定が不正です。(2)	5	間違ったブレーキ設定が指定されています。	パラメータを確認してください。
85406022		2 軸:ブレーキ設定が不正です。(2)	5	間違ったブレーキ設定が指定されています。	パラメータを確認してください。
85406023		3 軸:ブレーキ設定が不正です。(2)	5	間違ったブレーキ設定が指定されています。	パラメータを確認してください。
85406024		4 軸:ブレーキ設定が不正です。(2)	5	間違ったブレーキ設定が指定されています。	パラメータを確認してください。
85406025		5 軸:ブレーキ設定が不正です。(2)	5	間違ったブレーキ設定が指定されています。	パラメータを確認してください。
85406026		6 軸:ブレーキ設定が不正です。(2)	5	間違ったブレーキ設定が指定されています。	パラメータを確認してください。
85406027		7 軸:ブレーキ設定が不正です。(2)	5	間違ったブレーキ設定が指定されています。	パラメータを確認してください。
85406028		8 軸:ブレーキ設定が不正です。(2)	5	間違ったブレーキ設定が指定されています。	パラメータを確認してください。
85406031		1 軸:ブレーキ設定が不正です。(3)	5	間違ったブレーキ設定が指定されています。	パラメータを確認してください。
85406032		2 軸:ブレーキ設定が不正です。(3)	5	間違ったブレーキ設定が指定されています。	パラメータを確認してください。
85406033		3 軸:ブレーキ設定が不正です。(3)	5	間違ったブレーキ設定が指定されています。	パラメータを確認してください。
85406034		4 軸:ブレーキ設定が不正です。(3)	5	間違ったブレーキ設定が指定されています。	パラメータを確認してください。
85406035		5 軸:ブレーキ設定が不正です。(3)	5	間違ったブレーキ設定が指定されています。	パラメータを確認してください。
85406036		6 軸:ブレーキ設定が不正です。(3)	5	間違ったブレーキ設定が指定されています。	パラメータを確認してください。
85406037		7 軸:ブレーキ設定が不正です。(3)	5	間違ったブレーキ設定が指定されています。	パラメータを確認してください。
85406038		8 軸:ブレーキ設定が不正です。(3)	5	間違ったブレーキ設定が指定されています。	パラメータを確認してください。
85406041		グループ 1:ブレーキ設定が不正です。(4)	5	間違ったブレーキ設定が指定されています。	パラメータを確認してください。

コード	RC7 コード	メッセージ	ﾚﾍﾞﾙ	説明	復帰処置
85406042		グループ 2:ブレーキ設定が不正です。(4)	5	間違ったブレーキ設定が指定されています。	パラメータを確認してください。
85406043		グループ 3:ブレーキ設定が不正です。(4)	5	間違ったブレーキ設定が指定されています。	パラメータを確認してください。
85406044		グループ 4:ブレーキ設定が不正です。(4)	5	間違ったブレーキ設定が指定されています。	パラメータを確認してください。
85406045		グループ 5:ブレーキ設定が不正です。(4)	5	間違ったブレーキ設定が指定されています。	パラメータを確認してください。
85406046		グループ 6:ブレーキ設定が不正です。(4)	5	間違ったブレーキ設定が指定されています。	パラメータを確認してください。
85406047		グループ 7:ブレーキ設定が不正です。(4)	5	間違ったブレーキ設定が指定されています。	パラメータを確認してください。
85406048		グループ 8:ブレーキ設定が不正です。(4)	5	間違ったブレーキ設定が指定されています。	パラメータを確認してください。
85406051		1 軸:ブレーキ設定が不正です。(5)	5	間違ったブレーキ設定が指定されています。	パラメータを確認してください。
85406052		2 軸:ブレーキ設定が不正です。(5)	5	間違ったブレーキ設定が指定されています。	パラメータを確認してください。
85406053		3 軸:ブレーキ設定が不正です。(5)	5	間違ったブレーキ設定が指定されています。	パラメータを確認してください。
85406054		4 軸:ブレーキ設定が不正です。(5)	5	間違ったブレーキ設定が指定されています。	パラメータを確認してください。
85406055		5 軸:ブレーキ設定が不正です。(5)	5	間違ったブレーキ設定が指定されています。	パラメータを確認してください。
85406056		6 軸:ブレーキ設定が不正です。(5)	5	間違ったブレーキ設定が指定されています。	パラメータを確認してください。
85406057		7 軸:ブレーキ設定が不正です。(5)	5	間違ったブレーキ設定が指定されています。	パラメータを確認してください。
85406058		8 軸:ブレーキ設定が不正です。(5)	5	間違ったブレーキ設定が指定されています。	パラメータを確認してください。
85406061		1 軸:エンコーダ設定が不正です。(1)	5	間違ったエンコーダ設定が指定されています。	パラメータを確認してください。
85406062		2 軸:エンコーダ設定が不正です。(1)	5	間違ったエンコーダ設定が指定されています。	パラメータを確認してください。
85406063		3 軸:エンコーダ設定が不正です。(1)	5	間違ったエンコーダ設定が指定されています。	パラメータを確認してください。
85406064		4 軸:エンコーダ設定が不正です。(1)	5	間違ったエンコーダ設定が指定されています。	パラメータを確認してください。
85406065		5 軸:エンコーダ設定が不正です。(1)	5	間違ったエンコーダ設定が指定されています。	パラメータを確認してください。
85406066		6 軸:エンコーダ設定が不正です。(1)	5	間違ったエンコーダ設定が指定されています。	パラメータを確認してください。

コード	RC7 コード	メッセージ	ﾚﾍﾞﾙ	説明	復帰処置
85406067		7 軸:エンコーダ設定が不正です。(1)	5	間違ったエンコーダ設定が指定されています。	パラメータを確認してください。
85406068		8 軸:エンコーダ設定が不正です。(1)	5	間違ったエンコーダ設定が指定されています。	パラメータを確認してください。
85406071		1 軸:エンコーダ ID 設定が不正です。	5	間違ったエンコーダ設定が指定されています。	パラメータを確認してください。
85406072		2 軸:エンコーダ ID 設定が不正です。	5	間違ったエンコーダ設定が指定されています。	パラメータを確認してください。
85406073		3 軸:エンコーダ ID 設定が不正です。	5	間違ったエンコーダ設定が指定されています。	パラメータを確認してください。
85406074		4 軸:エンコーダ ID 設定が不正です。	5	間違ったエンコーダ設定が指定されています。	パラメータを確認してください。
85406075		5 軸:エンコーダ ID 設定が不正です。	5	間違ったエンコーダ設定が指定されています。	パラメータを確認してください。
85406076		6 軸:エンコーダ ID 設定が不正です。	5	間違ったエンコーダ設定が指定されています。	パラメータを確認してください。
85406077		7 軸:エンコーダ ID 設定が不正です。	5	間違ったエンコーダ設定が指定されています。	パラメータを確認してください。
85406078		8 軸:エンコーダ ID 設定が不正です。	5	間違ったエンコーダ設定が指定されています。	パラメータを確認してください。
85406081		ID1:エンコーダ ID が重複しています。	5	間違ったエンコーダ設定が指定されています。	パラメータを確認してください。
85406082		ID2:エンコーダ ID が重複しています。	5	間違ったエンコーダ設定が指定されています。	パラメータを確認してください。
85406083		ID3:エンコーダ ID が重複しています。	5	間違ったエンコーダ設定が指定されています。	パラメータを確認してください。
85406084		ID4:エンコーダ ID が重複しています。	5	間違ったエンコーダ設定が指定されています。	パラメータを確認してください。
85406085		ID5:エンコーダ ID が重複しています。	5	間違ったエンコーダ設定が指定されています。	パラメータを確認してください。
85406086		ID6:エンコーダ ID が重複しています。	5	間違ったエンコーダ設定が指定されています。	パラメータを確認してください。
85406087		ID7:エンコーダ ID が重複しています。	5	間違ったエンコーダ設定が指定されています。	パラメータを確認してください。
85406088		ID8:エンコーダ ID が重複しています。	5	間違ったエンコーダ設定が指定されています。	パラメータを確認してください。

コード	RC7 コード	メッセージ	レベル	説明	復帰処置
85406091		1 軸:エンコーダ設定が不正です。(2)	5	間違ったエンコーダ設定が指定されています。	パラメータを確認してください。
85406092		2 軸:エンコーダ設定が不正です。(2)	5	間違ったエンコーダ設定が指定されています。	パラメータを確認してください。
85406093		3 軸:エンコーダ設定が不正です。(2)	5	間違ったエンコーダ設定が指定されています。	パラメータを確認してください。
85406094		4 軸:エンコーダ設定が不正です。(2)	5	間違ったエンコーダ設定が指定されています。	パラメータを確認してください。
85406095		5 軸:エンコーダ設定が不正です。(2)	5	間違ったエンコーダ設定が指定されています。	パラメータを確認してください。
85406096		6 軸:エンコーダ設定が不正です。(2)	5	間違ったエンコーダ設定が指定されています。	パラメータを確認してください。
85406097		7 軸:エンコーダ設定が不正です。(2)	5	間違ったエンコーダ設定が指定されています。	パラメータを確認してください。
85406098		8 軸:エンコーダ設定が不正です。(2)	5	間違ったエンコーダ設定が指定されています。	パラメータを確認してください。
854060A1		1 軸:エンコーダ設定が不正です。(3)	5	間違ったエンコーダ設定が指定されています。	パラメータを確認してください。
854060A2		2 軸:エンコーダ設定が不正です。(3)	5	間違ったエンコーダ設定が指定されています。	パラメータを確認してください。
854060A3		3 軸:エンコーダ設定が不正です。(3)	5	間違ったエンコーダ設定が指定されています。	パラメータを確認してください。
854060A4		4 軸:エンコーダ設定が不正です。(3)	5	間違ったエンコーダ設定が指定されています。	パラメータを確認してください。
854060A5		5 軸:エンコーダ設定が不正です。(3)	5	間違ったエンコーダ設定が指定されています。	パラメータを確認してください。
854060A6		6 軸:エンコーダ設定が不正です。(3)	5	間違ったエンコーダ設定が指定されています。	パラメータを確認してください。
854060A7		7 軸:エンコーダ設定が不正です。(3)	5	間違ったエンコーダ設定が指定されています。	パラメータを確認してください。
854060A8		8 軸:エンコーダ設定が不正です。(3)	5	間違ったエンコーダ設定が指定されています。	パラメータを確認してください。
854060B1		1 軸:ドライバユニット設定が不正です。(2)	5	間違ったドライバユニット設定が指定されています。	パラメータを確認してください。
854060B2		2 軸:ドライバユニット設定が不正です。(2)	5	間違ったドライバユニット設定が指定されています。	パラメータを確認してください。

コード	RC7 コード	メッセージ	ﾚﾍﾞﾙ	説明	復帰処置
854060B3		3 軸:ドライバユニット設定が不正です。(2)	5	間違ったドライバユニット設定が指定されています。	パラメータを確認してください。
854060B4		4 軸:ドライバユニット設定が不正です。(2)	5	間違ったドライバユニット設定が指定されています。	パラメータを確認してください。
854060B5		5 軸:ドライバユニット設定が不正です。(2)	5	間違ったドライバユニット設定が指定されています。	パラメータを確認してください。
854060B6		6 軸:ドライバユニット設定が不正です。(2)	5	間違ったドライバユニット設定が指定されています。	パラメータを確認してください。
854060B7		7 軸:ドライバユニット設定が不正です。(2)	5	間違ったドライバユニット設定が指定されています。	パラメータを確認してください。
854060B8		8 軸:ドライバユニット設定が不正です。(2)	5	間違ったドライバユニット設定が指定されています。	パラメータを確認してください。
854060C1		1 軸:ドライバユニット設定が不正です。(3)	5	間違ったドライバユニット設定が指定されています。	パラメータを確認してください。
854060C2		2 軸:ドライバユニット設定が不正です。(3)	5	間違ったドライバユニット設定が指定されています。	パラメータを確認してください。
854060C3		3 軸:ドライバユニット設定が不正です。(3)	5	間違ったドライバユニット設定が指定されています。	パラメータを確認してください。
854060C4		4 軸:ドライバユニット設定が不正です。(3)	5	間違ったドライバユニット設定が指定されています。	パラメータを確認してください。
854060C5		5 軸:ドライバユニット設定が不正です。(3)	5	間違ったドライバユニット設定が指定されています。	パラメータを確認してください。
854060C6		6 軸:ドライバユニット設定が不正です。(3)	5	間違ったドライバユニット設定が指定されています。	パラメータを確認してください。
854060C7		7 軸:ドライバユニット設定が不正です。(3)	5	間違ったドライバユニット設定が指定されています。	パラメータを確認してください。
854060C8		8 軸:ドライバユニット設定が不正です。(3)	5	間違ったドライバユニット設定が指定されています。	パラメータを確認してください。
854060D1		1 軸:ドライバユニット設定が不正です。(4)	5	間違ったドライバユニット設定が指定されています。	パラメータを確認してください。
854060D2		2 軸:ドライバユニット設定が不正です。(4)	5	間違ったドライバユニット設定が指定されています。	パラメータを確認してください。
854060D3		3 軸:ドライバユニット設定が不正です。(4)	5	間違ったドライバユニット設定が指定されています。	パラメータを確認してください。
854060D4		4 軸:ドライバユニット設定が不正です。(4)	5	間違ったドライバユニット設定が指定されています。	パラメータを確認してください。

コード	RC7 コード	メッセージ	ﾚﾍﾞﾙ	説明	復帰処置
854060D5		5 軸:ドライバユニット設定が不正です。(4)	5	間違ったドライバユニット設定が指定されています。	パラメータを確認してください。
854060D6		6 軸:ドライバユニット設定が不正です。(4)	5	間違ったドライバユニット設定が指定されています。	パラメータを確認してください。
854060D7		7 軸:ドライバユニット設定が不正です。(4)	5	間違ったドライバユニット設定が指定されています。	パラメータを確認してください。
854060D8		8 軸:ドライバユニット設定が不正です。(4)	5	間違ったドライバユニット設定が指定されています。	パラメータを確認してください。
854060E1		1 軸:モータ設定が不正です。(2)	5	間違ったモータ設定が指定されています。	パラメータを確認してください。
854060E2		2 軸:モータ設定が不正です。(2)	5	間違ったモータ設定が指定されています。	パラメータを確認してください。
854060E3		3 軸:モータ設定が不正です。(2)	5	間違ったモータ設定が指定されています。	パラメータを確認してください。
854060E4		4 軸:モータ設定が不正です。(2)	5	間違ったモータ設定が指定されています。	パラメータを確認してください。
854060E5		5 軸:モータ設定が不正です。(2)	5	間違ったモータ設定が指定されています。	パラメータを確認してください。
854060E6		6 軸:モータ設定が不正です。(2)	5	間違ったモータ設定が指定されています。	パラメータを確認してください。
854060E7		7 軸:モータ設定が不正です。(2)	5	間違ったモータ設定が指定されています。	パラメータを確認してください。
854060E8		8 軸:モータ設定が不正です。(2)	5	間違ったモータ設定が指定されています。	パラメータを確認してください。
854060F1		1 軸:モータ設定が不正です。(3)	5	間違ったモータ設定が指定されています。	パラメータを確認してください。
854060F2		2 軸:モータ設定が不正です。(3)	5	間違ったモータ設定が指定されています。	パラメータを確認してください。
854060F3		3 軸:モータ設定が不正です。(3)	5	間違ったモータ設定が指定されています。	パラメータを確認してください。
854060F4		4 軸:モータ設定が不正です。(3)	5	間違ったモータ設定が指定されています。	パラメータを確認してください。
854060F5		5 軸:モータ設定が不正です。(3)	5	間違ったモータ設定が指定されています。	パラメータを確認してください。
854060F6		6 軸:モータ設定が不正です。(3)	5	間違ったモータ設定が指定されています。	パラメータを確認してください。
854060F7		7 軸:モータ設定が不正です。(3)	5	間違ったモータ設定が指定されています。	パラメータを確認してください。
854060F8		8 軸:モータ設定が不正です。(3)	5	間違ったモータ設定が指定されています。	パラメータを確認してください。
85406101		1 軸:モータ設定が不正です。(4)	5	間違ったモータ設定が指定されています。	パラメータを確認してください。
85406102		2 軸:モータ設定が不正です。(4)	5	間違ったモータ設定が指定されています。	パラメータを確認してください。
85406103		3 軸:モータ設定が不正です。(4)	5	間違ったモータ設定が指定されています。	パラメータを確認してください。
85406104		4 軸:モータ設定が不正です。(4)	5	間違ったモータ設定が指定されています。	パラメータを確認してください。
85406105		5 軸:モータ設定が不正です。(4)	5	間違ったモータ設定が指定されています。	パラメータを確認してください。
85406106		6 軸:モータ設定が不正です。(4)	5	間違ったモータ設定が指定されています。	パラメータを確認してください。
85406107		7 軸:モータ設定が不正です。(4)	5	間違ったモータ設定が指定されています。	パラメータを確認してください。
85406108		8 軸:モータ設定が不正です。(4)	5	間違ったモータ設定が指定されています。	パラメータを確認してください。
85406111		1 軸:ロボットコントローラ設定が不正です。	5	間違ったロボットコントローラ設定が指定されています。	パラメータを確認してください。

コード	RC7 コード	メッセージ	ﾚﾍﾞﾙ	説明	復帰処置
85406112		2 軸:ロボットコントローラ設定が不正です。	5	間違ったロボットコントローラ設定が指定されています。	パラメータを確認してください。
85406113		3 軸:ロボットコントローラ設定が不正です。	5	間違ったロボットコントローラ設定が指定されています。	パラメータを確認してください。
85406114		4 軸:ロボットコントローラ設定が不正です。	5	間違ったロボットコントローラ設定が指定されています。	パラメータを確認してください。
85406115		5 軸:ロボットコントローラ設定が不正です。	5	間違ったロボットコントローラ設定が指定されています。	パラメータを確認してください。
85406116		6 軸:ロボットコントローラ設定が不正です。	5	間違ったロボットコントローラ設定が指定されています。	パラメータを確認してください。
85406117		7 軸:ロボットコントローラ設定が不正です。	5	間違ったロボットコントローラ設定が指定されています。	パラメータを確認してください。
85406118		8 軸:ロボットコントローラ設定が不正です。	5	間違ったロボットコントローラ設定が指定されています。	パラメータを確認してください。
85406121		1 軸:ロボットコントローラ制限値設定が不正です。	5	間違った制限値設定が指定されています。	パラメータを確認してください。
85406122		2 軸:ロボットコントローラ制限値設定が不正です。	5	間違った制限値設定が指定されています。	パラメータを確認してください。
85406123		3 軸:ロボットコントローラ制限値設定が不正です。	5	間違った制限値設定が指定されています。	パラメータを確認してください。
85406124		4 軸:ロボットコントローラ制限値設定が不正です。	5	間違った制限値設定が指定されています。	パラメータを確認してください。
85406125		5 軸:ロボットコントローラ制限値設定が不正です。	5	間違った制限値設定が指定されています。	パラメータを確認してください。
85406126		6 軸:ロボットコントローラ制限値設定が不正です。	5	間違った制限値設定が指定されています。	パラメータを確認してください。
85406127		7 軸:ロボットコントローラ制限値設定が不正です。	5	間違った制限値設定が指定されています。	パラメータを確認してください。
85406128		8 軸:ロボットコントローラ制限値設定が不正です。	5	間違った制限値設定が指定されています。	パラメータを確認してください。
85406131		1 軸:電流制御設定が不正です。	5	間違った電流制御設定が指定されています。	パラメータを確認してください。
85406132		2 軸:電流制御設定が不正です。	5	間違った電流制御設定が指定されています。	パラメータを確認してください。
85406133		3 軸:電流制御設定が不正です。	5	間違った電流制御設定が指定されています。	パラメータを確認してください。
85406134		4 軸:電流制御設定が不正です。	5	間違った電流制御設定が指定されています。	パラメータを確認してください。
85406135		5 軸:電流制御設定が不正です。	5	間違った電流制御設定が指定されています。	パラメータを確認してください。
85406136		6 軸:電流制御設定が不正です。	5	間違った電流制御設定が指定されています。	パラメータを確認してください。

コード	RC7 コード	メッセージ	ﾚﾍﾞﾙ	説明	復帰処置
85406137		7 軸:電流制御設定が不正です。	5	間違った電流制御設定が指定されています。	パラメータを確認してください。
85406138		8 軸:電流制御設定が不正です。	5	間違った電流制御設定が指定されています。	パラメータを確認してください。
85406141		1 軸:フィルタパラメータ演算エラーです。(1)	5	間違ったフィルタ設定が指定されています。	パラメータを確認してください。
85406142		2 軸:フィルタパラメータ演算エラーです。(1)	5	間違ったフィルタ設定が指定されています。	パラメータを確認してください。
85406143		3 軸:フィルタパラメータ演算エラーです。(1)	5	間違ったフィルタ設定が指定されています。	パラメータを確認してください。
85406144		4 軸:フィルタパラメータ演算エラーです。(1)	5	間違ったフィルタ設定が指定されています。	パラメータを確認してください。
85406145		5 軸:フィルタパラメータ演算エラーです。(1)	5	間違ったフィルタ設定が指定されています。	パラメータを確認してください。
85406146		6 軸:フィルタパラメータ演算エラーです。(1)	5	間違ったフィルタ設定が指定されています。	パラメータを確認してください。
85406147		7 軸:フィルタパラメータ演算エラーです。(1)	5	間違ったフィルタ設定が指定されています。	パラメータを確認してください。
85406148		8 軸:フィルタパラメータ演算エラーです。(1)	5	間違ったフィルタ設定が指定されています。	パラメータを確認してください。
85406151		1 軸:フィルタパラメータ演算エラーです。(2)	5	間違ったフィルタ設定が指定されています。	パラメータを確認してください。
85406152		2 軸:フィルタパラメータ演算エラーです。(2)	5	間違ったフィルタ設定が指定されています。	パラメータを確認してください。
85406153		3 軸:フィルタパラメータ演算エラーです。(2)	5	間違ったフィルタ設定が指定されています。	パラメータを確認してください。
85406154		4 軸:フィルタパラメータ演算エラーです。(2)	5	間違ったフィルタ設定が指定されています。	パラメータを確認してください。
85406155		5 軸:フィルタパラメータ演算エラーです。(2)	5	間違ったフィルタ設定が指定されています。	パラメータを確認してください。
85406156		6 軸:フィルタパラメータ演算エラーです。(2)	5	間違ったフィルタ設定が指定されています。	パラメータを確認してください。
85406157		7 軸:フィルタパラメータ演算エラーです。(2)	5	間違ったフィルタ設定が指定されています。	パラメータを確認してください。
85406158		8 軸:フィルタパラメータ演算エラーです。(2)	5	間違ったフィルタ設定が指定されています。	パラメータを確認してください。

コード	RC7 コード	メッセージ	ﾚﾍﾞﾙ	説明	復帰処置
81201001		ウォッチドッグタイムオーバです。	1	ティーチングペンダントが一定時間応答しませんでした。なお、エラーレベル 1 ですが特権タスクが停止します。	プログラムがティーチングペンダントの処理を阻害しています。ティーチングペンダントの処理を阻害しないよう以下の項目を見直してください。 ・同時に起動するプログラムの数を減らす ・プログラムに Delay を入れる ・プログラムの優先順位を下げる ・画像処理など処理時間の掛かる処理を見直す ・バーチャルフェンス、排他制御の監視モデル数を減らす
85201002		新規デバイスのドライバインストール中です。完了するまでお待ちください。	5	新規デバイスのドライバインストール中です。完了するまでお待ちください。	ドライバインストール中です。ペンダントを操作せずにお待ちください。
85201003		新規デバイスのドライバインストールが完了しました。"OK"を押してシャットダウン完了までお待ちください。	5	新規デバイスのドライバインストールが完了しました。"OK"を押してシャットダウン完了までお待ちください。	OK ボタンでシャットダウンを開始します。シャットダウン完了画面が表示されるまで電源を切らないでください。
83201004		無効なロボットコントローラ ID が指定されました。	3	予期しないエラーです。範囲外のロボットコントローラ ID が指定されました。	エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
83201005		無効なタイムスケールが指定されました。	3	予期しないエラーです。範囲外の値がタイムスケールに設定されました。	エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
83201006		ロボットコントローラの最大登録数をオーバしました。	3	ロボットコントローラの最大登録数をオーバしました。	これ以上のロボットコントローラの登録はできません。別のロボットコントローラを終了させてから再度登録処理を行ってください。
83201007		ロボットコントローラのモード切り換えに失敗しました。	3	コントローラのモードの切り替えに失敗しました。	再度、動作モードの切り替えを実行してください。症状が改善されない場合、ハードウェアの故障が考えられますので、弊社サポートまでご連絡ください。
83201008		モータの ON/OFF 切り換えに失敗しました。	3	モータの ON/OFF 切り換えに失敗しました。	再度、モータの ON/OFF を実行してください。症状が改善されない場合、ハードウェアの故障が考えられますので、弊社サポートまでご連絡ください。
83201009		全ロボットコントローラのモータ ON/OFF 状態が一致しません。	3	現在接続されている全ロボットコントローラのモータ ON/OFF 状態が一致しません。	コントローラ間の接続不良が考えられます。コントローラ間の接続を確認してください。症状が改善されない場合、ハードウェアの故障が考えられますので、弊社サポートまでご連絡ください。
8120100a		レベル 1 異常が通知されました。	1	次の要因が考えられます。	エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。

コード	RC7 コード	メッセージ	ﾚﾍﾞﾙ	説明	復帰処置
8220100b		レベル 2 異常が通知されました。	2	次の要因が考えられます。	エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
8320100c		レベル 3 異常が通知されました。	3	次の要因が考えられます。	エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
8420100d		レベル 4 異常が通知されました。	4	次の要因が考えられます。	エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
8520100e		レベル 5 異常が通知されました。	5	次の要因が考えられます。プロセスが停止。	エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
8520100f		新規デバイスのドライバが見つかりません。	5	新規デバイスのドライバが見つかりません。	未対応の拡張デバイスを装着されている場合は該当デバイスを外してください。そうでない場合は、エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
85201010		不明な USB デバイスが検出されました。	5	不明な USB デバイスが検出されました。	未対応の USB デバイスを装着されている場合は該当デバイスを外してください。或いは、USB デバイスとの接触不良が考えられます。そうでない場合は、エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
85201011		新規デバイスのインストールは再起動後も継続されます。"OK"を押してシャットダウン完了までお待ちください。	5	新規デバイスのインストールは再起動後も継続されます。"OK"を押してシャットダウン完了までお待ちください。	OK ボタンでシャットダウンを開始します。シャットダウン完了画面が表示されるまで電源を切らないでください。症状が改善されない場合、ハードウェアの故障が考えられますので、弊社サポートまでご連絡ください。
85201012		割り込み遅延が発生しました。	5	システムの負荷が上昇し、割り込み処理に遅延が発生しました。	エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
80201013		レベル 0 異常が通知されました。	0	次の要因が考えられます。	エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
83201081		システムのパラメータ設定に失敗しました。	3	システムのパラメータ設定時に、設定値の異常を検出しました。	エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
83201082	60D2	負荷質量設定が不正です。	3	負荷質量・重心位置・イナーシャ設定の設定値に問題があります。	許容範囲外の設定値が設定された可能性があります。設定値を見直してください。
85201083		パラメータデータベースの読み込みに失敗しました。	5	システムの起動パラメータを保存しているデータベースに異常が見つかりました。	異なるバージョンのプロジェクトをロボットコントローラに送信した可能性があります。WINCAPSIII でプロジェクトを再生成してください。
85201084		共通パラメータデータベースの読み込みに失敗しました。	5	システムの起動パラメータを保存しているデータベースに異常が見つかりました。	異なるバージョンのプロジェクトをロボットコントローラに送信した可能性があります。WINCAPSIII でプロジェクトを再生成してください。
85201085		パラメータデータベースのファイルパスが不正です。	5	予期しないエラーです。無効なファイルパスを参照しにいきました。	エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。

コード	RC7 コード	メッセージ	ﾚﾍﾞﾙ	説明	復帰処置
85201086		パラメータデータベースのオープンに失敗しました。	5	システムの起動パラメータを保存しているデータベースに異常が見つかりました。	現在のプロジェクトファイルが破損している可能性があります。プロジェクトファイルのバックアップを取り、弊社サポートにご連絡ください。
83201087		無効なデータベーステーブル番号です。	3	予期しないエラーです。システムパラメータの範囲外の領域を参照しようとしました。	エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
83201088		パラメータチェックが機能していません。	3	予期しないエラーです。システムパラメータの変更前チェックが機能していません。	エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
83201089		システムパラメータへの範囲外アクセスです。	3	予期しないエラーです。システムパラメータの範囲外の領域を参照しようとしました。	エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
8520108a		データベースへの接続に失敗しました。	5	予期しないエラーです。データベースへの接続に失敗しました。	エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
8520108b		パラメータデータベースのサイズに不整合が見つかりました。	5	システムの起動パラメータを保存しているデータベースに異常が見つかりました。	異なるバージョンのプロジェクトをコントローラに送信した可能性があります。WINCAPSIII でプロジェクトを再生成してください。
8520108c		システムパラメータ用のメモリ確保に失敗しました。	5	予期しないエラーです。システムパラメータ用のメモリ確保に失敗しました。	エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
8320108d		動作範囲設定が不正です。	3	ソフトウェアリミットの設定値に問題があります。	正方向のソフトウェアリミットが負方向のソフトウェアリミットよりも小さくなる値が設定された可能性があります。設定値を見直してください。
8520108e		パラメータデータベースに不整合が見つかりました。	5	データベースに格納されているパラメータに不整合が見つかりました。	異なるバージョンのプロジェクトをロボットコントローラに送信した可能性があります。WINCAPSIII でプロジェクトを再生成してください。再生成したプロジェクトでもエラーになる場合、プロジェクトファイルが破損している可能性があります。プロジェクトファイルのバックアップを取り、弊社サポートにご連絡ください。
8320108F		指定したモータタイプは存在しません。	3	指定したモータ種類に問題があります。	指定したモータ種類を見直してください。
83201091		システムのパラメータに範囲外の値が設定されました。	3	システムのパラメータに、範囲外の値が設定されました。	エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
83201092		システムパラメータの再読み込みに失敗しました。	3	予期しないエラーです。システムパラメータの再読み込みに失敗しました。	エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
83201093		モータパラメータデータベースの読み込みに失敗しました。	3	モータパラメータを保存しているデータベースに異常が見つかりました。	モータパラメータが不正なプロジェクトです。 WINCAPSIII でプロジェクトを再生成してください。

コード	RC7 コード	メッセージ	ﾚﾍﾞﾙ	説明	復帰処置
83201094		RC7 互換ロボットモデルパラメータが使用できません。	3	RC7 互換ロボットモデルパラメータが設定されていないため、RC7 互換ロボットモデルパラメータが使用できません。	RC7 互換ロボットモデルパラメータが設定されていない場合には、標準ロボットモデルパラメータが RC7 互換ロボットモデルパラメータになっています。 ロボットモデルパラメータ RC7 互換モードを OFF にしてください。
83201095		軸を無効にしました。	3	無効な軸設定があったので、軸を無効にしました。	付加軸は有効にできません。 付加軸のモータ型式が指定されていない可能性があります。 付加軸の設定を見直してください。
83201096		センサ先端負荷質量設定が不正です。	3	センサ先端負荷質量・重心位置・イナーシャ設定の設定値に問題があります。	センサ先端負荷質量が先端負荷質量の上限値を越える値を設定された可能性があります。設定値の見直しをしてください。
83201101		存在しない I/O デバイスにアクセスしようとしました。	3	予期しないエラーです。存在しない I/O デバイスにアクセスしようとしました。	エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
83201102		非出力領域の I/O に出力しようとしました。	3	予期しないエラーです。非出力領域の I/O に出力しようとしました。	エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
83201103		無効な I/O ウォッチ番号です。	3	予期しないエラーです。範囲外の I/O 番号の状態をチェックしようとしました。	エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
83201104		未対応の I/O デバイスです。	3	予期しないエラーです。未対応の I/O デバイスです。	エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
83201105		範囲外の I/O 番号を参照しようとしました。	3	予期しないエラーです。範囲外の I/O 番号を参照しようとしました。	エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
85201106		I/O オブジェクトのメモリ確保に失敗しました。	5	予期しないエラーです。I/O デバイスの初期化時にメモリ確保に失敗しました。	エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
83201201		未実装のパラメータを参照しようとしました。	3	予期しないエラーです。システムが未実装のパラメータを参照しようとしました。	エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
83201202		無効な外部移動速度です。	3	外部移動速度に範囲外の値が設定されました。	設定値の範囲は、0.1～100 です。設定値を見直してください。
83201203		無効な外部加速度です。	3	外部加速度に範囲外の値が設定されました。	設定値の範囲は、0.0001～100 です。設定値を見直してください。
83201204		無効な外部減速度です。	3	外部減速度に範囲外の値が設定されました。	設定値の範囲は、0.0001～100.0 です。設定値を見直してください。
83201205		無効な速度変換タイプです。	3	予期しないエラーです。指定された速度変換モードは実装されていません。	エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
82201206		動作速度最適化設定の切り替えに失敗しました。	2	システムのパラメータに異常が見つかったため、動作速度最適化設定の切り替えを中止しました。	エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。

