

- 3 按下 F2[RELEASE (释放)]以释放超行程轴。
- 4 按住 shift 键，按下警告清除按钮。
- 5 按住 shift 键，按下微动键把工具沿超行程轴线微动到可移动的有效范围内。

从损坏的腕部警告复原 (SRVO-006)

步骤： 1 按住 SHIFT 键，然后按下 RESET 键。

```
SRVO-006 Hand broken
SAMPLE1 LINE 2
```

- 2 按住 SHIFT 键的同时，按下正确的微动键以把机器人移到其能被维修的位置。
- 从一个脉冲不匹配警告， BZAL 警告， RCAL 警告复原 (SRVO-038,062,063)

步骤： 1 按下 MENUS 键，显示界面菜单。

```
SRVO-038 Pulse mismatch
SAMPLE1 LINE 2 PAUSED
SAMPLE1 JOINT 30 %
```

- 2 按下 “ 0--NEXT--- ”，然后在下一个页面选择 “ 6 SYSTEM ”。按下 F1 “ [TYPE(类型)] ”，然后选择 “ Variables ”。显示系统变量界面。

```
5 POSITION
6 SYSTEM
7
```

Variables

TYPE

F1

- 3 把系统变量 \$MCR.\$SPC_RESET 设为 TRUE。(这个系统变量很快会被自动设回 FALSE)。

- 4 按下 RESET 键以释放警告。

提示：即使检测到一个脉冲计数不匹配警告，该控制数据可能会被纠正。如果该控制数据被纠正，控制不需要被执行。只要把 \$DMR_GRP.\$MASTER_DONE 设为真，然后在位置界面上选择 6 MASTER/CAL 。

从其他警告复原

步骤： 1 清除该警告的引发源。例如，纠正程序。

- 2 按下 RESET 键来重置该警告。然后，教导盒界面上的警告信息消失。 ALARM LED (发光二极管)灯灭。

C.2 警告代码

SRVO 错误代码 (ID=11)

SRVO-001SERVO Operator panel E--stop

可能原因：操作面板上的紧急停止按钮被按下。

解决方法：顺时针拧动紧急停止按钮以松开此按钮，并按下 RESET (重启)。

SRVO-002 SERVO Teach pendant E--stop

可能原因：教导盒上的紧急停止按钮被按下。

解决方法：松开教导盒上的紧急停止按钮。

SRVO-003 SERVO Deadman switch released

可能原因：当开启教导盒时没有按下特殊手持式开关按钮。

解决方法：按下特殊手持式开关按钮以开启机器人控制操作。

SRVO-004 SERVO Fence open

可能原因：在操作面板的电路板上的接线板上，在 FENCE1 和 FENCE2 信号间没有建立联系。当安全门连接上，保护门被打开。

解决方法：在 FENCE1 和 FENCE2 信号间建立联系，然后按下 reset 键。当安全门连接上后在开始工作前关闭此门。

SRVO-005 SERVO Robot overtravel

可能原因：轴线上的硬件限位开关被绊住了。通常，机器人的相对每根轴的移动是不会超过最大行程的。然而，在机器人运输过程中，可能为了搬运，将其设置为超行程状态。

解决方法：

1. 检测电力供应设备上的保险丝 (F4) 如果被烧断，则更换保险丝。
2. 调用超行程松开界面 [SYSTEM OT RELEASE] 来松开超行程轴。
3. 按住 shift 键，同时按下警告松开按钮以松开警告。
4. 按住 shift 键和执行慢速进给，把超行程的轴移到允许移动的范围。
5. 对于用 B 柜的模型，检查紧急制动控制电路板上的保险丝 (F2)，如果被烧断，则更换保险丝。
6. 更换紧急制动控制电路板。

SRVO-006 SERVO Hand broken

可能原因：安全把手断开。如果没有找到断开的把手，那么，很有可能是机器人连线信号 HBK 为“0”伏。

解决方法：

1. 检查电力供应设备上的保险丝 (F4) 如果被烧断，则更换保险丝。
2. 按住 shift 键，同时按下警告松开按钮以松开警告。
3. 按住 shift 键，通过慢速进给把工具定位到工作区域。
 - a 更换安全把手
 - b 检查电线

SRVO-007 SERVO External emergency stops

可能原因：按下了外部紧急制动按钮。

在操作面板的电路板上的接线板上，在 EMGIN1 和 EMGIN2 信号间没有建立联系。

解决方法：如果使用外部紧急制动，清除错误源并按 RESET。
如果不使用外部紧急制动，检查 EMGIN1 和 EMGIN2 信号间的连线。

SRVO-008 SERVO Brake fuse blown

可能原因：EMG 印刷电路板上的刹闸保险丝烧断。

解决方法：更换保险丝。检查紧急制动控制印刷电路板上的 LED(FALM) 看保险丝是否烧断。

SRVO--009 SERVO Pneumatic pressure alarm

可能原因：气压警告表示有缺陷。如果气压警告没有被探测到，那么，可能是机器人连接线的 PPABN 信号为“0”伏。

解决方法：如果气压警告没有被探测到，则查看电线。

SRVO--010 SERVO Belt broken

可能原因：机器人信号输入 (RDI[7]) 带断裂

-
- 解决方法：
1. 如果发现是带断裂，则修理带，然后按 reset 键。
 2. 如果发现带是正常的，机器人连接线上信号 RDI[7] 可能异常。查看电线。
 3. 检查系统变量 \$PARAM_GROUP.\$BELT_ENABLE.

SRVO--011 SERVO TP released while enabled

可能原因：操作面板上的教导盒开关在教导盒开启时被操作。

解决方法：重新连接教导盒线以继续操作。

SRVO--012 SERVO Power failure recovery

可能原因：正常电源启动（热启动）

解决方法：这只是个提示。不用特殊做些什么。

SRVO--013 SYSTEM Srv module config changed

可能原因：电源重启（热启动）时，在轴控制印刷电路板上和多功能印刷电路板的 DSP 模块中的配置文件被修改。

解决方法：用冷启动的方式启动电源。

SRVO--014 WARN Fan motor abnormal

可能原因：控制设备中的风扇马达异常。

解决方法：检查风扇马达和风扇马达连接线。如果有什么问题的话，及时更换。

SRVO--015 SERVO System over heat

可能原因：控制设备的温度超过标定值。

解决方法：1. 如果环境温度比标定温度（45 摄氏度）高的话，改善通风以降低环境温度到标定温度内。

2. 检查风扇是否工作正常。如果异常，检查风扇马达和风扇马达连接线。如果有什么问题的话，及时更换。

3. 如果印刷电路板底板上的自动调温器坏了的话，更换底板元件。

SRVO--016 SERVO Cooling water volume drop

可能原因：冷凝水体积下降。

解决方法：咨询我们的客服代表。

SRVO--017 SERVO No robot internal mirror

可能原因：没有机器人内部镜面。

解决方法：咨询我们的客服代表。

SRVO--018 SERVO Brake abnormal

可能原因：刹闸电流超过标定值。

解决方法：1. 对于 S-800 和 S-900 型机器人，查看紧急制动控制印刷电路板上的保险丝 (F1)。

2. 检查刹闸电线。

3. 更换放大器。

4. 检查是否为 100 伏交流输入电压。如果检查到输入电压为 90 伏或更低，查看电力输入供应电压。

SRVO--021 SERVO SRDY off (Group:%d Axis:%d)

可能原因：如果没有发现其他警告原因。HRDY 为“ON/开”，SRDY 为“OFF/关”。

（HRDY 是指从主机送到伺服系统的信号，用来标定是否打开伺服放大器

的 MCC。SRDY 是指从伺服系统送回到主机的信号，用来显示伺服放

大器的 MCC 是否打开。一般来说，如果伺服放大器的 MCC 没有打开，

即使发出了让 MMC 打开的信号，还是会发出警告。如果伺服放大器发出

警告，则主机不会处理这个警告（SRDY 为关）。因此，如果没有其他

错误发生时，这个警告表示 MCC 没有被打开)。

- 解决方法：
1. 查看安全门是否打开。同时查看门开关。
 2. 查看伺服放大器上的交流电压是否为 200 伏交流电压。如果发现电压等于或是低于 170 伏，查看电力输入供应电压。
 3. 更换紧急制动控制电路板。
 4. 更换电路板上的主控 CPU。
 5. 检查连线，如果必要的话，更换之。
 6. 更换伺服放大器。

SRVO--022 SERVO SRDY on (Group:%d Axis:%d)

可能原因： 当通过信号 HRDY 已经试图打开 MCC 时，SRDY 已经为打开状态。（HRDY 是指从主机送到伺服系统的信号，用来标定是否打开伺服放大器的 MCC。SRDY 是指从伺服系统送回到主机的信号，用来显示伺服放大器的 MCC 是否打开。）

- 解决方法：
1. 更换紧急制动控制电路板。
 2. 更换电路板上的主控 CPU。
 3. 检查连接伺服放大器和主控 CPU 电路板的线路。如果发现异常，则更换线路。
 4. 更换伺服放大器。

SRVO--023 SERVO Stop error excess(Group:%d Axis:%d)

可能原因： 当马达停止时，产生了一个过度伺服位置错误。

- 解决方法：
1. 检查所加负载是否超标。如果超标，降低负载。（如果加上了一个超标的负载，所用加速，减速的扭矩也会随之超过马达的最大扭矩。因此，很可能是因为这个原因，导致系统发出上述警告）。
 2. 检查应用在伺服放大器上的三相电压（200 伏交流）间的相间电压。如果发现其值等于或小于 170 伏交流，查看电力输入供应电压。（一个低于标准的电压，如果加在伺服放大器上，会导致产生一个低于正常值的扭矩。因此，很可能是因为这个原因，导致系统发出上述警告）。
 3. 如果输入电压发现等于或是高于 170 伏交流电压，则更换伺服放大器。
 4. 更换马达。

SRVO--024 SERVO Move error excess(Group:%d Axis:%d)

可能原因： 当机器人移动，伺服位置会超过之前标定的值（\$PARAM_GROU.\$MOVER_OFFSTor\$PARAM_GROUR.\$TRKERRLIM），从而产生错误。例如，如果机器人的反馈速度不同于标定值时，会发生这个错误。

解决方法： 按之前项目描述的相同操作来执行。

SRVO--025 SERVO Motn dt overflow (Group:%d Axis:%d)

可能原因： 命令输入值过大。

解决方法： 执行冷启动：

1. 关闭机器人。
2. 在教导盒上，同时按住 SHIFT 和 RESET 键。
3. 按住 SHIFT 和 RESET 键的同时，开启机器人。如果错误还未清除，则用文档记录下引发错误的事件。

SRVO--026 WARNMotor speed limit(Group:%d Axis:%d)

可能原因： 可能试图超过马达的最大额定转速 (\$PARAM_GROUP.\$MOT_SPD_LIM). 可

能马达转速已到最大额定转速。

解决方法：这只是个提示。然而，你应该试图消除这个错误，不要重复可能会导致这个错误的环境条件。

SRVO--027 WARN Robot not mastered(Group:%d)

可能原因：试图执行校准，但控制尚未完成。

解决方法：从校准界面 [6 SYSTEM CALIBRATION] ，执行控制。

SRVO--030 SERVO Brake on hold (Group:%d)

可能原因：当暂时停止警告功能开启时（ \$SCR.\$BRKHOLD_ENB 设为“ 1” ），如果发生了暂时停止，则会产生警告。当这个功能不被使用的时候，关闭这个功能。

解决方法：在总体项目设定界面 [6 GENERAL SETTING ITEMS] 中关闭 [TEMPRORARY STOP/SERVO OFF] 。

SRVO--031 SERVO User servo alarm (Group:%d)

可能原因：产生了一个用户伺服警告。当系统变量 \$MCR_GRP[i].\$SOFT_ALARM 设为 TRUE（真）时，会发出这个警告。只用 KAREL 用户可以使用这个变量。

解决方法：这只是一个提示。不需为此做什么额外的工作。

SRVO--033 WARN Robot not calibrated(Group:%d)

可能原因：试图为简单控制设定一个参考点。但是校准尚未完成。

解决方法：按下列步骤执行校准。

1. 打开电源。
2. 在校准界面 [6SYSTEM CALIBARTION] 中执行 [CALIBARTION] 。

SRVO--034 WARN Ref pos not set (Group:%d)

可能原因：试图执行简单控制，但所需的参考点尚未设立。

解决方法：在校准界面为执行简单控制设立一个参考点。

SRVO--035 WARN Joint speed limit(Group:%d Axis:%d)

可能原因：试图超过最大连接速度（\$PARAM_GROUP.\$JNTVELLIM） ，连接速度已达到最大额定值。

解决方法：应用尽一切办法尽可能的消除这个错误。

SRVO--036 SERVO Inpos time over (Group:%d Axis:%d)

可能原因：进入位置监督时间（\$PARAM_GROUP.\$INPOS_TIME）已经用尽，但是进入位置状态（\$PARAM_GROUP.\$STOPTOL）尚未建立。

解决方法：和警告 SERVO-023 一样处理。

SRVO--037 SERVO IMSTP input (Group:%d)

可能原因：外围设备输入 /输出信号 IMSTP ，被使用。

解决方法：打开信号 IMSTP 。

SRVO--038 SERVO2 Pulse mismatch (Group:%d Axis:%d)

可能原因：检测到当电源开和电源关时，有一个不同的脉冲量。

解决方法：联系我们当地的客服中心。

SRVO--040 WARNMastered at mark pos(Group:%d)

可能原因：零位位置控制被做成了记号位置（而不是零位位置）。

解决方法：这不算是个警告。

SRVO--041 SERVO2 MOFAL alarm (Group:%d Axis:%d)

可能原因：命令标定的值过大。

解决方法：把引起出错的事件用文档记录下来，然后联系我们当地的客服中心。

SRVO--043 SERVO DCAL alarm(Group:%d Axis:%d)

可能原因：由于再生的放电所引起的能量过大。从而，所有产生的能量不能很好的散热。（当操作一个机器人时，伺服放大器需要供给能量给机器人。然而，沿它的竖直方向，机器人会向下使用潜在能量。如果潜在能量的下降超过了其增加的幅度，伺服放大器就要出马达那儿获取更多的能量。这种情况即使不要求重力的影响也会出现。这个能量叫做再生能量。一般来说，伺服放大器通过散热的方式将能量散发出去，过度的能量存储在伺服放大器中，于是引发了这个警告。）

解决方法：当伺服放大器 PSM 的发光二极管显示为“ 8 ”（DCOH 警告）（当自动调温器检测到再生电阻过热时会发出 DCOH 警告）

- a. 当能量增加 / 减少操作频繁进行时，又或当在竖直方向产生一个大的再生能量时，会引发这个警告。在这种情况下，应降低机器人的使用强度。
- b. 更换再生电阻。
- c. 检查伺服放大器（CN8A）和再生电阻的线路。如果必要的话，更换之。
- d. 更换伺服放大器。

SRVO--044 SERVO HVAL alarm(Group:%d Axis:%d)

可能原因：主要电路电源供应的直流电压高的异常。伺服放大器 PSM 的发光二极管显示为“ 7 ”。

- 解决方法：
1. 检查伺服放大器所使用的三相输入电压。当电压等于或超过 253 伏交流电压时，检查电力输入供应电压。（如果当外电压等于或超过 253 伏交流电压时，马达被骤然加速或减速的话，会引发这个警告。）
 2. 检查负荷是否在额定值内。如果超过额定负载，则降低外加负载。（如果负载超过额定值的话，即使外电压满足标定要求，但增大的再生能量可能会引发这个警告。）
 3. 检查放大器的连线（CN3 和 CN4）。如果必要的话，更换之。
 4. 检查主控 CPU 电路板（JRV1）和紧急制动控制电路板（JRV1）间的连线。
 5. 更换伺服放大器。

SRVO--045 SERVO HVAL alarm(Group:%d Axis:%d)

可能原因：一个过大的电流流入了伺服放大器的主电路中。伺服放大器 PSM 的发光二极管显示为“ -- ”。7 段发光二极管上的红色发光二极管（HC1 到 HC6）中的一个会发亮，显示 HVAL 警告检测到的时那根轴的问题。

- 解决方法：
1. 切断伺服放大器接线器上的马达电源线，然后开启电源。如果还是出现这个警告，更换伺服放大器。
 2. 移开伺服放大器接线器上的马达电源线，然后检查马达电源线 U,V,W 和地线是否绝缘。如果发现短路现象，检查马达，机器人的连线，或是机器人内部连线。如果发现异常，更换损坏的硬件。
 3. 移开伺服放大器接线器上的马达电源线，然后用可以检测微小电阻的仪器来检查马达电源线 U,V 之间，V,W 之间和 U,W 之间的电阻。如果两两之间测到的电阻大小不一致，则检查马达，机器人的连线，或是机器人内部连线。如果发现异常，更换损坏的硬件。
 4. 更换主控 CPU 印刷电路板。

SRVO--046 SERVO2 OVC alarm (Group:%d Axis:%d)

可能原因：当由内部伺服系统计算出来的电流均方值，超过了允许的最大值时，可能会对系统产生热损坏，这时，为了保护马达，会发出一个警告。

- 解决方法： 1. 检查机器人的操作环境。 如果机器人的指标， 如额定负载和占空因数（工作循环）超标时， 调整使其在额定范围内工作。
2. 检查伺服放大器上的三相电压（200伏交流电压）之间的相间电压。 如果电压值等于或低于170伏交流电压使， 检查电力输入供应电压。
 3. 更换主控 CPU 印刷电路板。
 4. 更换伺服放大器。
 5. 更换马达。

SRVO--047 SERVO LVAL alarm(Group:%d Axis:%d)

可能原因： 尽管伺服放大器处于一个外界磁场中， 其主电路电源供应或是控制电源工艺电压（+5伏）直流电压过低。

解决方法： 1. 当伺服放大器 PSM 的发光二极管显示为“6”（当其主电路电源供应或是控制电源工艺电压（+5伏）直流电压过低）：

- a 检查伺服放大器上的三相电压（200伏交流电压）之间的相间电压。 如果电压值等于或低于170伏交流电压使， 检查电力输入供应电压。
- b 更换伺服放大器。

2. 当伺服放大器 PSM 的发光二极管显示为“4”（当其主电路电源供应或是控制电源工艺电压（+5伏）直流电压过低）：

- a 检查伺服放大器上的三相电压（200伏交流电压）之间的相间电压。 如果电压值等于或低于170伏交流电压使， 检查电力输入供应电压。
- b 更换伺服放大器。

SRVO--049 SERVO OHAL1 alarm (Group:%d Axis:%d)

可能原因： 伺服放大器的自建自动调温器被触发了。 伺服放大器 PSM 的发光二极管显示为“3”。

解决方法： 1. 检查机器人的操作环境。 如果机器人的指标， 如额定负载和占空因数（工作循环）超标时， 调整使其在额定范围内工作。

2. 检查伺服放大器上保险丝（F1）是否烧断。
3. 检查伺服放大器（CN8B）和变压器间的连线。 如果必要的话， 更换之。
4. 检查放大器的连线（CN4）。 如果必要的话， 更换之。
5. 更换伺服放大器。

SRVO--050 SERVO CLALM alarm (Group:%d Axis:%d)

可能原因： 由伺服软件估计出一个过大的绕矩（检测到碰撞冲突）。

解决方法： 1. 检查机器人是否和什么物体发生碰撞。 如果发生的话， 重置系统， 然后用慢速进给的方法把机器人移离碰撞位置。

2. 检查外加载荷是否超过最大值。 如果超过， 降低外加负载。（如果机器人在超标的负载情况下工作， 估计的绕矩可能会变得相当大， 从而会引发这个警告。）
3. 检查伺服放大器上的三相电压（200伏交流电压）之间的相间电压。 如果电压值等于或低于170伏交流电压使， 检查电力输入供应电压。
4. 更换伺服放大器。

SRVO--051 SERVO2 CUER alarm(Group:%d Axis:%d)

可能原因： 电流反馈值的偏移量过大

- 解决方法： 1. 更换主控 CPU 印刷电路板。
2. 更换伺服放大器。

SRVO--053 WARN Disturbance excess(Group:%d Axis:%d)