コード	RC7 コード	メッセージ	レベル	説明	復帰処置
82201207		動作速度最適化設定を変更できませんでした。	2	動作中および一時停止中は、動作速度最適化設定の切り替えを禁止しています。	動作を完全に終了してから再度実行してください。一時停止中のプログラムがある場合は、プログラムリセットしてから再度実行してください。
81201208		無効な DETECT コマンド位置格納サイズです。	1	予期しないエラーです。Detect コマンドの検出位置格納数に範囲外の値が設定されました。	エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
81201209		無効な DETECT コマンド I/O 番号です。	1	予期しないエラーです。Detect コマンドの監視対象 I/O 番号に範囲外の値が設定されました。	エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
8120120a		無効な DETECT コマンド位置格納インデックスです。	1	予期しないエラーです。Detect コマンドの検出位置を格納する変数のインデックスに範囲外の値が設定されました。	エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
8520120b		ロボットコントローラ仕様異常です。	5	セーフティ I/O レス仕様ロボットコントローラに標準のプロジェクトが設定されています。	WINCAPSIII からセーフティ I/O レス仕様のプロジェクトを送信してください。
8520120c		初期化異常により内部処理が中断されました。	5	致命的エラーが発生したため、内部処理が中断されました。	致命的エラーの発生要因を確認してください。
8220120d		無効な加速モードです。	2	指定された加速モードは存在しません。	加速モードの指定インデックス値を確認してください。
8520120e		ロボットコントローラ仕様異常です。	5	標準ロボットコントローラにセーフティ I/O レス仕様のプロジェクトが設定されています。	WINCAPSIII から標準のプロジェクトを送信してください。
8220120f		動作中は手動動作モードを変更できません。	2	動作中は、手動動作モードの切り替えを禁止しています。	動作を完全に終了してから再度実行してください。
81201211		無効な MotionSkip モードです。	1	指定された MotionSkip モードは存在しません。	MotionSkip モードを確認してください。
81201212		指定された I/O 番号は、DETECT コマンドでは使用できません。	1	指定された I/O 番号は、現在システムがロックしているため、DETECT コマンドでは使用できません。	別の I/O 番号を指定してください。
81201213		I/O 状態の変化が検出されませんでした。	1	I/O を監視していましたが、状態の変化が検出されませんでした。	I/O 設定を見直してください。
83201281	2490	ツール先端がエリア 0 と干渉しました。	3	ツール先端がエリア 0 と干渉しました。	ツール先端が意図した位置にあるか確認してください。
83201282	2491	ツール先端がエリア 1 と干渉しました。	3	ツール先端がエリア 1 と干渉しました。	ツール先端が意図した位置にあるか確認してください。
83201283	2492	ツール先端がエリア 2 と干渉しました。	3	ツール先端がエリア 2 と干渉しました。	ツール先端が意図した位置にあるか確認してください。
83201284	2493	ツール先端がエリア 3 と干渉しました。	3	ツール先端がエリア 3 と干渉しました。	ツール先端が意図した位置にあるか確認してください。
83201285	2494	ツール先端がエリア 4 と干渉しました。	3	ツール先端がエリア 4 と干渉しました。	ツール先端が意図した位置にあるか確認してください。
83201286	2495	ツール先端がエリア 5 と干渉しました。	3	ツール先端がエリア 5 と干渉しました。	ツール先端が意図した位置にあるか確認してください。

コード	RC7 コード	メッセージ	ﾚﾍﾞﾙ	説明	復帰処置
83201287	2496	ツール先端がエリア 6 と干渉しました。	3	ツール先端がエリア 6 と干渉しました。	ツール先端が意図した位置にあるか確認してください。
83201288	2497	ツール先端がエリア 7 と干渉しました。	3	ツール先端がエリア 7 と干渉しました。	ツール先端が意図した位置にあるか確認してください。
83201289	2498	ツール先端がエリア 8 と干渉しました。	3	ツール先端がエリア 8 と干渉しました。	ツール先端が意図した位置にあるか確認してください。
8320128a	2499	ツール先端がエリア 9 と干渉しました。	3	ツール先端がエリア 9 と干渉しました。	ツール先端が意図した位置にあるか確認してください。
8320128b	249a	ツール先端がエリア 10 と干渉しました。	3	ツール先端がエリア 10 と干渉しました。	ツール先端が意図した位置にあるか確認してください。
8320128c	249b	ツール先端がエリア 11 と干渉しました。	3	ツール先端がエリア 11 と干渉しました。	ツール先端が意図した位置にあるか確認してください。
8320128d	249c	ツール先端がエリア 12 と干渉しました。	3	ツール先端がエリア 12 と干渉しました。	ツール先端が意図した位置にあるか確認してください。
8320128e	249d	ツール先端がエリア 13 と干渉しました。	3	ツール先端がエリア 13 と干渉しました。	ツール先端が意図した位置にあるか確認してください。
8320128f	249e	ツール先端がエリア 14 と干渉しました。	3	ツール先端がエリア 14 と干渉しました。	ツール先端が意図した位置にあるか確認してください。
83201290	249f	ツール先端がエリア 15 と干渉しました。	3	ツール先端がエリア 15 と干渉しました。	ツール先端が意図した位置にあるか確認してください。
83201291	24a0	ツール先端がエリア 16 と干渉しました。	3	ツール先端がエリア 16 と干渉しました。	ツール先端が意図した位置にあるか確認してください。
83201292	24a1	ツール先端がエリア 17 と干渉しました。	3	ツール先端がエリア 17 と干渉しました。	ツール先端が意図した位置にあるか確認してください。
83201293	24a2	ツール先端がエリア 18 と干渉しました。	3	ツール先端がエリア 18 と干渉しました。	ツール先端が意図した位置にあるか確認してください。
83201294	24a3	ツール先端がエリア 19 と干渉しました。	3	ツール先端がエリア 19 と干渉しました。	ツール先端が意図した位置にあるか確認してください。
83201295	24a4	ツール先端がエリア 20 と干渉しました。	3	ツール先端がエリア 20 と干渉しました。	ツール先端が意図した位置にあるか確認してください。
83201296	24a5	ツール先端がエリア 21 と干渉しました。	3	ツール先端がエリア 21 と干渉しました。	ツール先端が意図した位置にあるか確認してください。
83201297	24a6	ツール先端がエリア 22 と干渉しました。	3	ツール先端がエリア 22 と干渉しました。	ツール先端が意図した位置にあるか確認してください。
83201298	24a7	ツール先端がエリア 23 と干渉しました。	3	ツール先端がエリア 23 と干渉しました。	ツール先端が意図した位置にあるか確認してください。

コード	RC7 コード	メッセージ	ﾚﾍﾞﾙ	説明	復帰処置
83201299	24a8	ツール先端がエリア 24 と干渉しました。	3	ツール先端がエリア 24 と干渉しました。	ツール先端が意図した位置にあるか確認してください。
8320129a	24a9	ツール先端がエリア 25 と干渉しました。	3	ツール先端がエリア 25 と干渉しました。	ツール先端が意図した位置にあるか確認してください。
8320129b	24b0	ツール先端がエリア 26 と干渉しました。	3	ツール先端がエリア 26 と干渉しました。	ツール先端が意図した位置にあるか確認してください。
8320129c	24b1	ツール先端がエリア 27 と干渉しました。	3	ツール先端がエリア 27 と干渉しました。	ツール先端が意図した位置にあるか確認してください。
8320129d	24b2	ツール先端がエリア 28 と干渉しました。	3	ツール先端がエリア 28 と干渉しました。	ツール先端が意図した位置にあるか確認してください。
8320129e	24b3	ツール先端がエリア 29 と干渉しました。	3	ツール先端がエリア 29 と干渉しました。	ツール先端が意図した位置にあるか確認してください。
8320129f	24b4	ツール先端がエリア 30 と干渉しました。	3	ツール先端がエリア 30 と干渉しました。	ツール先端が意図した位置にあるか確認してください。
832012a0	24b5	ツール先端がエリア 31 と干渉しました。	3	ツール先端がエリア 31 と干渉しました。	ツール先端が意図した位置にあるか確認してください。
832012f8		無効なエリア有効/無効設定です。	3	指定された値ではエリアの有効/無効は設定できません。	エリアの有効/無効設定の値を確認してください。
832012f9		エリアを無効にしました。	3	無効なエリア設定があったため、エリアを無効にしました。	エリアを有効にすることができませんでした。再度エリアの設定を見直してください。
832012fa		設定可能なエリア数を越えました。	3	設定可能なエリアの数の上限を超えてエリアを有効にしようとしました。	エリアを有効にすることができませんでした。再度エリアの設定を見直してください。 検出間隔によって設定できるエリアの数が異なります。検出間隔に対応した上限までのエリアを有効にしてください。
832012fb		無効なエラー検出設定です。	3	指定された値がエラー検出設定範囲を超えています。	エラー検出範囲の値を確認してください。
832012fc		無効なエリア番号です。	3	指定された番号のエリアは存在しません。	エリア番号の指定インデックス値を確認してください。
832012fd		無効なエリア監視周期です。	3	指定された監視周期ではエリアを監視できません。	エリア監視周期の値を確認してください。 他エリアの監視周期と一致している必要があります。
832012fe		無効な姿勢検出範囲です。	3	指定された値が姿勢検出可能範囲を超えています。	姿勢検出範囲の値を確認してください。
832012ff		無効な軸検出範囲です。	3	指定された値が軸検出可能範囲を超えています。	軸検出範囲の値を確認してください。
83201301		アームの制御権取得に失敗しました。	3	予期しないエラーです。アームの制御権取得に失敗しました。	エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。

コード	RC7コード	メッセージ	ﾚﾍﾞﾙ	説明	復帰処置
85201302		初期化異常により内部処理が中断されました。	5	致命的エラーが発生したため、内部処理が中断されました。	致命的エラーの発生要因を確認してください。
83201381		無効な回転平面タイプです。	3	予期しないエラーです。Rotate コマンド実行時に無効な回転平面が指定されました。	エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
83201382		無効な内部移動速度です。	3	内部移動速度に範囲外の値が設定されました。	設定値の範囲は、0.1～100 です。設定値を見直してください。
83201383		無効な内部加速度です。	3	内部加速度に範囲外の値が設定されました。	設定値の範囲は、0.0001～100 です。設定値を見直してください。
83201384		無効な内部減速度です。	3	内部減速度に範囲外の値が設定されました。	設定値の範囲は、0.0001～100 です。設定値を見直してください。
83201385		無効な内部軸速度です。	3	内部軸速度に範囲外の値が設定されました。	設定値の範囲は、0.1～100 です。設定値を見直してください。
83201386		無効な内部軸加速度です。	3	内部軸加速度に範囲外の値が設定されました。	設定値の範囲は、0.0001～100 です。設定値を見直してください。
83201387		無効な内部軸減速度です。	3	内部軸減速度に範囲外の値が設定されました。	設定値の範囲は、0.0001～100 です。設定値を見直してください。
83201388		無効な動作割合です。	3	Arrive コマンドで指定する「全移動距離に対する動作割合」に範囲外の値が設定されました。	設定値の範囲は、0～100 で、0 は設定できません。設定値を見直してください。
83201389		無効なアーチ開始位置が指定されました。	3	ArchMove コマンドのアーチ開始位置に範囲外の値が指定されました。	設定値の範囲は、0～アーチ高さです。設定を見直してください。
8020138a		円弧軌道が生成できないため、直線補間動作に切り替えました。	0	円弧補間動作時に、円弧軌道が生成できないような目標点(開始位置・経路位置・目標位置が同一直線上に存在するなど)が設定された場合、開始位置から目標位置への直線補間動作に切り替えて動作します。	直線補間による動作が意図しない動作である場合は、指定した経路点・目標点の設定を見直してください。
8020138b		スプライン軌道が生成できないため、直線補間動作に切り替えました。	0	スプライン補間動作時に無効な経路点が指定された場合、開始位置から目標位置への直線補間動作に切り替えて動作します。	直線補間による動作が意図しない動作である場合は、指定した経路点の設定を見直してください。
8520138c		初期化異常により内部処理が中断されました。	5	致命的エラーが発生したため、内部処理が中断されました。	致命的エラーの発生要因を確認してください。
8320138d		円弧軌道が生成できません。	3	円弧補間動作時に、現在位置・経由位置・目標位置が同一直線上に設定されており、経由位置が現在位置と目標位置の間にないため、経由位置を通過しない直線補間動作となります。	指定した経由位置・目標位置の設定を見直してください。
8020138e		スプライン軌道の最後の経路点に到達しました。	0	スプライン軌道の最後の経路点に到達しました。	スプライン軌道の最後の経路点に到達しました。

コード	RC7コード	メッセージ	ﾚﾍﾞﾙ	説明	復帰処置
83201401	607F	形態不一致です。	3	動作開始位置のロボット形態と動作目標位置のロボット形態が一致しません。	ロボットの姿勢が急激に変化するため、動作開始位置とロボット形態の異なる動作目標位置への移動はできません。動作開始位置、または動作目標位置のロボット形態を変更してください。
83201402		動作バッファオーバです。	3	予期しないエラーです。システムの動作バッファがオーバフローしました。	エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
81201403		指定された移動時間では動作できません。	1	指定された動作時間では、動作に必要な動作時間よりも短いため動作できません。	現在の設定値よりも長い時間を指定してください。
83201404	73FF	ロボット停止処理中です。	3	ロボットの停止処理中は実行できない操作です。	ロボットが完全に停止してから実行してください。
83201405		無効な指令値です。	3	予期しないエラーです。異常な指令値が生成されたので処理を中止しました。	エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
83201406		未実装のパラメータを参照しようとしました。	3	予期しないエラーです。システムが未実装のパラメータを参照しようとしました。	エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
81201407		指定された手先速度モードは実装されていません。	1	予期しないエラーです。手先速度モードに未実装な値が設定されています。	エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
81201408		動作コマンドのオプション引数に不正な値が設定されました。	1	動作コマンドのオプション引数に不正な値が設定されました。	動作コマンドのオプション引数を確認してください。
83201409		現在の設定での動作は禁止されています。	3	予期しないエラーです。禁止されている設定で動作コマンドを発行しようとしました。	エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
8420140a		無効な動作オブジェクトが参照されました。	4	予期しないエラーです。実態の存在しない動作オブジェクトを参照しようとしました。	エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
8320140b		無効な経路点が設定されています。	3	軌道上に動作できない経路点が設定されています。	設定した通過点に問題がないか確認してください。
8520140c		動作オブジェクトのメモリ確保に失敗しました。	5	予期しないエラーです。システムの初期化時に動作オブジェクトのメモリ確保に失敗しました。	エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
8120140d		経路番号に範囲外の値が指定されました。	1	経路番号に範囲外の値が設定されました。	設定値の範囲は、1～20 です。設定値を見直してください。
8120140e		空の経路が指定されました。	1	経路上の経路点が一つも指定されていません。	経路上に経路点を設定してから実行してください。
8020140f		ロボット軸以外の動作をパス動作に変更しました。	0	ロボット軸以外の動作でパス開始変位が指定された場合、設定値が無視されパス動作に変更されます。	ロボット軸以外の動作でパス開始変位が指定された場合、設定値が無視されパス動作に変更されます。
83201411		指定された補間タイプはサポートしていません。	3	予期しないエラーです。指定した補間方法では、軌道をオフラインで生成できません。	エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。

コード	RC7 コード	メッセージ	ﾚﾍﾞﾙ	説明	復帰処置
83201412		停止位置と動作開始位置が異なります。	3	瞬時停止時の停止位置とコンティニュスタート時の開始位置が大きく異なるため、安全のためにコンティニュスタートを中止しました。瞬時停止をかけた後に手動モードでロボットを動作させ、自動モードに戻してコンティニュスタートをかける際に発生することがあります。	各軸の「位置ずれ検出アーム許容範囲」の値を大きくすることで、エラー発生の閾値を調整することができます。
83201413		指定された経路は現在ロックされています。	3	指定した番号の経路は、現在システムがロックしているため、操作・変更ができません。	ロボット動作が完了してから経路の編集・操作を実行してください。
84201414		手先指令速度過大です。	4	安全規格(ISO10218-1)に則り手先速度の速度制限を行いましたが、減速しきれずに速度限界値を超える指令値が生成されました。全軸を緊急停止しモータを OFF しました。	速度の自動減速機能を有効にしても減速しきれない状態なので、動作速度を見直してください。
84201415		手先指令速度過大です。	4	安全規格(ISO10218-1)に則り手先速度の速度制限を行いましたが、減速しきれずに速度限界値を超える指令値が生成されました。全軸を緊急停止しモータを OFF しました。	速度の自動減速機能を有効にしても減速しきれない状態なので、動作速度を見直してください。
84201416		動作時間の同期処理に失敗しました。	4	予期しないエラーです。動作時間の同期処理でエラーが発生しました。	エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
81201417		経路点番号に範囲外の値が指定されました。	1	通過点番号に範囲外の値が設定されました。	設定値の範囲は、1～[通過点登録数]です。設定値を見直してください。
80201418		特異点近傍です。	0	特異点近傍を通過中です。各軸が急激に変化する可能性があります。	問題がある場合、特異点回避機能を有効にするか、動作目標位置・補間方法を見直してください。
82201419		指定された経路は現在保護されています。	2	指定した番号の経路は、現在システムが保護しているため、操作・変更ができません。	経路の保護設定を変更してから、編集・操作を実行してください。
8320141a		先端位置確認動作タイムアウトです。	3	一定時間内に手先位置が目標値に到達しませんでした。	ロボットの手先が振動的になっている可能性があります。動作速度や整定時間の設定を見直してください。
8220141b		経路点の最大登録数をオーバしました。	2	通過点の最大登録数をオーバしました。	これ以上、通過点を登録できません。設定値を見直してください。
8220141c		軌道が生成されていません。	2	予期しないエラーです。指定した番号の軌道がまだ生成されていません。	エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
8120141d		経路の分割が必要です。	1	同一位置で、姿勢のみ変化する点が指定されています。	同一位置で、姿勢のみ変化する点の前後で経路を分割してください。
8120141e		追従動作をキャンセルしました。	1	追従動作が終了しました。	再度実行してください。
8420141f		動作時間のずれが発生しました。	4	予期しないエラーです。動作時間の同期処理でエラーが発生しました。	エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。

コード	RC7 コード	メッセージ	ﾚﾍﾞﾙ	説明	復帰処置
80201421		パス開始変位量を再設定してください。	0	@「数値」で指定する値が、移動距離の 1/2 を超える場合は、減速開始位置は移動距離の 1/2 に固定されます。	パス開始変位量を再設定してください。
81201422		ワークに追いつけません。	1	ワークに追いつくことが不可能なため、発行された動作コマンドをキャンセルしました。	ロボットの動作開始位置、動作速度の設定を見直してください。あるいは、コンベアの速度を落としてください。
81201423		ワーク下流限界オーバ。	1	ワークが下流限界を超したため追従を停止しました。	TrackStartArea コマンドで下流限界を見直してください。あるいは、TrackStart コマンドのオプション引数を設定してください。
81201424		可動範囲外の位置に上流限界が設定されています。	1	可動範囲外の位置に上流限界が設定されています	TrackStartArea コマンドで上流限界を見直してください。
81201425		可動範囲外の位置に下流限界が設定されています。	1	可動範囲外の位置に下流限界が設定されています	TrackStartArea コマンドで下流限界を見直してください。
80201426		パス動作中は実行できません。	0	パス動作中は実行できない操作が実行されました。	パス動作を完了させてから再度実行してください。
80201427		MotionSkip のモードを切り替えました。	0	指定した MotionSkip モードは現在システムによって禁止されています。	設定を見直してください。
83201428		最適速度制御処理に失敗しました。	3	予期しないエラーです。最適速度制御処理でエラーが発生しました。	エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
81201429		マスターロボットとの接続が途切れました	1	一定時間マスターロボットとの通信が行われませんでした。	通信環境を見直ししてください
8220142a		現在位置と最初の経路点が異なります。	2	スプライン軌道の最初の経路点が現在位置と異なるため、スプライン軌道での動作ができません。	以下のいずれかの設定を見直してください。 ・使用条件の「自由曲線開始位置指定」を無効にしてください。 ・経路の最初に現在位置を追加してください。 ・最初の経路点を現在位置に修正してください。 ・最初の経路点の位置に移動してから実行して下さい。（GetPathPoint で経路点の位置が取得できます。）
8220142b		経路点の数が少ないため、スプライン軌道が生成できません。	2	スプライン動作補間時には有効な経路点が 3 点以上必要です。	経路点の設定を見直してください。
8320142c		トラッキング動作中に排他エリアに侵入しました	3	トラッキング動作中に排他エリアに侵入し、減速を開始したためにトラッキング動作を中断しました。	排他エリアの見直しを行ってください
8320142d		トラッキング動作中に安全機能による減速を行いました	3	トラッキング動作中に安全機能による減速を開始したためにトラッキング動作を中断しました	安全機能の設定を見直してください

コード	RC7 コード	メッセージ	ﾚﾍﾞﾙ	説明	復帰処置
8320142e		手先現在速度過大です	3	安全規格(ISO10218-1)に則り手先速度の速度制限を行いましたが、減速しきれずに速度限界値を超える現在値が生成されました。全軸を緊急停止しモータを OFF しました。	速度の自動減速機能を有効にしても減速しきれない状態なので、動作速度を見直してください。
8320142f		TrackStart のオプションに不正な値が設定されました	3	TractStart コマンドでオプション 2 とオプション 4 を同時に有効にできません	TrackStart のオプションを見直してください。
83201430		最適速度制御による軌道の生成に失敗しました。	3	現在の設定では、指定した動作をすることができません。	ロボットの動作を見直してください。
83201431		軌道が計算できない経路点が設定されています。	3	軌道上に計算できない位置関係の経路点が設定されています。	設定した通過点に問題がないか確認してください。
83201481		スレーブコントローラがスレーブモードになっていません。	3	スレーブコントローラがスレーブモードになっていません。	スレーブコントローラの設定を確認してください。
84201482		指令値生成遅延です。	4	一定時間の間、指令値生成が行われませんでした。	システムがスレーブモードになっている場合、マスター側からの指令値送信が正しく行われているか確認してください。
83201483		指令値バッファオーバフローです。	3	一定時間の間に多量の指令値が生成されたため、バッファがオーバフローしました。	システムがスレーブモードになっている場合、マスター側からの指令値送信が正しく行われているか確認してください。
83201484		スレーブコントローラが自動モードになっていません。	3	スレーブモードでの動作は、自動モード以外では実行できません。	スレーブコントローラのモードを自動モードに切り替えてから実行してください。
85201485		指令値バッファのメモリ確保に失敗しました。	5	予期しないエラーです。指令値バッファのサイズを変更する際にメモリ確保に失敗しました。	エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
84201486		指令値生成を中止しました。	4	エラー発生等により、指令値生成を続行できなくなったので処理を中止しました。全軸を緊急停止しモータを OFF しました。	直前に出たエラーを確認してください。 システムがスレーブモードになっている場合、マスター側からの指令値送信が正しく行われているか確認してください。
83201501	607A	可動範囲外の位置に移動しようとしました。	3	動作中にロボットの稼動範囲外に移動しようとしたため、全軸を瞬時停止しモータを OFF しました。	これ以上目標方向に動作できません。逆方向に移動するよう操作してください。
82201502	607A	可動範囲外の位置に移動しようとしました。	2	手動時にロボットの稼動範囲外に移動しようとしたため、全軸を瞬時停止しました。	これ以上目標方向に動作できません。逆方向に移動するよう操作してください。
81201503	607A	指定位置が可動範囲外です。	1	入力したポーズの位置がロボットの稼動範囲外にあるために変換に失敗しました。T2J(),P2J(),T2P() コマンド実行時に発生します。	変換可能なポーズを入力してください。
83201504	607D	特異点近傍のため動作を中止しました。	3	目標とする手先位置・姿勢を実現しようとすると各軸が急激に変化するため、全軸を瞬時停止しモータを OFF しました。	これ以上目標方向に動作できないため、特異点回避機能を有効にするか、動作目標位置・補間方法を見直してください。

コード	RC7コード	メッセージ	レベル	説明	復帰処置
82201505	607D	特異点近傍のため動作を中止しました。	2	目標とする手先位置・姿勢を実現しようとすると各軸が急激に変化するため、全軸を瞬時停止しました。	これ以上目標方向に動作できないため、特異点回避機能を有効にするか、動作目標位置・補間方法を見直してください。
81201506	607D	特異点近傍のため動作できない位置です。	1	入力したポーズの位置・姿勢を実現しようとすると各軸が急激に変化するため、変換を中止しました。T2J(),P2J(),T2P()コマンド実行時に発生します。	変換可能なポーズを入力してください。
83201507		未実装のパラメータを参照しようとしました。	3	予期しないエラーです。システムが未実装のパラメータを参照しようとしました。	エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
83201508		ロボットポーズの変換に失敗しました。	3	予期しないエラーです。T2J(), P2J()などロボットポーズの変換中にエラーが発生しました。	エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
82201509		軸番号に範囲外の値が指定されました。	2	軸番号に範囲外の値が指定されました。	指定した軸番号の値を確認してください。
8520150a	600E	未対応のロボットです。	5	現在のシステムでは対応していないロボット型式が設定されています。	エラー番号とエラー名、ロボットコントローラのバージョン情報を弊社サポートまでご連絡ください。
8520150b		ロボットオブジェクトのメモリ確保に失敗しました。	5	予期しないエラーです。初期化時のメモリ確保に失敗しました。	エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
8520150c		付加軸オブジェクトのメモリ確保に失敗しました。	5	予期しないエラーです。初期化時のメモリ確保に失敗しました。	エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
8320150d		重力補償を有効にできません。	3	現在の設定では重力補償を有効にできません。	設定を見直してください。
8320150e		重力補償を無効にできません。	3	現在の設定では重力補償を無効にできません。	設定を見直してください。
8320150f		電流制限を有効にできません。	3	現在の設定では電流制限を有効にできません。	設定を見直してください。
83201510		電流制限を無効にできません。	3	現在の設定では電流制限を無効にできません。	設定を見直してください。
83201511		偏差許容値を設定できません。	3	現在の設定では偏差許容値を設定できません。	設定を見直してください。
83201512		サーボアンロックできません。	3	現在の設定ではサーボアンロックできません。	設定を見直してください。
85201513		初期化異常により内部処理が中断されました。	5	致命的エラーが発生したため、内部処理が中断されました。	致命的エラーの発生要因を確認してください。
85201514		無効な速度・加速度が設定されています。	5	予期しないエラーです。速度・加速度の初期化時に、異常なパラメータが設定されていることを検出しました。	エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
83201517		重力補償を有効にしてください。	3	重力補償が有効である必要がある操作が実行されました。	重力補償を有効にしてから実行してください。
83201518		電流制限値に範囲外の値が指定されました。	3	電流制限値に範囲外の値が指定されました。	指定した電流制限値を確認してください。
81201519		無効なロボット形態です。	1	無効なロボット形態が指定されました。	指定したロボット形態を確認してください。
8320151a		停止許容値を設定できません。	3	現在の設定では偏差許容値を設定できません。	設定を見直してください。

コード	RC7 コード	メッセージ	ﾚﾍﾞﾙ	説明	復帰処置
8320151b		動作終了タイムアウト値を設定できません。	3	現在の設定では動作終了タイムアウト値を設定できません。	設定を見直してください。
8420151c		指令値送信を中止しました。	4	送信指令値に異常が見つかったため、指令値送信を中止しました。全軸を緊急停止しモータを OFF しました。	エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
8120151d		ロボット名取得に範囲外の値が指定されました。	1	ロボット名取得時に範囲外の値が指定されました。	指定したロボット名取得の値を確認してください。
8320151e		ロボットアームが軸干渉します。	3	目標とする手先位置・姿勢を実現しようとすると、ロボットアームが軸干渉するため、全軸を瞬時停止しモータ OFF しました。	これ以上目標方向に動作できません。逆方向に移動するよう操作してください。
8220151f		ロボットアームが軸干渉します。	2	目標とする手先位置・姿勢を実現しようとすると、ロボットアームが軸干渉するため、全軸を瞬時停止しました。	これ以上目標方向に動作できません。逆方向に移動するよう操作してください。
83201521		アーム有効/無効設定できません。	3	現在の設定では、アーム有効/無効設定できません。	設定を見直してください。
83201522		重力補正設定できません。	3	現在の設定では、重量補正設定できません。	設定を見直してください。
83201523		CALREADY できません。	3	現在の設定では CalReady できません。次の原因が考えられます。 1.CalReady できないロボットタイプ。 2.不正な CalReady 実行順序。 3.不正な CalReady 番号	説明の番号の項目に対し、下記内容を実施してください。 1.CalReady 可能なロボットタイプか確認してください。 2.正しい順序で CalReady を実行したか確認してください。 3.実行できない番号を指定していないか確認してください。
83201524		このロボットでは実行できません。	3	このロボットでは実行できない操作が実行されました。	この操作を行えるロボットか確認してください。
83201525		このロボットでは実現できない姿勢が指定されました。	3	このロボットでは実現できない姿勢が指定されたため、全軸を瞬時停止しモータを OFF しました。	動作目標ポーズを下記のように修正してください。 1. P 型ポーズの場合、Rx 成分を 180 度、Ry 成分を 0 度に設定してください。 2. T 型ポーズの場合、アプローチベクトルに V(0, 0, −1)を設定してください.
83201526		Z 軸力制限値に範囲外の値が指定されました。	3	Z 軸力制限値に範囲外の値が指定されました。	指定した Z 軸力制限値を確認してください。
83201527		Z 軸力制限を有効にできません。	3	現在の設定では Z 軸力制限を有効にできません。	設定を見直してください。
83201528		Z 軸力制限を無効にできません。	3	現在の設定では Z 軸力制限を無効にできません。	設定を見直してください。
83201529		サーボロックできません。	3	現在の設定ではサーボロックできません。	設定を見直してください。
8320152A		PWM ON できません。	3	現在の設定では PWM ON できません。	設定を見直してください。

コード	RC7 コード	メッセージ	ﾚﾍﾞﾙ	説明	復帰処置
8320152B		PWM OFF できません。	3	現在の設定では PWM OFF できません。	設定を見直してください。
8320152C		力制御を有効にできません。	3	現在の設定では力制御を有効にできません。	設定を見直してください。
8320152D		力制御を無効にできません。	3	現在の設定では力制御を無効にできません。	設定を見直してください。
8320152E		力制御、手先位置偏差異常	3	力制御中に手先位置偏差が許容値を越えました。	手先位置偏差許容値を見直してください。
8320152F		力制御、制御力制限オーバ	3	力制御中に制御力が許容値を超えました。	設定を見直してください。
83201530		力制御、速度制限オーバ	3	力制御中に手先速度が許容値を超えました。	速度を落としてください。
83201531		力制御中は PTP 動作できません。	3	力制御中に PTP 動作しようとしました。	力制御中は PTP 動作しないようプログラムを見直してください。
83201532		力制御パラメータ異常	3	不正な値を設定しようとしました。	力制御パラメータの設定を見直してください。 範囲外のパラメータがないか確認してください。
83201533		力制御中は動作再開できません。	3	力制御中に一時停止状態から動作を再開しようとしました。	力制御中はロボット動作が一時停止状態にならないようプログラムを見直してください。
82201534		無限回転軸でない軸が指定されました。	2	無限回転軸でない軸では禁止されている操作が実行されました。	指定した軸番号の値を確認してください。 指定した軸が無限回転設定になっていない場合は、軸設定画面から設定をしてください。
83201535		力制御中は設定できません。	3	力制御中に力制御パラメータを設定しようとしました。	力制御中は力制御パラメータを設定しないようプログラムを見直してください。
81201536		衝突検出パラメータ異常。	1	不正な値を設定しようとしました。	衝突検出パラメータの設定を見直してください。
83201537		ロボット軸では実行できません。	3	ロボット軸では実行できません。	設定を確認してください
83201538		直動軸では実行できません。	3	直動軸では実行できません。	設定を確認してください
83201539		力制御中は実行できません。	3	力制御中に使用できない機能が実行されました。	力制御を無効にした状態で実行してください。
8320153A		不正な座標系です。	3	力制御で設定できない座標系を設定しようとしました。	座標系を見直してください。
8320153B		不正な制御モードです。	3	力制御で設定できない制御モードを設定しようとしました。	制御モードを見直してください。
8320153C		不正な力制御番号です。	3	力制御で設定できない力制御番号を設定しようとしました。	力制御番号を見直してください。
8320153D		慣性、粘性パラメータにゼロは設定できません。	3	力制御パラメータの慣性、または、粘性にゼロを設定しようとしました。	慣性、または、粘性パラメータを見直してください。
8320153E		制御できない慣性、粘性、バネパラメータです。	3	力制御できない慣性、粘性、バネパラメータが設定しようとしました。	粘性パラメータを大きくしてください。 または、慣性、バネパラメータを小さくしてください。
8320153F		計算できない慣性、粘性、バネパラメータです。	3	計算できない慣性、粘性、バネパラメータが設定しようとしました。	粘性パラメータを小さくしてください。 または慣性、バネパラメータを大きくしてください。

コード	RC7コード	メッセージ	ﾚﾍﾞﾙ	説明	復帰処置
83201540		ForceSensorComplianceControlライセンスが無効です。	3	Force Sensor Compliance Control ライセンスが無い状態で、機能を有効にしようとしました。	既にライセンスをお持ちの場合は、ライセンスを登録してください。ライセンスをお持ちでない場合は、弊社までご連絡ください。
83201541		カセンサとの通信に失敗しました。	3	カセンサとの通信に失敗しました。	カセンサとコントローラの接続を確認してください。
83201542		カセンサデータ異常	3	カ制御中に、カセンサデータの更新が行われませんでした。	カセンサとコントローラの接続を確認してください。 近くにノイズ発生源がある場合は遠ざけるなどしノイズの影響を受けないようにしてください。
83201543		カセンサとの接続に失敗しました。	3	カセンサとの接続に失敗しました。	カセンサの接続設定を見直してください。
83201544		カセンサをシステムで使用できません。	3	カセンサをシステムで使用できる設定になっていません。	使用条件の「力覚センサ使用状態」を有効に設定してください。 基本画面 -[F2 アーム]-[F6 補助機能]-[F1 使用条件]-[152 力覚センサ使用状態]
83201545		カ制御を無効にしました。	3	カ制御中に動作を停止したので、カ制御を終了しました。	カ制御中に停止処理を行いました。停止処理前に力制御を無効にしてください。 安全な場所までロボットを移動してから、再度カ制御を有効してください。
83201546		カ制御データ取得コマンドの引数に不正な値が設定されました。	3	カ制御データ取得コマンドの引数に不正な値が設定されました。	カ制御データ取得コマンドの引数を確認してください。
84201547		指令値生成異常	4	非指令値生成中に意図しない指令速度が検出されたため、安全のために全軸を緊急停止しモータをOFFしました。	エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
80201548		指令値生成異常	0	非指令値生成中に意図しない指令速度が検出されました。	エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
80201549		カセンサとの通信に失敗しました。	0	カセンサとの通信に失敗しました。	カセンサとコントローラの接続を確認してください。
8020154A		カセンサと通信を終了しました。	0	カセンサとの接続を終了しました。	カセンサとコントローラの接続状態を確認してください。
8020154B		カセンサデータパケット異常	0	カセンサから異常なパケットを受信しました。	カセンサとコントローラの接続を確認してください。 近くにノイズ発生源がある場合は遠ざけるなどしノイズの影響を受けないようにしてください。

コード	RC7コード	メッセージ	レベル	説明	復帰処置
8020154C		カセンサデータ受信タイムアウト	0	カセンサから所定時間以内にデータ受信ができませんでした。	カセンサとコントローラの接続状態を確認してください。 もしくは、ネットワーク状態の負荷が高くデータ受信に時間がかかっています。 できるだけ他のネットワーク機器の影響を受けないようにコントローラとカセンサを接続してください。
8320154D		力制御、X 軸位置偏差異常	3	力制御中に X 軸の手先位置偏差が許容値を越えました。	手先位置偏差許容値を見直してください。
8320154E		力制御、Y 軸位置偏差異常	3	力制御中に Y 軸の手先位置偏差が許容値を越えました。	手先位置偏差許容値を見直してください。
8320154F		力制御、Z 軸位置偏差異常	3	力制御中に Z 軸の手先位置偏差が許容値を越えました。	手先位置偏差許容値を見直してください。
83201550		力制御、X 軸周り姿勢偏差異常	3	力制御中に X 軸周りの手先姿勢偏差が許容値を越えました。	手先位置偏差許容値を見直してください。
83201551		力制御、Y 軸周り姿勢偏差異常	3	力制御中に Y 軸周りの手先姿勢偏差が許容値を越えました。	手先位置偏差許容値を見直してください。
83201552		力制御、Z 軸周り姿勢偏差異常	3	力制御中に Z 軸周りの手先姿勢偏差が許容値を越えました。	手先位置偏差許容値を見直してください。
81201553		力制御データ取得できません。	1	力制御中のみ取得可能なコマンドに対し力制御無効中に取得しようとしました。	力制御実行状態で取得してください。
83201554		力制御、X 軸制御力制限オーバ	3	X 軸方向の力が許容値を超えました。	カセンサが定格値を越えた値を検出しました。 センサの定格値を確認してください。 ロボット動作中に定格値を越えないように動作速度を落とすか動作を変更してください。
83201555		力制御、Y 軸制御力制限オーバ	3	Y 軸方向の力が許容値を超えました。	カセンサが定格値を越えた値を検出しました。 センサの定格値を確認してください。 ロボット動作中に定格値を越えないように動作速度を落とすか動作を変更してください。
83201556		力制御、Z 軸制御力制限オーバ	3	Z 軸方向の力が許容値を超えました。	カセンサが定格値を越えた値を検出しました。 センサの定格値を確認してください。 ロボット動作中に定格値を越えないように動作速度を落とすか動作を変更してください。
83201557		力制御、X 軸周りモーメント制限オーバ	3	X 軸周りのモーメントが許容値を超えました。	カセンサが定格値を越えた値を検出しました。 センサの定格値を確認してください。 ロボット動作中に定格値を越えないように動作速度を落とすか動作を変更してください。

コード	RC7 コード	メッセージ	ﾚﾍﾞﾙ	説明	復帰処置
83201558		力制御、Y 軸周りモーメント制限オーバ	3	Y 軸周りのモーメントが許容値を超えました。	カセンサが定格値を越えた値を検出しました。 センサの定格値を確認してください。 ロボット動作中に定格値を越えないように動作速度を落とすか動作を変更してください。
83201559		力制御、Z 軸周りモーメント制限オーバ	3	Z 軸周りのモーメントが許容値を超えました。	カセンサが定格値を越えた値を検出しました。 センサの定格値を確認してください。 ロボット動作中に定格値を越えないように動作速度を落とすか動作を変更してください。
8320155A		自動 POSCLR 機能有効時には実行できません	3	自動 POSCLR 機能有効時には実行できません	設定を見直してください。
8320155B		修正 DH 機能有効時には実行できません	3	修正 DH 機能有効時には実行できません	設定を見直してください。
8220155C		バーチャルフェンス指令値衝突検知（手動モード）	2	手動モードで指令値のロボットと設備データの衝突を検知しました。	ロボット、または、ツールを設備から離してロボットを操作してください。 ツールをロボットから離してロボットを操作してください。 退避動作中にバーチャルフェンスで衝突を検知する場合は、一度バーチャルフェンスを無効にしてロボットを退避させてください。
8220155D		バーチャルフェンス現在値衝突検知（手動モード）	2	手動モードで現在値のロボットと設備データの衝突を検知しました。	ロボット、または、ツールを設備から離してロボットを操作してください。 ツールをロボットから離してロボットを操作してください。 退避動作中にバーチャルフェンスで衝突を検知する場合は、一度バーチャルフェンスを無効にしてロボットを退避させてください。
8320155E		バーチャルフェンス指令値衝突検知（自動モード）	3	自動モードで指令値のロボットと設備データの衝突を検知しました。	ロボット、または、ツールを設備から離してロボットを操作してください。 ツールをロボットから離してロボットを操作してください。 退避動作中にバーチャルフェンスで衝突を検知する場合は、一度バーチャルフェンスを無効にしてロボットを退避させてください。

コード	RC7コード	メッセージ	ﾚﾍﾞﾙ	説明	復帰処置
8420155F		バーチャルフェンス現在値衝突検知（自動モード）	4	自動モードで現在値のロボットと設備データの衝突を検知しました。	ロボット、または、ツールを設備から離してロボットを操作してください。 ツールをロボットから離してロボットを操作してください。 退避動作中にバーチャルフェンスで衝突を検知する場合は、一度バーチャルフェンスを無効にしてロボットを退避させてください。
82201560		バーチャルフェンス目標位置衝突検知（手動モード）	2	手動モードでロボット目標位置のロボットと設備データの衝突を検知しました。	目標位置を設備から離した位置に教示しなおしてください。
83201561		バーチャルフェンス目標位置衝突検知（自動モード）	3	自動モードでロボット目標位置のロボットと設備データの衝突を検知しました。	目標位置を設備から離した位置に教示しなおしてください。
83201562		排他エリア指令値侵入検知	3	指令値の排他エリアへの侵入を検知しました。	複数のロボットが同一の排他エリアに同時に侵入しないようにロボットを操作してください。 退避動作中に排他エリアで衝突を検知する場合は、一度排他エリアを無効にしてロボットを退避させてください。
83201563		排他エリア現在値侵入検知	3	現在値の排他エリアへの侵入を検知しました。	複数のロボットが同一の排他エリアに同時に侵入しないようにロボットを操作してください。 退避動作中に排他エリアで衝突を検知する場合は、一度排他エリアを無効にしてロボットを退避させてください。
80201564		排他エリア目標位置侵入検知	0	ロボット目標位置の排他エリアへの侵入を検知しました。	目標位置を排他エリアから離れた位置に教示しなおしてください。
83201565		バーチャルフェンス監視処理タイムアウト	3	バーチャルフェンス監視処理でタイムアウトが発生しました。	監視モデル数を減らしてください。 監視モデルの形状を簡素化してください。 監視モデルの検出レベルを下げてください。
83201566		排他エリア監視処理タイムアウト	3	排他エリア監視処理でタイムアウトが発生しました。	監視モデル数を減らしてください。 監視モデルの形状を簡素化してください。 監視モデルの検出レベルを下げてください。
83201567		排他制御待機タイムアウト	3	排他制御の待機処理のタイムアウトが発生しました。	長時間待機状態にならないようにプログラムを見直してください。
83201568		監視機能初期化エラー	3	監視機能の初期化に失敗しました。	監視モデルが正しく設定されているか確認してください。
83201569		偏差許容値に範囲外の値が指定されました。	3	偏差許容値に範囲外の値が指定されました。	指定した電流制限値を確認してください。
8320156A		高軌跡制御を有効にできません。	3	現在の設定では高軌跡制御を有効にできません。	設定を見直してください。

コード	RC7 コード	メッセージ	ﾚﾍﾞﾙ	説明	復帰処置
8320156B		高軌跡制御を無効にできません。	3	現在の設定では高軌跡制御を無効にできません。	設定を見直してください。
8320156C		制振制御を有効にできません。	3	現在の設定では制振制御を有効にできません。	設定を見直してください。
8320156D		制振制御を無効にできません。	3	現在の設定では制振制御を無効にできません。	設定を見直してください。
8320156E		制振制御 M を有効にできません。	3	現在の設定では制振制御 M を有効にできません。	設定を見直してください。
8320156F		制振制御 M を無効にできません。	3	現在の設定では制振制御 M を無効にできません。	設定を見直してください。
85201570		力制御の初期化に失敗しました	5	予期しないエラーです。力センサの初期化に失敗しました。	エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
83201571		力センサデータの転送に失敗しました	3	力センサデータの転送に失敗しました	EtherCAT 接続を確認してください。
83201572		バーチャルフェンス指令値衝突検知	3	指令値のロボットと設備データの衝突を検知しました。	ロボット、または、ツールを設備から離してロボットを操作してください。 ツールをロボットから離してロボットを操作してください。 退避動作中にバーチャルフェンスで衝突を検知する場合は、一度バーチャルフェンスを無効、もしくは、ダイレクトモードにしてロボットを退避させてください。
83201573		バーチャルフェンス現在値衝突検知	3	現在値のロボットと設備データの衝突を検知しました。	ロボット、または、ツールを設備から離してロボットを操作してください。 ツールをロボットから離してロボットを操作してください。 退避動作中にバーチャルフェンスで衝突を検知する場合は、一度バーチャルフェンスを無効、もしくは、ダイレクトモードにしてロボットを退避させてください。
83201574		バーチャルフェンス目標位置衝突検知	3	ロボット目標位置のロボットと設備データの衝突を検知しました。	目標位置を設備から離した位置に教示しなおしてください。
83201575		ダイレクトモードの解除に失敗しました。	3	ロボットを動かしている間はダイレクトモードを解除できません。	ロボットを停止させた状態で再度実行してください。
84201576		コンティニュー中に衝突を検出しました。	4	軌道への復帰動作中に衝突を検出しました.	プログラムはリセットされています. 再度プログラムを起動する場合は, 先頭から実行されます.
83201577		カセンサが対応していない接続方法です。	3	カセンサが対応していない接続方法を設定しています。	設定を見直してください。
84201578		円弧またはスプライン動作中に衝突検出しました。	4	円弧またはスプライン動作中に衝突検出したため, モータ OFF してプログラムをリセットしました.	プログラムはリセットされています. 再度プログラムを起動する場合は, 先頭から実行されます.

コード	RC7 コード	メッセージ	ﾚﾍﾞﾙ	説明	復帰処置
83201579		協調制御では未対応の力センサ種類です。	3	協調制御では未対応の力センサ種類が設定されています。	[センサ種類]に適切な値を設定してください。 基本画面 - [F2 アーム] - [F2 力制御] - [F5 センサ] - [F1 センサ設定] - [1317 センサ種類]
8320157E		ForceSensorComplianceControl および ForceSensorRobustComplianceControl のライセンスが無効です。	3	Force Sensor Compliance Control および Force Sensor Robust Compliance Control ライセンスが無い状態で、機能を有効にしようとしました。	既にライセンスをお持ちの場合は、ライセンスを登録してください。ライセンスをお持ちでない場合は、弊社までご連絡ください。
8320157F		ForceSensorRobustComplianceControl ライセンスが無効です。	3	Force Sensor Robust Compliance Control ライセンスが無い状態で、機能を有効にしようとしました。	既にライセンスをお持ちの場合は、ライセンスを登録してください。ライセンスをお持ちでない場合は、弊社までご連絡ください。
83201580		制御出来ない目標制御力が設定されています。	3	接触判定閾値を下回る目標制御力が設定されています。	接触判定力，接触判定トルク(基本画面 - [アーム] - [力制御] - [センサ] - [センサ設定])を参照して以下の対応を実施して下さい。 1.センサ有ロバストコンプライアンス接触判定力/モーメントの値より大きな目標制御力/モーメント設定する 2.センサ有ロバストコンプライアンス接触判定力/モーメントの値を目標制御力/モーメントより小さく設定する 注意:2 の対応をする場合はセンサ有ロバストコンプライアンス接触判定力/モーメントの値をセンサノイズより大きな値にして下さい。
83201581		TOOL0 は編集できません。	3	TOOL0 は編集できません。	TOOL0 以外を使用してください。
83201582		ツール番号に範囲外の値が指定されました。	3	ツール番号に範囲外の値が設定されました。	指定したツール番号の値を確認してください。
83201583		ツール定義の生成に失敗しました。	3	予期しないエラーです。ツール定義の簡単教示において、ツール定義の生成に失敗しました。	エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
83201601		WORK0 は編集できません、	3	WORK0 は編集できません。	WORK0 以外を使用してください。
83201602		ワーク番号に範囲外の値が指定されました。	3	ワーク番号に範囲外の値が設定されました。	指定したワーク番号の値を確認してください。
83201603		ワーク属性に範囲外の値が指定されました。	3	ワーク属性に範囲外の値が指定されました。	指定した属性の値を確認してください
83201604		BASE0 は編集できません、	3	BASE0 は編集できません。	BASE0 以外を使用してください。
83201605		ベース番号に範囲外の値が指定されました。	3	ベース番号に範囲外の値が設定されました。	指定したベース番号の値を確認してください。
8120167B		対象となるワークが存在しません	1	対象となるワークが設定されていないため、処理を実行できません。	設定を見直してください。
8320167C		コンベアが存在しません。	3	コンベアが存在しません。	コンベアをコントローラに接続してください。

コード	RC7 コード	メッセージ	ﾚﾍﾞﾙ	説明	復帰処置
8320167D		コンベアとの通信に失敗しました。	3	コンベアとの通信に失敗しました。	コンベアとコントローラとの接続状態を確認してください。
8120167E		コンベアとの接続に無効なパラメータが使用されました。	1	コンベアとの通信パラメータに不正な値が指定されました。	コンベア軸番号と I/O 番号を見直して下さい
8120167F		コンベアとの接続に失敗しました。	1	予期しないエラーです。コンベアとの接続に失敗しました。	エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
83201681		レポート開始済みです。	3	レポート機能の実行中には禁止されている操作が実行されました。	レポート機能を停止してから実行してください。
83201682		前回の指令値送信処理が完了していません。	3	前回の指令値送信処理が完了する前に、次の指令値を送信開始しようとしました。	エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
83201683		スレーブコントローラとロボット型式が一致しません。	3	異なるロボット型式が設定されているロボットコントローラに接続しようとしました。	スレーブコントローラの設定を見直してください。
83201684		サーボ指令値バッファが空なため指令値を送信できませんでした。	3	予期しないエラーです。内部指令値バッファが空なため指令値を送信できませんでした。	エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
83201685		モータ ON している状態では実行できません。	3	モータ ON している状態では禁止されている操作が実行されました。	モータ OFF してから実行してください。
83201686		モータ ON している状態で実行してください。	3	モータ ON している状態が必要な操作が実行されました。	モータ ON している状態で実行してください。
83201687		マシンロック中は実行できません。	3	マシンロック中は禁止されている操作が実行されました。	マシンロックを解除してから実行してください。
83201688		非常停止 ON 中は実行できません。	3	非常停止 ON 中は禁止されている操作が実行されました。	非常停止を OFF してから実行してください。
83201689		デッドマンスイッチを ON してから実行してください。	3	デッドマンスイッチ OFF 中は禁止されている操作が実行されました。	デッドマンスイッチを ON してから実行してください。
8320168a		防護停止 ON 中は実行できません。	3	防護停止 ON 中は禁止されている操作が実行されました。	防護停止を OFF してから実行してください。
8320168b		動作中の軸が存在する場合は実行できません。	3	動作中の軸が存在する場合は禁止されている操作が実行されました。	全軸を完全に停止させてから実行してください。
8320168c		少なくとも 1 つの軸を動作させた状態で実行してください。	3	少なくとも 1 つの軸が動作している状態が必要な操作が実行されました。	少なくとも 1 つの軸を動作させた状態で実行してください。
8320168d		電流制限中は実行できません。	3	電流制限中に使用できない機能が実行されました。	電流制限を解除した状態で実行してください。
8420168e		無効なドライバ接続タイプです。	4	予期しないエラーです。ドライバモジュールとの接続に失敗しました。指定された接続 ID には対応していません。	エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。

コード	RC7 コード	メッセージ	ﾚﾍﾞﾙ	説明	復帰処置
8520168f		無効なサーボ接続オプションです。	5	予期しないエラーです。サーボモジュールとの接続に失敗しました。指定された接続オプションには対応していません。	エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
83201691		スレーブコントローラの最大登録数をオーバしました。	3	スレーブコントローラの最大登録数をオーバしました。	これ以上のスレーブコントローラの登録はできません。別のロボットコントローラの接続を終了させてから再度登録処理を行ってください。
82201692		b-CAP サーボ接続に失敗しました。	2	サーボモジュールとの接続に失敗しました。b-Cap 通信の設定に問題がある可能性があります。	b-CAP 通信の設定を見直してください。
83201693		停止待ちタイムアウトです。	3	動作中の軸の停止待ち処理がタイムアウトしました。	全軸を完全に停止させてから実行してください。
82201694		b-CAP サーボ接続タイムアウトです。	2	サーボモジュールとの接続に失敗しました。b-Cap 通信が切断されている可能性があります。	b-Cap 通信が確立されているか確認してください。
83201695		動作命令実行中は実行できません。	3	動作命令実行中には禁止されている操作が実行されました。	動作命令が完了してから実行してください。
85201696		初期化異常により内部処理が中断されました。	5	致命的エラーが発生したため、内部処理が中断されました。	致命的エラーの発生要因を確認してください。
83201697		無効なフィルタパラメータ設定です。	3	フィルタに無効なパラメータが設定されました。	許容範囲外の設定値が設定された可能性があります。設定値を見直してください。
80201698		実機環境で実行してください。	0	シミュレーション環境では対応していない操作が実行されました。	実機で実行してください。
83201699		エンコーダハブが接続されていません。	3	付加軸が有効になっていますが、エンコーダハブが正しく接続されていません。	コントローラ電源切り操作を行った後、エンコーダハブを正しく接続してください。 接続後、コントローラ電源入り操作を行ってください。
8420169a		指令値バッファオーバフローです。	4	指令値転送の内部バッファがオーバフローしました。	エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
8020169b		ハンドの負荷が上昇しています。	0	ハンドの負荷が上昇しています。	このまま負荷が上昇し続けるとエラーが発生する恐れがあります。待機時間を設けるなどしてハンドの連続運転時間を減らしてください。グリッパでワークを掴む際に MoveA、MoveR、Unchuck コマンドを用いている場合は、把持コマンドを使用するようにプログラムを修正してください。
8420169c		ハンド過負荷による温度エラーです。	4	ハンドの負荷が大きく、モータ温度が許容値を超えました。	待機時間を設けるなどしてハンドの連続運転時間を減らしてください。グリッパでワークを掴む際に MoveA、MoveR、Unchuck コマンドを用いている場合は、把持コマンドを使用するようにプログラムを修正してください。

コード	RC7 コード	メッセージ	ﾚﾍﾞﾙ	説明	復帰処置
852016fa	6180	サーボモジュール通信異常です。	5	予期しないエラーです。サーボモジュールとの通信に問題がある可能性があります。	エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
842016fb		サーボモジュール異常です。	4	予期しないエラーです。サーボモジュールに異常が見つかりました。	エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
832016fc		I/O 通信異常です。	3	予期しないエラーです。I/O デバイスとの通信に問題がある可能性があります。	エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
832016fd		I/O 異常です。	3	予期しないエラーです。I/O デバイスに異常が見つかりました。	エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
822016fe		電源 OFF です。	2	ロボットコントローラの電源切りです。	エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
832016ff		回生抵抗過負荷異常です。	3	予期しないエラーです。回生抵抗に過大な電流が流れました。	ロボットの動作を見直してください。
83201700		許可条件が設定されていない操作が実行されました。	3	予期しないエラーです。許可条件が設定されていない操作が実行されました。	エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
81201701	21D3	エラー発生中のロボットコントローラが存在する場合は実行できません。	1	ロボットエラー発生中のコントローラが存在する場合は禁止されている操作が実行されました。	全ロボットコントローラをエラークリアした状態で実行してください。
81201801		意図的にエラーを発生させた状態で実行してください。	1	意図的にエラーを発生させた状態が必要な操作が実行されました。	意図的にエラーを発生させた状態で実行してください。
81201702	600A	全ロボットコントローラでモータ ON している場合は実行できません。	1	全てのロボットコントローラでモータ ON している場合は禁止されている操作が実行されました。	少なくとも 1 つのロボットコントローラでモータ OFF してから実行してください。
81201802	6006	全ロボットコントローラをモータ ON してから実行してください。	1	全てのロボットコントローラのモータ ON が必要な操作が実行されました。	全ロボットコントローラをモータ ON してから実行してください。
81201703		動作中の軸が存在する場合は実行できません。	1	動作中の軸が存在する場合は禁止されている操作が実行されました。	全ロボットコントローラの全軸を停止させてから実行してください。
81201803		少なくとも 1 つの軸を動作させた状態で実行してください。	1	少なくとも 1 つの軸が動作している状態が必要な操作が実行されました。	少なくとも 1 つの軸を動作させた状態で実行してください。
81201704		全ロボットコントローラで全軸の CALSET が完了している状態では実行できません。	1	全ロボットコントローラで CALSET が完了している状態では禁止されている操作が実行されました。	少なくとも 1 つのロボットコントローラが CALSET が未完了な状態で実行してください。
81201804		全ロボットコントローラで全軸の CALSET を完了させてください。	1	全ロボットコントローラでの CALSET 完了が必要な操作が実行されました。	全ロボットコントローラで CALSET を完了させた状態で実行してください。
81201705	21DE	全ロボットコントローラがマシンロック中の場合は実行できません。	1	全ロボットコントローラがマシンロック中の場合は禁止されている操作が実行されました。	少なくとも 1 つのロボットコントローラでマシンロックを解除してから実行してください。

コード	RC7 コード	メッセージ	ﾚﾍﾞﾙ	説明	復帰処置
81201805	21DF	全ロボットコントローラをマシンロックしてから実行してください。	1	全ロボットコントローラのマシンロックが必要な操作が実行されました。	全ロボットコントローラをマシンロックしてから実行してください。
81201706	21E2	手動モードでは実行できません。	1	手動モードでは禁止されている操作が実行されました。	手動モード以外のモードで実行してください。
81201806	21E3	手動モードにしてから実行してください。	1	手動モードである必要がある操作が実行されました。	手動モードにしてから実行してください。
81201707	21E4	ティーチチェックモードでは実行できません。	1	ティーチチェックモードでは禁止されている操作が実行されました。	ティーチチェックモード以外のモードで実行してください。
81201807	21E5	ティーチチェックモードにしてから実行してください。	1	ティーチチェックモードである必要がある操作が実行されました。	ティーチチェックモードにしてから実行してください。
81201708	21E6	自動モードでは実行できません。	1	自動モードでは禁止されている操作が実行されました。	自動モード以外のモードで実行してください。
81201808	21E7	自動モードにしてから実行してください。	1	自動モードである必要がある操作が実行されました。	自動モードにしてから実行してください。
81201709	21EB	デッドマンスイッチ ON 中は実行できません。	1	デッドマンスイッチ ON 中は禁止されている操作が実行されました。	デッドマンスイッチを OFF してから実行してください。
81201809	21EC	デッドマンスイッチを ON してから実行してください。	1	デッドマンスイッチ OFF 中は禁止されている操作が実行されました。	デッドマンスイッチを ON してから実行してください。
8120170a	2008	非常停止 ON 中は実行できません。	1	非常停止 ON 中は禁止されている操作が実行されました。	非常停止を OFF してから実行してください。
8120180a	21ED	非常停止を ON してから実行してください。	1	非常停止 OFF 中は禁止されている操作が実行されました。	非常停止を ON してから実行してください。
8120170b		防護停止 ON 中は実行できません。	1	防護停止 ON 中は禁止されている操作が実行されました。	防護停止を OFF してから実行してください。
8120180b		防護停止を ON してから実行してください。	1	防護停止 OFF 中は禁止されている操作が実行されました。	防護停止を ON してから実行してください。
8120170c	21F2	自動イネーブル ON 中は実行できません。	1	自動イネーブル ON 中は禁止されている操作が実行されました。	自動イネーブルを OFF してから実行してください。
8120180c	21F3	自動イネーブルを ON してから実行してください。	1	自動イネーブル OFF 中は禁止されている操作が実行されました。	自動イネーブルを ON してから実行してください。
8420170d		シミュレーション環境で実行してください。	4	実機環境では禁止されている操作が実行されました。	PC 等のシミュレーション環境で実行してください。
8420180d		実機環境で実行してください。	4	シミュレーション環境では禁止されている操作が実行されました。	実機で実行してください。

コード	RC7コード	メッセージ	ﾚﾍﾞﾙ	説明	復帰処置
8120170e		全ロボットコントローラでロボット軸の CALSET が完了している状態では実行できません。	1	全ロボットコントローラで CALSET が完了している状態では禁止されている操作が実行されました。	少なくとも 1 つのロボットコントローラが CALSET が未完了な状態で実行してください。
8120180e		全ロボットコントローラでロボット軸の CALSET を完了させてください。	1	全ロボットコントローラでの CALSET 完了が必要な操作が実行されました。	全ロボットコントローラで CALSET を完了させた状態で実行してください。
81201741		動作中の軸が存在する場合は実行できません。	1	動作中の軸が存在する場合は禁止されている操作が実行されました。	全軸を完全に停止させてから実行してください。
81201841		少なくとも 1 つの軸を動作させた状態で実行してください。	1	少なくとも 1 つの軸が動作している状態が必要な操作が実行されました。	少なくとも 1 つの軸を動作させた状態で実行してください。
81201742	21EE	全軸がコンティニュ停止中の場合は実行できません。	1	少なくとも 1 つの軸が動作している状態が必要な操作が実行されました。	少なくとも 1 つの軸を動作させた状態で実行してください。
81201842	21EF	全軸をコンティニュ停止中にしてから実行してください。	1	動作中の軸が存在する場合は禁止されている操作が実行されました。	全軸をコンティニュ停止中にしてから実行してください。
81201743		全軸が停止中の場合は実行できません。	1	全軸が停止中の場合は禁止されている操作が実行されました。	少なくとも 1 つの軸を動作させた状態で実行してください。
81201843		全軸を停止中にしてから実行してください。	1	動作中の軸が存在する場合は禁止されている操作が実行されました。	全軸を停止中にしてから実行してください。
81201744	600B	ロボット軸が動作中の場合は実行できません。	1	ロボット軸が動作中の場合は禁止されている操作が実行されました。	ロボット軸を完全に停止させてから実行してください。
81201844		ロボット軸動作中に実行してください。	1	ロボット軸が動作している状態が必要な操作が実行されました。	ロボット軸を動作中にしてから実行してください。
81201745		ロボット軸がコンティニュ停止中の場合は実行できません。	1	ロボット軸がコンティニュ停止中の場合は禁止されている操作が実行されました。	ロボット軸を完全に停止させてから実行してください。
81201845		ロボット軸をコンティニュ停止中にしてから実行してください。	1	ロボット軸のコンティニュ停止中が必要な操作が実行されました。	ロボット軸をコンティニュ停止中にしてから実行してください。
81201746		付加軸が動作中の場合は実行できません。	1	付加軸が動作中の場合は禁止されている操作が実行されました。	付加軸を完全に停止させてから実行してください。
81201846		付加軸動作中に実行してください。	1	付加軸が動作している状態が必要な操作が実行されました。	付加軸を動作中にしてから実行してください。
81201747		付加軸がコンティニュ停止中の場合は実行できません。	1	付加軸がコンティニュ停止中の場合は禁止されている操作が実行されました。	付加軸を完全に停止させてから実行してください。
81201847		付加軸をコンティニュ停止中にしてから実行してください。	1	付加軸のコンティニュ停止中が必要な操作が実行されました。	付加軸をコンティニュ停止中にしてから実行してください。
81201748	21DE	マシンロック中は実行できません。	1	マシンロック中は禁止されている操作が実行されました。	マシンロックを解除してから実行してください。

コード	RC7 コード	メッセージ	ﾚﾍﾞﾙ	説明	復帰処置
81201848	21DF	マシンロックしてから実行してください。	1	マシンロック中の状態が必要な操作が実行されました。	マシンロックしてから実行してください。
81201749	21D3	エラー発生中は実行できません。	1	エラー発生中は禁止されている操作が実行されました。	エラークリアした状態で実行してください。
81201849		意図的にエラーを発生させた状態で実行してください。	1	意図的にエラーを発生させた状態が必要な操作が実行されました。	意図的にエラーを発生させた状態で実行してください。
8320174a		モータ ON している最中は実行できません。	3	モータ ON している最中は禁止されている操作が実行されました。	モータ OFF してから実行してください。
8220184a		モータ ON している最中に実行してください。	2	モータ ON している最中の状態が必要な操作が実行されました。	モータ ON している最中に実行してください。
8120174b	600A	モータ ON している状態では実行できません。	1	モータ ON している状態では禁止されている操作が実行されました。	モータ OFF してから実行してください。
8120184b	6006	モータ ON している状態で実行してください。	1	モータ ON している状態が必要な操作が実行されました。	モータ ON している状態で実行してください。
8320174c		モータ OFF している最中は実行できません。	3	モータ OFF している最中は禁止されている操作が実行されました。	モータ OFF してから実行してください。
8220184c		モータ OFF している最中に実行してください。	2	モータ OFF している最中の状態が必要な操作が実行されました。	モータ OFF している最中に実行してください。
8120174d		全軸の CALSET 完了後には実行できません。	1	CALSET 完了後は禁止されている操作が実行されました。	CALSET 未完了の状態で実行してください。
8120184d		全軸の CALSET を完了させてから実行してください。	1	CALSET を完了させた状態が必要な操作が実行されました。	CALSET を完了させてから実行してください。
8120174e		スレーブモードでは実行できません。	1	スレーブモードでは禁止されている操作が実行されました。	スレーブモードを OFF してから実行してください。
8120184e		スレーブモードに切り替えてから実行してください。	1	スレーブモードに切り替えた状態が必要な操作が実行されました。	スレーブモードに切り替えてから実行してください。
8120174f		スレーブコントローラでは実行できません。	1	スレーブコントローラでは禁止されている操作が実行されました。	マスターコントローラで実行してください。
8120184f		スレーブコントローラで実行してください。	1	スレーブコントローラのみで許可されている操作が実行されました。	スレーブコントローラで実行してください。
81201751		エリア干渉中は実行できません。	1	エリア干渉中は禁止されている操作が実行されました。	エリアに干渉しない位置で実行してください。
81201851		意図的にエリアに干渉させてから実行してください。	1	意図的にエリアに干渉させた状態が必要な操作が実行されました。	意図的にエリアに干渉させてから実行してください。
81201752		変数移動中は実行できません。	1	変数移動中は禁止されている操作が実行されました。	変数移動を完了してから実行してください。