可能原因： 软件估计的绕度超过阈值。可能是机器人腕部的负载超标。
解决方法： 如果允许继续操作的话，可能会产生一个检测错误。在包含绕度值的状态界面里，设定一个符合绕度范围的值。

SRVO--054 SYSTEM DSM memory error (DSM:%d)
可能原因： DSP 模块程序内存出错。
解决方法：更换 DSP 模块。

SRVO--055 SERVO2 FSSB com error 1 (Group:%d Axis:%d)
可能原因：出现了一个从 SRVO 到 SLAVE 间 FSSB 传输错误。
解决方法：检查 FSSB 硬件连接。

SRVO--056 SERVO2 FSSB com error 2 (Group:%d Axis:%d)
可能原因：出现了一个从 SLAVE 到 SRVO 间 FSSB 传输错误。
解决方法：检查 FSSB 硬件连接。

SRVO--057 SERVO2 FSSB disconnect (Group:%d Axis:%d)
可能原因：从 SLAVE 到 SRVO 间 FSSB 传输断开。
解决方法：检查 FSSB 硬件连接。

SRVO--058 SYSTEM FSSB init error (N:%d)
可能原因： 在初始化过程中，出现 FSSB 传输错误。
解决方法：检查 FSSB 硬件连接。

SRVO--059 SYSTEM Servo amp init error
可能原因：伺服放大器初始化失败。
解决方法：检查伺服放大器及其配线。参考维护手册。

SRVO--061 SERVO2 CKAL alarm(Group:%d Axis:%d)
可能原因： 脉冲编码器中的翻转计数器的时钟异常。
解决方法： 如果和 SRV0-068DTERR,SRVO-69CRCERR, 或 SRVO-70STBERR 一同出现，则此警告忽略，参考其他三个警告的解决方法。更换脉冲编码器或马达，控制机器人。

SRVO--062 SERVO2 BZAL alarm(Group:%d Axis:%d)
可能原因： 当用于备份脉冲编码器的绝对位置数据的电池未被连接时，会发出这个警告。机器人内部连线可能断开。
解决方法： 消除警告。再把系统变量 (\$MCR.\$SPC_RESET) 设为“TRUE(真)”后重新打开电源。要求控制。

SRVO--063 SERVO2 RCAL alarm(Group:%d Axis:%d)
可能原因： 自建的脉冲编码器中的翻转计数器发生异常。
解决方法： 1. 消除警告。将系统变量 (\$MCR.\$SPC_RESET) 设为“TRUE(真)”后重新打开电源。要求控制。
2 . 更换脉冲编码器。必须执行控制。
提示： RCA警告可能会和 SRV0-068DTERR,SRVO-69CRCERR, 或 SRVO-70STBERR 一同出现。在这种情况下，其实，此警告并没有真正的发出。

SRVO--064 SERVO2 PHAL alarm(Group:%d Axis:%d)
可能原因：当由脉冲编码器产生的脉冲信号的相位异常时，发出此警告。
解决方法：更换脉冲编码器。更换后，执行控制。
提示： 如果 DTERR, CRCERR 或 STBERR 也发生的话，这个警告也可能被发出。如果发生了这种情况，这个警告可以放心的被忽略。

SRVO--065 WARN BLAL alarm(Group:%d Axis:%d)

可能原因：脉冲编码器的电池电压降到了允许最低值以下。

解决方法：更换电池。（当发出这个警告时，在系统电源仍为开的情况下，快速的更换电池。如果 BZA警告是因为电池更换不及时造成的，则位置数据会被丢失，因此，要迫使启用机器人控制）。

SRVO--066 SERVO2 CSAL alarm(Group:%d Axis:%d)

可能原因：脉冲编码器只读存储器的求校验和数据异常。

解决方法：如果这个警告和 SRV0-068DTERR,SRVO-69CRCERR, 或 SRVO-70STBERR 一同出现的话，可以忽略这个警告，参考那三个警告的解决方法即可。更换脉冲编码器或马达，控制机器人。

SRVO--067 SERVO2 OHAL2 alarm (Group:%d Axis:%d)

可能原因：脉冲编码器内部温度过高，导致触发了内建的自动调温器。

解决方法：1. 检查机器人的操作环境。如果机器人的指标，如额定负载和占空因数（工作循环）超标时，调整使其在额定范围内工作。
2. 如果发生了这个警告，即使当电源仍为开时，马达即使还未过热，也需更换马达。

SRVO--068 SERVO2 DTERR alarm (Group:%d Axis:%d)

可能原因：请求信号被送到了串行脉冲编码器内，却没返回值。

解决方法：1. 检查主控 CPU 电路板（JRF1）和紧急制动控制电路板（JRF1）间的连线。如果必要的话，更换之。
2. 对于机器人连接线的模块，检查连线，如果必要的话，更换之。然后检查机械元件上的连接面板上的连接器 P1。
3. 更换串行脉冲编码器。

SRVO--069 SERVO2 CRCERR alarm (Group:%d Axis:%d)

可能原因：串行数据在传输中发生改变。

SRVO--070 SERVO2 STBERR alarm (Group:%d Axis:%d)

可能原因：串行数据起始位或终止位发生错误。

解决方法：1. 检查机器人连接线（对于脉冲编码器信号）的屏蔽线和外围设备连线是否安全接地。
2. 检查各个元件是否安全接地。
3. 更换紧急制动控制的印刷电路板。
4. 更换紧急制动控制的印刷电路板和主控 CPU 间的连线。
5. 更换主控 CPU 印刷电路板。
6. 更换脉冲编码器，尔后，必须执行控制。
7. 更换机器人连接线（对于脉冲编码器信号）。

SRVO--071 SERVO2 SPHAL alarm (Group:%d Axis:%d)

可能原因：反馈速度过快。（3750 rpm 或更高）

解决方法：1. 如果这个警告和 PHAL 警告（警告编号 NO.064）一同发生，这个警告并不表示是问题的主要方面。
2. 检查机器人的操作环境。如果机器人的指标，如额定负载和占空因数（工作循环）超标时，调整使其在额定范围内工作。
3. 更换马达的脉冲编码器。

SRVO--072 SERVO2 PMAL alarm(Group:%d Axis:%d)

可能原因：脉冲编码器可能失效。

解决方法：更换脉冲编码器，然后执行控制。

SRVO--073 SERVO2 CMAL alarm(Group:%d Axis:%d)

可能原因：脉冲编码器可能失效，或是噪声太大致使脉冲编码器工作不正常。

解决方法：执行简单控制并改善屏蔽。

SRVO--074 SERVO2 LDAL alarm(Group:%d Axis:%d)

可能原因：脉冲编码器上的发光二极管未被连接。

解决方法：更换脉冲编码器，然后执行控制。

SRVO--075 WARN Pulse not established(Group:%d Axis:%d)

可能原因：脉冲编码器的绝对位置尚未被建立。

解决方法：使用工作进给，将机器人沿各个轴线移动，直至警告消除。

SRVO--076 Tip Stick Detection (Group:%d Axis:%d)

可能原因：伺服软件在操作开始阶段，检测到一个过量的绕矩。

解决方法：按下教导盒上的重启键，把机器人慢慢的和所有障碍物分开。

如果没有发生碰撞或是沉积，那警告可能是因为机器人负载超过额定载荷。

检查伺服放大器的输入电压。相与相之间的电压必须超过 170 伏交流电压。

检查 U,V, 之间， V,W 之间和 U,W 之间的电压。它们间的电压值必须相同（ 210 伏交流电压或更低），参考维护手册。

SRVO--081 WARN EROFL alarm (Track enc:%d)

可能原因：线路跟踪脉冲值溢出。

解决方法：联系我们当地的客服中心。

SRVO--082 WARN DAL alarm(Track enc:%d)

可能原因：线路跟踪脉冲编码器断开。

解决方法：1. 检查和相应的轴线控制电路板的跟踪连接。

2. 检查脉冲编码器连线。

3. 更换轴线控制电路板上的 SIF 和 DSM 模块。

4. 更换脉冲编码器。

SRVO--083 WARN CKAL alarm (Track enc:%d)

可能原因：线路跟踪脉冲编码器里的翻转计数器异常。

解决方法：参考 SRVO-061 。

SRVO--084 WARN BZAL alarm (Track enc:%d)

可能原因：当用于备份脉冲编码器的绝对位置数据的电池未被连接时，会发出这个警告。机器人内部连线可能断开。

解决方法：参考 SERVO - 62BZAL 警告的描述。

SRVO--085 WARN RCAL alarm (Track enc:%d)

可能原因：自建的脉冲编码器中的翻转计数器发生异常。

解决方法：参考 SRVO-063 。

SRVO--086 WARN PHAL alarm (Track enc:%d)

可能原因：当由脉冲编码器产生的脉冲信号的相位异常时，发出此警告。

解决方法：参考 SERVO - 064PHAL 警告的描述。

SRVO--087 WARN BLAL alarm (Track enc:%d)

可能原因：用于备份脉冲编码器的绝对位置数据的电池电压下降。

解决方法：参考 SERVO - 065BLAL 警告的描述。

SRVO--088 WARN CSAL alarm (Track enc:%d)

可能原因：脉冲编码器只读存储器的求校验和数据异常。

解决方法：参考 SRVO-066 。

SRVO--089 WARN OHAL2 alarm (Track enc:%d)
可能原因：马达过热。
解决方法：参考 SERVO - 067OHAL2 警告的描述。

SRVO--090 WARN DTERR alarm (Track enc:%d)
可能原因：脉冲编码器和主控 CP电路板间传输出现错误。
解决方法； 参考SERVO - 068DTERR 警告的描述。

SRVO--091 WARN CRCERR alarm (Track enc:%d)
可能原因：脉冲编码器和主控 CP电路板间传输出现错误。
解决方法； 参考SERVO - 069CRCERR 警告的描述。

SRVO--092 WARN STBERR alarm (Track enc:%d)
可能原因：脉冲编码器和主控 CP电路板间传输出现错误。
解决方法； 参考SERVO - 070STBERR 警告的描述。

SRVO--093 WARN SPHAL alarm (Track enc:%d)
可能原因：当从脉冲编码器送来的位置数据比之前数据大时，会发出这个警告。
解决方法； 参考SERVO - 071SPHAL 警告的描述。

SRVO--094 WARN PMAL alarm (Track enc:%d)
可能原因：脉冲编码器可能出错。
解决方法； 参考SERVO - 072PMAL 警告的描述。

SRVO--095 WARN CMAL alarm (Track enc:%d)
可能原因：脉冲编码器可能失效，或是噪声太大致使脉冲编码器工作不正常。
解决方法； 参考SERVO - 073CMAL 警告的描述。

SRVO--096 WARN LDAL alarm (Track enc:%d)
可能原因：脉冲编码器上的发光二极管未被连接。
解决方法； 参考SERVO - 074LDAL 警告的描述。

SRVO--097 WARN Pulse not established(Enc:%d)
可能原因：脉冲编码器的绝对位置尚未被建立。
解决方法； 参考SERVO - 075脉冲未被建立警告的描述。

SRVO--101 SERVO Robot overtravel(Robot:%d)
可能原因：机器人超行程限制开关被按下。
解决方法：参考 SRVO-005 。

SRVO--102 SERVO Hand broken (Robot:%d)
可能原因：把手断开（ HBK ）导致机器人输入被打断。
解决方法：参考 SRVO-006 。

SRVO--103 SERVO Air pressure alarm(Rbt:%d)
可能原因：气压（ PPABN ）导致机器人输入被打断。
解决方法：参考 SRVO-009 。

SRVO--105 SERVO Door open or E.Stop
可能原因：控制门被打开，或者紧急制动信号在短时间内被检测到，或者硬件连接的线路错误。
解决方法：关闭控制门，按下 RESET ，如果重启无效，校正硬件连接。

SRVO--106 SERVO Door open/E.Stop (Robot:%d)
可能原因：控制门被打开。
紧急制动信号暂时被检测到。

发生了硬件连接断开。

解决方法：关闭控制门，按下 RESET，如果重启无效，校正硬件连接布线。参考维修手册。

SRVO--108 Press RESET to enable robot

可能原因：当开启 / 关闭开关被设置位 “ ENABLE（开启）”，会导致重启。

解决方法：为了开启机器人，按下重启键。

SRVO--111 SERVO Softfloat time out(Group:%d)

可能原因：当软浮点为 “ OFF(关)” 时，跟随时间结束。

解决方法：加长 \$SFLT_FUPTIM。

SRVO--121 SERVO Excessive acc/dec time(Group:%d)

可能原因：加速时间过长。

解决方法：联系我们当地客服中心。

SRVO--122 SERVO Bad last ang(internal)(Group:%d)

可能原因：前次的角度更新请求和当前角度不匹配。

解决方法：联系我们当地客服中心。

SRVO--122 Bad last ang(internal)(Group:%d)

可能原因：前次的角度更新请求和当前角度不匹配。

动作速度过快，不能执行快速停止。

解决方法：拨打我们热线电话。

降低动作速度。

SRVO--126 SERVO Quick stop error (Group:%d)

可能原因：在快速停止过程中，程序运行结束。

解决方法：按下重启键。

SRVO--130 SERVO OHAL1(PSM) alarm (Group:%d Axis:%d)

可能原因：伺服放大器（ PSM ）过热。

解决方法：降低操作的占空因数（工作循环）。

SRVO--131 SERVO LVAL(PSM) alarm(Group:%d Axis:%d)

可能原因：伺服放大器上的主电源电路的直流电源比标定的值小，即使 MCC 设置为 ON（开）。

解决方法：参考维修手册。

SRVO--132 SERVO HVAL(PSM) alarm(Group:%d Axis:%d)

可能原因：伺服放大器上的电流超出标定的值。

解决方法：参考维修手册。

SRVO--133 SERVO FSAL(PSM) alarm (Group:%d Axis:%d)

可能原因：控制电路的冷却风扇停转。

解决方法：解决方法：参考维修手册。

SRVO--134 SERVO DCLVAL(PSM) alarm (Group:%d Axis:%d)

可能原因：放大器的备用充电电路出现故障。

解决方法：检查放大器（ CN1 ）和 MCC 间的连线和连接器。

检查变压器上的保险丝（ F1,F3 ）。

更换 EMG 控制印刷电路板。

更换放大器。

SRVO--135 SERVO FSAL alarm (Group:%d Axis:%d)

可能原因：控制电路的冷却风扇停转。

解决方法：检查 / 更换风扇。

SRVO--136 SERVO DCLVAL alarm (Group:%d Axis:%d)

可能原因：放大器的备用充电电路出现故障。

解决方法：检查放大器（ CN1 ）和MCC 间的连线和连接器。

检查变压器上的保险丝（ F1,F3 ）。

更换 EMG 控制印刷电路板。

更换放大器。

SRVO--138 SERVO SDAL alarm (Group:%d Axis:%d)

可能原因：软件检测出发生了一个脉冲编码器信号错误。

解决方法：如果能通过关闭控制电源再打开的方法，可以恢复正常工作的话，则很可能时噪声的原因。

加强脉冲编码器连线的屏蔽。

如果不能通过关闭控制电源再打开的方法，可以恢复正常工作的话，则脉冲编码器有故障。

更换之，然后执行控制。

SRVO--148 HCAL(CNV) alarm (Group:%d Axis:%d)

可能原因：伺服放大器上的主电源电路的电源超出额定范围。

解决方法：把马达电源线从伺服放大器上移开，然后关闭电源。

如果 HCAL 警告还是出现的话，更换伺服放大器和电阻模块。

测量地线和每条 U,V,W 线终端间的电阻。

如果存在短路的话，查看连线或是马达是否有故障。

使用可以检测微小电阻的仪器，来测量 U,V 之间， V,W 之间和 U,W 之间的电阻。

如果测量到不同的电阻的话，查看连线或是马达是否有故障。

如果故障还没被排除，更换轴线控制 SIF 模块。参考维修手册。

SRVO--151 FSAL(INV) alarm (Group:%d Axis:%d)

可能原因：控制电路的冷却风扇停转。

解决方法：检查 / 更换风扇。

参照维修手册。

SRVO--156 SERVO IPMAL alarm (Group:%d Axis:%d)

可能原因：IPM 模块出了问题。

解决方法：更换 IPM 模块。相应细节参照维修手册。

SRVO--157 SERVO CHGAL alarm (Group:%d Axis:%d)

可能原因：在标定时间内，主电路的充电未完成。

解决方法：DC 线可能短路。检查连接器。

限制充电电流的静态电阻可能出了故障。

更换布线板。

相应细节参照维修手册。

SRVO--160 SERVO Panel/External E--stop

可能原因：紧急制动按钮被按下，或是外部紧急制动功能被启动。（EMGIN1 和EMGINC 彼此间并不捆绑在一起； EMGIN2 和EMGINC 彼此间也并不捆绑在一起。）

解决方法：松开紧急制动按钮。如果外部紧急制动功能已经被启动，移去发起源。如果找不到发起源，在EMGIN1 和EMGINC 和EMGIN2 和EMGINC 间没有安装跳线的话（但其终端是由连线连接的话），检查连线。

SRVO--171 WARNMotorSpd lim/DVC(Group:%d Axis:%d)

可能原因：实际马达速度可能超过了最大允许速度 (\$PARAM_GROUP[i].\$MOT_SPD_LIM[j])
或已达到最大允许速度。

解决方法：这只不过是个提示。不需要为这个警告做什么特别的处理。

SRVO--172 WARNMotorSpd lim/DVC0(Group:%d Axis:%d)

可能原因：马达的工作速度达不到当前动作要求计算出来的速度。

解决方法：这只不过是个提示。不需要为这个警告做什么特别的处理。

SRVO--173 WARNMotorSpd lim/DVC1(Group:%d Axis:%d)

可能原因：马达的工作速度达不到当前动作要求计算出来的速度。

解决方法：这只不过是个提示。不需要为这个警告做什么特别的处理。

SRVO--174 WARNMotorAcc lim/DVC(Group:%d Axis:%d)

可能原因：马达的工作的加速度达不到当前动作要求计算出来的加速度。

解决方法：这只不过是个提示。不需要为这个警告做什么特别的处理。

SRVO--176 SERVO CJ/Illegal Mode %d,%d

可能原因：使用了 Wrong CJ 模式。

解决方法：内部动作错误。

立即联系客服。

SRVO--177 WARN CJ error %d,%d,%d,%d

可能原因：使用了 Wrong CJ 模式。

解决方法：立即联系客服。

SRVO--178 SYSTEM CJ error %d,%d,%d,%d

可能原因：使用了 Wrong CJ 模式。

解决方法：立即联系客服。

SRVO--179 Motor torque limit (Group:%d Axis:%d)

可能原因：轴线扭矩超出极限。

解决方法：这是个警示信息。对于这条警示信息，无需做什么特别的处理。

SRVO--181 SERVO Mcmd input while estimating(Group:%d)