コード	RC7 コード	メッセージ	ﾚﾍﾞﾙ	説明	復帰処置
81201852		変数移動中に実行してください。	1	変数移動中しか許可されていない操作が実行されました。	変数移動中に実行してください。
81201753		自動動作中は実行できません。	1	自動動作中は禁止されている操作が実行されました。	自動動作を完了してから実行してください。
81201853		自動動作中に実行してください。	1	自動動作中しか許可されていない操作が実行されました。	自動動作中に実行してください。
81201754		手動動作中は実行できません。	1	手動動作中は禁止されている操作が実行されました。	手動動作を完了してから実行してください。
81201854		手動動作中に実行してください。	1	手動動作中しか許可されていない操作が実行されました。	手動動作中に実行してください。
81201755		ロボット軸の CALSET 完了後には実行できません。	1	CALSET 完了後は禁止されている操作が実行されました。	CALSET 未完了の状態で実行してください。
81201855		ロボット軸の CALSET を完了させてから実行してください。	1	CALSET を完了させた状態が必要な操作が実行されました。	CALSET を完了させてから実行してください。
83201756		リモートサーボモードでは実行できません。	3	リモートサーボモードでは禁止されている操作が実行されました。	リモートサーボモードを OFF してから実行してください。
82201856		リモートサーボモードで実行してください。	2	リモートサーボモードのみで許可されている操作が実行されました。	リモートサーボモードに切り替えてから実行してください。
81201757		バーチャルフェンス衝突検出中は実行できません	1	バーチャルフェンス衝突検出中に禁止されている操作が実行されました。	バーチャルフェンスで衝突検出しない位置で実行してください。
81201857		バーチャルフェンス衝突検出状態で実行してください	1	バーチャルフェンス衝突検出中しか許可されていない操作が実行されました。	バーチャルフェンスで衝突検出してから実行してください。
81201758		排他エリア侵入検出中は実行できません	1	排他エリア侵入検出中に禁止されている操作が実行されました。	排他エリアで侵入検出しない位置で実行してください。
81201858		排他エリア侵入検出状態で実行してください	1	排他エリア侵入検出中しか許可されていない操作が実行されました。	排他エリアで侵入検出してから実行してください。
81201759		JOG モード中は実行できません。	1	JOG モードでは禁止されている操作が実行されました。	JOG モードを OFF してから実行してください。
81201859		JOG モードに切り替えてから実行してください。	1	JOG モードに切り替えた状態が必要な操作が実行されました。	JOG モードに切り替えてから実行してください。
812017fa		アームグループ軸が動作中の場合は実行できません。	1	アームグループ軸が動作中の場合は禁止されている操作が実行されました。	アームグループ軸を完全に停止させてから実行してください。
812018fa		アームグループ軸を少なくとも 1 つ動作させた状態で実行してください。	1	アームグループ軸が少なくとも 1 つ動作している状態が必要な操作が実行されました。	アームグループ軸を少なくとも 1 つ動作させた状態で実行してください。

コード	RC7コード	メッセージ	ﾚﾍﾞﾙ	説明	復帰処置
812017fb		アームグループがコンティニュ停止中の場合は実行できません。	1	アームグループが動作している状態が必要な操作が実行されました。	アームグループを動作中にしてから実行してください。
812018fb		アームグループをコンティニュ停止中にしてから実行してください。	1	アームグループが動作中の場合は禁止されている操作が実行されました。	アームグループをコンティニュ停止中にしてから実行してください。
812017fc		ロボット軸を含むアームグループが動作中の場合は実行できません。	1	ロボット軸を含むアームグループが停止している状態が必要な操作が実行されました。	ロボット軸を含むアームグループを完全に停止させてから実行してください。
812018fc		ロボット軸を含むアームグループを動作中にしてから実行してください。	1	ロボット軸を含むアームグループが停止中の場合は禁止されている操作が実行されました。	ロボット軸を含むアームグループを動作中にしてから実行してください。
812017fd		ロボット軸を含むアームグループがコンティニュ停止中の場合は実行できません。	1	ロボット軸を含むアームグループがコンティニュ停止中の場合は禁止されている操作が実行されました。	ロボット軸を含むアームグループを完全に停止させてから実行してください。
812018fd		ロボット軸を含むアームグループをコンティニュ停止中にしてから実行してください。	1	ロボット軸を含むアームグループのコンティニュ停止中が必要な操作が実行されました。	ロボット軸を含むアームグループをコンティニュ停止中にしてから実行してください。
812017fe		付加軸を含むアームグループが動作中の場合は実行できません。	1	付加軸を含むアームグループが動作している状態が必要な操作が実行されました。	付加軸を含むアームグループを完全に停止させてから実行してください。
812018fe		付加軸を含むアームグループを動作中にしてから実行してください。	1	付加軸を含むアームグループが動作中の場合は禁止されている操作が実行されました。	付加軸を含むアームグループを動作中にしてから実行してください。
812017ff		付加軸を含むアームグループがコンティニュ停止中の場合は実行できません。	1	付加軸を含むアームグループがコンティニュ停止中の場合は禁止されている操作が実行されました。	付加軸を含むアームグループを完全に停止させてから実行してください。
812018ff		付加軸を含むアームグループをコンティニュ停止中にしてから実行してください。	1	付加軸を含むアームグループのコンティニュ停止中が必要な操作が実行されました。	付加軸を含むアームグループをコンティニュ停止中にしてから実行してください。
83201903		無効なポーズタイプです。	3	予期しないエラーです。存在しないポーズ型が指定されました。	エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
83201904		無効なポーズ配列インデックスです。	3	予期しないエラーです。ポーズ配列の範囲外の位置を参照しようとしました。	エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
81201905		無効なＴ型ポーズです。	1	オリエントベクトルかアプローチベクトルがゼロベクトルであるものや、オリエントベクトルとアプローチベクトルが同一直線上に存在するものは、動作目標ポーズとして使用できません。	指定したＴ型ポーズを見直してください。

コード	RC7コード	メッセージ	ﾚﾍﾞﾙ	説明	復帰処置
82201906		無効なポーズ配列です。	2	配列サイズが大きすぎるか、無効なデータタイプが配列に含まれています。	指定したポーズ配列を見直してください。
85201981		メインスレッドの生成に失敗しました。	5	予期しないエラーです。システム起動時にメインスレッドの生成に失敗しました。	エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
85201982		スレッドの優先度設定に失敗しました。	5	予期しないエラーです。システム起動時にメインスレッドの実行優先度の設定に失敗しました。	エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
83201983		モーションエンジンの最大登録数をオーバしました。	3	モーションエンジンの最大登録数をオーバしました。	これ以上のモーションエンジンの登録はできません。別のモーションエンジンを終了させてから再度登録処理を行ってください。
85201984		デバイスドライバのオープンに失敗しました。	5	予期しないエラーです。デバイスドライバのオープンに失敗しました。	エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
85201985		デバイスドライバの開始に失敗しました。	5	予期しないエラーです。デバイスドライバの開始に失敗しました。	エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
83201986		不正なデバイスドライバ呼び出しです。	3	予期しないエラーです。無効なデバイスドライバが呼び出されました。	エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
85201987		イベントスレッドの生成に失敗しました。	5	予期しないエラーです。システム起動時にイベントスレッドの生成に失敗しました。	エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
85201988		イベント生成に失敗しました。	5	予期しないエラーです。システム起動時にイベント生成に失敗しました。	エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
85201989		イベント受信に失敗しました。	5	予期しないエラーです。システム実行中にイベントの受信に失敗しました。	エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
8220198a		レジストリキーのオープンに失敗しました。	2	予期しないエラーです。システム起動時にレジストリの読み出しに失敗しました。	エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
8520198b		メインモジュールのメモリ確保に失敗しました。	5	予期しないエラーです。システム起動時にメモリ確保に失敗しました。	エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
8520198c		最小タイマ分解能の設定に失敗しました。	5	予期しないエラーです。システム起動時にイベントタイマの分解能設定に失敗しました。	エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
8520198d		スレッドの生成に失敗しました。	5	予期しないエラーです。システム起動時にスレッドの生成に失敗しました。	エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
83201a01		オートチューニング波形の評価値が範囲外です	3	オートゲインチューニングに必要なデータが保存できませんでした。	モータの最高回転数、加速時間、剛性を見直してください。
83201a02		オートチューニングの対象軸ではありません。	3	オートゲインチューニングの対象では無い軸が選択されています。	対象軸を見直してください。
83201a03	6003	剛性値が範囲外です。	3	オートゲインチューニングの対象では無い剛性が選択されています。	剛性を見直してください。

コード	RC7 コード	メッセージ	ﾚﾍﾞﾙ	説明	復帰処置
83201a04		方向指定が範囲外です。	3	オートゲインチューニングの対象では方向指定が選択されています。	方向指定を見直してください。
83201a05		イナーシャ同定時の加速度抽出に失敗しました。	3	イナーシャ同定に用いる加速度が抽出できませんでした。	モータ設定、メカ設定を見直してください。
83201a06		ログの取得に失敗しました。	3	オートゲインチューニングに必要なデータが保存できませんでした。	モータの最高回転数、加速時間、剛性を見直してください。
83201a07	6003	イナーシャ同定時のログ取得時間が短すぎます。	3	オートゲインチューニングに必要なデータが保存できませんでした。	モータ設定、メカ設定を見直してください。
83201a08		オートチューニング時のログ取得に失敗しました。	3	オートゲインチューニングに必要なデータが保存できませんでした。	モータ設定、メカ設定を見直してください。
83201a09		オートチューニング時の整定評価に失敗しました。	3	オートゲインチューニング中の波形からデータ抽出ができませんでした。	モータ設定、メカ設定を見直してください。
83201a10		同定動作回数が多すぎます	3	イナーシャ同定を行う回数が規定回数を越えました。	モータ設定、メカ設定を見直してください。
83201a11		ログ保存回数が多すぎます。	3	オートゲインチューニングのチューニング回数が規定の回数を越えました。	モータ設定、メカ設定を見直してください。
83201a12		調整開始速度まで速度が上がりませんでした。	3	オートゲインチューニングの調整速度に動作速度が到達しませんでした。	モータ設定、メカ設定を見直してください。
83201a13		無効な加速度です。	3	オートゲインチューニングで使用する加速度が正しく設定されていません。	最高回転数、加速時間を見直してください。
80201a14		オートゲインチューニングの調整結果が収束しませんでした	0	オートチューニングを規定回数行いましたが、ゲインの調整が終わりませんでした。	モータ設定、メカ設定を見直してください。
80201a15		オートゲインチューニングの調整結果が収束しませんでした	0	オートチューニングを規定回数行いましたが、ゲインの調整が終わりませんでした。	モータ設定、メカ設定を見直してください。
80201a16		オートゲインチューニングの調整結果が収束しませんでした	0	オートチューニングを規定回数行いましたが、ゲインの調整が終わりませんでした。	モータ設定、メカ設定を見直してください。
81201a81		範囲外の制御ログレコードに対するアクセスが発生しました。	1	範囲外の制御ログレコードに対するアクセスが発生しました。	設定を見直してください。
85201a82		制御ログオブジェクトのメモリ確保に失敗しました。	5	予期しないエラーです。制御ログオブジェクトのメモリ確保に失敗しました。	エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
81201a83		制御ログサンプリングタイムに範囲外の値が設定されました。	1	制御ログサンプリングタイムに範囲外の値が設定されました。	設定値の範囲は、8～32 です。設定値を見直してください。
81201a84		無効な制御ログ記録時間です。	1	制御ログ記録時間に範囲外の値が設定されました。	設定値の範囲は、10～240 です。設定値を見直してください。
81201a85		無効な制御ログ取得モードです。	1	未対応の制御ログ取得モードが指定されました。	設定を見直してください。
81201a86		無効な制御ログ記録モードです。	1	未対応の制御ログ記録モードが指定されました。	設定を見直してください。

コード	RC7 コード	メッセージ	ﾚﾍﾞﾙ	説明	復帰処置
81201a87		制御ログ記録中はログ記録間隔を設定できません。	1	制御ログ記録中はログ記録間隔を設定できません。	制御ログの記録を停止させてから実行してください。
81201a88		制御ログ記録中はログ記録時間を設定できません。	1	制御ログ記録中はログ記録時間を設定できません。	制御ログの記録を停止させてから実行してください。
81201a89		制御ログ記録中は実行できません。	1	制御ログ記録中は禁止されている操作が実行されました。	制御ログの記録を停止させてから実行してください。
81201a8a		範囲外の制御ログページに対するアクセスが発生しました。	1	範囲外の制御ログページに対するアクセスが発生しました。	設定を見直してください。
81201b01		範囲外のサーボログレコードに対するアクセスが発生しました。	1	範囲外のサーボログレコードに対するアクセスが発生しました。	設定を見直してください。
85201b02		サーボログオブジェクトのメモリ確保に失敗しました。	5	予期しないエラーです。サーボログオブジェクトのメモリ確保に失敗しました。	エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
81201b03		サーボログサンプリングタイムに範囲外の値が設定されました。	1	サーボログサンプリングタイムに範囲外の値が設定されました。	設定値は、1,2,4,8 です。設定値を見直してください。
81201b04		無効なサーボログ記録時間です。	1	サーボログ記録時間に範囲外の値が設定されました。	設定値の範囲は、10～60 です。設定値を見直してください。
81201b05		範囲外のサーボログページに対するアクセスが発生しました。	1	範囲外のサーボログページに対するアクセスが発生しました。	設定を見直してください。
83201b06		サーボログ記録中は実行できません。	3	サーボログ記録中は禁止されている操作が実行されました。	サーボログを停止させてから実行してください。
83201b07		サーボログ記録中にしてから実行してください。	3	サーボログ記録中のみ実行できる操作が実行されました。	サーボログを記録開始させてから実行してください。
83201b08		無効なサーボログパラメータ設定です。	3	サーボログに無効なパラメータが設定されました。	許容範囲外の設定値が設定された可能性があります。設定値を見直してください。
81201b09		範囲外のサーボログデータ項目に対するアクセスが発生しました。	1	範囲外のサーボログデータ項目に対するアクセスが発生しました。	設定を見直してください。
83201b81		協調各軸動作中に 2 個のボタンが押されました。	3	協調各軸動作中に 2 個のボタンが押されました。	ボタンを一つづつ押してください。
83201b82		協調対象軸が存在しません。	3	協調対象軸が存在しません。	設定を見直してください。
83201b83		このコマンドは協調動作に対応していません。	3	このコマンドは協調動作で使用できない、または、PTP 動作に対応していないコマンドです。	プログラムを見直してください。
83201b84		同一のロボット番号が指定されています。	3	同一のロボット番号が指定されています。	プログラムを見直してください。
83201b85		エンコーダ値確認動作タイムアウトです。	3	一定時間内にエンコーダ値が目標値に到達しませんでした。	ロボットの手先が振動的になっている可能性があります。動作速度や整定時間の設定を見直してください。

コード	RC7コード	メッセージ	ﾚﾍﾞﾙ	説明	復帰処置
81201b86		異なるパス開始変位が指定されています。	1	異なるパス開始変位が指定されています。	パス開始量を再設定してください。
83201b87		ロボット間の時間同期にずれが発生しています。	3	ロボット間の時間同期にずれが発生しています。	ロボットが停止している場合、プログラムリセットしてから再度実行してください。
82201b88		排他エリア侵入検出中には、単一ロボット動作から協調・同期動作に変更できません。	2	排他エリア侵入検出中には、動作対象のロボットの組み合わせを変更できません。	単一ロボット動作で排他エリア外まで移動させてから、再度実行してください。
82201b89		排他エリア侵入検出中には、協調・同期動作から単一ロボット動作に変更できません。	2	排他エリア侵入検出中には、動作対象のロボットの組み合わせを変更できません。	協調・同期動作で排他エリア外まで移動させてから、再度実行してください。
82201b8a		排他エリア侵入検出中には、協調・同期動作対象のロボットの組み合わせを変更できません。	2	排他エリア侵入検出中には、動作対象のロボットの組み合わせを変更できません。	排他エリア侵入時と同じ組み合わせで排他エリア外まで移動させてから、再度実行してください。
83201c01		推定動作回数が多すぎます。	3	推定動作を行う回数が規定回数を超えました。	設定値を見直してください。
83201c02		動作番号が不正です。	3	シークエンス番号が範囲外です。	設定値を見直してください。
83201c03		指定の先端負荷設定は推定できません。	3	指定した値は推定することが出来ません。	対象の値を見直してください。
83201c04		推定動作のログ取得に失敗しました。	3	負荷推定に必要なデータが保存できませんでした。	ロボットの動作を見直してください。
83201c05		無効な軸速度です。	3	負荷推定で使用する速度が正しく設定されていません。	設定値を見直してください。
85201c81		EtherCAT Motion の初期化に失敗しました。	5	EtherCAT 通信の初期化に失敗しました。	EtherCAT ケーブルの断線、コネクタの接続を確認後ロボットコントローラを再立上げしてください。 それでも発生する場合は弊社までご連絡ください。
85201c82		EtherCAT Motion の初期化がタイムアウトしました。	5	EtherCAT 通信の初期化がタイムアウトしました。	以下の内容を確認してください。 ・ケーブルの断線 ・EtherCAT スレーブデバイスの電源 ・EtherCAT スレーブデバイスの接続順
85201c83		EtherCAT Motion の初期化に失敗しました。	5	EtherCAT のステートが OP になっていません。	EtherCAT ケーブルの断線、コネクタの接続を確認後ロボットコントローラを再立上げしてください。 それでも発生する場合は弊社までご連絡ください。
85201c84		EtherCAT Motion の初期化に失敗しました。	5	Object Dictionary の構築に失敗しました。	ロボットコントローラを再立上げしてください。 それでも発生する場合は弊社までご連絡ください。
85201c85		EtherCAT スレーブデバイスの接続数が設定と異なります。	5	EtherCAT スレーブデバイスの接続数が設定と異なります。	EtherCAT 接続を確認してください。

コード	RC7 コード	メッセージ	ﾚﾍﾞﾙ	説明	復帰処置
85201c86		EtherCAT スレーブコントローラの誤接続を検出しました。	5	EtherCAT スレーブデバイスの接続順が間違っています。 あるいは意図しない EtherCAT スレーブデバイスが接続されています。	EtherCAT 接続を確認してください。
85201c87		EtherCAT Motion の初期化に失敗しました。	5	EtherCAT コマンド処理に失敗しました。	EtherCAT ケーブルの断線、コネクタの接続を確認後ロボットコントローラを再立上げしてください。 それでも発生する場合は弊社までご連絡ください。
85201c88		EtherCAT Motion の初期化に失敗しました。	5	EtherCAT のステートが SAFEOP になっていません。	以下の内容を確認してください。 ・ケーブルの断線 ・EtherCAT スレーブデバイスの電源 ・EtherCAT スレーブデバイスの接続順
85201c89		EtherCAT Motion の接続確認に失敗しました。	5	メインポートに何も接続されていません。	EtherCAT 接続を確認してください。 冗長接続ポート(RED CH1)に接続されている場合は、メインポート(MAIN CH0)に接続してください。
85201c8a		EtherCAT Motion の接続確認に失敗しました。	5	冗長接続の途中で切断されている箇所を検出しました。	EtherCAT 接続を確認してください。
85201c8b		EtherCAT Motion の初期化に失敗しました。	5	未対応のメモリレイアウトです。	エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
82201c8c		EtherCAT Motion が冗長接続になっています。	2	冗長接続設定が無効になっていますが、冗長接続になっています。	EtherCAT 接続を確認してください。
82201c8d		EtherCAT Motion が冗長接続になっていません。	2	冗長接続設定が有効になっていますが、冗長接続になっていません。	EtherCAT 接続を確認してください。
85201c8e		EtherCAT スレーブコントローラの逆接続を検出しました。	5	EtherCAT スレーブコントローラの逆接続を検出しました。	EtherCAT 接続を確認してください。
85201c8f		EtherCAT スレーブコントローラが接続されていません。	5	EtherCAT スレーブコントローラが接続されていません。	EtherCAT 接続を確認してください。
85201c91		EtherCAT Motion の内部コマンド異常です。	5	EtherCAT Motion の内部コマンド番号が意図した値と異なっています。	ロボットコントローラを再立上げしてください。 それでも発生する場合は弊社までご連絡ください。
85201c92		EtherCAT Motion のデータ長が異常です。	5	EtherCAT Motion のデータ長が異常です。	ロボットコントローラを再立上げしてください。 それでも発生する場合は弊社までご連絡ください。
85201c93		EtherCAT Motion の開始に失敗しました。	5	EtherCAT Motion の通信開始に失敗しました。	ロボットコントローラを再立上げしてください。 それでも発生する場合は弊社までご連絡ください。
85201c94		EtherCAT Motion 開始の通信に失敗しました。	5	EtherCAT Motion 開始の通信に失敗しました。	ロボットコントローラを再立上げしてください。 それでも発生する場合は弊社までご連絡ください。
85201c95		EtherCAT Motion の停止に失敗しました。	5	EtherCAT Motion の通信停止に失敗しました。	ロボットコントローラを再立上げしてください。 それでも発生する場合は弊社までご連絡ください。

コード	RC7 コード	メッセージ	ﾚﾍﾞﾙ	説明	復帰処置
85201c96		EtherCAT Motion 停止の通信に失敗しました。	5	EtherCAT Motion 停止の通信に失敗しました。	ロボットコントローラを再立上げしてください。 それでも発生する場合は弊社までご連絡ください。
85201c97		CoE データの読み込みに失敗しました。	5	CoE データの読み込みに失敗しました。	ロボットコントローラを再立上げしてください。 それでも発生する場合は弊社までご連絡ください。
85201c98		CoE データ読み込みの通信に失敗しました。	5	CoE データ読み込みの通信に失敗しました。	ロボットコントローラを再立上げしてください。 それでも発生する場合は弊社までご連絡ください。
85201c99		CoE データの書き込みに失敗しました。	5	CoE データの書き込みに失敗しました。	ロボットコントローラを再立上げしてください。 それでも発生する場合は弊社までご連絡ください。
85201c9a		CoE データ書き込みの通信に失敗しました。	5	CoE データ書き込みの通信に失敗しました。	ロボットコントローラを再立上げしてください。 それでも発生する場合は弊社までご連絡ください。
85201c9b		EtherCAT Motion の通信に失敗しました。	5	EtherCAT Motion の通信に失敗しました。	ロボットコントローラを再立上げしてください。 それでも発生する場合は弊社までご連絡ください。
85201c9c		EtherCAT スレーブデバイスの誤接続を検出しました。	5	スレーブデバイスがエラーを返しました。 以下の原因が考えられます。 1. EtherCAT スレーブデバイスの逆接続を検出した。 2. EtherCAT スレーブデバイスの接続順が間違っている。 3. 意図しない EtherCAT スレーブデバイスが接続されている。	EtherCAT 接続を確認してください。
85201c9d		MC9 設定時に自動 PosClr が有効な軸があります。	5	MC9 設定時に自動 PosClr が有効な軸があります。	自動 PosClr を使用する場合は、RC8 側の自動 PosClr は無効に設定し、MC9 側のみ自動 PosClr を有効に設定してください。
85201f81		無効なパラメータです。	5	予期しないエラーです。システム内で不正なパラメータが使用されました。	エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
85201f82		メモリの確保に失敗しました。	5	予期しないエラーです。システム内でメモリ確保に失敗しました。	エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
83201f83		処理に失敗しました。	3	予期しないエラーです。システム内で不正な処理が実行されました。	エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
83201f84		未実装です。	3	予期しないエラーです。システム内で実装されていない処理が呼ばれました。	エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
85201f85		予期しないエラーが発生しました。	5	予期しないエラーです。システム内で意図しない処理が実行されました。	エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
83201f86		インタフェースが存在しません。	3	予期しないエラーです。システム内で意図しない処理が実行されました。	エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。

コード	RC7 コード	メッセージ	ﾚﾍﾞﾙ	説明	復帰処置
83201f87		不正なポインタです。	3	予期しないエラーです。システム内で不正なポインタが使用されました。	エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
83201f88		不正なハンドルです。	3	予期しないエラーです。システム内で不正なハンドルが使用されました。	エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
83201f89		処理が中断されました。	3	システム内で処理が中断されました。	通信が確立しているか確認し、再度実行してください。それでも解決しない場合は、エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
83201f8a		アクセスが拒否されました。	3	予期しないエラーです。システム内でアクセスが拒否されました。	エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
83201f8b		この操作を完了するのに必要なデータは、まだ利用できません。	3	予期しないエラーです。システム内で処理が完了しませんでした。	エラー番号とエラー名を弊社サポートまでご連絡ください。
83201f8c		現在のバージョンでは実行できません。	3	現在のバージョンでは実行できない機能です。	現在のバージョンでは実行できない機能です。
83201f8d		数値範囲外です。	3	指定の値が正しくありません。	指定値を見直し、適切な値を指定してください。
81201f8e		使用できません。	1	使用できません。	使用できません。マニュアルを参照してください。
82201f8f		b-CAP 接続に失敗しました。	2	b-CAP の接続に失敗しました。b-Cap 通信の設定に問題がある可能性があります。	b-CAP 通信の設定を見直してください。
82201f91		無効な b-CAP 接続オプションです。	2	指定の値が正しくありません。	指定値を見直し、適切な値を指定してください。
82201f92		b-CAP 接続タイムアウトです。	2	b-Cap の接続に失敗しました。b-Cap 通信が切断されている可能性があります。	b-CAP 通信が確立されているか確認してください。
85201f93		レベル 5 の異常が発生しています。	5	レベル 5 の異常が発生しています。	コントローラを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。
82204011		1 軸:ソフトウェアリミットオーバです。	2	手動操作中にソフトウェアリミット外の位置に移動しようとしました。	手動各軸操作でソフトウェアリミット内の位置に戻ることが可能です。
82204012		2 軸:ソフトウェアリミットオーバです。	2	手動操作中にソフトウェアリミット外の位置に移動しようとしました。	手動各軸操作でソフトウェアリミット内の位置に戻ることが可能です。
82204013		3 軸:ソフトウェアリミットオーバです。	2	手動操作中にソフトウェアリミット外の位置に移動しようとしました。	手動各軸操作でソフトウェアリミット内の位置に戻ることが可能です。
82204014		4 軸:ソフトウェアリミットオーバです。	2	手動操作中にソフトウェアリミット外の位置に移動しようとしました。	手動各軸操作でソフトウェアリミット内の位置に戻ることが可能です。
82204015		5 軸:ソフトウェアリミットオーバです。	2	手動操作中にソフトウェアリミット外の位置に移動しようとしました。	手動各軸操作でソフトウェアリミット内の位置に戻ることが可能です。
82204016		6 軸:ソフトウェアリミットオーバです。	2	手動操作中にソフトウェアリミット外の位置に移動しようとしました。	手動各軸操作でソフトウェアリミット内の位置に戻ることが可能です。

コード	RC7 コード	メッセージ	ﾚﾍﾞﾙ	説明	復帰処置
82204017		7 軸:ソフトウェアリミットオーバです。	2	手動操作中にソフトウェアリミット外の位置に移動しようとしました。	手動各軸操作でソフトウェアリミット内の位置に戻ることが可能です。
82204018		8 軸:ソフトウェアリミットオーバです。	2	手動操作中にソフトウェアリミット外の位置に移動しようとしました。	手動各軸操作でソフトウェアリミット内の位置に戻ることが可能です。
82204021		1 軸:指令速度過大です。	2	手動操作中に速度限界値を超える指令値が生成されました。	ロボットが特異点近傍を通過している可能性があります。外部速度を落とすか、手動各軸操作に切り替えることで、エラーを発生させずに動作できる場合があります。
82204022		2 軸:指令速度過大です。	2	手動操作中に速度限界値を超える指令値が生成されました。	ロボットが特異点近傍を通過している可能性があります。外部速度を落とすか、手動各軸操作に切り替えることで、エラーを発生させずに動作できる場合があります。
82204023		3 軸:指令速度過大です。	2	手動操作中に速度限界値を超える指令値が生成されました。	ロボットが特異点近傍を通過している可能性があります。外部速度を落とすか、手動各軸操作に切り替えることで、エラーを発生させずに動作できる場合があります。
82204024		4 軸:指令速度過大です。	2	手動操作中に速度限界値を超える指令値が生成されました。	ロボットが特異点近傍を通過している可能性があります。外部速度を落とすか、手動各軸操作に切り替えることで、エラーを発生させずに動作できる場合があります。
82204025		5 軸:指令速度過大です。	2	手動操作中に速度限界値を超える指令値が生成されました。	ロボットが特異点近傍を通過している可能性があります。外部速度を落とすか、手動各軸操作に切り替えることで、エラーを発生させずに動作できる場合があります。
82204026		6 軸:指令速度過大です。	2	手動操作中に速度限界値を超える指令値が生成されました。	ロボットが特異点近傍を通過している可能性があります。外部速度を落とすか、手動各軸操作に切り替えることで、エラーを発生させずに動作できる場合があります。
82204027		7 軸:指令速度過大です。	2	手動操作中に速度限界値を超える指令値が生成されました。	ロボットが特異点近傍を通過している可能性があります。外部速度を落とすか、手動各軸操作に切り替えることで、エラーを発生させずに動作できる場合があります。
82204028		8 軸:指令速度過大です。	2	手動操作中に速度限界値を超える指令値が生成されました。	ロボットが特異点近傍を通過している可能性があります。外部速度を落とすか、手動各軸操作に切り替えることで、エラーを発生させずに動作できる場合があります。

コード	RC7 コード	メッセージ	ﾚﾍﾞﾙ	説明	復帰処置
83204031		1 軸:エンコーダ値確認動作タイムアウトです。	3	一定時間内に異常が発生した軸のエンコーダ値が目標値に到達しませんでした。	ロボットの手先が振動的になっている可能性があります。動作速度や整定時間の設定を見直してください。
83204032		2 軸:エンコーダ値確認動作タイムアウトです。	3	一定時間内に異常が発生した軸のエンコーダ値が目標値に到達しませんでした。	ロボットの手先が振動的になっている可能性があります。動作速度や整定時間の設定を見直してください。
83204033		3 軸:エンコーダ値確認動作タイムアウトです。	3	一定時間内に異常が発生した軸のエンコーダ値が目標値に到達しませんでした。	ロボットの手先が振動的になっている可能性があります。動作速度や整定時間の設定を見直してください。
83204034		4 軸:エンコーダ値確認動作タイムアウトです。	3	一定時間内に異常が発生した軸のエンコーダ値が目標値に到達しませんでした。	ロボットの手先が振動的になっている可能性があります。動作速度や整定時間の設定を見直してください。
83204035		5 軸:エンコーダ値確認動作タイムアウトです。	3	一定時間内に異常が発生した軸のエンコーダ値が目標値に到達しませんでした。	ロボットの手先が振動的になっている可能性があります。動作速度や整定時間の設定を見直してください。
83204036		6 軸:エンコーダ値確認動作タイムアウトです。	3	一定時間内に異常が発生した軸のエンコーダ値が目標値に到達しませんでした。	ロボットの手先が振動的になっている可能性があります。動作速度や整定時間の設定を見直してください。
83204037		7 軸:エンコーダ値確認動作タイムアウトです。	3	一定時間内に異常が発生した軸のエンコーダ値が目標値に到達しませんでした。	ロボットの手先が振動的になっている可能性があります。動作速度や整定時間の設定を見直してください。
83204038		8 軸:エンコーダ値確認動作タイムアウトです。	3	一定時間内に異常が発生した軸のエンコーダ値が目標値に到達しませんでした。	ロボットの手先が振動的になっている可能性があります。動作速度や整定時間の設定を見直してください。
84204041		1 軸:指令加速度過大です。	4	加速度限界値を超える指令値が生成されましたので、全軸を緊急停止しモータを OFF しました。	ロボットが特異点近傍を通過している可能性があります。外部・内部速度、加速度を落とすことで、エラーを発生させずに動作できる場合があります。
84204042		2 軸:指令加速度過大です。	4	加速度限界値を超える指令値が生成されましたので、全軸を緊急停止しモータを OFF しました。	ロボットが特異点近傍を通過している可能性があります。外部・内部速度、加速度を落とすことで、エラーを発生させずに動作できる場合があります。
84204043		3 軸:指令加速度過大です。	4	加速度限界値を超える指令値が生成されましたので、全軸を緊急停止しモータを OFF しました。	ロボットが特異点近傍を通過している可能性があります。外部・内部速度、加速度を落とすことで、エラーを発生させずに動作できる場合があります。
84204044		4 軸:指令加速度過大です。	4	加速度限界値を超える指令値が生成されましたので、全軸を緊急停止しモータを OFF しました。	ロボットが特異点近傍を通過している可能性があります。外部・内部速度、加速度を落とすことで、エラーを発生させずに動作できる場合があります。
84204045		5 軸:指令加速度過大です。	4	加速度限界値を超える指令値が生成されましたので、全軸を緊急停止しモータを OFF しました。	ロボットが特異点近傍を通過している可能性があります。外部・内部速度、加速度を落とすことで、エラーを発生させずに動作できる場合があります。
84204046		6 軸:指令加速度過大です。	4	加速度限界値を超える指令値が生成されましたので、全軸を緊急停止しモータを OFF しました。	ロボットが特異点近傍を通過している可能性があります。外部・内部速度、加速度を落とすことで、エラーを発生させずに動作できる場合があります。