可能原因：当正在识别有效载荷时，机器人准备移动。

解决方法：按下 RESET。记住当正在识别有效载荷时，不要移动机器人。

SRVO--182 Needed init. has not been done

可能原因：这是系统内部故障。

一个系统变量或是内部工作内存没被正常的初始化。

解决方法：关闭电源再打开。

1. 关闭电源

2. 打开电源

如果还是出现警告，记住触发这个警告的发起源，然后联系客服人员。

SRVO--183 ROBOT isn ' t ready

可能原因：伺服放大器关闭。

解决方法：移去使得伺服放大器的因素，然后按 RESET 按钮。

SRVO--184 Other task is processing

可能原因：指令想要使用的数据区域被另一个任务锁定了。

解决方法：等另一个任务结束后，再执行这条指令。

SRVO--185 Data is for other group

可能原因：指令想要使用的数据被另一组所占用。

-
- 解决方法：在执行这条指令前收集所需组的数据。
- SRVO--186 Needed Data has not been got
- 可能原因：没有收集到数据，或是没有属于所需模式的数据。
- 解决方法：在执行这条指令前收集必要数据。
- SRVO--187 Need specfing Mass
- 可能原因：估计此种类型的载荷信息要求标明载荷的数量。
- 解决方法：在估计载荷信息前，标明载荷数量。
- SRVO--191 Illegal Joint Speed (Group:%d Axis:%d)
- 可能原因：动作命令超出标定范围。
- 解决方法：内部动作出错。
立即联系客服。
- SRVO--194 Servo disconnect
- 可能原因：伺服断开。
- 解决方法：连接伺服，然后按重启。
相应细节参照维修手册。
- SRVO--199 PAUSE Control Stop
- 可能原因：检测到控制停止。
- 解决方法：这条警告后，会检测到 FENCE OPEN 或SVON 输入警告。
参见下条警告的解决方法。
- SRVO--201 SERVO Panel E--stop or SVEMG abnormal
- 可能原因：按下了操作面板上的紧急制动按钮，或是 SVEMG 信号线不正确。
- 解决方法：松开操作面板上的紧急制动按钮，并按下重启键。
如果不能松开操作面板上的紧急制动按钮，则可能是 SVEMG 信号线不正确。检查线路。相应细节参照维修手册。
- SRVO--202 SERVO TP E--stop or SVEMG abnormal
- 可能原因：按下了教导盒上的紧急制动按钮，或是 SVEMG 信号线不正确。
- 解决方法：松开教导盒上的紧急制动按钮，并按下重启键。
如果不能松开教导盒上的紧急制动按钮，则可能是 SVEMG 信号线不正确。检查线路。相应细节参照维修手册。
- SRVO--204 SYSTEM External(SVEMG abnormal) E--stop
- 可能原因：当 SVEMG 线路异常时，一个外部紧急制动信号被输入。
- 解决方法：在关闭电源后，校正 SVEMG 线路，移去外部紧急制动的发起源，再把电源打开。相应细节参照维修手册。
- SRVO--205 SYSTEM Fence open(SVEMG abnormal)
- 可能原因：当 SVEMG 线路异常时，保护栏被打开。
- 解决方法：在关闭电源后，校正 SVEMG 线路，关闭保护栏，再把电源打开。相应细节参照维修手册。
- SRVO--206 SYSTEM Deadman switch (SVEMG abnormal)
- 可能原因：当 SVEMG 线路异常时，特殊手持式开关被打开。
- 解决方法：在关闭电源后，校正 SVEMG 线路，夹紧特殊手持式开关，再把电源打开。相应细节参照维修手册。
- SRVO--207 SERVO TP switch abnormal or Door open
- 可能原因：当开启教导盒，夹紧特殊手持式开关，打开保护栏时，控制门被打开，或者 SVEMG 线路发生故障。

解决方法： 关闭控制门，按下重启键。如果控制门没被打开，则 SVEMG 线路发生故障。
校正之。相应细节参照维修手册。

SRVO--209 SERVO Robot--2 SVEMG abnormal

可能原因：检测到机器人 2的SVEMG 信号断开。

解决方法：关闭电源。

重新布机器人 2控制器的 SVEMG 线。

关闭保护栏电路，然后按下重启键。

相应细节参照维修手册。

SRVO--210 SERVO EX_robot SVEMG abnormal

可能原因：检测到附加机器人（第三个机器人，比如说，定位器或是附加轴线）的SVEMG 信号断开。

解决方法：关闭电源。

重新布附加机器人控制器的 SVEMG 线。

关闭保护栏电路，然后按下重启键。

相应细节参照维修手册。

SRVO--211 SERVO TP OFF in T1, T2

可能原因： 当模式开关打到 T1 或T2 位置并且机器人 1和机器人 2断开时，教导盒被关闭。

解决方法：把教导盒开 /关设置为“开”，然后按下重启键。

如果重启不起效果的话，修复硬件线路。

相应细节参照维修手册。

SRVO--213 SERVO Fuse blown (PanelPCB)

可能原因： PBC 面板上的保险丝烧断。

解决方法：更换 PBC 面板上的保险丝。参照维修手册。

SRVO--214 SERVO Fuse blown (Amp)

可能原因：六轴放大器上的保险丝烧断。

解决方法：更换六轴放大器上的保险丝。参照维修手册。

SRVO--215 SERVO Fuse blown (Aux axis)

可能原因：六轴放大器上附加轴上的保险丝烧断。

解决方法：更换六轴放大器上附加轴上的保险丝。参照维修手册。

SRVO--216 SERVO OVC (total) (%d)

可能原因：经由机器人连线上的电流超过限度。

解决方法：调整程序使得操作环境能缓和一些。

SRVO--221 SERVO Lack of DSP (Group:%d Axis:%d)

可能原因：对应轴线的 DSP(伺服控制 CPU) 未被找到，虽然其用系统变量 \$AXISORDER 标定了。

解决方法：检查 DS 板上的 DS 编号相对 \$SCR_GRP[\$.AXISORDER] 中标定的数量来说是否充足。如果必要的话，使用一个带有足够多 DS 的 DS 板，或者，改变系统变量 \$SCR_GRP[\$.AXISORDER] 的设定。

SRVO--222 SERVO Lack of Amp (Amp:%d)

可能原因： FSSB 显示没有放大器模块。

解决方法：检查线缆是否正确的和放大器相连。

更换连接放大器的线缆。

检查放大器电源是否正常。

检查变量 \$AXISORDER and \$AMP_NUM 是否配置正确。

参考维修手册。

SRVO--230 SERVO Chain 1 (+24v) abnormal

可能原因：发生一个 chain1 (+ 24伏) 故障。

解决方法：如果是因为特殊手持式开关被松开而导致发生错误，将其夹紧。

修复硬件中的 chain1 (+ 24伏) 电路。

在系统设定界面中，将是否重置 chain 失败，设定为“ YES(是)”。

按下教导盒上的重启键。

参考维修手册。

SRVO--231 SERVO Chain 2 (0v) abnormal

可能原因：发生一个 chain2 (0伏) 故障。

解决方法：如果是因为特殊手持式开关被松开而导致发生错误，将其夹紧。

修复硬件中的 chain2 (0伏) 电路。

在系统设定界面中，将是否重置 chain 失败，设定为“ YES(是)”。

按下教导盒上的重启键。

参考维修手册。

SRVO--232 SERVO NTED input

可能原因：NTED (非校正启用设备) 被松开。

解决方法：按下 NTED (非校正启用设备)，然后按重启键。

SRVO--233 SERVO TP OFF in T1, T2/Door open

可能原因：模式开关设定为 T1或T2位置，且教导盒被关闭。

或者，控制门被打开。

还可能是，硬件中发生断开故障。

解决方法：把教导盒开 /关设置为“开”，关闭控制门，然后按下重启键。

如果重启不起效果的话，修复硬件线路。

参考维修手册。

SRVO--234 WARN Deadman switch released

可能原因：教导盒上的特殊手持式开关被松开。

解决方法：这是一个警示信息。

SRVO--235 SERVO Short term Chain abnormal

可能原因：检测到一个暂时的 chain 故障。

解决方法：如果这个故障和“ deadman switch released ”警告同时出现的话，松开特殊手持式开关，再按下。

如果这个故障和其他一切安全相关的警告同时出现而导致故障再次出现的话，按下重启键。

SRVO--236 WARN Chain failure is repaired

可能原因：一个 chain 故障被清除。

解决方法：当系统再次检查 chain 故障时，这个故障已被清除。按下重启键。

SRVO--237 WARN Cannot reset chain failure

可能原因：试图重启 chain 故障失败。

解决方法：修复硬件中 chain1 (+ 24伏) 电路。

按下教导盒上的紧急制动按钮，顺时针松开按钮，然后，按下重启键。

参考维修手册。

SRVO--240 SERVO Chain 1 (FENCE) abnormal

可能原因：当保护栏电路被打开时，出现一个 chain1 (+ 24伏) 故障。

解决方法：修复硬件中 chain1（+24伏）电路。

在系统设定界面，将是否重置 chain 故障设为“YES(是)”。

按下教导盒上的重置按钮。

参考维修手册。

SRVO--241 SERVO Chain 2 (FENCE) abnormal

可能原因：当保护栏电路被打开时，出现一个 chain2（0伏）故障。

解决方法：修复硬件中 chain2（0伏）电路。

在系统设定界面，将是否重置 chain 故障设为“YES(是)”。

按下教导盒上的重置按钮。

参考维修手册。

SRVO--242 SERVO Chain 1 (EXEMG) abnormal

可能原因：当输入一个外部紧急制动信号，出现一个 chain1（+24伏）故障。

解决方法：修复外部紧急制动硬件中 chain1（+24伏）电路。

在系统设定界面，将是否重置 chain 故障设为“YES(是)”。

按下教导盒上的重置按钮。

参考维修手册。

SRVO--243 SERVO Chain 2 (EXEMG) abnormal

可能原因：当输入一个外部紧急制动信号，出现一个 chain2（0伏）故障。

解决方法：修复外部紧急制动硬件中 chain2（0伏）电路。

在系统设定界面，将是否重置 chain 故障设为“YES(是)”。

按下教导盒上的重置按钮。

参考维修手册。

SRVO--244 SERVO Chain 1 abnormal (Rbt:%d)

可能原因：发生一个 chain1（+24伏）故障。

解决方法：修复硬件中 chain1（+24伏）电路。

在系统设定界面，将是否重置 chain 故障设为“YES(是)”。

按下教导盒上的重置按钮。

参考维修手册。

SRVO--245 SERVO Chain 2 abnormal (Rbt:%d)

可能原因：发生一个 chain2（0伏）故障。

解决方法：修复硬件中 chain2（0伏）电路。

在系统设定界面，将是否重置 chain 故障设为“YES(是)”。

按下教导盒上的重置按钮。

参考维修手册。

SRVO--246 SERVO Chain 1 abnormal (EX_robot)

可能原因：在一个附加机器人（第三个机器人，比如说，定位器或是附加轴线）上发生一个 chain1（+24伏）故障。

解决方法：修复硬件中 chain1（+24伏）电路。

在系统设定界面，将是否重置 chain 故障设为“YES(是)”。

按下教导盒上的重置按钮。

参考维修手册。

SRVO--247 SERVO Chain 2 abnormal (EX_robot)

可能原因：在一个附加机器人（第三个机器人，比如说，定位器或是附加轴线）上发生一个 chain2（0伏）故障。

解决方法：修复硬件中 chain2（0伏）电路。

在系统设定界面，将是否重置 chain 故障设为“YES(是)”。

按下教导盒上的重置按钮。

参考维修手册。

SRVO--250 SERVO SVEMG/MAINON1 abnormal

可能原因：当 SVEMG 变为 ON(开)时，MAINON1 信号为 OFF（关）。

这是一个紧急制动电路故障。

解决方法：修复紧急制动电路硬件。

关闭电源，再打开。

SRVO--260 SERVO Chain 1 (NTED) abnormal

可能原因：当 NTED（非校正启用设备）被松开时，发生一个 chain1（+24伏）故障。

解决方法：修复 NTED（非校正启用设备）硬件中 chain2（0伏）电路。

在系统设定界面，将是否重置 chain 故障设为“YES(是)”。

按下教导盒上的重置按钮。

参考维修手册。

SRVO--261 SERVO Chain 2 (NTED) abnormal

可能原因：当 NTED（非校正启用设备）被松开时，发生一个 chain2（0伏）故障。

解决方法：修复 NTED（非校正启用设备）硬件中 chain2（0伏）电路。

在系统设定界面，将是否重置 chain 故障设为“YES(是)”。

按下教导盒上的重置按钮。

参考维修手册。

SRVO--262 SERVO Chain 1 (SVDISC) abnormal

可能原因：当输入伺服电源供应“关”信号，发生一个 chain1（+24伏）故障。

解决方法：修复伺服电源供应“关”信号电路硬件中 chain1（+24伏）电路。

在系统设定界面，将是否重置 chain 故障设为“YES(是)”。

按下教导盒上的重置按钮。

参考维修手册。

SRVO--263 SERVO Chain 2 (SVDISC) abnormal

可能原因：当输入伺服电源供应“关”信号，发生一个 chain2（0伏）故障。

解决方法：修复伺服电源供应“关”信号电路硬件中 chain2（0伏）电路。

在系统设定界面，将是否重置 chain 故障设为“YES(是)”。

按下教导盒上的重置按钮。

参考维修手册。

SRVO--264 SYSTEM E.STOP circuit abnormal 1

可能原因：在紧急制动元件中发生了沉积。

解决方法：修复紧急制动元件中的 MON3 电路。

参考维修手册。

SRVO--265 SERVO E.STOP circuit abnormal 2

可能原因：当伺服被激活时，MON3 已经开启。

MON3 异常。

解决方法：修复紧急制动元件中的 MON3 电路。

参考维修手册。

SRVO--266 SERVO FENCE1 status abnormal

可能原因：当输入保护栏信号时，FENCE1 为 ON(开)。

-
- 解决方法：修复 FENCE1 电路。
参考维修手册。
- SRVO--267 SERVO FENCE2 status abnormal
可能原因：当输入保护栏信号时， FENCE2 为ON(开)。
解决方法：修复 FENCE2 电路。
参考维修手册。
- SRVO--268 SERVO SVOFF1 status abnormal
可能原因：当输入 SVOFF 信号时， SVOFF1 为ON(开)。
解决方法：修复 SVOFF1 电路。
参考维修手册。
- SRVO--269 SERVO SVOFF2 status abnormal
可能原因：当输入 SVOFF 信号时， SVOFF2 为ON(开)。
解决方法：修复 SVOFF2 电路。
参考维修手册。
- SRVO--270 SERVO EXEMG1 status abnormal
可能原因：当输入外部紧急制动信号时， EXEMG1 为ON(开)。
解决方法：修复 EXEMG1 电路。
参考维修手册。
- SRVO--271 SERVO EXEMG2 status abnormal
可能原因：当输入外部紧急制动信号时， EXEMG2 为ON(开)。
解决方法：修复 EXEMG2 电路。
参考维修手册。
- SRVO--272 SERVO SVDISC1 status abnormal
可能原因：当输入伺服电源“关”信号时， SVDISC1 为ON(开)。
解决方法：修复 SVDISC1 电路。
参考维修手册。
- SRVO--273 SERVO SVDISC2 status abnormal
可能原因：当输入伺服电源“关”信号时， SVDISC2 为ON(开)。
解决方法：修复 SVDISC2 电路。
参考维修手册。
- SRVO--274 SERVO NTED1 status abnormal
可能原因：当输入 NTED（非校正启用设备）信号时， NTED1 为ON(开)。
解决方法：修复 NTED1 电路。
参考维修手册。
- SRVO--275 SERVO NTED2 status abnormal
可能原因：当输入 NTED（非校正启用设备）信号时， NTED2 为ON(开)。
解决方法：修复 NTED2 电路。
参考维修手册。
- SRVO--276 SERVO Disable on T2 mode
可能原因：机器人不能工作在 T2 模式下。
解决方法：将模式开关设为 T1或是自动档。
- SRVO--277 SYSTEM Panel E--stop (SVEMG abnormal)
可能原因：当按下操作面板上的紧急制动按钮， SVEMG 信号不能输入。
解决方法：SVEMG 的线路有问题。校正之，再打开电源。

SRVO--278 SYSTEM TP E--stop (SVEMG abnormal)

可能原因：当按下教导盒上的紧急制动按钮， SVEMG 信号不能输入。

解决方法：SVEMG 的线路有问题。校正之，再打开电源。

SRVO--280 SERVO SVOFF input

可能原因：输入了 SVOFF（伺服“关”信号）。

解决方法：找出致使 SVOFF 被输入的发起源，移除发起源。

SRVO--281 SYSTEM SVOFF input (SVEMG abnormal)

可能原因：检测到了 SVOFF 输入电路，也检测到了 SVEMG 断开。

解决方法：关闭电源。

修复 SVEMG 电路。

关闭 SVOFF 输入电路，按下重启键。

参考维修手册。

SRVO--282 SERVO Chain 1 (SVOFF) abnormal

可能原因：当输入 SVOFF（伺服“关”信号）信号，发生一个 chain1（+24伏）故障。

解决方法：修复 SVOFF 硬件中 chain1（+24伏）电路。

在系统设定界面，将是否重置 chain 故障设为“YES(是)”。

按下教导盒上的重置按钮。

参考维修手册。

SRVO--283 SERVO Chain 2 (SVOFF) abnormal

可能原因：当输入 SVOFF（伺服“关”信号）信号，发生一个 chain2（0伏）故障。

解决方法：修复 SVOFF 硬件中 chain2（0伏）电路。

在系统设定界面，将是否重置 chain 故障设为“YES(是)”。

按下教导盒上的重置按钮。

参考维修手册。

SRVO--290 SERVO DClink HC alarm (Group:%d Axis:%d)

可能原因：一个异常的电流流经放大器 DC link 电路。

解决方法：可能在马达电源线或马达卷上发生短路。

参考维修手册。

SRVO--291 SERVO IPM over heat (Group:%d Axis:%d)

可能原因：检测到放大器上的 IPM 组件过热。

解决方法：降低操作的占空因数（工作循环）。

如果此想象频繁出现，更换放大器。

SRVO--292 SERVO EXT.FAN alarm (Group:%d Axis:%d)

可能原因：用于冷却放大器散热翼的风扇发生故障。

解决方法：更换冷却扇。参考维修手册。

SRVO--293 SERVO DClink (PSM) HCAL (Group:%d Axis:%d)

可能原因：一个异常的电流流经 PSM 放大器的 DC link 电路。

解决方法：可能在马达电源线或马达卷上发生短路。

参考维修手册。

SRVO--294 SERVO EXT.FAN (PSM) alarm (Group:%d Axis:%d)

可能原因：用于冷却 PSM 放大器散热翼的风扇发生故障。

解决方法：更换冷却扇。参考维修手册。

SRVO--295 SERVO

可能原因：在 PSM 和 SVM 间发生传输故障。

解决方法：更换 PSM 和 SVM 间的连线。或者，更换 PSM 或 SVM。具体细节参照维修手册。

SRVO--296 SERVO

可能原因：PSM 上的再生功率过大。

解决方法：检查用于冷却 PSMR 上再生电阻的风扇是否工作。如果风扇正常工作，很可能是操作环境较为恶劣。降低程序中的校正速度设定。具体细节参照维修手册。

SRVO--297 SERVO

可能原因：PSM 控制电源供应电压下降。

解决方法：查看三相输入电源是否较低。如果必要的话，更换 PSM 或 PS MR。具体细节参照维修手册。

SRVO--298 SERVO

可能原因：伺服电路中计算的速度异常。

解决方法：联系客服人员。要重置警告环境条件的话，需要把电源关闭再打开。

SRVO--300 SERVO Hand broken/HBK disabled

可能原因：当 HBK 设定关闭时，检测到一个把手断开信号。

解决方法：要移除警告环境条件，按下重启键。

查看把手断开信号电路是否和机器人相连。

如果其电路和机器人相连，打开把手断开设定。

参考维修手册。

SRVO--301 SERVO Hand broken/HBK dsbl (Rbt:%d)

可能原因：当 HBK 设定关闭时，检测到一个把手断开信号。

解决方法：要移除警告环境条件，按下重启键。

查看把手断开信号电路是否和机器人相连。

如果其电路和机器人相连，打开把手断开设定。

参考维修手册。

SRVO--302 SERVO Set Hand broken to ENABLE

可能原因：当 HBK 设定关闭时，输入了一个把手断开信号。

把手断开设定不正确。

解决方法：开启把手断开。

要移除警告环境条件，按下重启键。

参考维修手册。

SRVO--303 SERVO Set HBK to ENABLE (Rbt:%d)

可能原因：当 HBK 设定关闭时，输入了一个把手断开信号。

把手断开设定不正确。

解决方法：开启把手断开。

要移除警告环境条件，按下重启键。

参考维修手册。

SRVO--310 SERVO

可能原因：内部警告。

解决方法：联系客服人员。

SYST Error Codes (ID = 24)

SYST--001 PAUSE.G HOLD button is being pressed

可能原因：你试图当 hold（保持现有状态）按钮（输入）按下的情况下进行操作。

解决方法：解除 hold 按钮（输入），试试同样的操作。

SYST--002 PAUSE.G HOLD is locked by program

可能原因：被锁定的机器人其状态是由程序锁定的，不能被清除。如果一个 HOLD 语句是在一个 KAREL 程序中执行。其锁定状态是可以相同的程序使用 UNHOLD 语句/行为解除的，或者取消程序，也可解除锁定状态。如果你试图在这种状态下作出动作，会显示错误信息。

解决方法：等到 UNHOLD 语句被 KAREL 程序执行，或是取消该 KAREL 程序。

SYST--003WARN TP is enabled

可能原因：因为教导盒被开启，不能试图执行操作。

解决方法：关闭教导盒，再试试相同的操作。

SYST--004WARN SOP is enabled

可能原因：因为系统操作面板被开启，不能试图执行操作。

解决方法：把遥控开关上的 SOP 拨到 REMOTE 档，再试试相同的操作。

SYST--005WARN UOP is the master device

可能原因：因为用户操作面板被开启，不能试图执行操作。

解决方法：把遥控开关拨到 local（如果是试图从 SOP 进行操作），或是正确设定系统变量 \$RMT_MASTER。

SYST--006WARN CRT is the master device

可能原因：因为 CRT 是主设备，不能试图执行操作。

解决方法：1. 从操作员面板执行操作，把遥控开关拨到 local。
2. 从遥控设备执行操作，为系统变量 \$RMT_MASTER 正确配值。

SYST--007WARN NETWORK is the master device

可能原因：因为 NETWORK（网络）命令处理器是主设备，不能试图执行操作。

解决方法：1. 从操作员面板执行操作，把遥控开关拨到 local。
2. 从遥控设备执行操作，为系统变量 \$RMT_MASTER 正确配值。

SYST--008WARN Nothing is the master device

可能原因：系统变量 \$RMT_MASTER 对所有设备都被设为关闭。因此，任何遥控设备都不能执行动作。

解决方法：1. 从操作员面板执行操作，把遥控开关拨到 local。
2. 从遥控设备执行操作，为系统变量 \$RMT_MASTER 正确配值。

SYST--009WARN Safety Fence open

可能原因：因为安全栏是打开的，所以不能试图执行操作。

解决方法：关闭安全栏，再试试相同的操作。

SYST--010WARN Max num task reached

可能原因：任务数量已到达最大允许限度。

解决方法：取消某个正在运行的任务。

SYST--011 WARN Failed to run task

可能原因：系统不能运行程序。

解决方法：在警告发起源界面找出警告的发起源。然后，消除之。

SYST--012WARN Not in remote

可能原因：不满足遥控条件。

解决方法：打开遥控开关。

SYST--013WARN Invalid program number

可能原因：标定的 PNS 编号不再允许范围内。

解决方法：取在 1到9999 内的有效范围中的数字为程序编号。

SYST--014WARN Program select failed

可能原因：PNS 操作失败。
解决方法：在警告发起源界面找出警告的发起源。然后，消除之。

SYST--015WARN Robot Service Request failed
可能原因：RSR 操作失败。
解决方法：在警告发起源界面找出警告的发起源。然后，消除之。

SYST--016WARN ENBL signal is off
可能原因：用户操作面板上的 ENBL 信号为 OFF（关）。
解决方法：把 ENBL 信号为 ON（开）。

SYST--017WARN Single step operation effective
可能原因：单步操作有效。
解决方法：关闭单步操作开关。

SYST--018WARN Continuing from different line
可能原因：试图从一条不同于之前暂停命令行的地方继续执行程序。
解决方法：在教导盒的提示栏里输入 YES(是)或NO(否)。

SYST--019WARN Program not selected
可能原因：程序未被选中。
解决方法：从教导盒的程序选择菜单里选择一个程序，或是使用 PNS。

SYST--020WARN Program not verified by PNS
可能原因：由 PNS 标定的程序和当前选中的程序不一致。
解决方法：从教导盒的程序选择菜单里选择一个正确的程序。

SYST--021WARN System not ready, press RESET
可能原因：因为程序认证失败，所以不能启动程序。
解决方法：按下 RESET 清除错误环境。

SYST--022WARN PNS not zero, cannot continue
可能原因：如果 PNS 的输入端口不为零的话，暂停的程序不能继续。
解决方法：输入一个错误清除信号把所有的 PNS 输入都置为零，然后输入开始信号。

SYST--023 SYSTEM Teach Pendant communication error
可能原因：传输线断开。
解决方法：检查传输线。如果必要的话，更换之。

SYST--024WARN PNSTROBE is OFF. Cannot start exec
可能原因：因为 PNSTROBE 为 off（关），所以 Prod-start 不能被处理。
解决方法：把 PNSTROBE 输入设为 on（开）。

SYST--025WARN Teach Pendant is different type
可能原因：待连接的教导盒的类型，和之前断开的那个类型不一致。
解决方法：当断开后再连接时，要连接相同类型的教导盒。

SYST--026 System normal power up
可能原因：系统执行正常电源启动。
解决方法：这只是一个提示。不必为其做什么特别的处理。

SYST--027 PAUSE.G HOT start failed (Error:%d)
可能原因：可能因为下列原因中的一个，热启失败：
1. 在系统启动时，电源出现故障。
2. 闪存模块被改变。
3. 出现一个实时错误。
4. 系统内部错误 1。

5. 系统内部错误 2。

解决方法：自动选择冷启动。

SYST--028WARN (%s) Program timed out

可能原因：因为超时（ 40 秒），\$PWR_HOT,\$PWR_SEMI 程序被系统取消。

解决方法：较少程序大小以使得其能在规定时间内执行完。

SYST--029 PAUSE.G Robot was connected (Group:%d)

可能原因：连接 /断开键被拨到了接连档。

解决方法：这只是一个提示。不必为其做什么特别的处理。

SYST--030 PAUSE.G Robot was isolated (Group:%d)

可能原因：连接 /断开键被拨到了断开档。

解决方法：这只是一个提示。不必为其做什么特别的处理。

SYST--031 SYSTEM F--ROM parity

可能原因：在系统的 FROM 内存里，发现了一个奇偶错误。

解决方法：重新运行软件。

SYST--032WARN ENBL signal from UOP is lost

可能原因：用户操作面板的 ENBL 信号丢失。

解决方法：重新恢复输入信号。

SYST--033WARN SFSPD signal from UOP is lost

可能原因：用户操作面板的 SFSPD 信号丢失。

解决方法：重新恢复输入信号。

SYST--034WARN HOLD signal from SOP/UOP is lost

可能原因：系统操作面板 /用户操作面板的 HOLD 输入信号丢失。

解决方法：重新恢复输入信号。

SYST--035WARN Low or No Battery Power in PSU.

可能原因：PSU 板上的电池电力不足。

解决方法：用同样型号的新电池更换之。

SYST--036WARN Semi power failure recovery

可能原因：系统进行了一个半热启。

解决方法：这只是一个提示。不必为其做什么特别的处理。

SYST--037 ABORT.G CE Sign key switch broken

可能原因：CE 信号键开关输入了一个不正确的输入。

解决方法：修理 CE 信号键开关。

SYST--038 PAUSE.G Operation mode T1 Selected

可能原因：选择了操作模式 T1。

SYST--039 PAUSE.G Operation mode T2 Selected

可能原因：选择了操作模式 T2。

SYST--040 PAUSE.G Operation mode AUTO Selected

可能原因：选择了操作模式 AUTO（自动）。

SYST--041 Ovr Select could not ENABLED

可能原因：DI 索引失效。

解决方法：请设定有效的 DI 索引。

SYST--042 DEADMAN defeated

可能原因：模式开关从 T1 或 T2 档拨到了 AUTO（自动）档，且已经按下 DEADMAN 按钮。

当模式开关从 T1 或 T2 档拨到了 AUTO（自动）档，DEADMAN 按钮必须松开。

解决方法：松开 DEADMAN 按钮，然后按下 RESET（重启）。

SYST--043 TP disabled in T1/T2 mode

可能原因：模式选择器处于 T1或T2，且 TP ON/OFF 开关处于 OFF（关）档。

解决方法：把 TP ON/OFF 开关拨到 ON（开）档，然后按下 RESET（重启）。

SYST--044 (Abnormal) TP disabled in T1/T2 mode

可能原因：模式选择器处于 T1或T2，且 TP ON/OFF 开关处于 OFF（关）档，SVON 处于 ON（开）。这是一种异常情况。

解决方法：询问你的 FANUC 技术代表。

SYST--045 TP enabled in AUTO mode

可能原因：模式选择器处于 AUTO（自动），且 TP ON/OFF 开关处于 ON（开）档。

解决方法：把 TP ON/OFF 开关拨到 OFF（关）档，然后按下 RESET（重启）。

SYST--046 Control Reliable config mismatch

可能原因：原因可能有两点： 1.存在控制可靠硬件，但是选择没有被加载。 2.控制可靠选择被加载，但是其相应硬件不可用。

解决方法：咨询我们的客服代表。

SYST--047 Continuing from distant position

可能原因：试图从一个不同于之前程序停止的位置继续运行程序。

解决方法：在教导盒上的提示栏里选择 ABORT（取消）或是 CONTINUE（继续）。

SYST--048 NECALC couldn't get work memory

可能原因：OS（操作系统）不能为 NECALC 软件分配工作内存。内存不足。

解决方法：增大控制器内存。

SYST--049 SFCALC couldn't get work memory

可能原因：OS（操作系统）不能为 SFCALC 软件分配工作内存。内存不足。

解决方法：增大控制器内存。

SYST--067 Panel HSSB disconnect

可能原因：和面板传输关闭。

解决方法：检查面板 HSSB 的连线。

SYST--095 Remote diagnose internal error

可能原因：遥控诊断功能出现内部错误。

解决方法：内部错误。

SYST--096 Designated task is not valid

可能原因：在 PC（计算机）中遥控诊断标定的任务无效。

解决方法：检查计算机里的遥控诊断软件。

SYST--097 Fail to initialize Modem

可能原因：调制解调器初始化失败。

解决方法：检查调制解调器是否被按照。

检查调制解调器的类型设定。

SYST--098 Card Modem is removed

可能原因：调制解调器卡在传输过程中被移走。

解决方法：重新插入调制解调器卡，然后重启遥控诊断功能。

查看调制解调器卡是否正确插入 PCMIA 接口槽。

SYST--099 Card Modem is not responded

可能原因：调制解调器卡没有反应。

解决方法：查看调制解调器卡是否正确插入。

检查调制解调器卡。

SYST--100 DSR in Modem OFF

可能原因：在传输过程中，DSR 被关闭。

解决方法：查看 R-J3 和调制解调器间的连接。

如果使用了调制解调器卡，看看是否为调制解调器卡损坏，调制解调器卡是否正确插入。

SYST--101 Connection is stopped

可能原因：线断开。

解决方法：查看电话线。

SYST--144 Bad DO specified by %s

可能原因：系统变量分配了一个无效的或是未被赋值的 SDO。

解决方法：把系统变量的值变为 0（不使用），或是其他的有效值。

查看是否分配了一个标定的 SDO。

SYST--148 Dynamic Brake is Disabled

可能原因：动态刹闸松开请求信号 SDI[\$DYN_BRK.\$DI_IDX] 被设置为 ON(开)，故而被松开。

解决方法：当动态刹闸松开请求信号被设置为 ON(开)时，产生 IMSTP。

SYST--149 Dynamic Brake is Enabled

可能原因：动态刹闸松开请求信号被关闭，故而动态刹闸被触发。

解决方法：这不算是警告。

SYST--150 Cursor is not on line 1

可能原因：程序不是从命令行的第一行开始运行。

解决方法：在界面显示的询问栏里选择 YES（是）/NO（否）。然后，重新运行程序。

SYST--151 Start again (%s, %d)

可能原因：在程序不是从命令行的第一行开始运行后，界面显示的询问栏里选择了 YES（是）。

解决方法：重新运行程序。

SYST--152 Cannot force DO 's in AUTO mode

可能原因：试图在 AUTO（自动）模式下输出信号。

解决方法：在执行这项操作前，从 AUTO（自动）模式中退出。

SYST--153 Cannot SIM/UNSIM DO 's in AUTO mode

可能原因：试图在 AUTO（自动）模式下模拟信号输出。

解决方法：在执行这项操作前，从 AUTO（自动）模式中退出。

SYST--156 Unknown hard ware

可能原因：PCB 和控制元件不匹配。

解决方法：更换一块正确的 PCB。

SYST--157 CE/RIA software does not exist

可能原因：CE/RIA 选项没安装。

解决方法：安装 CE/RIA 选项。

SYST--158 Robot cannot move in T2mode

可能原因：三模式开关被设置到了 T2档。在 T2 模式中，机器人不能移动。

解决方法：把开关设为 T1 或 AUTO（自动）档。

INTP Error Codes (ID = 12)

INTP--000 ABORT.G.G Req has not been processed yet

可能原因：系统内部错误。
解决方法：和我们当地的客服中心联系。

INTP--001 PAUSE.G Cannot lock the motion grp
可能原因：系统内部错误。
解决方法：和我们当地的客服中心联系。

INTP--002 ABORT.G Program manager internal error
可能原因：系统内部错误。
解决方法：和我们当地的客服中心联系。

INTP--003 ABORT.G Invalid request
可能原因：系统内部错误。
解决方法：和我们当地的客服中心联系。

INTP--004 PAUSE.G Cannot ATTACH with TP enabled
可能原因：ATTACH 语句要求教导盒关闭。
解决方法：关闭教导盒。

INTP--005 PAUSE.G Cannot release motion control
可能原因：动作控制不能被释放。
解决方法：取消正在运行或暂停的程序。

INTP--100 to 102 ABORT.L (%s^4, %d^5) Internal error (PXnn)
可能原因：系统内部错误。
解决方法：和我们当地的客服中心联系。

INTP--103 ABORT.L (%s^4, %d^5) Program error
可能原因：当程序运行时发生错误。
解决方法：参照错误产生代码。

INTP--104 ABORT.L (%s^4, %d^5) Single step failed
可能原因：单步不能执行。
解决方法：参照错误产生代码。

INTP--105 ABORT.L (%s^4, %d^5) Run request failed
可能原因：程序不能启动。
解决方法：参照错误产生代码。

INTP--106 PAUSE.L (%s^4, %d^5) Continue request failed
可能原因：程序不能恢复运行。
解决方法：参照错误产生代码。

INTP--107 ABORT.L (%s^4, %d^5) Pause request failed
可能原因：程序执行被锁定时，出现错误。
解决方法：参照错误产生代码。

INTP--108 ABORT.L (%s^4, %d^5) Abort request failed
可能原因：程序执行被取消时，出现错误。
解决方法：参照错误产生代码。

INTP--109 WARN (%s^4, %d^5) BWD motion request failed
可能原因：不能执行反向动作。
解决方法：参照错误产生代码。

INTP--110 (%s^4, %d^5) Get task status request failed
可能原因：不能找到标定的任务属性，或是其不可读。
解决方法：查看属性。

INTP--111 WARN (%s^4, %d^5) Skip statement request failed

可能原因：当前执行的命令行不能被改变。

解决方法：参照错误产生代码。

INTP--112 PAUSE.L Cannot call interrupt routine

可能原因：不能执行中断事务。

解决方法：参照错误产生代码。

可能原因：如果这个警告和 “ MEMQ-004WARN SPECIFIED PROGRAM IS USE ” 警告一起产生，如果程序满足其环境条件要求，且想要执行的动作程序正在被编辑，执行，或是延缓。

解决方法：从程序列表里选择另外一个程序。终止当前动作程序。

可能原因：如果这个警告和 “ PROG-020TSK IS ALREADY ABORTED ” 警告一齐产生，且当程序满足其环境条件要求时，执行监督启动指令的程序已经被终止。

解决方法：当开启程序监督时，一个动作程序只能在执行监督启动指令的程序运行的情况下运行。

INTP--113 PAUSE.L (%s^4, %d^5) Stop motion request failed

可能原因：当动作停止，发生错误。

解决方法：参照错误产生代码。

INTP--114 PAUSE.L (%s^4, %d^5) Cancel motion request failed

可能原因：当动作取消，发生错误。

解决方法：参照错误产生代码。

INTP--115 PAUSE.L (%s^4, %d^5) Resume motion request failed

可能原因：当动作恢复，发生错误。

解决方法：参照错误产生代码。

INTP--116 PAUSE.L (%s^4, %d^5) Hold motion request failed

可能原因：当动作被锁定，发生错误。

解决方法：参照错误产生代码。

INTP--117 PAUSE.L (%s^4, %d^5) Unhold motion request failed

可能原因：当动作被解锁，发生错误。

解决方法：参照错误产生代码。

INTP--118 to 123 PAUSE.L (%s^4, %d^5) System error

可能原因：软件内部错误。

解决方法：参照错误产生代码。

INTP--124 ABORT.L (%s^4, %d^5) Invalid ITR routine

可能原因：软件内部错误。

解决方法：参照错误产生代码。

INTP--125 ABORT.L Failed to convert position

可能原因：一种位置类型转换到另一种位置类型时，发生错误。

解决方法：参照错误产生代码。

INTP--126 ABORT.L Vision built-in return failed

可能原因：自建图象不能返回。

解决方法：参照错误产生代码。

INTP--127 WARN Power fail detected

可能原因：检测到电源故障。

-
- 解决方法：待热启完成后恢复程序。
- INTP--128 PAUSE.L Pos reg is locked
可能原因：位置寄存器被锁定。
解决方法：等待一会儿。错误会自动消失。
- INTP--129 ABORT.L Cannot use motion group
可能原因：虽然这个程序没有使用动作组，你却试图锁定动作组。
解决方法：在程序细节界面里清除动作组屏蔽。
- INTP--130 ABORT.L (%s^4, %d^5) Exec status recovery failed
可能原因：恢复执行状态失败。
解决方法：参照错误产生代码。
- INTP--131 ABORT.L Number of stop exceeds limit
可能原因：同一时间产生太多停止数据。
解决方法：减少停止数据的数量。
- INTP--132 Unlocked groups specified
可能原因：标定的动作组已经解锁。
解决方法：更改动作组的标定。
- INTP--133 Motion is already released
可能原因：一些标定的动作组已经解锁。
解决方法：更改动作组的标定。
锁定动作组。
- INTP--134 Over automatic start Max counter
可能原因：自动启动已经运行了指定次数，但还是发生警告。
解决方法：手工修复警告。
- INTP--135 Recovery DO OFF in auto start mode
可能原因：错误恢复 DO 状态在自动启动特征里为 OFF（关）。
因此，恢复程序不能自动执行。
解决方法：请查看错误恢复 DO 状态的环境条件。
- INTP--136 Can not use motion group for dry run function
可能原因：在 \$PAUSE_PROG 和 \$RESUME_PROG ，一个使用动作组的程序被标定。
解决方法：标定一个没标定动作组的程序。
- INTP--137 Program specified by \$PAUSE_PROG doesn't exist.
可能原因：\$PAUSE_PROG 不包括一个标定了的程序。
解决方法：检查 \$PAUSE_PROG 。
- INTP--138 Program specified by \$RESM_DRYPROG doesn't exist.
可能原因：\$RESUME_PROG 不包括一个标定了的程序。
解决方法：检查 \$RESUME_PROG 。
- INTP--139 (%s^4, %d^5) Local variable request failed
可能原因：执行失败。
解决方法：查看警告历史界面看看是否输出了另一个警告。
- INTP--200 PAUSE.L (%s^4, %d^5) Unimplemented TP instruction
可能原因：没有使用这条指令。
解决方法：确定是否加载了正确的选项。
- INTP--201 PAUSE.L (%s^4, %d^5) Untaught element encountered
可能原因：此程序包含了一部分没有校正的数据。