コード	RC7 コード	メッセージ	ﾚﾍﾞﾙ	説明	復帰処置
84204047		7 軸:指令加速度過大です。	4	加速度限界値を超える指令値が生成されましたので、全軸を緊急停止しモータを OFF しました。	ロボットが特異点近傍を通過している可能性があります。外部・内部速度、加速度を落とすことで、エラーを発生させずに動作できる場合があります。
84204048		8 軸:指令加速度過大です。	4	加速度限界値を超える指令値が生成されましたので、全軸を緊急停止しモータを OFF しました。	ロボットが特異点近傍を通過している可能性があります。外部・内部速度、加速度を落とすことで、エラーを発生させずに動作できる場合があります。
84204051		1 軸:送信指令速度過大です。	4	速度限界値を超える指令値をサーボモジュールに送信しようとしたので、全軸を緊急停止しモータを OFF しました。	予期しないエラーです。システムがスレーブモードになっている場合、マスター側からの送信指令値に異常がないか確認をしてください。
84204052		2 軸:送信指令速度過大です。	4	速度限界値を超える指令値をサーボモジュールに送信しようとしたので、全軸を緊急停止しモータを OFF しました。	予期しないエラーです。システムがスレーブモードになっている場合、マスター側からの送信指令値に異常がないか確認をしてください。
84204053		3 軸:送信指令速度過大です。	4	速度限界値を超える指令値をサーボモジュールに送信しようとしたので、全軸を緊急停止しモータを OFF しました。	予期しないエラーです。システムがスレーブモードになっている場合、マスター側からの送信指令値に異常がないか確認をしてください。
84204054		4 軸:送信指令速度過大です。	4	速度限界値を超える指令値をサーボモジュールに送信しようとしたので、全軸を緊急停止しモータを OFF しました。	予期しないエラーです。システムがスレーブモードになっている場合、マスター側からの送信指令値に異常がないか確認をしてください。
84204055		5 軸:送信指令速度過大です。	4	速度限界値を超える指令値をサーボモジュールに送信しようとしたので、全軸を緊急停止しモータを OFF しました。	予期しないエラーです。システムがスレーブモードになっている場合、マスター側からの送信指令値に異常がないか確認をしてください。
84204056		6 軸:送信指令速度過大です。	4	速度限界値を超える指令値をサーボモジュールに送信しようとしたので、全軸を緊急停止しモータを OFF しました。	予期しないエラーです。システムがスレーブモードになっている場合、マスター側からの送信指令値に異常がないか確認をしてください。
84204057		7 軸:送信指令速度過大です。	4	速度限界値を超える指令値をサーボモジュールに送信しようとしたので、全軸を緊急停止しモータを OFF しました。	予期しないエラーです。システムがスレーブモードになっている場合、マスター側からの送信指令値に異常がないか確認をしてください。
84204058		8 軸:送信指令速度過大です。	4	速度限界値を超える指令値をサーボモジュールに送信しようとしたので、全軸を緊急停止しモータを OFF しました。	予期しないエラーです。システムがスレーブモードになっている場合、マスター側からの送信指令値に異常がないか確認をしてください。
84204061		1 軸:指令速度過大です。	4	速度限界値を超える指令値が生成されましたので、全軸を緊急停止しモータを OFF しました。CP 動作時やパス動作時、目標とする手先位置・姿勢を実現するために各軸が急激に変化する場合があります。	最適可搬モードを有効にするか、動作速度を低減させることで、エラーを発生させずに動作できる場合があります。

コード	RC7 コード	メッセージ	ﾚﾍﾞﾙ	説明	復帰処置
84204062		2 軸:指令速度過大です。	4	速度限界値を超える指令値が生成されましたので、全軸を緊急停止しモータを OFF しました。CP 動作時やパス動作時、目標とする手先位置・姿勢を実現するために各軸が急激に変化する場合があります。	最適可搬モードを有効にするか、動作速度を低減させることで、エラーを発生させずに動作できる場合があります。
84204063		3 軸:指令速度過大です。	4	速度限界値を超える指令値が生成されましたので、全軸を緊急停止しモータを OFF しました。CP 動作時やパス動作時、目標とする手先位置・姿勢を実現するために各軸が急激に変化する場合があります。	最適可搬モードを有効にするか、動作速度を低減させることで、エラーを発生させずに動作できる場合があります。
84204064		4 軸:指令速度過大です。	4	速度限界値を超える指令値が生成されましたので、全軸を緊急停止しモータを OFF しました。CP 動作時やパス動作時、目標とする手先位置・姿勢を実現するために各軸が急激に変化する場合があります。	最適可搬モードを有効にするか、動作速度を低減させることで、エラーを発生させずに動作できる場合があります。
84204065		5 軸:指令速度過大です。	4	速度限界値を超える指令値が生成されましたので、全軸を緊急停止しモータを OFF しました。CP 動作時やパス動作時、目標とする手先位置・姿勢を実現するために各軸が急激に変化する場合があります。	最適可搬モードを有効にするか、動作速度を低減させることで、エラーを発生させずに動作できる場合があります。
84204066		6 軸:指令速度過大です。	4	速度限界値を超える指令値が生成されましたので、全軸を緊急停止しモータを OFF しました。CP 動作時やパス動作時、目標とする手先位置・姿勢を実現するために各軸が急激に変化する場合があります。	最適可搬モードを有効にするか、動作速度を低減させることで、エラーを発生させずに動作できる場合があります。
84204067		7 軸:指令速度過大です。	4	速度限界値を超える指令値が生成されましたので、全軸を緊急停止しモータを OFF しました。CP 動作時やパス動作時、目標とする手先位置・姿勢を実現するために各軸が急激に変化する場合があります。	最適可搬モードを有効にするか、動作速度を低減させることで、エラーを発生させずに動作できる場合があります。
84204068		8 軸:指令速度過大です。	4	速度限界値を超える指令値が生成されましたので、全軸を緊急停止しモータを OFF しました。CP 動作時やパス動作時、目標とする手先位置・姿勢を実現するために各軸が急激に変化する場合があります。	最適可搬モードを有効にするか、動作速度を低減させることで、エラーを発生させずに動作できる場合があります。

コード	RC7 コード	メッセージ	ﾚﾍﾞﾙ	説明	復帰処置
83204071		1 軸:ソフトウェアリミットオーバです。	3	動作中にソフトウェアリミット外の位置に移動しようとしたので、全軸を瞬時停止しモータを OFF しました。	手動各軸操作でソフトウェアリミット内の位置に戻ることが可能です。
83204072		2 軸:ソフトウェアリミットオーバです。	3	動作中にソフトウェアリミット外の位置に移動しようとしたので、全軸を瞬時停止しモータを OFF しました。	手動各軸操作でソフトウェアリミット内の位置に戻ることが可能です。
83204073		3 軸:ソフトウェアリミットオーバです。	3	動作中にソフトウェアリミット外の位置に移動しようとしたので、全軸を瞬時停止しモータを OFF しました。	手動各軸操作でソフトウェアリミット内の位置に戻ることが可能です。
83204074		4 軸:ソフトウェアリミットオーバです。	3	動作中にソフトウェアリミット外の位置に移動しようとしたので、全軸を瞬時停止しモータを OFF しました。	手動各軸操作でソフトウェアリミット内の位置に戻ることが可能です。
83204075		5 軸:ソフトウェアリミットオーバです。	3	動作中にソフトウェアリミット外の位置に移動しようとしたので、全軸を瞬時停止しモータを OFF しました。	手動各軸操作でソフトウェアリミット内の位置に戻ることが可能です。
83204076		6 軸:ソフトウェアリミットオーバです。	3	動作中にソフトウェアリミット外の位置に移動しようとしたので、全軸を瞬時停止しモータを OFF しました。	手動各軸操作でソフトウェアリミット内の位置に戻ることが可能です。
83204077		7 軸:ソフトウェアリミットオーバです。	3	動作中にソフトウェアリミット外の位置に移動しようとしたので、全軸を瞬時停止しモータを OFF しました。	手動各軸操作でソフトウェアリミット内の位置に戻ることが可能です。
83204078		8 軸:ソフトウェアリミットオーバです。	3	動作中にソフトウェアリミット外の位置に移動しようとしたので、全軸を瞬時停止しモータを OFF しました。	手動各軸操作でソフトウェアリミット内の位置に戻ることが可能です。
84204081		1 軸:指令速度過大です。	4	速度の自動減速を行いましたが、減速しきれずに速度限界値を超える指令値が生成されました。全軸を緊急停止しモータを OFF しました。CP 動作時やパス動作時、目標とする手先位置・姿勢を実現するために各軸が急激に変化する場合があります。	速度の自動減速機能を有効にしても減速しきれない状態なので、動作速度や動作目標位置を見直してください。
84204082		2 軸:指令速度過大です。	4	速度の自動減速を行いましたが、減速しきれずに速度限界値を超える指令値が生成されました。全軸を緊急停止しモータを OFF しました。CP 動作時やパス動作時、目標とする手先位置・姿勢を実現するために各軸が急激に変化する場合があります。	速度の自動減速機能を有効にしても減速しきれない状態なので、動作速度や動作目標位置を見直してください。

コード	RC7 コード	メッセージ	ﾚﾍﾞﾙ	説明	復帰処置
84204083		3 軸:指令速度過大です。	4	速度の自動減速を行いましたが、減速しきれずに速度限界値を超える指令値が生成されました。全軸を緊急停止しモータを OFF しました。CP 動作時やパス動作時、目標とする手先位置・姿勢を実現するために各軸が急激に変化する場合があります。	速度の自動減速機能を有効にしても減速しきれない状態なので、動作速度や動作目標位置を見直してください。
84204084		4 軸:指令速度過大です。	4	速度の自動減速を行いましたが、減速しきれずに速度限界値を超える指令値が生成されました。全軸を緊急停止しモータを OFF しました。CP 動作時やパス動作時、目標とする手先位置・姿勢を実現するために各軸が急激に変化する場合があります。	速度の自動減速機能を有効にしても減速しきれない状態なので、動作速度や動作目標位置を見直してください。
84204085		5 軸:指令速度過大です。	4	速度の自動減速を行いましたが、減速しきれずに速度限界値を超える指令値が生成されました。全軸を緊急停止しモータを OFF しました。CP 動作時やパス動作時、目標とする手先位置・姿勢を実現するために各軸が急激に変化する場合があります。	速度の自動減速機能を有効にしても減速しきれない状態なので、動作速度や動作目標位置を見直してください。
84204086		6 軸:指令速度過大です。	4	速度の自動減速を行いましたが、減速しきれずに速度限界値を超える指令値が生成されました。全軸を緊急停止しモータを OFF しました。CP 動作時やパス動作時、目標とする手先位置・姿勢を実現するために各軸が急激に変化する場合があります。	速度の自動減速機能を有効にしても減速しきれない状態なので、動作速度や動作目標位置を見直してください。
84204087		7 軸:指令速度過大です。	4	速度の自動減速を行いましたが、減速しきれずに速度限界値を超える指令値が生成されました。全軸を緊急停止しモータを OFF しました。CP 動作時やパス動作時、目標とする手先位置・姿勢を実現するために各軸が急激に変化する場合があります。	速度の自動減速機能を有効にしても減速しきれない状態なので、動作速度や動作目標位置を見直してください。
84204088		8 軸:指令速度過大です。	4	速度の自動減速を行いましたが、減速しきれずに速度限界値を超える指令値が生成されました。全軸を緊急停止しモータを OFF しました。CP 動作時やパス動作時、目標とする手先位置・姿勢を実現するために各軸が急激に変化する場合があります。	速度の自動減速機能を有効にしても減速しきれない状態なので、動作速度や動作目標位置を見直してください。
84204091		1 軸:指令速度過大です。	4	速度の自動減速を行いましたが、減速しきれずに速度限界値を超える指令値が生成されました。全軸を緊急停止しモータを OFF しました。CP 動作時やパス動作時、目標とする手先位置・姿勢を実現するために各軸が急激に変化する場合があります。	速度の自動減速機能を有効にしても減速しきれない状態なので、動作速度や動作目標位置を見直してください。

コード	RC7 コード	メッセージ	ﾚﾍﾞﾙ	説明	復帰処置
84204092		2 軸:指令速度過大です。	4	速度の自動減速を行いましたが、減速しきれずに速度限界値を超える指令値が生成されました。全軸を緊急停止しモータを OFF しました。CP 動作時やパス動作時、目標とする手先位置・姿勢を実現するために各軸が急激に変化する場合があります。	速度の自動減速機能を有効にしても減速しきれない状態なので、動作速度や動作目標位置を見直してください。
84204093		3 軸:指令速度過大です。	4	速度の自動減速を行いましたが、減速しきれずに速度限界値を超える指令値が生成されました。全軸を緊急停止しモータを OFF しました。CP 動作時やパス動作時、目標とする手先位置・姿勢を実現するために各軸が急激に変化する場合があります。	速度の自動減速機能を有効にしても減速しきれない状態なので、動作速度や動作目標位置を見直してください。
84204094		4 軸:指令速度過大です。	4	速度の自動減速を行いましたが、減速しきれずに速度限界値を超える指令値が生成されました。全軸を緊急停止しモータを OFF しました。CP 動作時やパス動作時、目標とする手先位置・姿勢を実現するために各軸が急激に変化する場合があります。	速度の自動減速機能を有効にしても減速しきれない状態なので、動作速度や動作目標位置を見直してください。
84204095		5 軸:指令速度過大です。	4	速度の自動減速を行いましたが、減速しきれずに速度限界値を超える指令値が生成されました。全軸を緊急停止しモータを OFF しました。CP 動作時やパス動作時、目標とする手先位置・姿勢を実現するために各軸が急激に変化する場合があります。	速度の自動減速機能を有効にしても減速しきれない状態なので、動作速度や動作目標位置を見直してください。
84204096		6 軸:指令速度過大です。	4	速度の自動減速を行いましたが、減速しきれずに速度限界値を超える指令値が生成されました。全軸を緊急停止しモータを OFF しました。CP 動作時やパス動作時、目標とする手先位置・姿勢を実現するために各軸が急激に変化する場合があります。	速度の自動減速機能を有効にしても減速しきれない状態なので、動作速度や動作目標位置を見直してください。
84204097		7 軸:指令速度過大です。	4	速度の自動減速を行いましたが、減速しきれずに速度限界値を超える指令値が生成されました。全軸を緊急停止しモータを OFF しました。CP 動作時やパス動作時、目標とする手先位置・姿勢を実現するために各軸が急激に変化する場合があります。	速度の自動減速機能を有効にしても減速しきれない状態なので、動作速度や動作目標位置を見直してください。
84204098		8 軸:指令速度過大です。	4	速度の自動減速を行いましたが、減速しきれずに速度限界値を超える指令値が生成されました。全軸を緊急停止しモータを OFF しました。CP 動作時やパス動作時、目標とする手先位置・姿勢を実現するために各軸が急激に変化する場合があります。	速度の自動減速機能を有効にしても減速しきれない状態なので、動作速度や動作目標位置を見直してください。

コード	RC7 コード	メッセージ	ﾚﾍﾞﾙ	説明	復帰処置
842040A1		1 軸:指令速度過大です。	4	速度限界値を超える指令値が生成されましたので、全軸を緊急停止しモータを OFF しました。	動作速度を低減させることで、エラーを発生させずに動作できる場合があります。
842040A2		2 軸:指令速度過大です。	4	速度限界値を超える指令値が生成されましたので、全軸を緊急停止しモータを OFF しました。	動作速度を低減させることで、エラーを発生させずに動作できる場合があります。
842040A3		3 軸:指令速度過大です。	4	速度限界値を超える指令値が生成されましたので、全軸を緊急停止しモータを OFF しました。	動作速度を低減させることで、エラーを発生させずに動作できる場合があります。
842040A4		4 軸:指令速度過大です。	4	速度限界値を超える指令値が生成されましたので、全軸を緊急停止しモータを OFF しました。	動作速度を低減させることで、エラーを発生させずに動作できる場合があります。
842040A5		5 軸:指令速度過大です。	4	速度限界値を超える指令値が生成されましたので、全軸を緊急停止しモータを OFF しました。	動作速度を低減させることで、エラーを発生させずに動作できる場合があります。
842040A6		6 軸:指令速度過大です。	4	速度限界値を超える指令値が生成されましたので、全軸を緊急停止しモータを OFF しました。	動作速度を低減させることで、エラーを発生させずに動作できる場合があります。
842040A7		7 軸:指令速度過大です。	4	速度限界値を超える指令値が生成されましたので、全軸を緊急停止しモータを OFF しました。	動作速度を低減させることで、エラーを発生させずに動作できる場合があります。
842040A8		8 軸:指令速度過大です。	4	速度限界値を超える指令値が生成されましたので、全軸を緊急停止しモータを OFF しました。	動作速度を低減させることで、エラーを発生させずに動作できる場合があります。
832040B1		1 軸:モータ過負荷です。	3	一定時間内のモータに流れる電流積算値が許容値を超えました	ロボットの動作を見直してください。
832040B2		2 軸:モータ過負荷です。	3	一定時間内のモータに流れる電流積算値が許容値を超えました	ロボットの動作を見直してください。
832040B3		3 軸:モータ過負荷です。	3	一定時間内のモータに流れる電流積算値が許容値を超えました	ロボットの動作を見直してください。
832040B4		4 軸:モータ過負荷です。	3	一定時間内のモータに流れる電流積算値が許容値を超えました	ロボットの動作を見直してください。
832040B5		5 軸:モータ過負荷です。	3	一定時間内のモータに流れる電流積算値が許容値を超えました	ロボットの動作を見直してください。
832040B6		6 軸:モータ過負荷です。	3	一定時間内のモータに流れる電流積算値が許容値を超えました	ロボットの動作を見直してください。
832040B7		7 軸:モータ過負荷です。	3	一定時間内のモータに流れる電流積算値が許容値を超えました	ロボットの動作を見直してください。
832040B8		8 軸:モータ過負荷です。	3	一定時間内のモータに流れる電流積算値が許容値を超えました	ロボットの動作を見直してください。
832040C1		1 軸:ドライバユニット過負荷です。	3	ドライバユニットに流れる電流積算値が許容値を超えました。	ロボットの動作を見直してください。
832040C2		2 軸:ドライバユニット過負荷です。	3	ドライバユニットに流れる電流積算値が許容値を超えました。	ロボットの動作を見直してください。

コード	RC7コード	メッセージ	ﾚﾍﾞﾙ	説明	復帰処置
832040C3		3 軸:ドライバユニット過負荷です。	3	ドライバユニットに流れる電流積算値が許容値を超えました。	ロボットの動作を見直してください。
832040C4		4 軸:ドライバユニット過負荷です。	3	ドライバユニットに流れる電流積算値が許容値を超えました。	ロボットの動作を見直してください。
832040C5		5 軸:ドライバユニット過負荷です。	3	ドライバユニットに流れる電流積算値が許容値を超えました。	ロボットの動作を見直してください。
832040C6		6 軸:ドライバユニット過負荷です。	3	ドライバユニットに流れる電流積算値が許容値を超えました。	ロボットの動作を見直してください。
832040C7		7 軸:ドライバユニット過負荷です。	3	ドライバユニットに流れる電流積算値が許容値を超えました。	ロボットの動作を見直してください。
832040C8		8 軸:ドライバユニット過負荷です。	3	ドライバユニットに流れる電流積算値が許容値を超えました。	ロボットの動作を見直してください。
832040D1		1 軸:ロック過負荷です。	3	停止時にモータに過大な電流が流れました。	ロボットの動作を見直してください。
832040D2		2 軸:ロック過負荷です。	3	停止時にモータに過大な電流が流れました。	ロボットの動作を見直してください。
832040D3		3 軸:ロック過負荷です。	3	停止時にモータに過大な電流が流れました。	ロボットの動作を見直してください。
832040D4		4 軸:ロック過負荷です。	3	停止時にモータに過大な電流が流れました。	ロボットの動作を見直してください。
832040D5		5 軸:ロック過負荷です。	3	停止時にモータに過大な電流が流れました。	ロボットの動作を見直してください。
832040D6		6 軸:ロック過負荷です。	3	停止時にモータに過大な電流が流れました。	ロボットの動作を見直してください。
832040D7		7 軸:ロック過負荷です。	3	停止時にモータに過大な電流が流れました。	ロボットの動作を見直してください。
832040D8		8 軸:ロック過負荷です。	3	停止時にモータに過大な電流が流れました。	ロボットの動作を見直してください。
832040E1		1 軸:ロック過負荷です。	3	停止時にモータに過大な電流が流れました。	ロボットの動作を見直してください。
832040E2		2 軸:ロック過負荷です。	3	停止時にモータに過大な電流が流れました。	ロボットの動作を見直してください。
832040E3		3 軸:ロック過負荷です。	3	停止時にモータに過大な電流が流れました。	ロボットの動作を見直してください。
832040E4		4 軸:ロック過負荷です。	3	停止時にモータに過大な電流が流れました。	ロボットの動作を見直してください。
832040E5		5 軸:ロック過負荷です。	3	停止時にモータに過大な電流が流れました。	ロボットの動作を見直してください。
832040E6		6 軸:ロック過負荷です。	3	停止時にモータに過大な電流が流れました。	ロボットの動作を見直してください。
832040E7		7 軸:ロック過負荷です。	3	停止時にモータに過大な電流が流れました。	ロボットの動作を見直してください。
832040E8		8 軸:ロック過負荷です。	3	停止時にモータに過大な電流が流れました。	ロボットの動作を見直してください。
842040F1		1 軸:ブレーキ解除中です。	4	ブレーキ解除中は実行できない操作をしました。	ブレーキをロックした状態で再度実行してください。
842040F2		2 軸:ブレーキ解除中です。	4	ブレーキ解除中は実行できない操作をしました。	ブレーキをロックした状態で再度実行してください。
842040F3		3 軸:ブレーキ解除中です。	4	ブレーキ解除中は実行できない操作をしました。	ブレーキをロックした状態で再度実行してください。
842040F4		4 軸:ブレーキ解除中です。	4	ブレーキ解除中は実行できない操作をしました。	ブレーキをロックした状態で再度実行してください。
842040F5		5 軸:ブレーキ解除中です。	4	ブレーキ解除中は実行できない操作をしました。	ブレーキをロックした状態で再度実行してください。
842040F6		6 軸:ブレーキ解除中です。	4	ブレーキ解除中は実行できない操作をしました。	ブレーキをロックした状態で再度実行してください。
842040F7		7 軸:ブレーキ解除中です。	4	ブレーキ解除中は実行できない操作をしました。	ブレーキをロックした状態で再度実行してください。

コード	RC7 コード	メッセージ	ﾚﾍﾞﾙ	説明	復帰処置
842040F8		8 軸:ブレーキ解除中です。	4	ブレーキ解除中は実行できない操作をしました。	ブレーキをロックした状態で再度実行してください。
83204111		1 軸:エンコーダ基準位置異常です。	3	ロボット動作中に電源 OFF した時にエンコーダ基準位置異常が発生することがあります。	基準位置異常が発生している軸を基準位置に移動し、目視にてロボットの位置がずれていないか確認してください。 問題なければエンコーダ基準位置異常クリアを実施してください。ずれている時は対象の軸を再度 CALSET する必要があります。
83204112		2 軸:エンコーダ基準位置異常です。	3	ロボット動作中に電源 OFF した時にエンコーダ基準位置異常が発生することがあります。	基準位置異常が発生している軸を基準位置に移動し、目視にてロボットの位置がずれていないか確認してください。 問題なければエンコーダ基準位置異常クリアを実施してください。ずれている時は対象の軸を再度 CALSET する必要があります。
83204113		3 軸:エンコーダ基準位置異常です。	3	ロボット動作中に電源 OFF した時にエンコーダ基準位置異常が発生することがあります。	基準位置異常が発生している軸を基準位置に移動し、目視にてロボットの位置がずれていないか確認してください。 問題なければエンコーダ基準位置異常クリアを実施してください。ずれている時は対象の軸を再度 CALSET する必要があります。
83204114		4 軸:エンコーダ基準位置異常です。	3	ロボット動作中に電源 OFF した時にエンコーダ基準位置異常が発生することがあります。	基準位置異常が発生している軸を基準位置に移動し、目視にてロボットの位置がずれていないか確認してください。 問題なければエンコーダ基準位置異常クリアを実施してください。ずれている時は対象の軸を再度 CALSET する必要があります。
83204115		5 軸:エンコーダ基準位置異常です。	3	ロボット動作中に電源 OFF した時にエンコーダ基準位置異常が発生することがあります。	基準位置異常が発生している軸を基準位置に移動し、目視にてロボットの位置がずれていないか確認してください。 問題なければエンコーダ基準位置異常クリアを実施してください。ずれている時は対象の軸を再度 CALSET する必要があります。

コード	RC7コード	メッセージ	ﾚﾍﾞﾙ	説明	復帰処置
83204116		6 軸:エンコーダ基準位置異常です。	3	ロボット動作中に電源 OFF した時にエンコーダ基準位置異常が発生することがあります。	基準位置異常が発生している軸を基準位置に移動し、目視にてロボットの位置がずれていないか確認してください。 問題なければエンコーダ基準位置異常クリアを実施してください。ずれている時は対象の軸を再度 CALSET する必要があります。
83204117		7 軸:エンコーダ基準位置異常です。	3	ロボット動作中に電源 OFF した時にエンコーダ基準位置異常が発生することがあります。	基準位置異常が発生している軸を基準位置に移動し、目視にてロボットの位置がずれていないか確認してください。 問題なければエンコーダ基準位置異常クリアを実施してください。ずれている時は対象の軸を再度 CALSET する必要があります。
83204118		8 軸:エンコーダ基準位置異常です。	3	ロボット動作中に電源 OFF した時にエンコーダ基準位置異常が発生することがあります。	基準位置異常が発生している軸を基準位置に移動し、目視にてロボットの位置がずれていないか確認してください。 問題なければエンコーダ基準位置異常クリアを実施してください。ずれている時は対象の軸を再度 CALSET する必要があります。
81204121		1 軸:指定位置がソフトウェアリミットオーバです。	1	指定した位置がソフトウェアリミット外にあります。T2J(),P2J(),J2T(), J2P()コマンド実行時に発生します。	指定した位置を確認してください。
81204122		2 軸:指定位置がソフトウェアリミットオーバです。	1	指定した位置がソフトウェアリミット外にあります。T2J(),P2J(),J2T(), J2P()コマンド実行時に発生します。	指定した位置を確認してください。
81204123		3 軸:指定位置がソフトウェアリミットオーバです。	1	指定した位置がソフトウェアリミット外にあります。T2J(),P2J(),J2T(), J2P()コマンド実行時に発生します。	指定した位置を確認してください。
81204124		4 軸:指定位置がソフトウェアリミットオーバです。	1	指定した位置がソフトウェアリミット外にあります。T2J(),P2J(),J2T(), J2P()コマンド実行時に発生します。	指定した位置を確認してください。
81204125		5 軸:指定位置がソフトウェアリミットオーバです。	1	指定した位置がソフトウェアリミット外にあります。T2J(),P2J(),J2T(), J2P()コマンド実行時に発生します。	指定した位置を確認してください。
81204126		6 軸:指定位置がソフトウェアリミットオーバです。	1	指定した位置がソフトウェアリミット外にあります。T2J(),P2J(),J2T(), J2P()コマンド実行時に発生します。	指定した位置を確認してください。

コード	RC7 コード	メッセージ	ﾚﾍﾞﾙ	説明	復帰処置
81204127		7 軸:指定位置がソフトウェアリミットオーバです。	1	指定した位置がソフトウェアリミット外にあります。T2J(),P2J(),J2T(), J2P()コマンド実行時に発生します。	指定した位置を確認してください。
81204128		8 軸:指定位置がソフトウェアリミットオーバです。	1	指定した位置がソフトウェアリミット外にあります。T2J(),P2J(),J2T(), J2P()コマンド実行時に発生します。	指定した位置を確認してください。
83204231		1 軸:指定位置がソフトウェアリミットオーバです。	3	動作中にソフトウェアリミット外の位置に移動しようとしたため、全軸を瞬時停止しモータを OFF しました。	これ以上目標方向に動作できないため、現在とは逆方向に移動するよう操作してください。
83204232		2 軸:指定位置がソフトウェアリミットオーバです。	3	動作中にソフトウェアリミット外の位置に移動しようとしたため、全軸を瞬時停止しモータを OFF しました。	これ以上目標方向に動作できないため、現在とは逆方向に移動するよう操作してください。
83204233		3 軸:指定位置がソフトウェアリミットオーバです。	3	動作中にソフトウェアリミット外の位置に移動しようとしたため、全軸を瞬時停止しモータを OFF しました。	これ以上目標方向に動作できないため、現在とは逆方向に移動するよう操作してください。
83204234		4 軸:指定位置がソフトウェアリミットオーバです。	3	動作中にソフトウェアリミット外の位置に移動しようとしたため、全軸を瞬時停止しモータを OFF しました。	これ以上目標方向に動作できないため、現在とは逆方向に移動するよう操作してください。
83204235		5 軸:指定位置がソフトウェアリミットオーバです。	3	動作中にソフトウェアリミット外の位置に移動しようとしたため、全軸を瞬時停止しモータを OFF しました。	これ以上目標方向に動作できないため、現在とは逆方向に移動するよう操作してください。
83204236		6 軸:指定位置がソフトウェアリミットオーバです。	3	動作中にソフトウェアリミット外の位置に移動しようとしたため、全軸を瞬時停止しモータを OFF しました。	これ以上目標方向に動作できないため、現在とは逆方向に移動するよう操作してください。
83204237		7 軸:指定位置がソフトウェアリミットオーバです。	3	動作中にソフトウェアリミット外の位置に移動しようとしたため、全軸を瞬時停止しモータを OFF しました。	これ以上目標方向に動作できないため、現在とは逆方向に移動するよう操作してください。
83204238		8 軸:指定位置がソフトウェアリミットオーバです。	3	動作中にソフトウェアリミット外の位置に移動しようとしたため、全軸を瞬時停止しモータを OFF しました。	これ以上目標方向に動作できないため、現在とは逆方向に移動するよう操作してください。
82204241		1 軸:指定位置がソフトウェアリミットオーバです。	2	手動時にソフトウェアリミット外の位置に移動しようとしたため、全軸を瞬時停止しました。	これ以上目標方向に動作できないため、現在とは逆方向に移動するよう操作してください。
82204242		2 軸:指定位置がソフトウェアリミットオーバです。	2	手動時にソフトウェアリミット外の位置に移動しようとしたため、全軸を瞬時停止しました。	これ以上目標方向に動作できないため、現在とは逆方向に移動するよう操作してください。
82204243		3 軸:指定位置がソフトウェアリミットオーバです。	2	手動時にソフトウェアリミット外の位置に移動しようとしたため、全軸を瞬時停止しました。	これ以上目標方向に動作できないため、現在とは逆方向に移動するよう操作してください。