标定的环境条件程序有错误（声明中没有校正数据）。

解决方法：校正这条指令。

INTP--202 PAUSE.L (%s^4, %d^5) Syntax error

可能原因：指令语法错误。

解决方法：重新校正这条指令。

INTP--203 PAUSE.L (%s^4, %d^5) Variable type mismatch

可能原因：变量类型不正确。

解决方法：检查变量类型。

INTP--204 PAUSE.L (%s^4, %d^5) Invalid value for index

可能原因：索引值无效。

解决方法：检查索引值。

INTP--205 PAUSE.L (%s^4, %d^5) Analog port access error

可能原因：模拟 I/O（输入/输出）工作不正常。

解决方法：参照错误产生代码。

INTP--206 PAUSE.L (%s^4, %d^5) Digital port access error

可能原因：数字 I/O（输入/输出）工作不正常。

解决方法：参照错误产生代码。

INTP--207 PAUSE.L (%s^4, %d^5) Group I/O port access error

可能原因：组 I/O（输入/输出）工作不正常。

解决方法：参照错误产生代码。

INTP--208 PAUSE.L (%s^4, %d^5) Divide by 0

可能原因：执行了一个为 0 的分配。

解决方法：查看分配值。

INTP--209 PAUSE.L (%s^4, %d^5) SELECT is needed

可能原因：在 SELECT 指令前，执行了一条 CASE 指令。

解决方法：在 CASE 指令前添加一条 SELECT 指令。

INTP--212 PAUSE.L (%s^4, %d^5) Invalid value for OVERRIDE

可能原因：指定的值不能被 OVERRIDE 指令所使用。

解决方法：查看指定值。

INTP--213 PAUSE.L %s^7 (%s^4, %d^5) UALM[%d^9]

可能原因：发生了一个用户警告。

解决方法：参考用户警告代码。

INTP--214 PAUSE.L (%s^4, %d^5) Specified group not locked

可能原因：位置寄存器或是框设定指令在一个没有动作组的程序里被执行。

解决方法：在程序 TAIL(细节) 界面内设定动作组。参考用户警告代码。

INTP--215 PAUSE.L (%s^4, %d^5) Group mismatch

可能原因：位置数据无效。

解决方法：检查位置数据。

INTP--216 PAUSE.L (%s^4, %d^5) Invalid value for group number

可能原因：对于动作组编号，指定的值无效。

解决方法：查看指定值。

INTP--217 PAUSE.L (%s^4, %d^5) SKIP CONDITION needed

可能原因：SKIP（跳过）指令在 SKIP CONDITION 指令前被执行。

解决方法：添加一条 SKIP CONDITION 指令。

INTP--218 PAUSE.L (%s^4, %d^5) Skip failed
可能原因：SKIP（跳过）指令或 SKIP CONDITION 指令不能被执行。
解决方法：参照错误产生代码。

INTP--219 ABORT.L (%s^4, %d^5) Pause task failed
可能原因：暂停指令不能被执行。
解决方法：参照错误产生代码。

INTP--220 ABORT.L (%s^4, %d^5) Abort task failed
可能原因：ABORT（取消）指令不能被执行。
解决方法：参照错误产生代码。

INTP--221 PAUSE.L (%s^4, %d^5) Application failed
可能原因：应用指令不能被执行。
解决方法：参照错误产生代码。

INTP--222 PAUSE.L (%s^4, %d^5) Call program failed
可能原因：程序 CALL（调用）指令不能被执行。
解决方法：参照错误产生代码。

INTP--223 PAUSE.L (%s^4, %d^5) Delay time failed
可能原因：WAIT（等待）指令不能被执行。
解决方法：参照错误产生代码。

INTP--224 PAUSE.L (%s^4, %d^5) Jump label failed
可能原因：BRANCH（分流）指令不能被执行。
解决方法：参照错误产生代码。

INTP--225 PAUSE.L (%s^4, %d^5) Motion statement failed
可能原因：MOTION（动作）指令不能被执行。
解决方法：参照错误产生代码。

INTP--226 PAUSE.L (%s^4, %d^5) Read position register failed
可能原因：不能读取位置寄存器。
解决方法：参照错误产生代码。

INTP--227 PAUSE.L (%s^4, %d^5) Write position register failed
可能原因：不能写入位置寄存器。
解决方法：参照错误产生代码。

INTP--228 PAUSE.L (%s^4, %d^5) Read register failed
可能原因：寄存器不能被读取。
解决方法：参照错误产生代码。

INTP--229 PAUSE.L (%s^4, %d^5) Write register failed
可能原因：寄存器不能被写入。
解决方法：参照错误产生代码。

INTP--230 PAUSE.L (%s^4, %d^5) Wait condition failed
可能原因：环境条件 WAIT（等待）指令不能被执行。
解决方法：参照错误产生代码。

INTP--231 PAUSE.L (%s^4, %d^5) Read next line failed
可能原因：不能读取下一命令行。
解决方法：参照错误产生代码。

INTP--232 PAUSE.L (%s^4, %d^5) Invalid frame number
可能原因：框值无效。

解决方法：检查框值。

INTP--233 PAUSE.L (%s^4, %d^5) Read frame value failed
可能原因：不能读取指定框。
解决方法：参照错误产生代码。

INTP--234 PAUSE.L (%s^4, %d^5) Write frame value failed
可能原因：不能写入指定框。
解决方法：参照错误产生代码。

INTP--235 PAUSE.L (%s^4, %d^5) Read pos item failed
可能原因：不能读取位置变量。
解决方法：参照错误产生代码。

INTP--236 PAUSE.L (%s^4, %d^5) Write pos item failed
可能原因：不能写入位置变量。
解决方法：参照错误产生代码。

INTP--237 WARN (%s^4, %d^5) No more motion for BWD
可能原因：因为当前程序行已经到顶，所以不能反向执行。
解决方法：停止在此点上使用反向执行。

INTP--238 WARN (%s^4, %d^5) BWD execution completed
可能原因：反向执行完毕。
解决方法：不要从此点处使用反向执行。

INTP--239 WARN (%s^4, %d^5) Cannot execute backwards
可能原因：指令不能反向执行。
解决方法：设置指针执行下一行。

INTP--240 PAUSE.L (%s^4, %d^5) Incompatible data type
可能原因：PARAMETER 指令中的标定数据其参数类型无效。
解决方法：检查数据类型。

INTP--241 PAUSE.L (%s^4, %d^5) Unsupported parameter
可能原因：不能使用此种参数。
解决方法：检查参数类型。

INTP--242 PAUSE.L (%s^4, %d^5) Offset value is needed
可能原因：在 OFFSET CONDITION 指令前，执行了 OFFSE 指令。在 OFFSET PR[] 指令中，位置寄存器未被校正。
解决方法：在 OFFSE 指令前添加一条 OFFSET CONDITION 指令。校正位置寄存器。

INTP--243 ABORT.G (%s^4, %d^5) Def grp is not specified
可能原因：程序没有定义过的动作组。 MOTION 指令不能被执行。
解决方法：移走 MOTION 指令或是在程序 DETAIL（细节）界面设定动作组。

INTP--244 PAUSE.L (%s^4, %d^5) Invalid line number
可能原因：输入命令行数不正确。
解决方法：检查命令行数。

INTP--245 PAUSE.L (%s^4, %d^5) RCV stmt failed
可能原因：RECEIVE R[] 指令不能被执行。
解决方法：参照错误产生代码。

INTP--246 PAUSE.L (%s^4, %d^5) SEMAPHORE stmt failed
可能原因：SEMAPHORE 指令不能被执行。
解决方法：参照错误产生代码。

INTP--247 PAUSE.L (%s^4, %d^5) Pre exec failed
可能原因：软件内部错误。
解决方法：与我们当地的客服中心联系。

INTP--248 PAUSE.L (%s^4, %d^5) MACRO failed
可能原因：MACRO 指令不能被执行。
解决方法：参照错误产生代码。

INTP--249 PAUSE.L Macro is not set correctly
可能原因：MACRO 设定无效。
解决方法：检查 MACRO 设定。

INTP--250 PAUSE.L (%s^4, %d^5) Invalid uframe number
可能原因：用户框编号无效。
解决方法：参照错误产生代码。

INTP--251 PAUSE.L (%s^4, %d^5) Invalid utool number
可能原因：工具框编号无效。
解决方法：参照错误产生代码。

INTP--252 PAUSE.L User frame number mismatch
可能原因：位置数据中的用户框编号和当前选择的用户框编号不一致。
解决方法：检查用户框编号。

INTP--253 PAUSE.L Tool frame number mismatch
可能原因：位置数据中的工具框编号和当前选择的工具框编号不一致。
解决方法：检查用户框编号。

INTP--254 PAUSE.L (%s^4, %d^5) Parameter not found
可能原因：标定的参数名未找到。
解决方法：检查参数名。

INTP--255 PAUSE.L (%s^4, %d^5) CAL_MATRIX failed
可能原因：CAL-MATRIX 指令不能被执行。
解决方法：参照错误产生代码。

INTP--256 PAUSE.L (%s^4, %d^5) No data for CAL_MATRIX
可能原因：三个源点或是三个目标点未被校正。
解决方法：校正三个源点或是三个目标点。

INTP--257 PAUSE.L (%s^4, %d^5) Invalid delay time
可能原因：等待时间值为负，或是超过了最大等待时间（ 2147483.647 秒）。
解决方法：输入正确值。

INTP--258 PAUSE.L (%s^4, %d^5) Weld port access error
可能原因：焊接工作不正常。
解决方法：参照错误产生代码。

INTP--259 PAUSE.L (%s^4, %d^5) Invalid position type
可能原因：位置寄存器的数据类型采用的是联合坐标类型校正。
解决方法：把位置寄存器数据转换成笛卡儿坐标类型。

INTP--260 PAUSE.L (%s^4, %d^5) Invalid torque limit value
可能原因：标定的扭矩限度不在 0.0到100.0的范围内。
解决方法：把扭矩限度标定在 0.0到100.0的范围内。

INTP--261 PAUSE.L (%s^4, %d^5) Array subscript missing
可能原因：没有标定数组元素编号。

解决方法：标定数组元素编号。

INTP--262 PAUSE.L (%s^4, %d^5) Field name missing
可能原因：没有标定元素名称。
解决方法：标定元素名称。

INTP--263 PAUSE.L (%s^4, %d^5) Invalid register type
可能原因：寄存器类型无效。
解决方法：检查寄存器类型。

INTP--265 PAUSE.L (%s^4, %d^5) Invalid value for speed value
可能原因：指定的值不能被 AF 指令使用。
解决方法：标定一个在 0到 100 范围内的值。

INTP--266 ABORT.L (%s^4, %d^5) Mnemonic in interrupt is failed
可能原因：KAREL 中断程序中的助记忆指令执行失败。
解决方法：在调用一个中断事务之前，插入 CANCE（取消）或 STOP（停止）指令。

INTP--267 PAUSE.L (%s^4, %d^5) RUN stmt failed
可能原因：指定的程序已经在运行。
解决方法：取消指定的程序。

INTP--268 PAUSE.L (%s^4, %d^5) This statement only one in each line
可能原因：一行中包含多个应用指令。每行只能出现一个这种语句。
解决方法：删去额外的语句。

INTP--269 PAUSE.L (%s^4, %d^5) Skip statement only one in each line
可能原因：一行中包含多个 SKIP（跳过）指令。每行只能出现一个 SKIP（跳过）指令。
解决方法：删去额外的 SKIP（跳过）指令。

INTP--270 PAUSE.L (%s^4, %d^5) different group cannot BWD
可能原因：在反向执行中，动作碰到了和之前动作语句不一样的组编号。
解决方法：小心使用 FWD 执行。

INTP--271 WARN (%s^4, %d^5) Excessive torque limit value
可能原因：扭矩的限度值超过了最大值。扭矩的限度值已经达到了其最大值。
解决方法：将扭矩的限度值设置为小于或等于最大值。

INTP--272 PAUSE.L (%s^4, %d^5) Unsupported operator
可能原因：不支持此操作符。
解决方法：查看操作符。

INTP--274 (%s^4, %d^5) CH program error
可能原因：此监督语句不能被执行。
解决方法：参照错误产生代码。
使用 MENU（菜单）显示警告日志界面。
可能原因：如果这个警告和“MEMØ 004WARN SPECIFIED PROGRAM IS USE”警告一起产生，标定环境条件的程序正在被编辑。
解决方法：从程序列表中选择其他的程序。
可能原因：如果这个警告和“INTP—275 PAUSE.L INVALID SUB TYPE OF CH PROGRAM”警告一起产生，标定环境条件的程序的子类型可能为 CH，或是该程序可能不存在。

INTP--275 Invalid sub type of CH program

可能原因：标定 CH 程序的子类型不能被使用
解决方法：查看该 CH 程序的子类型。

INTP--276 (%s^4, %d^5) Invalid combination of motion option
可能原因：动作选项指令 (SKIP, TIME BEFORE/AFTER, 和应用指令) 不能被一起校正。
解决方法：删除动作选项指令。

INTP--277 (%s^4, %d^5) Internal MACRO EPT data mismatch
可能原因：宏表里的 EPT 索引不能指向在宏表中定义的程序名。
也就是说，宏表里的 EPT 索引不正确。
解决方法：请为宏表中定义的程序名设置正确的 EPT 索引。

INTP--278 %s^7
可能原因：出现自动故障恢复 DI 监督警告。
解决方法：这是个用户定义警告。

INTP--279 (%s^4, %d^5) Application instruction mismatch
可能原因：执行了应用指令。但是这个应用指令和此程序中的应用处理数据不匹配。
解决方法：请把此程序中的应用处理数据转换为和此应用指令匹配的类型。

INTP--280 (%s^4, %d^5) Application data mismatch
可能原因：被调用程序的应用数据和原程序的应用数据不同。
解决方法：请改变此程序的结构。

INTP0281 No application data
可能原因：此程序没有应用数据。
解决方法：请在程序细节界面定义应用数据。

INTP--282 (%s^4, %d^5) Fast fault status mismatch
可能原因：系统内部错误。
解决方法：和我们当地的客服中心联系。

INTP--283 (%s^4, %d^5) Stack over flow for fast fault recovery
可能原因：超出了记录快速错误恢复嵌套数据栈。
解决方法：降低程序的嵌套数。

INTP--284 No detection of fast fault recovery
可能原因：找不到快速错误恢复点。
解决方法：和我们当地的客服中心联系。

INTP--285 Karel program cannot entry in fast fault recovery
可能原因：不能在 KAREL 程序中执行快速登陆。
解决方法：使用 TP 程序。

INTP--286 MAINT program isn't defined in fast fault recovery
可能原因：MAINT 程序在快速错误恢复中未被定义。
解决方法：设置 MAINT 程序。

INTP--287 Fail to execute MAINT program
可能原因：不能执行 MAINT 程序。
解决方法：确认 MAINT 程序名称是否正确，或者 MAINT 程序是否实际存在。

INTP--288 (%s^4, %d^5) Parameter does not exist
可能原因：AR 寄存器指派的参数不存在。
解决方法：请确认 AR 寄存器的索引，以及在主程序中的 CALL/MACRO 命令的参数。

INTP--289 Can't save ffast point at program change

可能原因：如果开启快速错误恢复，程序会在程序变动处暂停。

解决方法：检查在子程序的结尾是否出现 CONT 中断。

如果出现，把其改成 FINE.

这是快速错误恢复函数的局限。

INTP--290 Fast fault recovery position is not saved

可能原因：在快速错误恢复过程中，出现了警告，所以快速错误恢复位置点未被保存。

INTP--291 (%s^4, %d^5) Index for AR is not correct

可能原因：AR 寄存器编号不正确。当前，不发生此警告。

解决方法：检查 AR 寄存器的索引，以及在主程序里的 CALL/MACRO 指令所标定的变量。

INTP--292 more than 6 motion with DB executed

可能原因：六个或是更多的高级执行（距离）动作彼此重叠。

解决方法：调整校正从而使得这六个或是更多的高级执行（距离）动作不会彼此重叠。

INTP--293 (%s,%d)DB too small(away)(%dmm)

可能原因：高级执行（距离）环境条件未被满足。

解决方法：增加标定的距离值。

INTP--294 TPE parameter error

可能原因：对于 CALL/MACRO 指令标定了一个不正确的变量。

解决方法：和你的 FANUC 客服代表联系，告知其出现了一个警告信息。

INTP--295 (%s,%d)DB too small(away)(%dmm)

可能原因：高级执行（距离）环境条件未被满足。

解决方法：增加标定的距离值。

INTP--296 (%s,%d) \$SCR_GRP[%d].\$M_POS_ENB is FALSE

可能原因：当 \$SCR_GRP[].\$M_POS_ENB 为 FALSE 时，高级执行（距离）不能工作。

解决方法：把 \$SCR_GRP[].\$M_POS_ENB 设为 TRUE 。

INTP--297 (%s,%d)DB too small(done)(%dmm)

可能原因：一个动作语句在高级执行（距离）环境条件被满足前结束。

解决方法：增加标定的距离值。

INTP--300 ABORT.L (%s^4, %d^5) Unimplemented P--code

可能原因：KAREL 程序错误。这个 KAREL 语句不能被执行。

解决方法：检查 KAREL 转换软件版本。

INTP--301 ABORT.L (%s^4, %d^5) Stack underflow

可能原因：KAREL 程序错误。执行命令被 GOTO 语句进入到一个 FOR 循环。

解决方法：不能使用 GOTO 语句来进入或退出 FOR 循环。检查 GOTO 语句的标号。

INTP--302 ABORT.L (%s^4, %d^5) Stack overflow

可能原因：1. 一条递归程序指令被无限次执行。

2. 同一时间调用了太多程序。

解决方法：1. 在执行递归指令前，执行程序要使得可以在任何执行点清除操作指令。

2. 降低同一时间可以调用程序的数目。对于 KAREL 程序来说，应增加堆栈的大小。

INTP--303 ABORT.L (%s^4, %d^5) Specified value exceeds limit

可能原因：KAREL 程序错误。指定值超过最大限度。

解决方法：检查指定值。

INTP--304 ABORT.L (%s^4, %d^5) Array length mismatch
可能原因：KAREL 程序错误。数列的尺度不同。
解决方法：检查数列的尺度。

INTP--305 ABORT.L (%s^4, %d^5) Error related condition handler
可能原因：KAREL 程序错误。出现了一个环境条件操作错误。
解决方法：参照错误产生代码。

INTP--306 ABORT.L (%s^4, %d^5) Attach request failed
可能原因：KAREL 程序错误。ATTACH 语句失败。
解决方法：参照错误产生代码。

INTP--307 ABORT.L (%s^4, %d^5) Detach request failed
可能原因：KAREL 程序错误。DETACH 语句失败。
解决方法：参照错误产生代码。

INTP--308 ABORT.L (%s^4, %d^5) No case match is encountered
可能原因：KAREL 程序错误。CASE 语句和任何分支都不匹配。
解决方法：查看 CASE 值和分支。

INTP--309 ABORT.L (%s^4, %d^5) Undefined WITHCH parameter
可能原因：KAREL 程序错误。指定的参数不能在环境条件操作从句中使用。
解决方法：查看参数。

INTP--310 ABORT.L (%s^4, %d^5) Invalid subscript for array
可能原因：KAREL 程序错误。数组索引无效。
解决方法：检查数组长度和索引值。

INTP--311 PAUSE.L (%s^4, %d^5) Uninitialized data is used
可能原因：KAREL 程序错误。使用了未被校正或是未被初始化的数据。
解决方法：在使用数据前校正或初始化数据。

INTP--312 ABORT.L (%s^4, %d^5) Invalid joint number
可能原因：KAREL 程序错误。使用了错误的轴线编号。
解决方法：检查轴线编号和数据值。

INTP--313 ABORT.L (%s^4, %d^5) Motion statement failed
可能原因：KAREL 程序错误。MOTION 语句不被执行。
解决方法：参照错误产生代码。

INTP--314 ABORT.L (%s^4, %d^5) Return program failed
可能原因：KAREL 程序错误。执行操作不能从程序返回。
解决方法：参照错误产生代码。

INTP--315 ABORT.L (%s^4, %d^5) Built-in execution failed
可能原因：KAREL 程序错误。发生了一个自建程序错误。
解决方法：参照错误产生代码。

INTP--316 ABORT.L (%s^4, %d^5) Call program failed
可能原因：KAREL 程序错误。不能调用程序。
解决方法：参照错误产生代码，确认程序是否载入。

INTP--317 ABORT.L (%s^4, %d^5) Invalid condition specified
可能原因：KAREL 程序错误。指定环境条件无效。
解决方法：查看环境条件。

INTP--318 ABORT.L (%s^4, %d^5) Invalid action specified

可能原因： KAREL 程序错误。指定动作无效。
解决方法：查看动作。

INTP--319 ABORT.L (%s^4, %d^5) Invalid type code
可能原因： KAREL 程序错误。指定数据类型无效。
解决方法：查看数据类型。

INTP--320 ABORT.L (%s^4, %d^5) Undefined built-in
可能原因： KAREL 程序错误。自建程序未被定义。
解决方法：查看是否载入正确选项。

INTP--321 ABORT.L (%s^4, %d^5) END stmt of a func rtn
可能原因： KAREL 程序错误。在函数程序执行中，执行的是 END 语句而不是 RETURN 语句。
解决方法：在函数程序执行中，添加一条 RETURN 语句。

INTP--322 ABORT.L (%s^4, %d^5) Invalid arg val for builtin
可能原因： KAREL 程序错误。自建程序的幅值错误。
解决方法：查看幅值。

INTP--323 ABORT.L (%s^4, %d^5) Value overflow
可能原因： KAREL 程序错误。变量数据值过大。
解决方法：查看变量类型和数据值。

INTP--324 ABORT.L (%s^4, %d^5) Invalid open mode string
可能原因： KAREL 程序错误。 OPEN FILE 语句中的使用字串无效。
解决方法：查看使用字串。

INTP--325 ABORT.L (%s^4, %d^5) Invalid file string
可能原因： KAREL 程序错误。 OPEN FILE 语句中的文件字串无效。
解决方法：查看文件字串。

INTP--326 ABORT.L (%s^4, %d^5) File var is already used
可能原因： KAREL 程序错误。 FILE 变量已经被使用。
解决方法：在再次使用 FILE 变量或是增加另一个新的 FILE 变量前，关闭文件。

INTP--327 ABORT.L (%s^4, %d^5) Open file failed
可能原因： KAREL 程序错误。文件不能被打开。
解决方法：参照错误产生代码。

INTP--328 ABORT.L (%s^4, %d^5) File is not opened
可能原因： KAREL 程序错误。指定文件在操作前不能被打开。
解决方法：在操作前打开文件。

INTP--329 ABORT.L (%s^4, %d^5) Write variable failed
可能原因： KAREL 程序错误。
解决方法：参照错误产生代码。

INTP--330 ABORT.L (%s^4, %d^5) Write file failed
可能原因： KAREL 程序错误。写入文件失败。
解决方法：参照错误产生代码。

INTP--331 ABORT.L (%s^4, %d^5) Read variable failed
可能原因： KAREL 程序错误。读取文件失败。
解决方法：参照错误产生代码。

INTP--332 ABORT.L (%s^4, %d^5) Read data is too short

可能原因： KAREL 程序错误。从文件中读取的数据过短。
解决方法：确认文件中的数据可用。

INTP--333 ABORT.L (%s^4, %d^5) Invalid ASCII string for read
可能原因： KAREL 程序错误。从文件中读取的字符串错误。
解决方法：检查文件数据。

INTP--334 ABORT.L (%s^4, %d^5) Read file failed
可能原因： KAREL 程序错误。读取文件失败。
解决方法：参照错误产生代码。

INTP--335 ABORT.L (%s^4, %d^5) Cannot open pre--defined file
可能原因： KAREL 程序错误。由系统预定义的文件不能被打开。
解决方法：使用系统定义的文件而不要打开这类文件。

INTP--336 ABORT.L (%s^4, %d^5) Cannot close pre--defined file
可能原因： KAREL 程序错误。由系统预定义的文件不能被关闭。
解决方法：那就不要尝试关闭它。

INTP--337 ABORT.L (%s^4, %d^5) Invalid routine type
可能原因： KAREL 程序错误。此程序不能被使用。
解决方法：确认是否使用了正确的程序类型和名称。

INTP--338 ABORT.L (%s^4, %d^5) Close file failed
可能原因： KAREL 程序错误。关闭文件失败。
解决方法：参照错误产生代码。

INTP--339 ABORT.L (%s^4, %d^5) Invalid program name
可能原因： KAREL 程序错误。程序名称无效。
解决方法：确认是否使用了正确的程序名称。

INTP--340 ABORT.L (%s^4, %d^5) Invalid variable name
可能原因： KAREL 程序错误。变量名称无效。
解决方法：确认是否使用了正确的变量名称。

INTP--341 ABORT.L (%s^4, %d^5) Variable not found
可能原因： KAREL 程序错误。找不到变量。
解决方法：确认程序名称和变量名称。

INTP--342 ABORT.L (%s^4, %d^5) Incompatible variable
可能原因： KAREL 程序错误。在 BYNAME 函数中定义的数据类型和变量类型不匹配。
解决方法：确认是否使用了正确的数据类型和变量类型。

INTP--343 ABORT.L (%s^4, %d^5) Reference stack overflow
可能原因： KAREL 程序错误。使用 BYNAME 函数时用了太多的变量。
解决方法：减少 BYNAME 函数数量。

INTP--344 ABORT.L (%s^4, %d^5) Readahead buffer overflow
可能原因： KAREL 程序错误。从设备读取的缓冲溢出。
解决方法：增加缓冲大小。

INTP--345 ABORT.L (%s^4, %d^5) Pause task failed
可能原因： KAREL 程序错误。 PAUSE 语句不被执行。
解决方法：参照错误产生代码。

INTP--346 ABORT.L (%s^4, %d^5) Abort task failed
可能原因： KAREL 程序错误。 ABORT 语句不被执行。

解决方法：参照错误产生代码。

INTP--347 ABORT.L (%s^4, %d^5) Read I/O value failed
可能原因：KAREL 程序错误。不能输入数字输入信号。
解决方法：参照错误产生代码。

INTP--348 ABORT.L (%s^4, %d^5) Write I/O value failed
可能原因：KAREL 程序错误。不能输出数字输出信号。
解决方法：参照错误产生代码。

INTP--349 ABORT.L (%s^4, %d^5) Hold motion failed
可能原因：KAREL 程序错误。HOLD 语句不被执行。
解决方法：参照错误产生代码。

INTP--350 ABORT.L (%s^4, %d^5) Unhold motion failed
可能原因：KAREL 程序错误。UNHOLD 语句不被执行。
解决方法：参照错误产生代码。

INTP--351 ABORT.L (%s^4, %d^5) Stop motion failed
可能原因：KAREL 程序错误。STOP 语句不被执行。
解决方法：参照错误产生代码。

INTP--352 ABORT.L (%s^4, %d^5) Cancel motion failed
可能原因：KAREL 程序错误。CANCEL 语句不被执行。
解决方法：参照错误产生代码。

INTP--353 ABORT.L (%s^4, %d^5) Resume motion failed
可能原因：KAREL 程序错误。RESUME 语句不被执行。
解决方法：参照错误产生代码。

INTP--354 ABORT.L (%s^4, %d^5) Break point failed
可能原因：KAREL 程序错误。断点函数不被执行。
解决方法：参照错误产生代码。

INTP--355 ABORT.L (%s^4, %d^5) AMR is not found
可能原因：KAREL 程序错误。由 RETURN-AMR 自建程序操作的 AMR 没被找到。
解决方法：查看程序操作。

INTP--356 ABORT.L (%s^4, %d^5) AMR is not processed yet
可能原因：KAREL 程序错误。对于一个未被操作的 AMR，不能使用 RETURN-AMR 自建程序。
解决方法：用 WAIT-AMR 自建程序对 AMR 进行操作。

INTP--357 ABORT.L (%s^4, %d^5) WAIT_AMR is cancelled
可能原因：KAREL 程序错误。取消执行 WAIT-AMR 自建程序。
解决方法：执行 WAIT-AMR 的程序必须要重启。

INTP--358 ABORT.L (%s^4, %d^5) Timeout at read request
可能原因：KAREL 程序错误。READ 语句超时。
解决方法：查看被读取的设备。

INTP--359 ABORT.L (%s^4, %d^5) Read request is nested
可能原因：KAREL 程序错误。当一条 READ 语句正在等待输入时，执行了另一条 READ 语句。
解决方法：移去被套入的读数。

INTP--360 ABORT.L (%s^4, %d^5) Vector is 0
可能原因：KAREL 程序错误。矢量无效。

解决方法：查看矢量值。

INTP--361 PAUSE.L (%s^4, %d^5) FRAME:P2 is same as P1
可能原因：KAREL 程序错误。在 FRAME 自建程序中不能计算 X轴方向，因为 P1和 P2是同一个点。
解决方法：把 P1和P2校正为是不同的点。

INTP--362 PAUSE.L (%s^4, %d^5) FRAME:P3 is same as P1
可能原因：KAREL 程序错误。在 FRAME 自建程序中不能计算 X-Y平面，因为 P1和 P3是同一个点。
解决方法：把 P1和P3校正为是不同的点。

INTP--363 PAUSE.L (%s^4, %d^5) FRAME:P3 exists on line P2--P1
可能原因：KAREL 程序错误。在 FRAME 自建程序中不能计算 X-Y平面，因为 P3落在X轴上。
解决方法：把 P3校正为落在 X轴以外。

INTP--364 ABORT.L (%s^4, %d^5) String too short for data
可能原因：KAREL 程序错误。目标字符串过短。
解决方法：增大目标字符串大小。

INTP--365 ABORT.L (%s^4, %d^5) Predefined window not opened
可能原因：KAREL 程序错误。由系统预定义的文件不能被打开。
解决方法：查看这个文件的使用情况。

INTP--366 ABORT.L (%s^4, %d^5) I/O status is not cleared
可能原因：KAREL 程序错误。上个文件操作失败。
解决方法：用 CLR-IO-STAT 自建程序重置这个错误。

INTP--367 ABORT.L (%s^4, %d^5) Bad base in format
可能原因：KAREL 程序错误。I/O模式只能从二进制到十六进制操作。
解决方法：查看指定的模式。

INTP--368 PAUSE.L (%s^4, %d^5) Cannot use specified program
可能原因：KAREL 程序错误。指定的程序不能使用。
解决方法：参照错误产生代码。

INTP--369 ABORT.L (%s^4, %d^5) Timeout at WAIT_AMR
可能原因：KAREL 程序错误。WAIT-AMR 自建程序超时。
解决方法：如果 AMR 是设定在有效时间内完成的话，检查可能会延迟 AMR 的任务的逻辑。

INTP--370 ABORT.L (%s^4, %d^5) Vision CPU not plugged in
可能原因：KAREL 程序错误。CPU板的图像没有接上。
解决方法：接上 CPU板的图像。

INTP--371 ABORT.L (%s^4, %d^5) Vision built-in overflow
可能原因：KAREL 程序错误。图像自建程序操作溢出。
解决方法：调整程序，使得在同一时间内执行较少的图像自建。

INTP--372 ABORT.L (%s^4, %d^5) Undefined vision built-in
可能原因：KAREL 程序错误。图像自建程序未被定义。
解决方法：检查是否载入了正确的选项。

INTP--373 ABORT.L (%s^4, %d^5) Undefined vision parameter type
可能原因：KAREL 程序错误。图像自建程序的参数无效。
解决方法：检查图像自建程序的参数。

INTP--374 ABORT.L (%s^4, %d^5) Undefined vision return type
可能原因：KAREL 程序错误。图像自建程序的返回值无效。
解决方法：检查图像自建程序的返回值。

INTP--375 (%s^4, %d^5) System var passed using BYNAME
可能原因：这个警告和 KAREL 程序有关。使用 BYNAME 函数，不能使用任何系统变量。
解决方法：使用不带有 BYNAME，GET-VAR 或 SET-VAR 的 Pass。

INTP--376 ABORT.L (%s^4, %d^5) Motion in interrupt is failed
可能原因：缺少 CANCEL 或 STOP 指令。
解决方法：在调用中断语句之前，插入 CANCEL 或 STOP 指令。

INTP--377 WARN (%s^4, %d^5) Local COND recovery failed
可能原因：局部环境条件不能恢复。
解决方法：参照错误产生代码。

INTP--378 WARN (%s^4, %d^5) Local variable is used
可能原因：使用了局部环境条件下的局部变量或参数。
解决方法：使用全局变量来恢复局部环境条件。

INTP--379 ABORT.L Bad condition handler number
可能原因：一个无效的环境条件操作编号使用在了一个环境条件操作定义中，或是带有 ENABLE, DISABLE 或 PURGE 语句或动作。
解决方法：纠正环境条件操作编号。环境条件操作编号必须在 1 到 1000 范围内取值。

INTP--380 ABORT.L Bad program number
可能原因：指定了一个无效的程序编号。
解决方法：使用一个有效的程序编号。程序编号必须在 1 到 \$SCR,\$MAXNUMTASK + 2 范围内取值。

INTP--381 (%s^4, %d^5) Invalid Delay Time
可能原因：在 DELAY 语句中指定了一个无效的延迟时间。
解决方法：使用一个有效的延迟时间。延迟时间必须在 0 到 86400000 范围内取值。

INTP--382 (%s^4, %d^5) Invalid bit field value
可能原因：在数据位上指定了一个无效值。
解决方法：使用一个有效值。

INTP--383 (%s^4, %d^5) Path node out of range
可能原因：指定的路径节点超过范围。
解决方法：查看路径节点。

INTP--400 ABORT.L (%s^4, %d^5) Number of motions exceeded
可能原因：在同一时间内执行了过多的动作。
解决方法：减少在同一时间内执行动作的数量。在上个动作完成后在执行下一个动作。

INTP--401 ABORT.L (%s^4, %d^5) Not On Top Of Stack
可能原因：当恢复动作后，还是存在暂停的动作。
解决方法：恢复之前被暂停的动作。

INTP--420 (%s^4, %d^5) OFIX is not available
可能原因：不能使用幅值固定指令。
解决方法：检查动作格式和动作附加指令。

INTP--421 (%s^4, %d^5) Stitch disable(S/S)

-
- 可能原因：设定了单步模式。
解决方法：取消单步模式。
- INTP--422 (%s^4, %d^5) Stitch enable signal off
可能原因：针脚开启信号被设定为 OFF（关）。
解决方法：将针脚开启信号设定为 ON（开）。
- INTP--423 (%s^4, %d^5) Eq.condition signal error
可能原因：设备环境条件信号不正确。
解决方法：检查设备环境条件。
- INTP--424 (%s^4, %d^5) Stitch speed error
可能原因：针脚速度值不正确。
解决方法：检查针脚速度值。
- INTP--425 (%s^4, %d^5) Illegal motion type(J)
可能原因：针脚函数不能和联合动作一起使用。
解决方法：把联合动作改为串行动作。
- INTP--426 (%s^4, %d^5) Another prog is in stitching
可能原因：其他的程序在使用针脚函数。
解决方法：终止正在使用针脚函数的程序。
- INTP--450 (%s^4, %d^5) Cannot call KAREL program
可能原因：从机器人连接的 mast（主）/slave（从）/single（单）从程序中调用了 KAREL 程序。
解决方法：不要从 mast（主）/slave（从）/single（单）从程序中调用 KAREL 程序。
- INTP--451 (%s^4, %d^5) Cannot call Motion program
可能原因：从机器人连接的 mast（主）/slave（从）/single（单）从程序中调用了带有动作组的常规程序。
解决方法：不要从 mast（主）/slave（从）/single（单）从程序中调用带有动作组的常规程序。
- INTP--452 (%s^4, %d^5) Robot link type mismatch
可能原因：从机器人连接的 mast（主）/slave（从）/single（单）从程序中调用了带有不同类型的程序。
解决方法：不要从 mast（主）/slave（从）/single（单）从程序中调用带有不同类型的常规程序。
- INTP--453 (%s^4, %d^5) Not in remote
可能原因：机器人连接的从程序只能在遥控模式中执行。
解决方法：确认是否满足遥控模式环境条件。
- INTP--454 (%s^4, %d^5) Illegal return occurred
可能原因：在机器人连接中，调用程序的类型和被调用程序类型不一致。
解决方法：使调用程序的类型和被调用程序类型相匹配。
- INTP--455 (%s^4, %d^5) Group mismatch(Link pattern)
可能原因：机器人连接的主程序动作组和标定的不一致。
解决方法：使机器人连接的主程序动作组和标定的一致。
- INTP--456 (%s^4, %d^5) Group mismatch(Slave group)
可能原因：机器人连接的从程序动作组和标定的机器人连接的从程序动作组不一致。
解决方法：使机器人连接的从程序动作组和标定的机器人连接的从主程序动作组一

致。

INTP--457 (%s^4, %d^5) Master tool number mismatch

可能原因：主机器人选择的当前工具坐标系编号和从程序中机器人连接数据控制的工具坐标系编号不匹配。

解决方法：使主机器人选择的当前工具坐标系编号和从程序中机器人连接数据控制的工具坐标系编号相匹配。

INTP--458 (%s^4, %d^5) Robot is still moving

可能原因：机器人和机器人连接一起移动，因此， mast（主）/slave（从）/single（单）从不能建立同步关系。

解决方法：等机器人停止后，重新运行程序。

INTP--459 (%s^4, %d^5) Slave cannot JOINT motion

可能原因：机器人连接的从程序中的动作语句标定的是联合动作。

解决方法：把从程序中的动作语句改为正交动作。

INTP--460 (%s^4, %d^5) Cannot use JOINT pos for Slave

可能原因：机器人连接的从程序中的位置数据格式为联合格式。

解决方法：把从程序中的位置数据格式改为正交格式。

INTP--461 (%s^4, %d^5) Master TP is enabled

可能原因：机器人连接的主程序由教导盒激活。从程序暂时停止。

解决方法：主程序由教导盒激活，从而使得从程序暂时停止。

INTP--462 (%s^4, %d^5) Cannot start Robot Link

可能原因：机器人连接的设定可能有错。

解决方法：检查设定。

INTP--463 (%s^4, %d^5) Motion group is Master

可能原因：试图和机器人连接执行的程序的动作组为主程序。

解决方法：取消主程序的设定，然后重新运行程序。

INTP--465 (%s^4, %d^5) Tracking error

可能原因：机器人连接不能执行同步动作。

解决方法：检查机器人连接的设定。

INTP--466 (%s^4, %d^5) Robot link not calibrated

可能原因：机器人连接未被校准。

解决方法：校准机器人连接。

INTP--467 (%s^4, %d^5) Cannot use INC for Slave

可能原因：在机器人连接从程序的动作语句中，校正了一个增益指令。

解决方法：增益指令不能在机器人连接从程序的动作语句中使用。

INTP--468 (%s^4, %d^5) Cannot use OFFSET for Slave

可能原因：在机器人连接从程序的动作语句中，校正了一个补偿指令。

解决方法：补偿指令不能在机器人连接从程序的动作语句中使用。

INTP--469 (%s^4, %d^5) BWD is failed for Master

可能原因：试图和机器人连接的主程序发生 BWD 同步失败。

解决方法：把从程序置于同步等待状态。

INTP--470 (%s^4, %d^5) Not support BWD for Slav

可能原因：机器人连接从程序不支持 BWD 同步。

解决方法：使从程序支持 BWD 同步。

INTP--471 (%s^4, %d^5) Robot is Master(Manual)