コード	RC7 コード	メッセージ	ﾚﾍﾞﾙ	説明	復帰処置
82204244		4 軸:指定位置がソフトウェアリミットオーバです。	2	手動時にソフトウェアリミット外の位置に移動しようとしたため、全軸を瞬時停止しました。	これ以上目標方向に動作できないため、現在とは逆方向に移動するよう操作してください。
82204245		5 軸:指定位置がソフトウェアリミットオーバです。	2	手動時にソフトウェアリミット外の位置に移動しようとしたため、全軸を瞬時停止しました。	これ以上目標方向に動作できないため、現在とは逆方向に移動するよう操作してください。
82204246		6 軸:指定位置がソフトウェアリミットオーバです。	2	手動時にソフトウェアリミット外の位置に移動しようとしたため、全軸を瞬時停止しました。	これ以上目標方向に動作できないため、現在とは逆方向に移動するよう操作してください。
82204247		7 軸:指定位置がソフトウェアリミットオーバです。	2	手動時にソフトウェアリミット外の位置に移動しようとしたため、全軸を瞬時停止しました。	これ以上目標方向に動作できないため、現在とは逆方向に移動するよう操作してください。
82204248		8 軸:指定位置がソフトウェアリミットオーバです。	2	手動時にソフトウェアリミット外の位置に移動しようとしたため、全軸を瞬時停止しました。	これ以上目標方向に動作できないため、現在とは逆方向に移動するよう操作してください。
84204251		1 軸:指令速度過大です。	4	ダイレクトモード中の速度限界値を越える速度を検出しました。	ダイレクトモード中の各軸操作は速度制限値以内で動かしてください。
84204252		2 軸:指令速度過大です。	4	ダイレクトモード中の速度限界値を越える速度を検出しました。	ダイレクトモード中の各軸操作は速度制限値以内で動かしてください。
84204253		3 軸:指令速度過大です。	4	ダイレクトモード中の速度限界値を越える速度を検出しました。	ダイレクトモード中の各軸操作は速度制限値以内で動かしてください。
84204254		4 軸:指令速度過大です。	4	ダイレクトモード中の速度限界値を越える速度を検出しました。	ダイレクトモード中の各軸操作は速度制限値以内で動かしてください。
84204255		5 軸:指令速度過大です。	4	ダイレクトモード中の速度限界値を越える速度を検出しました。	ダイレクトモード中の各軸操作は速度制限値以内で動かしてください。
84204256		6 軸:指令速度過大です。	4	ダイレクトモード中の速度限界値を越える速度を検出しました。	ダイレクトモード中の各軸操作は速度制限値以内で動かしてください。
84204257		7 軸:指令速度過大です。	4	ダイレクトモード中の速度限界値を越える速度を検出しました。	ダイレクトモード中の各軸操作は速度制限値以内で動かしてください。
84204258		8 軸:指令速度過大です。	4	ダイレクトモード中の速度限界値を越える速度を検出しました。	ダイレクトモード中の各軸操作は速度制限値以内で動かしてください。
82204261		1 軸:衝突検知(手動時)	2	手動時に衝突を検知しました。	ロボットが衝突していないか確認してください。過剰に検出する場合は、検出レベルを上げてください。
82204262		2 軸:衝突検知(手動時)	2	手動時に衝突を検知しました。	ロボットが衝突していないか確認してください。過剰に検出する場合は、検出レベルを上げてください。
82204263		3 軸:衝突検知(手動時)	2	手動時に衝突を検知しました。	ロボットが衝突していないか確認してください。過剰に検出する場合は、検出レベルを上げてください。
82204264		4 軸:衝突検知(手動時)	2	手動時に衝突を検知しました。	ロボットが衝突していないか確認してください。過剰に検出する場合は、検出レベルを上げてください。
82204265		5 軸:衝突検知(手動時)	2	手動時に衝突を検知しました。	ロボットが衝突していないか確認してください。過剰に検出する場合は、検出レベルを上げてください。

コード	RC7 コード	メッセージ	ﾚﾍﾞﾙ	説明	復帰処置
82204266		6 軸:衝突検知(手動時)	2	手動時に衝突を検知しました。	ロボットが衝突していないか確認してください。過剰に検出する場合は、検出レベルを上げてください。
82204267		7 軸:衝突検知(手動時)	2	手動時に衝突を検知しました。	ロボットが衝突していないか確認してください。過剰に検出する場合は、検出レベルを上げてください。
82204268		8 軸:衝突検知(手動時)	2	手動時に衝突を検知しました。	ロボットが衝突していないか確認してください。過剰に検出する場合は、検出レベルを上げてください。
83204271		1 軸:衝突検知 (テーブル 1)	3	自動時に衝突を検知しました。	ロボットが衝突していないか確認してください。過剰に検出する場合は、検出レベルを上げてください。
83204272		2 軸:衝突検知 (テーブル 1)	3	自動時に衝突を検知しました。	ロボットが衝突していないか確認してください。過剰に検出する場合は、検出レベルを上げてください。
83204273		3 軸:衝突検知 (テーブル 1)	3	自動時に衝突を検知しました。	ロボットが衝突していないか確認してください。過剰に検出する場合は、検出レベルを上げてください。
83204274		4 軸:衝突検知 (テーブル 1)	3	自動時に衝突を検知しました。	ロボットが衝突していないか確認してください。過剰に検出する場合は、検出レベルを上げてください。
83204275		5 軸:衝突検知 (テーブル 1)	3	自動時に衝突を検知しました。	ロボットが衝突していないか確認してください。過剰に検出する場合は、検出レベルを上げてください。
83204276		6 軸:衝突検知 (テーブル 1)	3	自動時に衝突を検知しました。	ロボットが衝突していないか確認してください。過剰に検出する場合は、検出レベルを上げてください。
83204277		7 軸:衝突検知 (テーブル 1)	3	自動時に衝突を検知しました。	ロボットが衝突していないか確認してください。過剰に検出する場合は、検出レベルを上げてください。
83204278		8 軸:衝突検知 (テーブル 1)	3	自動時に衝突を検知しました。	ロボットが衝突していないか確認してください。過剰に検出する場合は、検出レベルを上げてください。
83204281		1 軸:衝突検知 (テーブル 2)	3	自動時に衝突を検知しました。	ロボットが衝突していないか確認してください。過剰に検出する場合は、検出レベルを上げてください。
83204282		2 軸:衝突検知 (テーブル 2)	3	自動時に衝突を検知しました。	ロボットが衝突していないか確認してください。過剰に検出する場合は、検出レベルを上げてください。
83204283		3 軸:衝突検知 (テーブル 2)	3	自動時に衝突を検知しました。	ロボットが衝突していないか確認してください。過剰に検出する場合は、検出レベルを上げてください。
83204284		4 軸:衝突検知 (テーブル 2)	3	自動時に衝突を検知しました。	ロボットが衝突していないか確認してください。過剰に検出する場合は、検出レベルを上げてください。
83204285		5 軸:衝突検知 (テーブル 2)	3	自動時に衝突を検知しました。	ロボットが衝突していないか確認してください。過剰に検出する場合は、検出レベルを上げてください。
83204286		6 軸:衝突検知 (テーブル 2)	3	自動時に衝突を検知しました。	ロボットが衝突していないか確認してください。過剰に検出する場合は、検出レベルを上げてください。
83204287		7 軸:衝突検知 (テーブル 2)	3	自動時に衝突を検知しました。	ロボットが衝突していないか確認してください。過剰に検出する場合は、検出レベルを上げてください。

コード	RC7 コード	メッセージ	ﾚﾍﾞﾙ	説明	復帰処置
83204288		8 軸:衝突検知（テーブル 2）	3	自動時に衝突を検知しました。	ロボットが衝突していないか確認してください。過剰に検出する場合は、検出レベルを上げてください。
83204291		1 軸:衝突検知（テーブル 3）	3	自動時に衝突を検知しました。	ロボットが衝突していないか確認してください。過剰に検出する場合は、検出レベルを上げてください。
83204292		2 軸:衝突検知（テーブル 3）	3	自動時に衝突を検知しました。	ロボットが衝突していないか確認してください。過剰に検出する場合は、検出レベルを上げてください。
83204293		3 軸:衝突検知（テーブル 3）	3	自動時に衝突を検知しました。	ロボットが衝突していないか確認してください。過剰に検出する場合は、検出レベルを上げてください。
83204294		4 軸:衝突検知（テーブル 3）	3	自動時に衝突を検知しました。	ロボットが衝突していないか確認してください。過剰に検出する場合は、検出レベルを上げてください。
83204295		5 軸:衝突検知（テーブル 3）	3	自動時に衝突を検知しました。	ロボットが衝突していないか確認してください。過剰に検出する場合は、検出レベルを上げてください。
83204296		6 軸:衝突検知（テーブル 3）	3	自動時に衝突を検知しました。	ロボットが衝突していないか確認してください。過剰に検出する場合は、検出レベルを上げてください。
83204297		7 軸:衝突検知（テーブル 3）	3	自動時に衝突を検知しました。	ロボットが衝突していないか確認してください。過剰に検出する場合は、検出レベルを上げてください。
83204298		8 軸:衝突検知（テーブル 3）	3	自動時に衝突を検知しました。	ロボットが衝突していないか確認してください。過剰に検出する場合は、検出レベルを上げてください。
832042A1		1 軸:衝突検知（テーブル 4）	3	自動時に衝突を検知しました。	ロボットが衝突していないか確認してください。過剰に検出する場合は、検出レベルを上げてください。
832042A2		2 軸:衝突検知（テーブル 4）	3	自動時に衝突を検知しました。	ロボットが衝突していないか確認してください。過剰に検出する場合は、検出レベルを上げてください。
832042A3		3 軸:衝突検知（テーブル 4）	3	自動時に衝突を検知しました。	ロボットが衝突していないか確認してください。過剰に検出する場合は、検出レベルを上げてください。
832042A4		4 軸:衝突検知（テーブル 4）	3	自動時に衝突を検知しました。	ロボットが衝突していないか確認してください。過剰に検出する場合は、検出レベルを上げてください。
832042A5		5 軸:衝突検知（テーブル 4）	3	自動時に衝突を検知しました。	ロボットが衝突していないか確認してください。過剰に検出する場合は、検出レベルを上げてください。
832042A6		6 軸:衝突検知（テーブル 4）	3	自動時に衝突を検知しました。	ロボットが衝突していないか確認してください。過剰に検出する場合は、検出レベルを上げてください。
832042A7		7 軸:衝突検知（テーブル 4）	3	自動時に衝突を検知しました。	ロボットが衝突していないか確認してください。過剰に検出する場合は、検出レベルを上げてください。
832042A8		8 軸:衝突検知（テーブル 4）	3	自動時に衝突を検知しました。	ロボットが衝突していないか確認してください。過剰に検出する場合は、検出レベルを上げてください。
832042B1		1 軸:衝突検知（テーブル 5）	3	自動時に衝突を検知しました。	ロボットが衝突していないか確認してください。過剰に検出する場合は、検出レベルを上げてください。

コード	RC7 コード	メッセージ	レベル	説明	復帰処置
832042B2		2 軸:衝突検知（テーブル 5）	3	自動時に衝突を検知しました。	ロボットが衝突していないか確認してください。過剰に検出する場合は、検出レベルを上げてください。
832042B3		3 軸:衝突検知（テーブル 5）	3	自動時に衝突を検知しました。	ロボットが衝突していないか確認してください。過剰に検出する場合は、検出レベルを上げてください。
832042B4		4 軸:衝突検知（テーブル 5）	3	自動時に衝突を検知しました。	ロボットが衝突していないか確認してください。過剰に検出する場合は、検出レベルを上げてください。
832042B5		5 軸:衝突検知（テーブル 5）	3	自動時に衝突を検知しました。	ロボットが衝突していないか確認してください。過剰に検出する場合は、検出レベルを上げてください。
832042B6		6 軸:衝突検知（テーブル 5）	3	自動時に衝突を検知しました。	ロボットが衝突していないか確認してください。過剰に検出する場合は、検出レベルを上げてください。
832042B7		7 軸:衝突検知（テーブル 5）	3	自動時に衝突を検知しました。	ロボットが衝突していないか確認してください。過剰に検出する場合は、検出レベルを上げてください。
832042B8		8 軸:衝突検知（テーブル 5）	3	自動時に衝突を検知しました。	ロボットが衝突していないか確認してください。過剰に検出する場合は、検出レベルを上げてください。
832042C1		1 軸:衝突検知（テーブル 6）	3	自動時に衝突を検知しました。	ロボットが衝突していないか確認してください。過剰に検出する場合は、検出レベルを上げてください。
832042C2		2 軸:衝突検知（テーブル 6）	3	自動時に衝突を検知しました。	ロボットが衝突していないか確認してください。過剰に検出する場合は、検出レベルを上げてください。
832042C3		3 軸:衝突検知（テーブル 6）	3	自動時に衝突を検知しました。	ロボットが衝突していないか確認してください。過剰に検出する場合は、検出レベルを上げてください。
832042C4		4 軸:衝突検知（テーブル 6）	3	自動時に衝突を検知しました。	ロボットが衝突していないか確認してください。過剰に検出する場合は、検出レベルを上げてください。
832042C5		5 軸:衝突検知（テーブル 6）	3	自動時に衝突を検知しました。	ロボットが衝突していないか確認してください。過剰に検出する場合は、検出レベルを上げてください。
832042C6		6 軸:衝突検知（テーブル 6）	3	自動時に衝突を検知しました。	ロボットが衝突していないか確認してください。過剰に検出する場合は、検出レベルを上げてください。
832042C7		7 軸:衝突検知（テーブル 6）	3	自動時に衝突を検知しました。	ロボットが衝突していないか確認してください。過剰に検出する場合は、検出レベルを上げてください。
832042C8		8 軸:衝突検知（テーブル 6）	3	自動時に衝突を検知しました。	ロボットが衝突していないか確認してください。過剰に検出する場合は、検出レベルを上げてください。
832042D1		1 軸:衝突検知（テーブル 7）	3	自動時に衝突を検知しました。	ロボットが衝突していないか確認してください。過剰に検出する場合は、検出レベルを上げてください。
832042D2		2 軸:衝突検知（テーブル 7）	3	自動時に衝突を検知しました。	ロボットが衝突していないか確認してください。過剰に検出する場合は、検出レベルを上げてください。
832042D3		3 軸:衝突検知（テーブル 7）	3	自動時に衝突を検知しました。	ロボットが衝突していないか確認してください。過剰に検出する場合は、検出レベルを上げてください。

コード	RC7 コード	メッセージ	ﾚﾍﾞﾙ	説明	復帰処置
832042D4		4 軸:衝突検知（テーブル 7）	3	自動時に衝突を検知しました。	ロボットが衝突していないか確認してください。過剰に検出する場合は、検出レベルを上げてください。
832042D5		5 軸:衝突検知（テーブル 7）	3	自動時に衝突を検知しました。	ロボットが衝突していないか確認してください。過剰に検出する場合は、検出レベルを上げてください。
832042D6		6 軸:衝突検知（テーブル 7）	3	自動時に衝突を検知しました。	ロボットが衝突していないか確認してください。過剰に検出する場合は、検出レベルを上げてください。
832042D7		7 軸:衝突検知（テーブル 7）	3	自動時に衝突を検知しました。	ロボットが衝突していないか確認してください。過剰に検出する場合は、検出レベルを上げてください。
832042D8		8 軸:衝突検知（テーブル 7）	3	自動時に衝突を検知しました。	ロボットが衝突していないか確認してください。過剰に検出する場合は、検出レベルを上げてください。
832042E1		1 軸:衝突検知（テーブル 8）	3	自動時に衝突を検知しました。	ロボットが衝突していないか確認してください。過剰に検出する場合は、検出レベルを上げてください。
832042E2		2 軸:衝突検知（テーブル 8）	3	自動時に衝突を検知しました。	ロボットが衝突していないか確認してください。過剰に検出する場合は、検出レベルを上げてください。
832042E3		3 軸:衝突検知（テーブル 8）	3	自動時に衝突を検知しました。	ロボットが衝突していないか確認してください。過剰に検出する場合は、検出レベルを上げてください。
832042E4		4 軸:衝突検知（テーブル 8）	3	自動時に衝突を検知しました。	ロボットが衝突していないか確認してください。過剰に検出する場合は、検出レベルを上げてください。
832042E5		5 軸:衝突検知（テーブル 8）	3	自動時に衝突を検知しました。	ロボットが衝突していないか確認してください。過剰に検出する場合は、検出レベルを上げてください。
832042E6		6 軸:衝突検知（テーブル 8）	3	自動時に衝突を検知しました。	ロボットが衝突していないか確認してください。過剰に検出する場合は、検出レベルを上げてください。
832042E7		7 軸:衝突検知（テーブル 8）	3	自動時に衝突を検知しました。	ロボットが衝突していないか確認してください。過剰に検出する場合は、検出レベルを上げてください。
832042E8		8 軸:衝突検知（テーブル 8）	3	自動時に衝突を検知しました。	ロボットが衝突していないか確認してください。過剰に検出する場合は、検出レベルを上げてください。
832042F1		1 軸:衝突検知（テーブル 9）	3	自動時に衝突を検知しました。	ロボットが衝突していないか確認してください。過剰に検出する場合は、検出レベルを上げてください。
832042F2		2 軸:衝突検知（テーブル 9）	3	自動時に衝突を検知しました。	ロボットが衝突していないか確認してください。過剰に検出する場合は、検出レベルを上げてください。
832042F3		3 軸:衝突検知（テーブル 9）	3	自動時に衝突を検知しました。	ロボットが衝突していないか確認してください。過剰に検出する場合は、検出レベルを上げてください。
832042F4		4 軸:衝突検知（テーブル 9）	3	自動時に衝突を検知しました。	ロボットが衝突していないか確認してください。過剰に検出する場合は、検出レベルを上げてください。
832042F5		5 軸:衝突検知（テーブル 9）	3	自動時に衝突を検知しました。	ロボットが衝突していないか確認してください。過剰に検出する場合は、検出レベルを上げてください。

コード	RC7 コード	メッセージ	ﾚﾍﾞﾙ	説明	復帰処置
832042F6		6 軸:衝突検知（テーブル 9）	3	自動時に衝突を検知しました。	ロボットが衝突していないか確認してください。過剰に検出する場合は、検出レベルを上げてください。
832042F7		7 軸:衝突検知（テーブル 9）	3	自動時に衝突を検知しました。	ロボットが衝突していないか確認してください。過剰に検出する場合は、検出レベルを上げてください。
832042F8		8 軸:衝突検知（テーブル 9）	3	自動時に衝突を検知しました。	ロボットが衝突していないか確認してください。過剰に検出する場合は、検出レベルを上げてください。
83204301		1 軸:衝突検知（テーブル 10）	3	自動時に衝突を検知しました。	ロボットが衝突していないか確認してください。過剰に検出する場合は、検出レベルを上げてください。
83204302		2 軸:衝突検知（テーブル 10）	3	自動時に衝突を検知しました。	ロボットが衝突していないか確認してください。過剰に検出する場合は、検出レベルを上げてください。
83204303		3 軸:衝突検知（テーブル 10）	3	自動時に衝突を検知しました。	ロボットが衝突していないか確認してください。過剰に検出する場合は、検出レベルを上げてください。
83204304		4 軸:衝突検知（テーブル 10）	3	自動時に衝突を検知しました。	ロボットが衝突していないか確認してください。過剰に検出する場合は、検出レベルを上げてください。
83204305		5 軸:衝突検知（テーブル 10）	3	自動時に衝突を検知しました。	ロボットが衝突していないか確認してください。過剰に検出する場合は、検出レベルを上げてください。
83204306		6 軸:衝突検知（テーブル 10）	3	自動時に衝突を検知しました。	ロボットが衝突していないか確認してください。過剰に検出する場合は、検出レベルを上げてください。
83204307		7 軸:衝突検知（テーブル 10）	3	自動時に衝突を検知しました。	ロボットが衝突していないか確認してください。過剰に検出する場合は、検出レベルを上げてください。
83204308		8 軸:衝突検知（テーブル 10）	3	自動時に衝突を検知しました。	ロボットが衝突していないか確認してください。過剰に検出する場合は、検出レベルを上げてください。
84204311		1 軸:指令加速度過大です。	4	加速度限界値を超える指令値が生成されましたので、全軸を緊急停止しモータを OFF しました。	外部・内部速度、加速度を落とすことで、エラーを発生させずに動作できる場合があります。
84204312		2 軸:指令加速度過大です。	4	加速度限界値を超える指令値が生成されましたので、全軸を緊急停止しモータを OFF しました。	外部・内部速度、加速度を落とすことで、エラーを発生させずに動作できる場合があります。
84204313		3 軸:指令加速度過大です。	4	加速度限界値を超える指令値が生成されましたので、全軸を緊急停止しモータを OFF しました。	外部・内部速度、加速度を落とすことで、エラーを発生させずに動作できる場合があります。
84204314		4 軸:指令加速度過大です。	4	加速度限界値を超える指令値が生成されましたので、全軸を緊急停止しモータを OFF しました。	外部・内部速度、加速度を落とすことで、エラーを発生させずに動作できる場合があります。
84204315		5 軸:指令加速度過大です。	4	加速度限界値を超える指令値が生成されましたので、全軸を緊急停止しモータを OFF しました。	外部・内部速度、加速度を落とすことで、エラーを発生させずに動作できる場合があります。
84204316		6 軸:指令加速度過大です。	4	加速度限界値を超える指令値が生成されましたので、全軸を緊急停止しモータを OFF しました。	外部・内部速度、加速度を落とすことで、エラーを発生させずに動作できる場合があります。
84204317		7 軸:指令加速度過大です。	4	加速度限界値を超える指令値が生成されましたので、全軸を緊急停止しモータを OFF しました。	外部・内部速度、加速度を落とすことで、エラーを発生させずに動作できる場合があります。

コード	RC7コード	メッセージ	ﾚﾍﾞﾙ	説明	復帰処置
84204318		8 軸:指令加速度過大です。	4	加速度限界値を超える指令値が生成されましたので、全軸を緊急停止しモータを OFF しました。	外部・内部速度、加速度を落とすことで、エラーを発生させずに動作できる場合があります。
83204321		1 軸:各軸偏差過大（力制御）	3	力制御中に各軸偏差が許容値を越えました。	各軸偏差許容値を見直してください。
83204322		2 軸:各軸偏差過大（力制御）	3	力制御中に各軸偏差が許容値を越えました。	各軸偏差許容値を見直してください。
83204323		3 軸:各軸偏差過大（力制御）	3	力制御中に各軸偏差が許容値を越えました。	各軸偏差許容値を見直してください。
83204324		4 軸:各軸偏差過大（力制御）	3	力制御中に各軸偏差が許容値を越えました。	各軸偏差許容値を見直してください。
83204325		5 軸:各軸偏差過大（力制御）	3	力制御中に各軸偏差が許容値を越えました。	各軸偏差許容値を見直してください。
83204326		6 軸:各軸偏差過大（力制御）	3	力制御中に各軸偏差が許容値を越えました。	各軸偏差許容値を見直してください。
83204327		7 軸:各軸偏差過大（力制御）	3	力制御中に各軸偏差が許容値を越えました。	各軸偏差許容値を見直してください。
83204328		8 軸:各軸偏差過大（力制御）	3	力制御中に各軸偏差が許容値を越えました。	各軸偏差許容値を見直してください。
82204331		1 軸:衝突を検出しました。	2	衝突を検知しました。	[停止モード] 一度モータ OFF してからダイレクトモードで接触状態から退避させて下さい。手動操作で退避させる場合は、検出した軸の衝突検出機能を OFF してから操作を実行して下さい。 [軸フリーモード] 衝突後にいずれかの軸が 10 度以上動いた場合コンティニュー起動は出来ません. MoveC, MoveS, Rotate,RotateH,ArchMove コマンド中はコンティニューが出来ない場合があります. (″停止位置と動作開始位置が異なります″というエラーが出力されます) 誤検出する場合は負荷設定と検出レベルを確認してください。 それでも誤検出が発生する場合は、検出レベルを上げるか衝突検出機能を OFF して下さい。

コード	RC7 コード	メッセージ	ﾚﾍﾞﾙ	説明	復帰処置
82204332		2 軸:衝突を検出しました。	2	衝突を検知しました。	[停止モード] 一度モータ OFF してからダイレクトモードで接触状態から退避させて下さい。手動操作で退避させる場合は、検出した軸の衝突検出機能を OFF してから操作を実行して下さい。 [軸フリーモード] 衝突後にいずれかの軸が 10 度以上動いた場合コンティニュー起動は出来ません. MoveC, MoveS, Rotate,RotateH,ArchMove コマンド中はコンティニューが出来ない場合があります. (″停止位置と動作開始位置が異なります″というエラーが出力されます) 誤検出する場合は負荷設定と検出レベルを確認してください。 それでも誤検出が発生する場合は、検出レベルを上げるか衝突検出機能を OFF して下さい。
82204333		3 軸:衝突を検出しました。	2	衝突を検知しました。	[停止モード] 一度モータ OFF してからダイレクトモードで接触状態から退避させて下さい。手動操作で退避させる場合は、検出した軸の衝突検出機能を OFF してから操作を実行して下さい。 [軸フリーモード] 衝突後にいずれかの軸が 10 度以上動いた場合コンティニュー起動は出来ません. MoveC, MoveS, Rotate,RotateH,ArchMove コマンド中はコンティニューが出来ない場合があります. (″停止位置と動作開始位置が異なります″というエラーが出力されます) 誤検出する場合は負荷設定と検出レベルを確認してください。 それでも誤検出が発生する場合は、検出レベルを上げるか衝突検出機能を OFF して下さい。

コード	RC7 コード	メッセージ	ﾚﾍﾞﾙ	説明	復帰処置
82204334		4 軸:衝突を検出しました。	2	衝突を検知しました。	[停止モード] 一度モータ OFF してからダイレクトモードで接触状態から退避させて下さい。手動操作で退避させる場合は、検出した軸の衝突検出機能を OFF してから操作を実行して下さい。 [軸フリーモード] 衝突後にいずれかの軸が 10 度以上動いた場合コンティニュー起動は出来ません. MoveC, MoveS, Rotate,RotateH,ArchMove コマンド中はコンティニューが出来ない場合があります. (″停止位置と動作開始位置が異なります″というエラーが出力されます) 誤検出する場合は負荷設定と検出レベルを確認してください。 それでも誤検出が発生する場合は、検出レベルを上げるか衝突検出機能を OFF して下さい。
82204335		5 軸:衝突を検出しました。	2	衝突を検知しました。	[停止モード] 一度モータ OFF してからダイレクトモードで接触状態から退避させて下さい。手動操作で退避させる場合は、検出した軸の衝突検出機能を OFF してから操作を実行して下さい。 [軸フリーモード] 衝突後にいずれかの軸が 10 度以上動いた場合コンティニュー起動は出来ません. MoveC, MoveS, Rotate,RotateH,ArchMove コマンド中はコンティニューが出来ない場合があります. (″停止位置と動作開始位置が異なります″というエラーが出力されます) 誤検出する場合は負荷設定と検出レベルを確認してください。 それでも誤検出が発生する場合は、検出レベルを上げるか衝突検出機能を OFF して下さい。

コード	RC7 コード	メッセージ	ﾚﾍﾞﾙ	説明	復帰処置
82204336		6 軸:衝突を検出しました。	2	衝突を検知しました。	[停止モード] 一度モータ OFF してからダイレクトモードで接触状態から退避させて下さい。手動操作で退避させる場合は、検出した軸の衝突検出機能を OFF してから操作を実行して下さい。 [軸フリーモード] 衝突後にいずれかの軸が 10 度以上動いた場合コンティニュー起動は出来ません. MoveC, MoveS, Rotate,RotateH,ArchMove コマンド中はコンティニューが出来ない場合があります. (″停止位置と動作開始位置が異なります″というエラーが出力されます) 誤検出する場合は負荷設定と検出レベルを確認してください。 それでも誤検出が発生する場合は、検出レベルを上げるか衝突検出機能を OFF して下さい。
82204337		7 軸:衝突を検出しました。	2	衝突を検知しました。	[停止モード] 一度モータ OFF してからダイレクトモードで接触状態から退避させて下さい。手動操作で退避させる場合は、検出した軸の衝突検出機能を OFF してから操作を実行して下さい。 [軸フリーモード] 衝突後にいずれかの軸が 10 度以上動いた場合コンティニュー起動は出来ません. MoveC, MoveS, Rotate,RotateH,ArchMove コマンド中はコンティニューが出来ない場合があります. (″停止位置と動作開始位置が異なります″というエラーが出力されます) 誤検出する場合は負荷設定と検出レベルを確認してください。 それでも誤検出が発生する場合は、検出レベルを上げるか衝突検出機能を OFF して下さい。

コード	RC7 コード	メッセージ	ﾚﾍﾞﾙ	説明	復帰処置
82204338		8 軸:衝突を検出しました。	2	衝突を検知しました。	[停止モード] 一度モータ OFF してからダイレクトモードで接触状態から退避させて下さい。手動操作で退避させる場合は、検出した軸の衝突検出機能を OFF してから操作を実行して下さい。 [軸フリーモード] 衝突後にいずれかの軸が 10 度以上動いた場合コンティニュー起動は出来ません. MoveC, MoveS, Rotate,RotateH,ArchMove コマンド中はコンティニューが出来ない場合があります. (″停止位置と動作開始位置が異なります″というエラーが出力されます) 誤検出する場合は負荷設定と検出レベルを確認してください。 それでも誤検出が発生する場合は、検出レベルを上げるか衝突検出機能を OFF して下さい。
84204341		1 軸:衝突検出機能が開始出来ません。	4	モータ ON 時に大きな負荷を検出したため、衝突検出機能を有効にできませんでした。	ロボットに負荷がかかっていないか確認してください。 負荷設定と検出レベルを見直してください。
84204342		2 軸:衝突検出機能が開始出来ません。	4	モータ ON 時に大きな負荷を検出したため、衝突検出機能を有効にできませんでした。	ロボットに負荷がかかっていないか確認してください。 負荷設定と検出レベルを見直してください。
84204343		3 軸:衝突検出機能が開始出来ません。	4	モータ ON 時に大きな負荷を検出したため、衝突検出機能を有効にできませんでした。	ロボットに負荷がかかっていないか確認してください。 負荷設定と検出レベルを見直してください。
84204344		4 軸:衝突検出機能が開始出来ません。	4	モータ ON 時に大きな負荷を検出したため、衝突検出機能を有効にできませんでした。	ロボットに負荷がかかっていないか確認してください。 負荷設定と検出レベルを見直してください。
84204345		5 軸:衝突検出機能が開始出来ません。	4	モータ ON 時に大きな負荷を検出したため、衝突検出機能を有効にできませんでした。	ロボットに負荷がかかっていないか確認してください。 負荷設定と検出レベルを見直してください。
84204346		6 軸:衝突検出機能が開始出来ません。	4	モータ ON 時に大きな負荷を検出したため、衝突検出機能を有効にできませんでした。	ロボットに負荷がかかっていないか確認してください。 負荷設定と検出レベルを見直してください。
84204347		7 軸:衝突検出機能が開始出来ません。	4	モータ ON 時に大きな負荷を検出したため、衝突検出機能を有効にできませんでした。	ロボットに負荷がかかっていないか確認してください。 負荷設定と検出レベルを見直してください。
84204348		8 軸:衝突検出機能が開始出来ません。	4	モータ ON 時に大きな負荷を検出したため、衝突検出機能を有効にできませんでした。	ロボットに負荷がかかっていないか確認してください。 負荷設定と検出レベルを見直してください。
80204351		1 軸:モータの回転量が保持できる上限を超えました	0	モータの回転量が保持できる上限を超えました	Calset や PosClr を実行して下さい
80204352		2 軸:モータの回転量が保持できる上限を超えました	0	モータの回転量が保持できる上限を超えました	Calset や PosClr を実行して下さい

コード	RC7 コード	メッセージ	ﾚﾍﾞﾙ	説明	復帰処置
80204353		3 軸:モータの回転量が保持できる上限を超えました	0	モータの回転量が保持できる上限を超えました	Calset や PosClr を実行して下さい
80204354		4 軸:モータの回転量が保持できる上限を超えました	0	モータの回転量が保持できる上限を超えました	Calset や PosClr を実行して下さい
80204355		5 軸:モータの回転量が保持できる上限を超えました	0	モータの回転量が保持できる上限を超えました	Calset や PosClr を実行して下さい
80204356		6 軸:モータの回転量が保持できる上限を超えました	0	モータの回転量が保持できる上限を超えました	Calset や PosClr を実行して下さい
80204357		7 軸:モータの回転量が保持できる上限を超えました	0	モータの回転量が保持できる上限を超えました	Calset や PosClr を実行して下さい
80204358		8 軸:モータの回転量が保持できる上限を超えました	0	モータの回転量が保持できる上限を超えました	Calset や PosClr を実行して下さい
84204361		1 軸:CALSET が実行できません。	4	メカエンドに到達していないため、CALSET が実行できませんでした。	各軸をメカエンドに移動させ、再度 CALSET を行ってください。自動で CALSET 位置へ移動させる場合は、負荷設定を見直してください。 それでも発生する場合は、弊社までご連絡ください。
84204362		2 軸:CALSET が実行できません。	4	メカエンドに到達していないため、CALSET が実行できませんでした。	各軸をメカエンドに移動させ、再度 CALSET を行ってください。自動で CALSET 位置へ移動させる場合は、負荷設定を見直してください。 それでも発生する場合は、弊社までご連絡ください。
84204363		3 軸:CALSET が実行できません。	4	メカエンドに到達していないため、CALSET が実行できませんでした。	各軸をメカエンドに移動させ、再度 CALSET を行ってください。自動で CALSET 位置へ移動させる場合は、負荷設定を見直してください。 それでも発生する場合は、弊社までご連絡ください。
84204364		4 軸:CALSET が実行できません。	4	メカエンドに到達していないため、CALSET が実行できませんでした。	各軸をメカエンドに移動させ、再度 CALSET を行ってください。自動で CALSET 位置へ移動させる場合は、負荷設定を見直してください。 それでも発生する場合は、弊社までご連絡ください。
84204365		5 軸:CALSET が実行できません。	4	メカエンドに到達していないため、CALSET が実行できませんでした。	各軸をメカエンドに移動させ、再度 CALSET を行ってください。自動で CALSET 位置へ移動させる場合は、負荷設定を見直してください。 それでも発生する場合は、弊社までご連絡ください。
84204366		6 軸:CALSET が実行できません。	4	メカエンドに到達していないため、CALSET が実行できませんでした。	各軸をメカエンドに移動させ、再度 CALSET を行ってください。自動で CALSET 位置へ移動させる場合は、負荷設定を見直してください。 それでも発生する場合は、弊社までご連絡ください。