-
- 可能原因：在机器人连接中，机器人是被设置为主状态（手动）。
解决方法：在主状态（手动），外界激活功能关闭。
对于外界激活，在手动操作界面设为主状态（单）。
- INTP--472 (%s^4, %d^5) Robot is Slave(Manual)
可能原因：在机器人连接中，机器人是被设置为从状态（手动）。
解决方法：在从状态（手动），其他的从程序不能被执行。锁定程序，然后取消从状态（手动）。
- INTP--474 (%s^4, %d^5) Synchro ID mismatch
可能原因：在机器人连接中，和当前执行程序同步动作 ID 不一致的程序被执行。
解决方法：带有不同同步动作 ID 的程序不能同时被执行。
- INTP--475 (%s^4, %d^5) Cannot single step
可能原因：机器人连接的从程序不能在单步模式中执行。
解决方法：取消单步模式。
- INTP--476 (%s^4, %d^5) BWD is failed
可能原因：机器人连接中， BWD 失败。
解决方法： BWD 失败。
- INTP--477 (%s^4, %d^5) Cannot run Slave directly
可能原因：机器人连接的从程序不能被直接激活。
解决方法：通过调用常规程序来执行从程序。
- INTP--478 This group can not be MASTER
可能原因：当试图在机器人连接中把一个不是主程序标定为主程序， 或试图在手动操作界面上把不是 master 标定为 master。
解决方法：把其他组作为 master，或是修改设定。
- INTP--479 Bad Hostname or Address(MASTER)
可能原因：当在主机传输界面或是主机设置界面上， 主机名称未被注册或是未被标定，又或是 IP 地址的设置不正确时，试图执行机器人连接。
解决方法：查看 master 在机器人连接设定和主机传输的设定。
- INTP--480 Bad Hostname or Address(SLAVE)
可能原因：当在主机传输界面或是连接器界面上， 主机名称未被注册或是未被标定，又或是 IP 地址的设置不正确时，试图执行机器人连接。
解决方法：查看 slave 在机器人连接设定和主机传输的设定。
- INTP--481 Bad Synchronization ID
可能原因：在机器人连接中，指定程序的同步动作 ID 不正确。
解决方法：在列表界面纠正同步动作 ID。
- INTP--482 Bad Link Pattern Number
可能原因：在机器人连接中，指定程序的连接器编号不正确。
解决方法：在列表界面纠正连接器编号。
- INTP--483 Bad Master Number
可能原因：在机器人连接中，指定程序的 master 编号不正确。
解决方法：在列表界面纠正 master 编号。
- INTP--484 Bad Group number (MASTER)
可能原因：机器人连接的 master 的组编号不正确。
解决方法：查看 master 的组编号。
- INTP--485 Bad Group number (SLAVE)

可能原因：机器人连接的 slave 的组编号不正确。

解决方法：查看 slave 的组编号。

INTP--486 SLAVE is not calibrated

可能原因：在机器人连接中，有 slave 没被校准。

解决方法：校准 slave（从）机器人。

INTP--488 RLINK communication timeout

可能原因：在机器人连接中，传输初始化超时。

解决方法：把 \$RK_SYSCFG.\$RMGR_PHTOUT 的值增大 100。

INTP--489 Bad Hostname or Address, Group

可能原因：试图当在主机传输设定或是机器人连接设定中主机名称，IP地址或是动作组不正确的情况下执行机器人连接。

解决方法：检查机器人连接设定和主机传输设定。

INTP--490 Timeout for link start

可能原因：试图当在主机传输设定或是机器人连接设定中主机名称，IP地址或是动作组不正确的情况下，或是机器人连接程序不是在传输目的地执行时。执行机器人连接。因此，会出现同步启动超时。

解决方法：检查机器人连接设定和主机传输设定，还要查看机器人在传输目的地的状态。

INTP--491 Linked robot or comm stopped

可能原因：在机器人连接执行中，在传输目的地的机器人停止了程序执行，或是因为电源故障停止传输。

解决方法：查看机器人在传输目的地的状态。

INTP--493 Slave program stopped

可能原因：在从程序执行中，传输目的地的主程序停止。

解决方法：查看机器人在传输目的地的状态。

INTP--493 Slave program stopped

可能原因：在 master 执行机器人连接中，传输目的地的从程序停止。

解决方法：查看机器人在传输目的地的状态。

JOG Error Codes (ID = 19)

JOG--001WARN Overtravel Violation

可能原因：发生了机器人超行程。

解决方法：按住 SHIFT 键，再按下警告清除按钮以清除警告。然后，在按住 SHIFT 键的同时，执行慢速进给以把超行程的轴线移入到可动范围内。

JOG--002WARN Robot not Calibrated

可能原因：机器人未被校准。

解决方法：采用下面给定的方法来定位：

1. 在定位界面上设置定位设定。

2. 关闭电源，再打开电源。

JOG--003WARN No Motion Control

可能原因：另外的程序实行动作控制。

解决方法：按 FCTN 键，然后选择 ABORT（取消），取消实行动作控制的程序。

JOG--004WARN Illegal linear jogging

可能原因：一次不能执行超过一个的旋转微动。

解决方法：一次只按一个旋转微动键。

JOG--005WARN Can not clear hold flag

可能原因：hold（锁定）键或按钮被按下。或是 HOLD 输入关闭。

解决方法：松开 hold（锁定）键或按钮。或者打开 HOLD 输入。

JOG--006WARN Subgroup does not exist

可能原因：在这组中没有延长轴线去微动。

解决方法：不需要做什么。

JOG--007WARN Press SHIFT key to jog

可能原因：没按 SHIFT 键。

解决方法：当微动机器人的时候，必须按下 SHIFT 键。松开 JOG 键，然后按住 SHIFT 键，按 JOG 键以实行微动。

JOG--008WARN Turn on TP to jog

可能原因：教导盒关闭。

解决方法：在微动机器人之前，锁定 DEADMAN，开启教导盒。

JOG--009WARN Hold deadman to jog

可能原因：DEADMAN 开关未被按下。

解决方法：按下 DEADMAN 开关，然后按 RESET 键以清除错误。

JOG--010WARN Jog pressed before SHIFT

可能原因：在 SHIFT 键被按下之前，就先按了 JOG 键。

解决方法：松开 JOG 键。然后按住 SHIFT 键，在按 JOG 键。

JOG--011 WARN Utool changed while jogging

可能原因：所选的工具框在微动时发生改变。

解决方法：松开 SHIFT 键和 JOG 键。新的 TOOL（工具）框会自动生效。

JOG--012WARN manual brake enabled

可能原因：开启了手动刹闸。

解决方法：通过按下 EMERGENCY STOP 按钮来启动所有的刹闸，然后按下 RESET 键。

JOG--013WARN Stroke limit (Group:%d Axis:%x Hex)

可能原因：机器人轴到达了标定的行程极限。

解决方法：机器人已经到达了行程极限，不能在按当前的方向微动了。如果没有超过机器人和软件的标定的话，加大轴线极限。

JOG--014WARN Vertical fixture position

可能原因：机器人到达了其在 LR-MATE 系统中的垂直预期位置。

解决方法：如果要继续微动，先松开 JOG 键，再按下。

JOG--015WARN Horizontal fixture position

可能原因：机器人到达了其在 LR-MATE 系统中的水平预期位置。

解决方法：如果要继续微动，先松开 JOG 键，再按下。

JOG--016 SERVO Softfloat time out(Group:%d)

可能原因：当软浮点开启时，跟随时间结束。

解决方法：加大系统变量 \$SFLT_FUPTIM。

JOG--017 At R--Theta robot posture

可能原因：在遥控 TCP 微动时，机器人假设 R-Theta 幅值。

解决方法：如要继续微动，松开 JOG 键，再按下。

JOG--020 Can not PATH JOG now

可能原因：选择了 PATH JOG（路径微动），但是机器人当前并不处在校正路径上，或

是工具 Z 方向和校正路径一致，因此，不能决定 Y 方向。不能实现 PATH JOG。

解决方法：使用 shift-FWD 以执行程序路径，或是指定另外一个微动框。

JOG--021 Multi key is pressed

可能原因：在 PATH JOG 中不支持使用多个微动键。

解决方法：一次只使用一个微动键。

JOG--022 Disabled in JOINT path

可能原因：在 JOINT PATH（联合路径）中 PATH JOG 被关闭。

解决方法：在 LINEAR（直线型）和 CIRCULAR（圆型）路径中 PATH jog 可用。

JOG--023 Available only in PAUSE

可能原因：PATH jog（路径微动）只在 PAUSE（暂停）状态有效。

解决方法：PATH jog（路径微动）只在 PAUSE（暂停）状态有效。

JOG--024 Currently this key is invalid

可能原因：此键当前无效。

解决方法：改变微动坐标系。

JOG--025 J4 is not zero

可能原因：J4 不在 0 位置。

解决方法：如果要使用幅值固定微动，J4 必须在 0 位置。

JOG--026 J4 is zero

可能原因：J4 现在 0 位置。

解决方法：可以使用幅值固定微动。

JOG--027 Reverse direction from J4=0

可能原因：微动方向和 J4 的 0 位置相反。

解决方法：按下相反方向的微动键。

JOG--028 Attitude fix mode limit (TCP)

可能原因：到达了直线动作范围极限。

解决方法：改变目标位置，或是换成联合动作。到达了 TCP 模式中的行程极限。

JOG--029 OFIX jog error

可能原因：内部错误。

解决方法：联系你的 FANUC 客服代表，告知代表显示了一个警告信息。

JOG--030 Can't jog as OFIX

可能原因：幅值固定微动关闭。会发出一个附加的警告。

解决方法：在警告历史界面查看附加的警告信息。

TPIF Error Codes (ID = 9)

TPIF--001 to 003 WARN Mnemonic editor error (%s^1)

可能原因：软件中出现了非法进程。

解决方法：联系我们当地的客服中心。

TPIF--004 WARN Memory write error

可能原因：因为没有提供相应的软件选项，这指令不被使用。

解决方法：安装软件选项。

TPIF--005 WARN Program is not selected

可能原因：当在编辑界面显示此程序时，发现没有选择程序。

解决方法：在 SELECT（选择）界面，选择程序。

TPIF--006 WARN SELECT is not taught

可能原因：此校正语句需要在当前命令行之前有 SELECT 语句。

解决方法：在当前命令之前校正 SELECT 语句。

TPIF--007 WARN Robot is not calibrated
可能原因：校准尚未完成。
解决方法：完成校准。

TPIF--008 WARN Memory protect violation
可能原因：此程序的写包含被置为开。
解决方法：在选择界面释放保护。

TPIF--009 WARN Cancel delete by application
可能原因：因为被应用工具软件关闭了程序删除功能，故而程序不能被删除。
解决方法：在应用设定界面打开程序删除功能。

TPIF--010 WARN Cancel enter by application
可能原因：因为被应用工具软件关闭了程序编辑功能，故而程序不能被删除。
解决方法：在应用设定界面打开程序编辑功能。

TPIF--011 WARN Item is not found
可能原因：此行下没有找到项目。
解决方法：试试其他项目或是关闭搜索功能。

TPIF--012 WARN Kinematics solution is invalid
可能原因：不能转化位置数据。
解决方法：检查机器人的配置文件和系统变量 \$MNUTOOL/\$MNUFRAM 。

TPIF--013 WARN Other program is running
可能原因：当其他程序在运行或是暂停时，不能选择程序。
解决方法：取消在运行或是暂停的程序后，选择程序。

TPIF--014 WARN Teach pendant is disabled
可能原因：当教导盒关闭时，不能编辑程序。
解决方法：打开校准垂管后，编辑程序。

TPIF--015 WARN Bad position register index
可能原因：指定的位置寄存器索引无效。
解决方法：检查位置寄存器的索引。

TPIF--016 to 017 WARN Memory access failed (%s^1)
可能原因：软件中出现了非法进程。
解决方法： 1. 重新选择程序。
2. 联系 FANUC 机器人专家。

TPIF--018 WARN Unspecified index value
可能原因：指定索引值无效。
解决方法：检查指定索引值。

TPIF--019 WARN This item cannot be replaced
可能原因：软件中出现了非法进程。
解决方法：联系我们当地的客服中心。

TPIF--020 NONE Mnaction search error
可能原因：软件中出现了非法进程。
解决方法：联系我们当地的客服中心。

TPIF--023 WARN WJNT and RTCP are not compatible
可能原因：Wjnt 和 RTCP 不兼容。
解决方法：在加入 Wjnt 和 RTCP 中的一个前，移走另一个。

-
- TPIF--030 WARN Program name is NULL
可能原因：没有输入程序名称。
解决方法：输入程序名称。
- TPIF--031 WARN Remove num from top of Program name
可能原因：程序名称的首位是数字。
解决方法：把数字从程序名称的首位移去。
- TPIF--032 WARN Remove space from Program name
可能原因：在程序名称中包含了空格。
解决方法：把空格从程序名称中移去。
- TPIF--033 WARN Remove comma from Program name
可能原因：在程序名称中包含了逗号。
解决方法：把逗号从程序名称中移去。
- TPIF--034 WARN Remove dot from Program name
可能原因：在程序名称中包含了圆点。
解决方法：把圆点从程序名称中移去。
- TPIF--035 WARN Remove minus from Program name
可能原因：在程序名称中包含了负号。
解决方法：把负号从程序名称中移去。
- TPIF--036 WARN Memory is not enough
可能原因：内存不够。
解决方法：删去不用的程序。
- TPIF--037 WARN Program must be selected by TP
可能原因：只有教导盒缺省程序能在 CRT 上编辑。
解决方法：在 CRT 编辑之前在教导盒上选择程序。
- TPIF--038 WARN Invalid char in program name
可能原因：在程序名称中包含了无效符号。
解决方法：把无效符号从程序名称中移去。
- TPIF--040 WARN Label is already exist
可能原因：相同的编号已经存在。
解决方法：换个不同的编号。
- TPIF--041 WARN MNUTOOLNUM number is invalid
可能原因：指定的 MNUTOOLNUM 编号无效。
解决方法：检查系统变量中的 MNUTOOLNUM 编号。
- TPIF--042 WARN MNUFRAMENUM number is invalid
可能原因：指定的 MUNFRAMNUM 编号无效。
解决方法：检查系统变量中的 MUNFRAMNUM 编号。
- TPIF--043 WARN External change is valid
可能原因：不能改变机器人（组），因为通过外部 DI 选择机器人的功能函数已打开。
解决方法：把系统变量 \$MULTI_ROBO.CHANGE_SDI 设为 0。
- TPIF--044 WARN Program is unsuitable for robot
可能原因：程序的组编号和所选的机器人（组）不一致。
解决方法：正确选择机器人（组）或检查程序的组编号属性。
- TPIF--045 WARN Pallet number is over max
可能原因：在一个程序中装托指令不能被校正超过 16。

-
- 解决方法：校正另外的程序。
- TPIF--046 WARN Motion option is over max
可能原因：太多缺省动作的动作选项。
解决方法：较少缺省动作的动作选项。
- TPIF--047 WARN Invalid program is selected
可能原因：程序类型出错。
解决方法：选择 TPE 类型程序。
- TPIF--048 WARN Running program is not found
可能原因：待运行的程序不存在。
- TPIF--049 WARN Port number is invalid
可能原因：用于外部设备的端口未设定。
解决方法：给外部设备设定端口。
- TPIF--050 WARN Macro does not exist
可能原因：没有给宏命令分配程序。
解决方法：给此宏命令分配程序。
- TPIF--051 WARN Program has been selected by PNS
可能原因：当 PNS 选择了一个程序后，你不能在 SELECT（选择）界面选择程序。
解决方法：必须要关闭 PNSTROBE 信号。
- TPIF--052 WARN FWD/BWD is disabled
可能原因：当选择了 Disabled FWD 函数功能时，不能通过 TP 执行程序。
解决方法：在功能菜单内选择 Disabled FWD，然后可以把该程序从 Disabled FWD 函数功能释放。
- TPIF--053 WARN Not editing background program
可能原因：程序未被 BACKGROUND（背景）编辑选择。
解决方法：在 SELECT（选择）界面里选取 BACKGROUND 程序。
- TPIF--054 WARN Could not end editing
可能原因：内存不够或是背景程序无效。
解决方法：删去一些不用的程序或是确认背景程序。
- TPIF--055 WARN Could not recovery original program
可能原因：由 BACKGROUND(背景)选定的源程序恢复失败。
解决方法：在执行由 BACKGROUND(背景)选定的源程序之前，通过 END_EDIT of [EDCMD] 再次停止编辑。
- TPIF--056 WARN This program is used by the CRT
可能原因：BACKGROUND(背景)程序不能被 CRT 和 TP 同时选择。
解决方法：通过 CRT 上的 END_EDIT of [EDCMD] 停止编辑。
- TPIF--057 WARN This program is used by the TP
可能原因：BACKGROUND(背景)程序不能被 CRT 和 TP 同时选择。
解决方法：通过 TP 上的 END_EDIT of [EDCMD] 停止编辑。
- TPIF--060 WARN Can 't record on cartesian (Group:%d)
可能原因：当前位置异常。
解决方法：可以记录下这个联合类型的位置，只需选择功能键。
- TPIF--061 WARN Group[%s] has not recorded
可能原因：当检查时，因为选取了功能键不记录位置，这个位置数据不会被改变为显示组。

-
- 解决方法：在执行前再次检查这个记录的位置。
- TPIF--062 AND operator was replaced to OR
- 可能原因：所有这行的 AND（与）操作符被 OR（或）操作符替代。
- 解决方法：不能在同一行里混用 AND（与）操作符和 OR（或）操作符。
- 在执行前，确认该行所有的逻辑操作符一致。
- TPIF--063 OR operator was replaced to AND
- 可能原因：所有这行的 R（或）操作符被 O AND（与）操作符替代。
- 解决方法：不能在同一行里混用 AND（与）操作符和 OR（或）操作符。
- 在执行前，确认该行所有的逻辑操作符一致。
- TPIF--064 Too many AND/OR operator(Max.4)
- 可能原因：AND（与）操作符和 OR（或）操作符过多（每行最多 4个）。
- 解决方法：在另一行校正逻辑操作符。
- TPIF--065 Arithmetic operator was unified to +-- or */
- 可能原因：该行的算术操作符被改成了 + , - , * , /。
- 不能在同一行把 + , -和* , /混用。
- 解决方法：在执行前，确认该行所有的算术操作符一致。
- TPIF--066 Too many arithmetic operator(Max.5)
- 可能原因：算术操作符过多（每行最多 5个）。
- 解决方法：在另一行校正算术操作符。
- TPIF--067 Too many arguments (Max.10)
- 可能原因：变量过多（每个程序或是每个宏单元最多 10个）。
- 解决方法：检查程序 /宏单元中的变量。
- TPIF--070 Cannot teach the instruction
- 可能原因：不能校正指令。
- 解决方法：检查程序的子类型。
- TPIF--071 Cannot change sub type
- 可能原因：不能改变子类型。
- 解决方法：检查程序的子类型。
- TPIF--072 Cannot change motion group
- 可能原因：不能改变动作组。
- 解决方法：检查程序的子类型。
- TPIF--090 WARN This program has motion group
- 可能原因：标定 \$PWR_HOT, \$PWR_SEMI 和 \$PWR_NORMAL 的程序不能有动作组。
- 解决方法：在 TP 上程序细节界面的所有动作组加上 *。
- TPIF--091 WARN PREG access error
- 可能原因：当访问位置寄存器时发生错误。
- 解决方法：参考错误发生代码。
- TPIF--092 Value %d expected %s
- 可能原因：传给 KEAREL 自建的值数组未被正确标定。
- 解决方法：确认值数组标定了正确的变量名，以及类型是否正确。
- TPIF--093 USERmenu must be selected
- 可能原因：软件内部错误。
- 解决方法：咨询我们的客服代表。
- TPIF--094 USER2menu must be selected

可能原因：软件内部错误。
解决方法：咨询我们的客服代表。

TPIF--095 WARN Execution history table error
可能原因：软件内部错误。
解决方法：执行受控启动（不必重启新的项目）。

TPIF--097 WARN Running task ' s history can ' t display
可能原因：当前执行的程序的执行历史不能被显示。
解决方法：当程序取消或暂停时参考执行历史界面。

TPIF--098 WARN %s was not run
可能原因：\$PWR_HOT, \$PWR_SEMI 或 \$PWR_NORMAL 程序未被执行。
解决方法：阅读故障代码。

TPIF--099 WARN This program is edited
可能原因：当程序处于编辑状态时，\$PWR_HOT, \$PWR_SEMI 和 \$PWR_NORMAL 标定的程序未被执行。
解决方法：选择其他程序。

TPIF--100 WARN No vacant table space
可能原因：软件中出现了非法进程。
解决方法：联系我们当地的客服中心。

TPIF--101 WARN No such menu
可能原因：软件中出现了非法进程。
解决方法：联系我们当地的客服中心。

TPIF--102 WARN E.STOP is asserted
可能原因：当 E.STOP 被断言执行时，选择了 FWD 执行。
解决方法：关闭 E.STOP。然后选择 FWD 执行。