コード	RC7 コード	メッセージ	ﾚﾍﾞﾙ	説明	復帰処置
84204367		7 軸:CALSET が実行できません。	4	メカエンドに到達していないため、CALSET が実行できませんでした。	各軸をメカエンドに移動させ、再度 CALSET を行ってください。自動で CALSET 位置へ移動させる場合は、負荷設定を見直してください。 それでも発生する場合は、弊社までご連絡ください。
84204368		8 軸:CALSET が実行できません。	4	メカエンドに到達していないため、CALSET が実行できませんでした。	各軸をメカエンドに移動させ、再度 CALSET を行ってください。自動で CALSET 位置へ移動させる場合は、負荷設定を見直してください。 それでも発生する場合は、弊社までご連絡ください。
83205001		1 軸:エンコーダ接続先が間違っています。(ロボットポート)	3	エンコーダハブのロボットポートに、誤接続されているエンコーダがあります。	エンコーダ ID が設定されていない場合は、エンコーダハブの接続を確認した後、エンコーダ ID 設定を行ってください。 そうでなければ、コントローラ電源切り操作を行い、エンコーダハブにエンコーダ信号線を正しく接続した後、コントローラ電源入り操作を行ってください。
83205002		2 軸:エンコーダ接続先が間違っています。(ロボットポート)	3	エンコーダハブのロボットポートに、誤接続されているエンコーダがあります。	エンコーダ ID が設定されていない場合は、エンコーダハブの接続を確認した後、エンコーダ ID 設定を行ってください。 そうでなければ、コントローラ電源切り操作を行い、エンコーダハブにエンコーダ信号線を正しく接続した後、コントローラ電源入り操作を行ってください。
83205003		3 軸:エンコーダ接続先が間違っています。(ロボットポート)	3	エンコーダハブのロボットポートに、誤接続されているエンコーダがあります。	エンコーダ ID が設定されていない場合は、エンコーダハブの接続を確認した後、エンコーダ ID 設定を行ってください。 そうでなければ、コントローラ電源切り操作を行い、エンコーダハブにエンコーダ信号線を正しく接続した後、コントローラ電源入り操作を行ってください。
83205004		4 軸:エンコーダ接続先が間違っています。(ロボットポート)	3	エンコーダハブのロボットポートに、誤接続されているエンコーダがあります。	エンコーダ ID が設定されていない場合は、エンコーダハブの接続を確認した後、エンコーダ ID 設定を行ってください。 そうでなければ、コントローラ電源切り操作を行い、エンコーダハブにエンコーダ信号線を正しく接続した後、コントローラ電源入り操作を行ってください。

コード	RC7 コード	メッセージ	ﾚﾍﾞﾙ	説明	復帰処置
83205005		5 軸:エンコーダ接続先が間違っています。(ロボットポート)	3	エンコーダハブのロボットポートに、誤接続されているエンコーダがあります。	エンコーダ ID が設定されていない場合は、エンコーダハブの接続を確認した後、エンコーダ ID 設定を行ってください。 そうでなければ、コントローラ電源切り操作を行い、エンコーダハブにエンコーダ信号線を正しく接続した後、コントローラ電源入り操作を行ってください。
83205006		6 軸:エンコーダ接続先が間違っています。(ロボットポート)	3	エンコーダハブのロボットポートに、誤接続されているエンコーダがあります。	エンコーダ ID が設定されていない場合は、エンコーダハブの接続を確認した後、エンコーダ ID 設定を行ってください。 そうでなければ、コントローラ電源切り操作を行い、エンコーダハブにエンコーダ信号線を正しく接続した後、コントローラ電源入り操作を行ってください。
83205007		7 軸:エンコーダ接続先が間違っています。(ロボットポート)	3	エンコーダハブのロボットポートに、誤接続されているエンコーダがあります。	エンコーダ ID が設定されていない場合は、エンコーダハブの接続を確認した後、エンコーダ ID 設定を行ってください。 そうでなければ、コントローラ電源切り操作を行い、エンコーダハブにエンコーダ信号線を正しく接続した後、コントローラ電源入り操作を行ってください。
83205008		8 軸:エンコーダ接続先が間違っています。(ロボットポート)	3	エンコーダハブのロボットポートに、誤接続されているエンコーダがあります。	エンコーダ ID が設定されていない場合は、エンコーダハブの接続を確認した後、エンコーダ ID 設定を行ってください。 そうでなければ、コントローラ電源切り操作を行い、エンコーダハブにエンコーダ信号線を正しく接続した後、コントローラ電源入り操作を行ってください。
83205011		1 軸:エンコーダ接続先が間違っています。(ポート 1)	3	エンコーダハブのポート 1 に、誤接続されているエンコーダがあります。	エンコーダ ID が設定されていない場合は、エンコーダハブの接続を確認した後、エンコーダ ID 設定を行ってください。 そうでなければ、コントローラ電源切り操作を行い、エンコーダハブにエンコーダ信号線を正しく接続した後、コントローラ電源入り操作を行ってください。
83205012		2 軸:エンコーダ接続先が間違っています。(ポート 1)	3	エンコーダハブのポート 1 に、誤接続されているエンコーダがあります。	エンコーダ ID が設定されていない場合は、エンコーダハブの接続を確認した後、エンコーダ ID 設定を行ってください。 そうでなければ、コントローラ電源切り操作を行い、エンコーダハブにエンコーダ信号線を正しく接続した後、コントローラ電源入り操作を行ってください。

コード	RC7 コード	メッセージ	ﾚﾍﾞﾙ	説明	復帰処置
83205013		3 軸:エンコーダ接続先が間違っています。(ポート 1)	3	エンコーダハブのポート 1 に、誤接続されているエンコーダがあります。	エンコーダ ID が設定されていない場合は、エンコーダハブの接続を確認した後、エンコーダ ID 設定を行ってください。 そうでなければ、コントローラ電源切り操作を行い、エンコーダハブにエンコーダ信号線を正しく接続した後、コントローラ電源入り操作を行ってください。
83205014		4 軸:エンコーダ接続先が間違っています。(ポート 1)	3	エンコーダハブのポート 1 に、誤接続されているエンコーダがあります。	エンコーダ ID が設定されていない場合は、エンコーダハブの接続を確認した後、エンコーダ ID 設定を行ってください。 そうでなければ、コントローラ電源切り操作を行い、エンコーダハブにエンコーダ信号線を正しく接続した後、コントローラ電源入り操作を行ってください。
83205015		5 軸:エンコーダ接続先が間違っています。(ポート 1)	3	エンコーダハブのポート 1 に、誤接続されているエンコーダがあります。	エンコーダ ID が設定されていない場合は、エンコーダハブの接続を確認した後、エンコーダ ID 設定を行ってください。 そうでなければ、コントローラ電源切り操作を行い、エンコーダハブにエンコーダ信号線を正しく接続した後、コントローラ電源入り操作を行ってください。
83205016		6 軸:エンコーダ接続先が間違っています。(ポート 1)	3	エンコーダハブのポート 1 に、誤接続されているエンコーダがあります。	エンコーダ ID が設定されていない場合は、エンコーダハブの接続を確認した後、エンコーダ ID 設定を行ってください。 そうでなければ、コントローラ電源切り操作を行い、エンコーダハブにエンコーダ信号線を正しく接続した後、コントローラ電源入り操作を行ってください。
83205017		7 軸:エンコーダ接続先が間違っています。(ポート 1)	3	エンコーダハブのポート 1 に、誤接続されているエンコーダがあります。	エンコーダ ID が設定されていない場合は、エンコーダハブの接続を確認した後、エンコーダ ID 設定を行ってください。 そうでなければ、コントローラ電源切り操作を行い、エンコーダハブにエンコーダ信号線を正しく接続した後、コントローラ電源入り操作を行ってください。
83205018		8 軸:エンコーダ接続先が間違っています。(ポート 1)	3	エンコーダハブのポート 1 に、誤接続されているエンコーダがあります。	エンコーダ ID が設定されていない場合は、エンコーダハブの接続を確認した後、エンコーダ ID 設定を行ってください。 そうでなければ、コントローラ電源切り操作を行い、エンコーダハブにエンコーダ信号線を正しく接続した後、コントローラ電源入り操作を行ってください。

コード	RC7 コード	メッセージ	ﾚﾍﾞﾙ	説明	復帰処置
83205021		1 軸:エンコーダ接続先が間違っています。(ポート 2)	3	エンコーダハブのポート 2 に、誤接続されているエンコーダがあります。	エンコーダ ID が設定されていない場合は、エンコーダハブの接続を確認した後、エンコーダ ID 設定を行ってください。 そうでなければ、コントローラ電源切り操作を行い、エンコーダハブにエンコーダ信号線を正しく接続した後、コントローラ電源入り操作を行ってください。
83205022		2 軸:エンコーダ接続先が間違っています。(ポート 2)	3	エンコーダハブのポート 2 に、誤接続されているエンコーダがあります。	エンコーダ ID が設定されていない場合は、エンコーダハブの接続を確認した後、エンコーダ ID 設定を行ってください。 そうでなければ、コントローラ電源切り操作を行い、エンコーダハブにエンコーダ信号線を正しく接続した後、コントローラ電源入り操作を行ってください。
83205023		3 軸:エンコーダ接続先が間違っています。(ポート 2)	3	エンコーダハブのポート 2 に、誤接続されているエンコーダがあります。	エンコーダ ID が設定されていない場合は、エンコーダハブの接続を確認した後、エンコーダ ID 設定を行ってください。 そうでなければ、コントローラ電源切り操作を行い、エンコーダハブにエンコーダ信号線を正しく接続した後、コントローラ電源入り操作を行ってください。
83205024		4 軸:エンコーダ接続先が間違っています。(ポート 2)	3	エンコーダハブのポート 2 に、誤接続されているエンコーダがあります。	エンコーダ ID が設定されていない場合は、エンコーダハブの接続を確認した後、エンコーダ ID 設定を行ってください。 そうでなければ、コントローラ電源切り操作を行い、エンコーダハブにエンコーダ信号線を正しく接続した後、コントローラ電源入り操作を行ってください。
83205025		5 軸:エンコーダ接続先が間違っています。(ポート 2)	3	エンコーダハブのポート 2 に、誤接続されているエンコーダがあります。	エンコーダ ID が設定されていない場合は、エンコーダハブの接続を確認した後、エンコーダ ID 設定を行ってください。 そうでなければ、コントローラ電源切り操作を行い、エンコーダハブにエンコーダ信号線を正しく接続した後、コントローラ電源入り操作を行ってください。
83205026		6 軸:エンコーダ接続先が間違っています。(ポート 2)	3	エンコーダハブのポート 2 に、誤接続されているエンコーダがあります。	エンコーダ ID が設定されていない場合は、エンコーダハブの接続を確認した後、エンコーダ ID 設定を行ってください。 そうでなければ、コントローラ電源切り操作を行い、エンコーダハブにエンコーダ信号線を正しく接続した後、コントローラ電源入り操作を行ってください。

コード	RC7 コード	メッセージ	ﾚﾍﾞﾙ	説明	復帰処置
83205027		7 軸:エンコーダ接続先が間違っています。(ポート 2)	3	エンコーダハブのポート 2 に、誤接続されているエンコーダがあります。	エンコーダ ID が設定されていない場合は、エンコーダハブの接続を確認した後、エンコーダ ID 設定を行ってください。 そうでなければ、コントローラ電源切り操作を行い、エンコーダハブにエンコーダ信号線を正しく接続した後、コントローラ電源入り操作を行ってください。
83205028		8 軸:エンコーダ接続先が間違っています。(ポート 2)	3	エンコーダハブのポート 2 に、誤接続されているエンコーダがあります。	エンコーダ ID が設定されていない場合は、エンコーダハブの接続を確認した後、エンコーダ ID 設定を行ってください。 そうでなければ、コントローラ電源切り操作を行い、エンコーダハブにエンコーダ信号線を正しく接続した後、コントローラ電源入り操作を行ってください。
83205031		1 軸:エンコーダ接続先が間違っています。(ポート 3)	3	エンコーダハブのポート 3 に、誤接続されているエンコーダがあります。	エンコーダ ID が設定されていない場合は、エンコーダハブの接続を確認した後、エンコーダ ID 設定を行ってください。 そうでなければ、コントローラ電源切り操作を行い、エンコーダハブにエンコーダ信号線を正しく接続した後、コントローラ電源入り操作を行ってください。
83205032		2 軸:エンコーダ接続先が間違っています。(ポート 3)	3	エンコーダハブのポート 3 に、誤接続されているエンコーダがあります。	エンコーダ ID が設定されていない場合は、エンコーダハブの接続を確認した後、エンコーダ ID 設定を行ってください。 そうでなければ、コントローラ電源切り操作を行い、エンコーダハブにエンコーダ信号線を正しく接続した後、コントローラ電源入り操作を行ってください。
83205033		3 軸:エンコーダ接続先が間違っています。(ポート 3)	3	エンコーダハブのポート 3 に、誤接続されているエンコーダがあります。	エンコーダ ID が設定されていない場合は、エンコーダハブの接続を確認した後、エンコーダ ID 設定を行ってください。 そうでなければ、コントローラ電源切り操作を行い、エンコーダハブにエンコーダ信号線を正しく接続した後、コントローラ電源入り操作を行ってください。
83205034		4 軸:エンコーダ接続先が間違っています。(ポート 3)	3	エンコーダハブのポート 3 に、誤接続されているエンコーダがあります。	エンコーダ ID が設定されていない場合は、エンコーダハブの接続を確認した後、エンコーダ ID 設定を行ってください。 そうでなければ、コントローラ電源切り操作を行い、エンコーダハブにエンコーダ信号線を正しく接続した後、コントローラ電源入り操作を行ってください。

コード	RC7 コード	メッセージ	ﾚﾍﾞﾙ	説明	復帰処置
83205035		5 軸:エンコーダ接続先が間違っています。(ポート 3)	3	エンコーダハブのポート 3 に、誤接続されているエンコーダがあります。	エンコーダ ID が設定されていない場合は、エンコーダハブの接続を確認した後、エンコーダ ID 設定を行ってください。 そうでなければ、コントローラ電源切り操作を行い、エンコーダハブにエンコーダ信号線を正しく接続した後、コントローラ電源入り操作を行ってください。
83205036		6 軸:エンコーダ接続先が間違っています。(ポート 3)	3	エンコーダハブのポート 3 に、誤接続されているエンコーダがあります。	エンコーダ ID が設定されていない場合は、エンコーダハブの接続を確認した後、エンコーダ ID 設定を行ってください。 そうでなければ、コントローラ電源切り操作を行い、エンコーダハブにエンコーダ信号線を正しく接続した後、コントローラ電源入り操作を行ってください。
83205037		7 軸:エンコーダ接続先が間違っています。(ポート 3)	3	エンコーダハブのポート 3 に、誤接続されているエンコーダがあります。	エンコーダ ID が設定されていない場合は、エンコーダハブの接続を確認した後、エンコーダ ID 設定を行ってください。 そうでなければ、コントローラ電源切り操作を行い、エンコーダハブにエンコーダ信号線を正しく接続した後、コントローラ電源入り操作を行ってください。
83205038		8 軸:エンコーダ接続先が間違っています。(ポート 3)	3	エンコーダハブのポート 3 に、誤接続されているエンコーダがあります。	エンコーダ ID が設定されていない場合は、エンコーダハブの接続を確認した後、エンコーダ ID 設定を行ってください。 そうでなければ、コントローラ電源切り操作を行い、エンコーダハブにエンコーダ信号線を正しく接続した後、コントローラ電源入り操作を行ってください。
83205041		1 軸:エンコーダ接続先が間違っています。(ポート 4)	3	エンコーダハブのポート 4 に、誤接続されているエンコーダがあります。	エンコーダ ID が設定されていない場合は、エンコーダハブの接続を確認した後、エンコーダ ID 設定を行ってください。 そうでなければ、コントローラ電源切り操作を行い、エンコーダハブにエンコーダ信号線を正しく接続した後、コントローラ電源入り操作を行ってください。
83205042		2 軸:エンコーダ接続先が間違っています。(ポート 4)	3	エンコーダハブのポート 4 に、誤接続されているエンコーダがあります。	エンコーダ ID が設定されていない場合は、エンコーダハブの接続を確認した後、エンコーダ ID 設定を行ってください。 そうでなければ、コントローラ電源切り操作を行い、エンコーダハブにエンコーダ信号線を正しく接続した後、コントローラ電源入り操作を行ってください。

コード	RC7 コード	メッセージ	ﾚﾍﾞﾙ	説明	復帰処置
83205043		3 軸:エンコーダ接続先が間違っています。(ポート 4)	3	エンコーダハブのポート 4 に、誤接続されているエンコーダがあります。	エンコーダ ID が設定されていない場合は、エンコーダハブの接続を確認した後、エンコーダ ID 設定を行ってください。 そうでなければ、コントローラ電源切り操作を行い、エンコーダハブにエンコーダ信号線を正しく接続した後、コントローラ電源入り操作を行ってください。
83205044		4 軸:エンコーダ接続先が間違っています。(ポート 4)	3	エンコーダハブのポート 4 に、誤接続されているエンコーダがあります。	エンコーダ ID が設定されていない場合は、エンコーダハブの接続を確認した後、エンコーダ ID 設定を行ってください。 そうでなければ、コントローラ電源切り操作を行い、エンコーダハブにエンコーダ信号線を正しく接続した後、コントローラ電源入り操作を行ってください。
83205045		5 軸:エンコーダ接続先が間違っています。(ポート 4)	3	エンコーダハブのポート 4 に、誤接続されているエンコーダがあります。	エンコーダ ID が設定されていない場合は、エンコーダハブの接続を確認した後、エンコーダ ID 設定を行ってください。 そうでなければ、コントローラ電源切り操作を行い、エンコーダハブにエンコーダ信号線を正しく接続した後、コントローラ電源入り操作を行ってください。
83205046		6 軸:エンコーダ接続先が間違っています。(ポート 4)	3	エンコーダハブのポート 4 に、誤接続されているエンコーダがあります。	エンコーダ ID が設定されていない場合は、エンコーダハブの接続を確認した後、エンコーダ ID 設定を行ってください。 そうでなければ、コントローラ電源切り操作を行い、エンコーダハブにエンコーダ信号線を正しく接続した後、コントローラ電源入り操作を行ってください。
83205047		7 軸:エンコーダ接続先が間違っています。(ポート 4)	3	エンコーダハブのポート 4 に、誤接続されているエンコーダがあります。	エンコーダ ID が設定されていない場合は、エンコーダハブの接続を確認した後、エンコーダ ID 設定を行ってください。 そうでなければ、コントローラ電源切り操作を行い、エンコーダハブにエンコーダ信号線を正しく接続した後、コントローラ電源入り操作を行ってください。
83205048		8 軸:エンコーダ接続先が間違っています。(ポート 4)	3	エンコーダハブのポート 4 に、誤接続されているエンコーダがあります。	エンコーダ ID が設定されていない場合は、エンコーダハブの接続を確認した後、エンコーダ ID 設定を行ってください。 そうでなければ、コントローラ電源切り操作を行い、エンコーダハブにエンコーダ信号線を正しく接続した後、コントローラ電源入り操作を行ってください。

コード	RC7 コード	メッセージ	ﾚﾍﾞﾙ	説明	復帰処置
83205051		1 軸:エンコーダ接続先が間違っています。(ポート 5)	3	エンコーダハブのポート 5 に、誤接続されているエンコーダがあります。	エンコーダ ID が設定されていない場合は、エンコーダハブの接続を確認した後、エンコーダ ID 設定を行ってください。 そうでなければ、コントローラ電源切り操作を行い、エンコーダハブにエンコーダ信号線を正しく接続した後、コントローラ電源入り操作を行ってください。
83205052		2 軸:エンコーダ接続先が間違っています。(ポート 5)	3	エンコーダハブのポート 5 に、誤接続されているエンコーダがあります。	エンコーダ ID が設定されていない場合は、エンコーダハブの接続を確認した後、エンコーダ ID 設定を行ってください。 そうでなければ、コントローラ電源切り操作を行い、エンコーダハブにエンコーダ信号線を正しく接続した後、コントローラ電源入り操作を行ってください。
83205053		3 軸:エンコーダ接続先が間違っています。(ポート 5)	3	エンコーダハブのポート 5 に、誤接続されているエンコーダがあります。	エンコーダ ID が設定されていない場合は、エンコーダハブの接続を確認した後、エンコーダ ID 設定を行ってください。 そうでなければ、コントローラ電源切り操作を行い、エンコーダハブにエンコーダ信号線を正しく接続した後、コントローラ電源入り操作を行ってください。
83205054		4 軸:エンコーダ接続先が間違っています。(ポート 5)	3	エンコーダハブのポート 5 に、誤接続されているエンコーダがあります。	エンコーダ ID が設定されていない場合は、エンコーダハブの接続を確認した後、エンコーダ ID 設定を行ってください。 そうでなければ、コントローラ電源切り操作を行い、エンコーダハブにエンコーダ信号線を正しく接続した後、コントローラ電源入り操作を行ってください。
83205055		5 軸:エンコーダ接続先が間違っています。(ポート 5)	3	エンコーダハブのポート 5 に、誤接続されているエンコーダがあります。	エンコーダ ID が設定されていない場合は、エンコーダハブの接続を確認した後、エンコーダ ID 設定を行ってください。 そうでなければ、コントローラ電源切り操作を行い、エンコーダハブにエンコーダ信号線を正しく接続した後、コントローラ電源入り操作を行ってください。
83205056		6 軸:エンコーダ接続先が間違っています。(ポート 5)	3	エンコーダハブのポート 5 に、誤接続されているエンコーダがあります。	エンコーダ ID が設定されていない場合は、エンコーダハブの接続を確認した後、エンコーダ ID 設定を行ってください。 そうでなければ、コントローラ電源切り操作を行い、エンコーダハブにエンコーダ信号線を正しく接続した後、コントローラ電源入り操作を行ってください。

コード	RC7 コード	メッセージ	ﾚﾍﾞﾙ	説明	復帰処置
83205057		7 軸:エンコーダ接続先が間違っています。(ポート 5)	3	エンコーダハブのポート 5 に、誤接続されているエンコーダがあります。	エンコーダ ID が設定されていない場合は、エンコーダハブの接続を確認した後、エンコーダ ID 設定を行ってください。 そうでなければ、コントローラ電源切り操作を行い、エンコーダハブにエンコーダ信号線を正しく接続した後、コントローラ電源入り操作を行ってください。
83205058		8 軸:エンコーダ接続先が間違っています。(ポート 5)	3	エンコーダハブのポート 5 に、誤接続されているエンコーダがあります。	エンコーダ ID が設定されていない場合は、エンコーダハブの接続を確認した後、エンコーダ ID 設定を行ってください。 そうでなければ、コントローラ電源切り操作を行い、エンコーダハブにエンコーダ信号線を正しく接続した後、コントローラ電源入り操作を行ってください。
83205061		1 軸:エンコーダ接続先が間違っています。(ポート 6)	3	エンコーダハブのポート 6 に、誤接続されているエンコーダがあります。	エンコーダ ID が設定されていない場合は、エンコーダハブの接続を確認した後、エンコーダ ID 設定を行ってください。 そうでなければ、コントローラ電源切り操作を行い、エンコーダハブにエンコーダ信号線を正しく接続した後、コントローラ電源入り操作を行ってください。
83205062		2 軸:エンコーダ接続先が間違っています。(ポート 6)	3	エンコーダハブのポート 6 に、誤接続されているエンコーダがあります。	エンコーダ ID が設定されていない場合は、エンコーダハブの接続を確認した後、エンコーダ ID 設定を行ってください。 そうでなければ、コントローラ電源切り操作を行い、エンコーダハブにエンコーダ信号線を正しく接続した後、コントローラ電源入り操作を行ってください。
83205063		3 軸:エンコーダ接続先が間違っています。(ポート 6)	3	エンコーダハブのポート 6 に、誤接続されているエンコーダがあります。	エンコーダ ID が設定されていない場合は、エンコーダハブの接続を確認した後、エンコーダ ID 設定を行ってください。 そうでなければ、コントローラ電源切り操作を行い、エンコーダハブにエンコーダ信号線を正しく接続した後、コントローラ電源入り操作を行ってください。
83205064		4 軸:エンコーダ接続先が間違っています。(ポート 6)	3	エンコーダハブのポート 6 に、誤接続されているエンコーダがあります。	エンコーダ ID が設定されていない場合は、エンコーダハブの接続を確認した後、エンコーダ ID 設定を行ってください。 そうでなければ、コントローラ電源切り操作を行い、エンコーダハブにエンコーダ信号線を正しく接続した後、コントローラ電源入り操作を行ってください。

コード	RC7 コード	メッセージ	ﾚﾍﾞﾙ	説明	復帰処置
83205065		5 軸:エンコーダ接続先が間違っています。(ポート 6)	3	エンコーダハブのポート 6 に、誤接続されているエンコーダがあります。	エンコーダ ID が設定されていない場合は、エンコーダハブの接続を確認した後、エンコーダ ID 設定を行ってください。 そうでなければ、コントローラ電源切り操作を行い、エンコーダハブにエンコーダ信号線を正しく接続した後、コントローラ電源入り操作を行ってください。
83205066		6 軸:エンコーダ接続先が間違っています。(ポート 6)	3	エンコーダハブのポート 6 に、誤接続されているエンコーダがあります。	エンコーダ ID が設定されていない場合は、エンコーダハブの接続を確認した後、エンコーダ ID 設定を行ってください。 そうでなければ、コントローラ電源切り操作を行い、エンコーダハブにエンコーダ信号線を正しく接続した後、コントローラ電源入り操作を行ってください。
83205067		7 軸:エンコーダ接続先が間違っています。(ポート 6)	3	エンコーダハブのポート 6 に、誤接続されているエンコーダがあります。	エンコーダ ID が設定されていない場合は、エンコーダハブの接続を確認した後、エンコーダ ID 設定を行ってください。 そうでなければ、コントローラ電源切り操作を行い、エンコーダハブにエンコーダ信号線を正しく接続した後、コントローラ電源入り操作を行ってください。
83205068		8 軸:エンコーダ接続先が間違っています。(ポート 6)	3	エンコーダハブのポート 6 に、誤接続されているエンコーダがあります。	エンコーダ ID が設定されていない場合は、エンコーダハブの接続を確認した後、エンコーダ ID 設定を行ってください。 そうでなければ、コントローラ電源切り操作を行い、エンコーダハブにエンコーダ信号線を正しく接続した後、コントローラ電源入り操作を行ってください。
83205071		1 軸:エンコーダ接続先が間違っています。(ポート 7)	3	エンコーダハブのポート 7 に、誤接続されているエンコーダがあります。	エンコーダ ID が設定されていない場合は、エンコーダハブの接続を確認した後、エンコーダ ID 設定を行ってください。 そうでなければ、コントローラ電源切り操作を行い、エンコーダハブにエンコーダ信号線を正しく接続した後、コントローラ電源入り操作を行ってください。
83205072		2 軸:エンコーダ接続先が間違っています。(ポート 7)	3	エンコーダハブのポート 7 に、誤接続されているエンコーダがあります。	エンコーダ ID が設定されていない場合は、エンコーダハブの接続を確認した後、エンコーダ ID 設定を行ってください。 そうでなければ、コントローラ電源切り操作を行い、エンコーダハブにエンコーダ信号線を正しく接続した後、コントローラ電源入り操作を行ってください。

コード	RC7 コード	メッセージ	ﾚﾍﾞﾙ	説明	復帰処置
83205073		3 軸:エンコーダ接続先が間違っています。(ポート 7)	3	エンコーダハブのポート 7 に、誤接続されているエンコーダがあります。	エンコーダ ID が設定されていない場合は、エンコーダハブの接続を確認した後、エンコーダ ID 設定を行ってください。 そうでなければ、コントローラ電源切り操作を行い、エンコーダハブにエンコーダ信号線を正しく接続した後、コントローラ電源入り操作を行ってください。
83205074		4 軸:エンコーダ接続先が間違っています。(ポート 7)	3	エンコーダハブのポート 7 に、誤接続されているエンコーダがあります。	エンコーダ ID が設定されていない場合は、エンコーダハブの接続を確認した後、エンコーダ ID 設定を行ってください。 そうでなければ、コントローラ電源切り操作を行い、エンコーダハブにエンコーダ信号線を正しく接続した後、コントローラ電源入り操作を行ってください。
83205075		5 軸:エンコーダ接続先が間違っています。(ポート 7)	3	エンコーダハブのポート 7 に、誤接続されているエンコーダがあります。	エンコーダ ID が設定されていない場合は、エンコーダハブの接続を確認した後、エンコーダ ID 設定を行ってください。 そうでなければ、コントローラ電源切り操作を行い、エンコーダハブにエンコーダ信号線を正しく接続した後、コントローラ電源入り操作を行ってください。
83205076		6 軸:エンコーダ接続先が間違っています。(ポート 7)	3	エンコーダハブのポート 7 に、誤接続されているエンコーダがあります。	エンコーダ ID が設定されていない場合は、エンコーダハブの接続を確認した後、エンコーダ ID 設定を行ってください。 そうでなければ、コントローラ電源切り操作を行い、エンコーダハブにエンコーダ信号線を正しく接続した後、コントローラ電源入り操作を行ってください。
83205077		7 軸:エンコーダ接続先が間違っています。(ポート 7)	3	エンコーダハブのポート 7 に、誤接続されているエンコーダがあります。	エンコーダ ID が設定されていない場合は、エンコーダハブの接続を確認した後、エンコーダ ID 設定を行ってください。 そうでなければ、コントローラ電源切り操作を行い、エンコーダハブにエンコーダ信号線を正しく接続した後、コントローラ電源入り操作を行ってください。
83205078		8 軸:エンコーダ接続先が間違っています。(ポート 7)	3	エンコーダハブのポート 7 に、誤接続されているエンコーダがあります。	エンコーダ ID が設定されていない場合は、エンコーダハブの接続を確認した後、エンコーダ ID 設定を行ってください。 そうでなければ、コントローラ電源切り操作を行い、エンコーダハブにエンコーダ信号線を正しく接続した後、コントローラ電源入り操作を行ってください。

コード	RC7 コード	メッセージ	ﾚﾍﾞﾙ	説明	復帰処置
83205081		1 軸:エンコーダ接続先が間違っています。(ポート 8)	3	エンコーダハブのポート 8 に、誤接続されているエンコーダがあります。	エンコーダ ID が設定されていない場合は、エンコーダハブの接続を確認した後、エンコーダ ID 設定を行ってください。 そうでなければ、コントローラ電源切り操作を行い、エンコーダハブにエンコーダ信号線を正しく接続した後、コントローラ電源入り操作を行ってください。
83205082		2 軸:エンコーダ接続先が間違っています。(ポート 8)	3	エンコーダハブのポート 8 に、誤接続されているエンコーダがあります。	エンコーダ ID が設定されていない場合は、エンコーダハブの接続を確認した後、エンコーダ ID 設定を行ってください。 そうでなければ、コントローラ電源切り操作を行い、エンコーダハブにエンコーダ信号線を正しく接続した後、コントローラ電源入り操作を行ってください。
83205083		3 軸:エンコーダ接続先が間違っています。(ポート 8)	3	エンコーダハブのポート 8 に、誤接続されているエンコーダがあります。	エンコーダ ID が設定されていない場合は、エンコーダハブの接続を確認した後、エンコーダ ID 設定を行ってください。 そうでなければ、コントローラ電源切り操作を行い、エンコーダハブにエンコーダ信号線を正しく接続した後、コントローラ電源入り操作を行ってください。
83205084		4 軸:エンコーダ接続先が間違っています。(ポート 8)	3	エンコーダハブのポート 8 に、誤接続されているエンコーダがあります。	エンコーダ ID が設定されていない場合は、エンコーダハブの接続を確認した後、エンコーダ ID 設定を行ってください。 そうでなければ、コントローラ電源切り操作を行い、エンコーダハブにエンコーダ信号線を正しく接続した後、コントローラ電源入り操作を行ってください。
83205085		5 軸:エンコーダ接続先が間違っています。(ポート 8)	3	エンコーダハブのポート 8 に、誤接続されているエンコーダがあります。	エンコーダ ID が設定されていない場合は、エンコーダハブの接続を確認した後、エンコーダ ID 設定を行ってください。 そうでなければ、コントローラ電源切り操作を行い、エンコーダハブにエンコーダ信号線を正しく接続した後、コントローラ電源入り操作を行ってください。
83205086		6 軸:エンコーダ接続先が間違っています。(ポート 8)	3	エンコーダハブのポート 8 に、誤接続されているエンコーダがあります。	エンコーダ ID が設定されていない場合は、エンコーダハブの接続を確認した後、エンコーダ ID 設定を行ってください。 そうでなければ、コントローラ電源切り操作を行い、エンコーダハブにエンコーダ信号線を正しく接続した後、コントローラ電源入り操作を行ってください。

コード	RC7 コード	メッセージ	ﾚﾍﾞﾙ	説明	復帰処置
83205087		7 軸:エンコーダ接続先が間違っています。(ポート 8)	3	エンコーダハブのポート 8 に、誤接続されているエンコーダがあります。	エンコーダ ID が設定されていない場合は、エンコーダハブの接続を確認した後、エンコーダ ID 設定を行ってください。 そうでなければ、コントローラ電源切り操作を行い、エンコーダハブにエンコーダ信号線を正しく接続した後、コントローラ電源入り操作を行ってください。
83205088		8 軸:エンコーダ接続先が間違っています。(ポート 8)	3	エンコーダハブのポート 8 に、誤接続されているエンコーダがあります。	エンコーダ ID が設定されていない場合は、エンコーダハブの接続を確認した後、エンコーダ ID 設定を行ってください。 そうでなければ、コントローラ電源切り操作を行い、エンコーダハブにエンコーダ信号線を正しく接続した後、コントローラ電源入り操作を行ってください。
83205091		1 軸:設定と異なる種類のエンコーダが取り付けられています。	3	誤った種類のエンコーダが接続されているため、エンコーダデータを受信できません。	誤接続がロボット軸である場合、コントローラとロボットの対応が取れていません。正しいコントローラとロボットを接続してください。 誤接続がエンコーダハブ接続である場合、誤ったポートに接続しているか、モータ設定が間違っています。エンコーダハブの接続と、モータ設定を確認してください。
83205092		2 軸:設定と異なる種類のエンコーダが取り付けられています。	3	誤った種類のエンコーダが接続されているため、エンコーダデータを受信できません。	誤接続がロボット軸である場合、コントローラとロボットの対応が取れていません。正しいコントローラとロボットを接続してください。 誤接続がエンコーダハブ接続である場合、誤ったポートに接続しているか、モータ設定が間違っています。エンコーダハブの接続と、モータ設定を確認してください。
83205093		3 軸:設定と異なる種類のエンコーダが取り付けられています。	3	誤った種類のエンコーダが接続されているため、エンコーダデータを受信できません。	誤接続がロボット軸である場合、コントローラとロボットの対応が取れていません。正しいコントローラとロボットを接続してください。 誤接続がエンコーダハブ接続である場合、誤ったポートに接続しているか、モータ設定が間違っています。エンコーダハブの接続と、モータ設定を確認してください。

コード	RC7 コード	メッセージ	ﾚﾍﾞﾙ	説明	復帰処置
83205094		4 軸:設定と異なる種類のエンコーダが取り付けられています。	3	誤った種類のエンコーダが接続されているため、エンコーダデータを受信できません。	誤接続がロボット軸である場合、コントローラとロボットの対応が取れていません。正しいコントローラとロボットを接続してください。 誤接続がエンコーダハブ接続である場合、誤ったポートに接続しているか、モータ設定が間違っています。エンコーダハブの接続と、モータ設定を確認してください。
83205095		5 軸:設定と異なる種類のエンコーダが取り付けられています。	3	誤った種類のエンコーダが接続されているため、エンコーダデータを受信できません。	誤接続がロボット軸である場合、コントローラとロボットの対応が取れていません。正しいコントローラとロボットを接続してください。 誤接続がエンコーダハブ接続である場合、誤ったポートに接続しているか、モータ設定が間違っています。エンコーダハブの接続と、モータ設定を確認してください。
83205096		6 軸:設定と異なる種類のエンコーダが取り付けられています。	3	誤った種類のエンコーダが接続されているため、エンコーダデータを受信できません。	誤接続がロボット軸である場合、コントローラとロボットの対応が取れていません。正しいコントローラとロボットを接続してください。 誤接続がエンコーダハブ接続である場合、誤ったポートに接続しているか、モータ設定が間違っています。エンコーダハブの接続と、モータ設定を確認してください。
83205097		7 軸:設定と異なる種類のエンコーダが取り付けられています。	3	誤った種類のエンコーダが接続されているため、エンコーダデータを受信できません。	誤接続がロボット軸である場合、コントローラとロボットの対応が取れていません。正しいコントローラとロボットを接続してください。 誤接続がエンコーダハブ接続である場合、誤ったポートに接続しているか、モータ設定が間違っています。エンコーダハブの接続と、モータ設定を確認してください。
83205098		8 軸:設定と異なる種類のエンコーダが取り付けられています。	3	誤った種類のエンコーダが接続されているため、エンコーダデータを受信できません。	誤接続がロボット軸である場合、コントローラとロボットの対応が取れていません。正しいコントローラとロボットを接続してください。 誤接続がエンコーダハブ接続である場合、誤ったポートに接続しているか、モータ設定が間違っています。エンコーダハブの接続と、モータ設定を確認してください。

コード	RC7 コード	メッセージ	ﾚﾍﾞﾙ	説明	復帰処置
832050A1		1 軸:設定と異なる種類のエンコーダが取り付けられています。	3	誤った種類のエンコーダが接続されているため、エンコーダデータを受信できません。	誤接続がロボット軸である場合、コントローラとロボットの対応が取れていません。正しいコントローラとロボットを接続してください。 誤接続がエンコーダハブ接続である場合、誤ったポートに接続しているか、モータ設定が間違っています。エンコーダハブの接続と、モータ設定を確認してください。
832050A2		2 軸:設定と異なる種類のエンコーダが取り付けられています。	3	誤った種類のエンコーダが接続されているため、エンコーダデータを受信できません。	誤接続がロボット軸である場合、コントローラとロボットの対応が取れていません。正しいコントローラとロボットを接続してください。 誤接続がエンコーダハブ接続である場合、誤ったポートに接続しているか、モータ設定が間違っています。エンコーダハブの接続と、モータ設定を確認してください。
832050A3		3 軸:設定と異なる種類のエンコーダが取り付けられています。	3	誤った種類のエンコーダが接続されているため、エンコーダデータを受信できません。	誤接続がロボット軸である場合、コントローラとロボットの対応が取れていません。正しいコントローラとロボットを接続してください。 誤接続がエンコーダハブ接続である場合、誤ったポートに接続しているか、モータ設定が間違っています。エンコーダハブの接続と、モータ設定を確認してください。
832050A4		4 軸:設定と異なる種類のエンコーダが取り付けられています。	3	誤った種類のエンコーダが接続されているため、エンコーダデータを受信できません。	誤接続がロボット軸である場合、コントローラとロボットの対応が取れていません。正しいコントローラとロボットを接続してください。 誤接続がエンコーダハブ接続である場合、誤ったポートに接続しているか、モータ設定が間違っています。エンコーダハブの接続と、モータ設定を確認してください。
832050A5		5 軸:設定と異なる種類のエンコーダが取り付けられています。	3	誤った種類のエンコーダが接続されているため、エンコーダデータを受信できません。	誤接続がロボット軸である場合、コントローラとロボットの対応が取れていません。正しいコントローラとロボットを接続してください。 誤接続がエンコーダハブ接続である場合、誤ったポートに接続しているか、モータ設定が間違っています。エンコーダハブの接続と、モータ設定を確認してください。

コード	RC7 コード	メッセージ	ﾚﾍﾞﾙ	説明	復帰処置
832050A6		6 軸:設定と異なる種類のエンコーダが取り付けられています。	3	誤った種類のエンコーダが接続されているため、エンコーダデータを受信できません。	誤接続がロボット軸である場合、コントローラとロボットの対応が取れていません。正しいコントローラとロボットを接続してください。 誤接続がエンコーダハブ接続である場合、誤ったポートに接続しているか、モータ設定が間違っています。エンコーダハブの接続と、モータ設定を確認してください。
832050A7		7 軸:設定と異なる種類のエンコーダが取り付けられています。	3	誤った種類のエンコーダが接続されているため、エンコーダデータを受信できません。	誤接続がロボット軸である場合、コントローラとロボットの対応が取れていません。正しいコントローラとロボットを接続してください。 誤接続がエンコーダハブ接続である場合、誤ったポートに接続しているか、モータ設定が間違っています。エンコーダハブの接続と、モータ設定を確認してください。
832050A8		8 軸:設定と異なる種類のエンコーダが取り付けられています。	3	誤った種類のエンコーダが接続されているため、エンコーダデータを受信できません。	誤接続がロボット軸である場合、コントローラとロボットの対応が取れていません。正しいコントローラとロボットを接続してください。 誤接続がエンコーダハブ接続である場合、誤ったポートに接続しているか、モータ設定が間違っています。エンコーダハブの接続と、モータ設定を確認してください。
832050B1		1 軸:設定と異なる種類のエンコーダが取り付けられています。	3	誤った種類のエンコーダが接続されているため、エンコーダデータを受信できません。	誤接続がロボット軸である場合、コントローラとロボットの対応が取れていません。正しいコントローラとロボットを接続してください。 誤接続がエンコーダハブ接続である場合、誤ったポートに接続しているか、モータ設定が間違っています。エンコーダハブの接続と、モータ設定を確認してください。
832050B2		2 軸:設定と異なる種類のエンコーダが取り付けられています。	3	誤った種類のエンコーダが接続されているため、エンコーダデータを受信できません。	誤接続がロボット軸である場合、コントローラとロボットの対応が取れていません。正しいコントローラとロボットを接続してください。 誤接続がエンコーダハブ接続である場合、誤ったポートに接続しているか、モータ設定が間違っています。エンコーダハブの接続と、モータ設定を確認してください。

コード	RC7 コード	メッセージ	ﾚﾍﾞﾙ	説明	復帰処置
832050B3		3 軸:設定と異なる種類のエンコーダが取り付けられています。	3	誤った種類のエンコーダが接続されているため、エンコーダデータを受信できません。	誤接続がロボット軸である場合、コントローラとロボットの対応が取れていません。正しいコントローラとロボットを接続してください。 誤接続がエンコーダハブ接続である場合、誤ったポートに接続しているか、モータ設定が間違っています。エンコーダハブの接続と、モータ設定を確認してください。
832050B4		4 軸:設定と異なる種類のエンコーダが取り付けられています。	3	誤った種類のエンコーダが接続されているため、エンコーダデータを受信できません。	誤接続がロボット軸である場合、コントローラとロボットの対応が取れていません。正しいコントローラとロボットを接続してください。 誤接続がエンコーダハブ接続である場合、誤ったポートに接続しているか、モータ設定が間違っています。エンコーダハブの接続と、モータ設定を確認してください。
832050B5		5 軸:設定と異なる種類のエンコーダが取り付けられています。	3	誤った種類のエンコーダが接続されているため、エンコーダデータを受信できません。	誤接続がロボット軸である場合、コントローラとロボットの対応が取れていません。正しいコントローラとロボットを接続してください。 誤接続がエンコーダハブ接続である場合、誤ったポートに接続しているか、モータ設定が間違っています。エンコーダハブの接続と、モータ設定を確認してください。
832050B6		6 軸:設定と異なる種類のエンコーダが取り付けられています。	3	誤った種類のエンコーダが接続されているため、エンコーダデータを受信できません。	誤接続がロボット軸である場合、コントローラとロボットの対応が取れていません。正しいコントローラとロボットを接続してください。 誤接続がエンコーダハブ接続である場合、誤ったポートに接続しているか、モータ設定が間違っています。エンコーダハブの接続と、モータ設定を確認してください。
832050B7		7 軸:設定と異なる種類のエンコーダが取り付けられています。	3	誤った種類のエンコーダが接続されているため、エンコーダデータを受信できません。	誤接続がロボット軸である場合、コントローラとロボットの対応が取れていません。正しいコントローラとロボットを接続してください。 誤接続がエンコーダハブ接続である場合、誤ったポートに接続しているか、モータ設定が間違っています。エンコーダハブの接続と、モータ設定を確認してください。

コード	RC7 コード	メッセージ	ﾚﾍﾞﾙ	説明	復帰処置
832050B8		8 軸:設定と異なる種類のエンコーダが取り付けられています。	3	誤った種類のエンコーダが接続されているため、エンコーダデータを受信できません。	誤接続がロボット軸である場合、コントローラとロボットの対応が取れていません。正しいコントローラとロボットを接続してください。 誤接続がエンコーダハブ接続である場合、誤ったポートに接続しているか、モータ設定が間違っています。エンコーダハブの接続と、モータ設定を確認してください。
832050C1		1 軸:設定と異なる種類のエンコーダが取り付けられています。	3	誤った種類のエンコーダが接続されているため、エンコーダデータを受信できません。	誤接続がロボット軸である場合、コントローラとロボットの対応が取れていません。正しいコントローラとロボットを接続してください。 誤接続がエンコーダハブ接続である場合、誤ったポートに接続しているか、モータ設定が間違っています。エンコーダハブの接続と、モータ設定を確認してください。
832050C2		2 軸:設定と異なる種類のエンコーダが取り付けられています。	3	誤った種類のエンコーダが接続されているため、エンコーダデータを受信できません。	誤接続がロボット軸である場合、コントローラとロボットの対応が取れていません。正しいコントローラとロボットを接続してください。 誤接続がエンコーダハブ接続である場合、誤ったポートに接続しているか、モータ設定が間違っています。エンコーダハブの接続と、モータ設定を確認してください。
832050C3		3 軸:設定と異なる種類のエンコーダが取り付けられています。	3	誤った種類のエンコーダが接続されているため、エンコーダデータを受信できません。	誤接続がロボット軸である場合、コントローラとロボットの対応が取れていません。正しいコントローラとロボットを接続してください。 誤接続がエンコーダハブ接続である場合、誤ったポートに接続しているか、モータ設定が間違っています。エンコーダハブの接続と、モータ設定を確認してください。
832050C4		4 軸:設定と異なる種類のエンコーダが取り付けられています。	3	誤った種類のエンコーダが接続されているため、エンコーダデータを受信できません。	誤接続がロボット軸である場合、コントローラとロボットの対応が取れていません。正しいコントローラとロボットを接続してください。 誤接続がエンコーダハブ接続である場合、誤ったポートに接続しているか、モータ設定が間違っています。エンコーダハブの接続と、モータ設定を確認してください。

コード	RC7 コード	メッセージ	ﾚﾍﾞﾙ	説明	復帰処置
832050C5		5 軸:設定と異なる種類のエンコーダが取り付けられています。	3	誤った種類のエンコーダが接続されているため、エンコーダデータを受信できません。	誤接続がロボット軸である場合、コントローラとロボットの対応が取れていません。正しいコントローラとロボットを接続してください。 誤接続がエンコーダハブ接続である場合、誤ったポートに接続しているか、モータ設定が間違っています。エンコーダハブの接続と、モータ設定を確認してください。
832050C6		6 軸:設定と異なる種類のエンコーダが取り付けられています。	3	誤った種類のエンコーダが接続されているため、エンコーダデータを受信できません。	誤接続がロボット軸である場合、コントローラとロボットの対応が取れていません。正しいコントローラとロボットを接続してください。 誤接続がエンコーダハブ接続である場合、誤ったポートに接続しているか、モータ設定が間違っています。エンコーダハブの接続と、モータ設定を確認してください。
832050C7		7 軸:設定と異なる種類のエンコーダが取り付けられています。	3	誤った種類のエンコーダが接続されているため、エンコーダデータを受信できません。	誤接続がロボット軸である場合、コントローラとロボットの対応が取れていません。正しいコントローラとロボットを接続してください。 誤接続がエンコーダハブ接続である場合、誤ったポートに接続しているか、モータ設定が間違っています。エンコーダハブの接続と、モータ設定を確認してください。
832050C8		8 軸:設定と異なる種類のエンコーダが取り付けられています。	3	誤った種類のエンコーダが接続されているため、エンコーダデータを受信できません。	誤接続がロボット軸である場合、コントローラとロボットの対応が取れていません。正しいコントローラとロボットを接続してください。 誤接続がエンコーダハブ接続である場合、誤ったポートに接続しているか、モータ設定が間違っています。エンコーダハブの接続と、モータ設定を確認してください。
85205C01		1 軸:EtherCAT スレーブデバイスの誤接続を検出しました。	5	EtherCAT スレーブデバイスの接続順が間違っています。 あるいは意図しない EtherCAT スレーブデバイスが接続されています。	EtherCAT 接続を確認してください。
85205C02		2 軸:EtherCAT スレーブデバイスの誤接続を検出しました。	5	EtherCAT スレーブデバイスの接続順が間違っています。 あるいは意図しない EtherCAT スレーブデバイスが接続されています。	EtherCAT 接続を確認してください。

コード	RC7 コード	メッセージ	ﾚﾍﾞﾙ	説明	復帰処置
85205C03		3 軸:EtherCAT スレーブデバイスの誤接続を検出しました。	5	EtherCAT スレーブデバイスの接続順が間違っています。 あるいは意図しない EtherCAT スレーブデバイスが接続されています。	EtherCAT 接続を確認してください。
85205C04		4 軸:EtherCAT スレーブデバイスの誤接続を検出しました。	5	EtherCAT スレーブデバイスの接続順が間違っています。 あるいは意図しない EtherCAT スレーブデバイスが接続されています。	EtherCAT 接続を確認してください。
85205C05		5 軸:EtherCAT スレーブデバイスの誤接続を検出しました。	5	EtherCAT スレーブデバイスの接続順が間違っています。 あるいは意図しない EtherCAT スレーブデバイスが接続されています。	EtherCAT 接続を確認してください。
85205C06		6 軸:EtherCAT スレーブデバイスの誤接続を検出しました。	5	EtherCAT スレーブデバイスの接続順が間違っています。 あるいは意図しない EtherCAT スレーブデバイスが接続されています。	EtherCAT 接続を確認してください。
85205C07		7 軸:EtherCAT スレーブデバイスの誤接続を検出しました。	5	EtherCAT スレーブデバイスの接続順が間違っています。 あるいは意図しない EtherCAT スレーブデバイスが接続されています。	EtherCAT 接続を確認してください。
85205C08		8 軸:EtherCAT スレーブデバイスの誤接続を検出しました。	5	EtherCAT スレーブデバイスの接続順が間違っています。 あるいは意図しない EtherCAT スレーブデバイスが接続されています。	EtherCAT 接続を確認してください。
85205C11		1 軸:EtherCAT スレーブデバイスの逆接続を検出しました。	5	EtherCAT スレーブデバイスの逆接続を検出しました。	EtherCAT 接続を確認してください。
85205C12		2 軸:EtherCAT スレーブデバイスの逆接続を検出しました。	5	EtherCAT スレーブデバイスの逆接続を検出しました。	EtherCAT 接続を確認してください。
85205C13		3 軸:EtherCAT スレーブデバイスの逆接続を検出しました。	5	EtherCAT スレーブデバイスの逆接続を検出しました。	EtherCAT 接続を確認してください。
85205C14		4 軸:EtherCAT スレーブデバイスの逆接続を検出しました。	5	EtherCAT スレーブデバイスの逆接続を検出しました。	EtherCAT 接続を確認してください。
85205C15		5 軸:EtherCAT スレーブデバイスの逆接続を検出しました。	5	EtherCAT スレーブデバイスの逆接続を検出しました。	EtherCAT 接続を確認してください。
85205C16		6 軸:EtherCAT スレーブデバイスの逆接続を検出しました。	5	EtherCAT スレーブデバイスの逆接続を検出しました。	EtherCAT 接続を確認してください。

コード	RC7 コード	メッセージ	ﾚﾍﾞﾙ	説明	復帰処置
85205C17		7 軸:EtherCAT スレーブデバイスの逆接続を検出しました。	5	EtherCAT スレーブデバイスの逆接続を検出しました。	EtherCAT 接続を確認してください。
85205C18		8 軸:EtherCAT スレーブデバイスの逆接続を検出しました。	5	EtherCAT スレーブデバイスの逆接続を検出しました。	EtherCAT 接続を確認してください。
85205C21		1 軸:EtherCAT スレーブデバイスが接続されていません。	5	EtherCAT スレーブデバイスが接続されていません。	EtherCAT 接続を確認してください。
85205C22		2 軸:EtherCAT スレーブデバイスが接続されていません。	5	EtherCAT スレーブデバイスが接続されていません。	EtherCAT 接続を確認してください。
85205C23		3 軸:EtherCAT スレーブデバイスが接続されていません。	5	EtherCAT スレーブデバイスが接続されていません。	EtherCAT 接続を確認してください。
85205C24		4 軸:EtherCAT スレーブデバイスが接続されていません。	5	EtherCAT スレーブデバイスが接続されていません。	EtherCAT 接続を確認してください。
85205C25		5 軸:EtherCAT スレーブデバイスが接続されていません。	5	EtherCAT スレーブデバイスが接続されていません。	EtherCAT 接続を確認してください。
85205C26		6 軸:EtherCAT スレーブデバイスが接続されていません。	5	EtherCAT スレーブデバイスが接続されていません。	EtherCAT 接続を確認してください。
85205C27		7 軸:EtherCAT スレーブデバイスが接続されていません。	5	EtherCAT スレーブデバイスが接続されていません。	EtherCAT 接続を確認してください。
85205C28		8 軸:EtherCAT スレーブデバイスが接続されていません。	5	EtherCAT スレーブデバイスが接続されていません。	EtherCAT 接続を確認してください。
83206001		カセンサとの通信に失敗しました。(COMM:1)	3	カセンサとの通信に失敗しました。	カセンサとコントローラの接続を確認してください。
83206002		カセンサとの通信に失敗しました。(COMM:2)	3	カセンサとの通信に失敗しました。	カセンサとコントローラの接続を確認してください。
83206003		カセンサとの通信に失敗しました。(COMM:3)	3	カセンサとの通信に失敗しました。	カセンサとコントローラの接続を確認してください。
83206004		カセンサとの通信に失敗しました。(COMM:4)	3	カセンサとの通信に失敗しました。	カセンサとコントローラの接続を確認してください。
83206005		カセンサとの通信に失敗しました。(COMM:5)	3	カセンサとの通信に失敗しました。	カセンサとコントローラの接続を確認してください。
83206006		カセンサとの通信に失敗しました。(COMM:6)	3	カセンサとの通信に失敗しました。	カセンサとコントローラの接続を確認してください。
83206007		カセンサとの通信に失敗しました。(COMM:7)	3	カセンサとの通信に失敗しました。	カセンサとコントローラの接続を確認してください。
83206008		カセンサとの通信に失敗しました。(COMM:8)	3	カセンサとの通信に失敗しました。	カセンサとコントローラの接続を確認してください。

コード	RC7コード	メッセージ	ﾚﾍﾞﾙ	説明	復帰処置
83206011		カセンサデータ異常(COMM:1)	3	力制御中に、カセンサデータの更新が行われませんでした。	カセンサとコントローラの接続を確認してください。 近くにノイズ発生源がある場合は遠ざけるなどしノイズの影響を受けないようにしてください。
83206012		カセンサデータ異常(COMM:2)	3	力制御中に、カセンサデータの更新が行われませんでした。	カセンサとコントローラの接続を確認してください。 近くにノイズ発生源がある場合は遠ざけるなどしノイズの影響を受けないようにしてください。
83206013		カセンサデータ異常(COMM:3)	3	力制御中に、カセンサデータの更新が行われませんでした。	カセンサとコントローラの接続を確認してください。 近くにノイズ発生源がある場合は遠ざけるなどしノイズの影響を受けないようにしてください。
83206014		カセンサデータ異常(COMM:4)	3	力制御中に、カセンサデータの更新が行われませんでした。	カセンサとコントローラの接続を確認してください。 近くにノイズ発生源がある場合は遠ざけるなどしノイズの影響を受けないようにしてください。
83206015		カセンサデータ異常(COMM:5)	3	力制御中に、カセンサデータの更新が行われませんでした。	カセンサとコントローラの接続を確認してください。 近くにノイズ発生源がある場合は遠ざけるなどしノイズの影響を受けないようにしてください。
83206016		カセンサデータ異常(COMM:6)	3	力制御中に、カセンサデータの更新が行われませんでした。	カセンサとコントローラの接続を確認してください。 近くにノイズ発生源がある場合は遠ざけるなどしノイズの影響を受けないようにしてください。
83206017		カセンサデータ異常(COMM:7)	3	力制御中に、カセンサデータの更新が行われませんでした。	カセンサとコントローラの接続を確認してください。 近くにノイズ発生源がある場合は遠ざけるなどしノイズの影響を受けないようにしてください。
83206018		カセンサデータ異常(COMM:8)	3	力制御中に、カセンサデータの更新が行われませんでした。	カセンサとコントローラの接続を確認してください。 近くにノイズ発生源がある場合は遠ざけるなどしノイズの影響を受けないようにしてください。
83206021		カセンサとの接続に失敗しました。(COMM:1)	3	カセンサとの接続に失敗しました。	カセンサの接続設定を見直してください。
83206022		カセンサとの接続に失敗しました。(COMM:2)	3	カセンサとの接続に失敗しました。	カセンサの接続設定を見直してください。
83206023		カセンサとの接続に失敗しました。(COMM:3)	3	カセンサとの接続に失敗しました。	カセンサの接続設定を見直してください。
83206024		カセンサとの接続に失敗しました。(COMM:4)	3	カセンサとの接続に失敗しました。	カセンサの接続設定を見直してください。
83206025		カセンサとの接続に失敗しました。(COMM:5)	3	カセンサとの接続に失敗しました。	カセンサの接続設定を見直してください。
83206026		カセンサとの接続に失敗しました。(COMM:6)	3	カセンサとの接続に失敗しました。	カセンサの接続設定を見直してください。

コード	RC7 コード	メッセージ	ﾚﾍﾞﾙ	説明	復帰処置
83206027		カセンサとの接続に失敗しました。(COMM:7)	3	カセンサとの接続に失敗しました。	カセンサの接続設定を見直してください。
83206028		カセンサとの接続に失敗しました。(COMM:8)	3	カセンサとの接続に失敗しました。	カセンサの接続設定を見直してください。
80206031		カセンサとの通信に失敗しました(COMM:1)。	0	カセンサとの通信に失敗しました。	カセンサとコントローラの接続を確認してください。
80206032		カセンサとの通信に失敗しました(COMM:2)。	0	カセンサとの通信に失敗しました。	カセンサとコントローラの接続を確認してください。
80206033		カセンサとの通信に失敗しました(COMM:3)。	0	カセンサとの通信に失敗しました。	カセンサとコントローラの接続を確認してください。
80206034		カセンサとの通信に失敗しました(COMM:4)。	0	カセンサとの通信に失敗しました。	カセンサとコントローラの接続を確認してください。
80206035		カセンサとの通信に失敗しました(COMM:5)。	0	カセンサとの通信に失敗しました。	カセンサとコントローラの接続を確認してください。
80206036		カセンサとの通信に失敗しました(COMM:6)。	0	カセンサとの通信に失敗しました。	カセンサとコントローラの接続を確認してください。
80206037		カセンサとの通信に失敗しました(COMM:7)。	0	カセンサとの通信に失敗しました。	カセンサとコントローラの接続を確認してください。
80206038		カセンサとの通信に失敗しました(COMM:8)。	0	カセンサとの通信に失敗しました。	カセンサとコントローラの接続を確認してください。
80206041		カセンサデータパケット異常(COMM:1)	0	カセンサから異常なパケットを受信しました。	カセンサとコントローラの接続を確認してください。 近くにノイズ発生源がある場合は遠ざけるなどしノイズの影響を受けないようにしてください。
80206042		カセンサデータパケット異常(COMM:2)	0	カセンサから異常なパケットを受信しました。	カセンサとコントローラの接続を確認してください。 近くにノイズ発生源がある場合は遠ざけるなどしノイズの影響を受けないようにしてください。
80206043		カセンサデータパケット異常(COMM:3)	0	カセンサから異常なパケットを受信しました。	カセンサとコントローラの接続を確認してください。 近くにノイズ発生源がある場合は遠ざけるなどしノイズの影響を受けないようにしてください。
80206044		カセンサデータパケット異常(COMM:4)	0	カセンサから異常なパケットを受信しました。	カセンサとコントローラの接続を確認してください。 近くにノイズ発生源がある場合は遠ざけるなどしノイズの影響を受けないようにしてください。
80206045		カセンサデータパケット異常(COMM:5)	0	カセンサから異常なパケットを受信しました。	カセンサとコントローラの接続を確認してください。 近くにノイズ発生源がある場合は遠ざけるなどしノイズの影響を受けないようにしてください。

コード	RC7 コード	メッセージ	ﾚﾍﾞﾙ	説明	復帰処置
80206046		カセンサデータパケット異常 (COMM:6)	0	カセンサから異常なパケットを受信しました。	カセンサとコントローラの接続を確認してください。 近くにノイズ発生源がある場合は遠ざけるなどしノイズの影響を受けないようにしてください。
80206047		カセンサデータパケット異常 (COMM:7)	0	カセンサから異常なパケットを受信しました。	カセンサとコントローラの接続を確認してください。 近くにノイズ発生源がある場合は遠ざけるなどしノイズの影響を受けないようにしてください。
80206048		カセンサデータパケット異常 (COMM:8)	0	カセンサから異常なパケットを受信しました。	カセンサとコントローラの接続を確認してください。 近くにノイズ発生源がある場合は遠ざけるなどしノイズの影響を受けないようにしてください。
80206051		カセンサデータ受信タイムアウト (COMM:1)	0	カセンサから所定時間以内にデータ受信ができませんでした。	カセンサとコントローラの接続状態を確認してください。 もしくは、ネットワーク状態の負荷が高くデータ受信に時間がかかっています。 できるだけ他のネットワーク機器の影響を受けないようにコントローラと力センサを接続してください。
80206052		カセンサデータ受信タイムアウト (COMM:2)	0	カセンサから所定時間以内にデータ受信ができませんでした。	カセンサとコントローラの接続状態を確認してください。 もしくは、ネットワーク状態の負荷が高くデータ受信に時間がかかっています。 できるだけ他のネットワーク機器の影響を受けないようにコントローラと力センサを接続してください。
80206053		カセンサデータ受信タイムアウト (COMM:3)	0	カセンサから所定時間以内にデータ受信ができませんでした。	カセンサとコントローラの接続状態を確認してください。 もしくは、ネットワーク状態の負荷が高くデータ受信に時間がかかっています。 できるだけ他のネットワーク機器の影響を受けないようにコントローラと力センサを接続してください。
80206054		カセンサデータ受信タイムアウト (COMM:4)	0	カセンサから所定時間以内にデータ受信ができませんでした。	カセンサとコントローラの接続状態を確認してください。 もしくは、ネットワーク状態の負荷が高くデータ受信に時間がかかっています。 できるだけ他のネットワーク機器の影響を受けないようにコントローラと力センサを接続してください。

コード	RC7コード	メッセージ	ﾚﾍﾞﾙ	説明	復帰処置
80206055		カセンサデータ受信タイムアウト(COMM:5)	0	カセンサから所定時間以内にデータ受信ができませんでした。	カセンサとコントローラの接続状態を確認してください。 もしくは、ネットワーク状態の負荷が高くデータ受信に時間がかかっています。 できるだけ他のネットワーク機器の影響を受けないようにコントローラとカセンサを接続してください。
80206056		カセンサデータ受信タイムアウト(COMM:6)	0	カセンサから所定時間以内にデータ受信ができませんでした。	カセンサとコントローラの接続状態を確認してください。 もしくは、ネットワーク状態の負荷が高くデータ受信に時間がかかっています。 できるだけ他のネットワーク機器の影響を受けないようにコントローラとカセンサを接続してください。
80206057		カセンサデータ受信タイムアウト(COMM:7)	0	カセンサから所定時間以内にデータ受信ができませんでした。	カセンサとコントローラの接続状態を確認してください。 もしくは、ネットワーク状態の負荷が高くデータ受信に時間がかかっています。 できるだけ他のネットワーク機器の影響を受けないようにコントローラとカセンサを接続してください。
80206058		カセンサデータ受信タイムアウト(COMM:8)	0	カセンサから所定時間以内にデータ受信ができませんでした。	カセンサとコントローラの接続状態を確認してください。 もしくは、ネットワーク状態の負荷が高くデータ受信に時間がかかっています。 できるだけ他のネットワーク機器の影響を受けないようにコントローラとカセンサを接続してください。
83206061		カセンサ接続ロボット番号(1)で指定したロボットが見つかりません。	3	カセンサ接続ロボット番号の指定が不正です。	カセンサ接続ロボット番号の設定を確認してください。
83206062		カセンサ接続ロボット番号(2)で指定したロボットが見つかりません。	3	カセンサ接続ロボット番号の指定が不正です。	カセンサ接続ロボット番号の設定を確認してください。
83206063		カセンサ接続ロボット番号(3)で指定したロボットが見つかりません。	3	カセンサ接続ロボット番号の指定が不正です。	カセンサ接続ロボット番号の設定を確認してください。
83206064		カセンサ接続ロボット番号(4)で指定したロボットが見つかりません。	3	カセンサ接続ロボット番号の指定が不正です。	カセンサ接続ロボット番号の設定を確認してください。
83206065		カセンサ接続ロボット番号(5)で指定したロボットが見つかりません。	3	カセンサ接続ロボット番号の指定が不正です。	カセンサ接続ロボット番号の設定を確認してください。
83206066		カセンサ接続ロボット番号(6)で指定したロボットが見つかりません。	3	カセンサ接続ロボット番号の指定が不正です。	カセンサ接続ロボット番号の設定を確認してください。

コード	RC7 コード	メッセージ	ﾚﾍﾞﾙ	説明	復帰処置
83206067		カセンサ接続ロボット番号(7)で指定したロボットが見つかりません。	3	カセンサ接続ロボット番号の指定が不正です。	カセンサ接続ロボット番号の設定を確認してください。
83206068		カセンサ接続ロボット番号(8)で指定したロボットが見つかりません。	3	カセンサ接続ロボット番号の指定が不正です。	カセンサ接続ロボット番号の設定を確認してください。