TPIF--103 WARN Dead man is released
可能原因：当使用教导盒启动程序时，DEADMAN 开关被松开。
解决方法：按下并锁定 DEADMAN 关闭，然后启动程序。

TPIF--104 WARN Teach Pendant is disabled
可能原因：程序不启动，因为教导盒关闭。
解决方法：打开教导盒上的开关后，启动程序。

TPIF--105 WARN Program is not selected
可能原因：没有选择程序，启动程序。
解决方法：选择程序后，启动程序。

TPIF--106 WARN Program is already running
可能原因：当一个程序在运行时，执行了教导盒上的启动。
解决方法：在等待一个程序结束或是取消程序后，再启动程序。

TPIF--107 WARN FWD/BWD is disabled
可能原因：1. 当启动被禁止诸如要在信息行输入值时，启动了一个程序。
2. 没有选择程序。
解决方法：1. 输入完值后，再启动程序。
2. 选择一个程序然后启动之。

TPIF--108 WARN Form error, line %d, item %d
可能原因：Form Manager（格式管理器）在带有指定项目的指定行检测到错误。
解决方法：参考故障代码。

TPIF--109 WARN %v not specified correctly
可能原因：发生了软件内部错误。
解决方法：联系你的 FANUC 客服中心。

TPIF--110 WARN Screen used by other device
可能原因：发生了软件内部错误。
解决方法：联系你的 FANUC 客服中心。

TPIF--111 op_global does not exist
可能原因：发生了软件内部错误。
解决方法：联系你的 FANUC 客服中心。

TPIF--112 op_sel does not exist
可能原因：发生了软件内部错误。
解决方法：联系你的 FANUC 客服中心。

TPIF--113 Illegal param in op menu
可能原因：发生了软件内部错误。
解决方法：联系你的 FANUC 客服中心。

TPIF--114 Illegal data in op menu
可能原因：发生了软件内部错误。
解决方法：联系你的 FANUC 客服中心。

TPIF--115 Data is full
可能原因：发生了软件内部错误。
解决方法：联系你的 FANUC 客服中心。

TPIF--116 System variable error: %s
可能原因：系统变量名无效。
解决方法：检查变量名称的拼写和格式。

TPIF--117 Cannot backup to device: %s
可能原因：备用的缺省设备不可用。
解决方法：选择一个可用的设备然后重试。

TPIF--118 File error for %s
可能原因：文件错误。
解决方法：执行冷启动：
1. 关闭机器人。
2. 在教导盒上，按下并锁定 SHIFT 和 RESET 键。
3. 按住锁定 SHIFT 和 RESET 键，开启机器人。如果错误依然存在，记录下来。

TPIF--119 File compression failed
可能原因：创建压缩文件失败。
解决方法：检查备用设备。

TPIF--120 Device failure
可能原因：设备失败。
解决方法：检查设备，然后再试。

TPIF--121 Invalid copy. Use MOVE key.
可能原因：不能从一个存储设备 COPY（复制）到另一个存储设备。
解决方法：使用 MOVE（移动）键，然后再试。

TPIF--122 Specified softpart ID is illegal

可能原因：软件内部错误。

解决方法：咨询我们的客服代表。

TPIF--123 No active applications

可能原因：软件内部错误。

解决方法：咨询我们的客服代表。

TPIF--124 Current application is nothing

可能原因：软件内部错误。

解决方法：咨询我们的客服代表。

TPIF--125 Specified softpart ID is nothing

可能原因：软件内部错误。

解决方法：咨询我们的客服代表。

TPIF--126 THKY ASLOAD is failed

可能原因：软件内部错误。

解决方法：咨询我们的客服代表。

TPIF--127 TOPK ASLOAD is failed

可能原因：软件内部错误。

解决方法：咨询我们的客服代表。

TPIF--128 Verify logic of pasted line(s)

可能原因：反向操作复制函数不支持下列动作选项指令：

- 1 . 应用命令
- 2 . 跳过，快速跳过
- 3 . 增加
- 4 . 持续转动
- 5 . 向前执行命令

解决方法：查看上述动作选项指令。正确调整复制后的语句。

TPIF--129 Group motion inst. is pasted

可能原因：复制了组动作指令。反向操作复制函数不支持组动作指令。

解决方法：查看组动作指令。正确调整复制后的语句。

TPIF--130 Specified application has no EQ

可能原因：软件内部错误。

解决方法：咨询我们的客服代表。

TPIF--131 Please set application mask data

可能原因：该程序没有应用屏蔽。

解决方法：请再程序细节界面上设定应用屏蔽。

TPIF--132 Can ' t recover this operation

可能原因：因为 UNDO 数据是不能被保存的，此操作不能被 UNDO 功能复原。

解决方法：检查故障代码。如果内存被占满，请删除程序或是关闭 UNDO 功能。

TPIF--133 Can ' t recover this command

可能原因：装托命令和依从控制命令不能被 UNDO 功能复原。

MOTN Error Codes (ID = 15)

MOTN--001 to 008 STOP.G Internal error in osmkpkt

可能原因：系统内部错误。

解决方法：循环启动控制器。

MOTN--009 STOP.G Internal error for single step

可能原因：在单步模式中工具在弧的中间点停止。

解决方法：忽略这个警告。

MOTN--010 to 011 STOP.G Internal error in osathpkt

可能原因：系统内部错误。

解决方法：和我们当地的客服中心联系。

MOTN--012 STOP.G Invalid softpart MIR

可能原因：系统内部错误。

解决方法：和我们当地的客服中心联系。

MOTN--013 STOP.G Invalid softpart SEG

可能原因：系统内部错误。

解决方法：和我们当地的客服中心联系。

MOTN--017 STOP.G Limit error (Group:%d^2, Axis:%x^3 Hex)

可能原因：标定的位置落在可移动范围外 (\$PARAM_GROUP.\$LOWERLIMS, \$PARAM_GROUP.\$UPPERLIMS) 。

轴j是用十六进制定义的，如下所示：

轴1：1；轴2：2；轴3：4；轴4：8；轴5：10；轴6：20；轴7：40；轴8：80；轴9：100。如果是两个或两个以上的轴引发了这个警告，它们的值的总和，如上所示，会用十六进制表示出来。

例如：轴 1 + 轴 3 + 轴 4 + 轴 6 + 轴 9 = 12D

1 4 8 20 100

解决方法：1. 纠正位置，以使其落在可移动范围内。

2. 在联合可移动范围界面（通过选择 6SYSTEM AXIS LIMITS 来显示）上修改可移动范围设定。

MOTN--018 STOP.G Position not reachable

可能原因：该位置是不能被到达的，或是接近一个奇异点。

解决方法：重新校正不可到达的位置。

MOTN--019 WARN In singularity

可能原因：该位置接近一个奇异点。

解决方法：重新校正接近奇异点的位置。

MOTN--020 WARN Wristjoint warning

可能原因：腕部连接警告。

解决方法：腕部连接警告。

MOTN--021 STOP.G No kinematics error

可能原因：没有运动。

解决方法：使用连接动作。

MOTN--022 STOP.G Invalid limit number

可能原因：无效的限度数值。

解决方法：正确设定限度数值。

MOTN--023 STOP.G In singularity

可能原因：该位置接近一个奇异点。

解决方法：重新校正接近奇异点的位置。

MOTN--024 STOP.G Kinematics not defined

可能原因：没有定义运动。

解决方法：定义运动。

MOTN--030 to 046 STOP.G Internal error in MMGR:PEND
 可能原因：系统内部错误。
 解决方法：和我们当地的客服中心联系。

MOTN--047 Internal error in MMGR:PRST
 可能原因：内部错误。
 解决方法：联系你的 FANUC 客服代表，告知其显示的警告信息。

MOTN--049 STOP.G Attempt to move w/o calibrated
 可能原因：机器人未被校准。
 解决方法：校准机器人。

MOTN--050 STOP.G Invalid spdlim (Group:%d^2 Axis:%x^3 H)
 可能原因：发生了一个软件内部错误。 连接速度因子 (\$PARAM_GROUP.\$SPEEDLIMJNT) 无效。轴 j 是用十六进制定义的，如下所示：
 轴 1 : 1 ; 轴 2 : 2 ; 轴 3 : 4 ; 轴 4 : 8 ; 轴 5 : 10 ; 轴 6 : 20 ; 轴 7 : 40 ; 轴 8 : 80 ; 轴 9 : 100。如果是两个或两个以上的轴引发了这个警告，它们的值的总和，如上所示，会用十六进制表示出来。
 例如：轴 1 + 轴 3 + 轴 4 + 轴 6 + 轴 9 = 12D
 1 4 8 20 100

解决方法：纠正连接速度因子。

MOTN--051 to 53 STOP.G Speed out of range (Group:%d^2)
 可能原因：系统内部错误。
 解决方法：和我们当地的客服中心联系。

MOTN--054 STOP.G Uninitialized dest pos (Group:%d^2)
 可能原因：未初始化目标位置。
 解决方法：校正目标位置。

MOTN--055 STOP.G Uninitialized via pos (Group:%d^2)
 可能原因：未初始化经由位置。
 解决方法：校正经由位置。

MOTN--056 WARN Speed limits used (Group:%d^2)
 可能原因：使用了速度限制。
 解决方法：这只是一个提示。无需为其做什么特别的处理。

MOTN--057 to 062 STOP.G Invalid mir (Group:%d^2)
 可能原因：系统内部错误。
 解决方法：和我们当地的客服中心联系。

MOTN--063 STOP.G Position config change (Group:%d^2)
 可能原因：对于路径控制操作（直线型的或是圆型操作）对于起点和终点设定了不同的位置数据格式。
 解决方法：1. 对于起点和终点设定了相同的位置数据格式。
 2. 标定连接操作模式。
 3. 标定一个腕部连接操作指令（操作附加指令）。

MOTN--064 and 065 STOP.G Rs orientation error (Group:%d^2)
 可能原因：系统内部错误。
 解决方法：和我们当地的客服中心联系。

MOTN--066 STOP.G Degenerate circle (Group:%d^2)

可能原因：对于圆型操作，起点的位置数据，经由点的位置数据，和终点的位置数据无效。

a 起点，经由点和终点其中的两个彼此重叠。

b 所有的起点，经由点和终点在一条直线上。

解决方法：对于圆型操作，设定正确的起点，经由点和终点。

MOTN--067 to 072 STOP.G Ata2 error in circle (Group:%d^2)

可能原因：系统内部错误。

解决方法：和我们当地的客服中心联系。

MOTN--073 STOP.G Error in orientype (Group:%d^2)

可能原因：内部错误：计划器接受到无效的原型。

解决方法：和我们当地的客服中心联系。

MOTN--074 to 079 STOP.G Error in speed (Group:%d^2)

可能原因：系统内部错误。

解决方法：和我们当地的客服中心联系。

MOTN--080 STOP.G Via position required (Group:%d^2)

可能原因：在圆型操作中丢失了经由位置。

解决方法：校正经由位置。

MOTN--081 STOP.G Extended position error (Group:%d^2)

可能原因：对于附加轴没有设定值。

解决方法：为附加轴设定值。

MOTN--082 to 087 STOP.G (Group:%d^2)

可能原因：系统内部错误。

解决方法：和我们当地的客服中心联系。

MOTN--088 STOP.G Not cartesian move (Group:%d^2)

可能原因： Motype 不是笛卡儿坐标。

解决方法：将 Motype 设为笛卡儿坐标。

MOTN--089 to 091 STOP.G (Group:%d^2)

可能原因：系统内部错误。

解决方法：和我们当地的客服中心联系。

MOTN--092 STOP.G Extended not supported (Group:%d^2)

可能原因：不支持延长轴。

解决方法：不使用延长轴。

MOTN--093 and 094 STOP.G Internal (Group:%d^2)

可能原因：系统内部错误。

解决方法：和我们当地的客服中心联系。

MOTN--095WARN Car t blend corner line:%d^5

可能原因：在加速矢量控制下，指定的操作指令引发了一个变化无常的机器人路径。

解决方法： 1. 关闭加速矢量控制。

2. 纠正操作指令使其能被正常执行。

MOTN--096 STOP.G Cart rate not equal(Group:%d^2)

可能原因：系统内部错误。

解决方法：和我们当地的客服中心联系。

MOTN--097WARN INTR overrun %d^3 (Group:%d^2)

可能原因：系统内部错误。

解决方法：和我们当地的客服中心联系。

MOTN--098 to 109 STOP.G INTR (Group:%d^2)
可能原因：系统内部错误。
解决方法：和我们当地的客服中心联系。

MOTN--110 STOP.G Use FINE in last L (Group:%d^2)
可能原因：在指定操作指令执行期间，连接操作不能被执行。
解决方法：参照所需的路径控制指令来纠正操作指令。

MOTN--111 WARN Can' t switch filter(Group:%d^2)
可能原因：系统内部错误。
解决方法：和我们当地的客服中心联系。

MOTN--112 Increment move turn Mismatch
可能原因：增益动作导致转换数值不匹配。
解决方法：将位置改成绝对位置。

MOTN--113 WARN Robot not calibrated
可能原因：机器人未被校准。
解决方法：校准机器人。

MOTN--114 WARN Servo is on (Group:%d^2)
可能原因：伺服还是为“开”。
解决方法：关闭伺服。

MOTN--115 WARN Invalid brake mask (Group:%d^2)
可能原因：系统内部错误。
解决方法：和我们当地的客服中心联系。

MOTN--116 WARN Invalid solution (Group:%d^2)
可能原因：无效的运动解。
解决方法：重新校正位置。

MOTN--117 WARN Robot not mastered (Group:%d^2)
可能原因：没有控制机器人。
解决方法：控制机器人。

MOTN--118 WARN Robot in over travel (Group:%d^2)
可能原因：机器人超行程。
解决方法：微动机器人从而把其移离超行程位置。

MOTN--119 WARN Servo is off (Group:%d^2)
可能原因：伺服为“开”。
解决方法：关闭伺服电源。

MOTN--120 to 121 WARN Invalid reference position (Group:%d^2)
可能原因：系统内部错误。
解决方法：和我们当地的客服中心联系。

MOTN--122 STOP.G Dfilter not empty (Group:%d^2)
可能原因：系统内部错误。
解决方法：和我们当地的客服中心联系。

MOTN--123 WARN Not enough node (Group:%d^2)
可能原因：系统内部错误。
解决方法：和我们当地的客服中心联系。

MOTN--124 to 127 STOP.G INTR:Bad Mirpkt req_code(Group:%d^2)

可能原因：系统内部错误。
解决方法：和我们当地的客服中心联系。

MOTN--128 STOP.G Group mtn not supported(Group:%d^2)
可能原因：不支持组动作。
解决方法：记录下导致错误的事件，和我们当地的客服中心联系。

MOTN--129 and 130 STOP.G Local cond ptr conflict(Group:%d^2)
可能原因：系统内部错误。
解决方法：和我们当地的客服中心联系。

MOTN--131 STOP.G In singularity
MOTN--023 STOP.G In singularity
可能原因：该位置接近一个奇异点。
解决方法： a. 把目标点远离奇异点。
b. 使用连接坐标来标定在连接操作模式下的目标点。

MOTN--132 STOP.G Group circ not supported(Group:%d^2)
可能原因：系统内部错误。
解决方法：和我们当地的客服中心联系。

MOTN--133 WARN Time after limit used(Group:%d^2)
可能原因：系统内部错误。
解决方法：和我们当地的客服中心联系。

MOTN--134 STOP.G Can not move path backward (Group:%d^2)
可能原因：系统内部错误。
解决方法：和我们当地的客服中心联系。

MOTN--135 STOP.G Last motype can't be circular (Group:%d^2)
可能原因：系统内部错误。
解决方法：和我们当地的客服中心联系。

MOTN--136 STOP.G Illegal filter switch line:%d^5
可能原因：系统内部错误。
解决方法：和我们当地的客服中心联系。

MOTN--137 STOP.G No circular softpart (Group:%d^2)
可能原因：系统内部错误。
解决方法：和我们当地的客服中心联系。

MOTN--138 STOP.G No joint short motion SP (Group:%d^2)
可能原因：系统内部错误。
解决方法：和我们当地的客服中心联系。

MOTN--139 STOP.G No cart short motion SP (Group:%d^2)
可能原因：系统内部错误。
解决方法：和我们当地的客服中心联系。

MOTN--140 STOP.G No KAREL motion softpart (Group:%d^2)
可能原因：系统内部错误。
解决方法：和我们当地的客服中心联系。

MOTN--141 STOP.G No KAREL motion func. ptr (Group:%d^2)
可能原因：系统内部错误。
解决方法：和我们当地的客服中心联系。

MOTN--142 STOP.G No Group Motion SP (Group:%d^2)

可能原因：系统内部错误。
解决方法：和我们当地的客服中心联系。

MOTN--143 STOP.G No Motion Resume SP (Group:%d^2)
可能原因：系统内部错误。
解决方法：和我们当地的客服中心联系。

MOTN--144 STOP.G No joint Turbo Move SP (Group:%d^2)
可能原因：系统内部错误。
解决方法：和我们当地的客服中心联系。

MOTN--145 STOP.G No cart Turbo Move SP (Group:%d^2)
可能原因：系统内部错误。
解决方法：和我们当地的客服中心联系。

MOTN--146 STOP.G INTR can ' t replan major axis(Group:%d^2)
可能原因：主轴的转换数值不匹配。
解决方法：重新校正位置。

MOTN--147WARN L-->J replan joint slowdown (Group:%d^2)
可能原因：直线型动作忽略转换数值。因此，当在几个直线型动作发生一个连接动作，转换数值可能会不匹配，导致机器人速度慢下来。
解决方法：更改当前动作的 motype 为直线型，或是把之前动作的 motype 更改为连接型。如果问题依然存在，重新校正路径。

MOTN--148 SWARN Can' t move concurrently (Group:%d^2)
可能原因：因为其中一组动作的重新计划，导致两组动作不能同步进行，从而使得机器人的速度慢下来。
解决方法：如果机器人慢下来的速度不可接受，则重新校正路径。

MOTN--149 STOP.G CF:rotspeedlim exceeded line:%d^5
可能原因：CF: 机器人超过速度限度。
解决方法：1. 将系统变量 \$cf_paramgp[].\$cf_framenum 从1设到2。关闭电源，再打开。
2. 降低速度。
3. 按照之前的操作一样来标定位置。

MOTN--161 (%s^4 L:%d^5) Can ' t look ahead
可能原因：由于带有最短事件控制函数，程序命令行不能提前读取。
可以考虑下述情况。
- 位置寄存器未被锁定的情况下使用。
- 使用了 IF/selection 指令。
- 调用了另一个程序。
解决方法：
- 使用锁定位置寄存器指令。
- 移去 IF/selection 指令。
- 把几个程序集成为一个程序运行。

MOTN--171 Overload
可能原因：输入了一个过载。
解决方法：降低负载。

MOTN--172 Another robot is re--linked
可能原因：位于连接目的地的机器人被重新连接，因此操作停止。
解决方法：立即停止所有的连接机器人，然后重新启动机器人。

MOTN--173 Robot link configuration error

-
- 可能原因：机器人连接设定不正确。
解决方法：检查主机传输设定离地主机名称和 IP 地址，也要检查机器人连接设定。
- MOTN--174 No motion control
可能原因：当机器人按照程序或是微动操作移动是，发生了对于执行了一个主或从设定比如手动操作界面操作或是程序操作，这时，会发出警告。
解决方法：在机器人停止后在执行操作。
- MOTN--175 Failed to be MASTER
可能原因：通过执行程序或是手动操作把开关设置为主状态的时候，机器人的动作还没有完成，或是设定不正确。
解决方法：调整程序，或是检查机器人连接设定。
- MOTN--176 Failed to be SLAVE
可能原因：通过执行程序或是手动操作把开关设置为从状态的时候，机器人的动作还没有完成，或是设定不正确。
解决方法：调整程序，或是检查机器人连接设定。
- MOTN--177 Failed to end sync motion
可能原因：如果主机器人或是从机器人没有停止或是设定不正确，同步动作不能被完成。
解决方法：查看程序的动作指令和机器人连接设定。
- MOTN--178 Link robot is HELD
可能原因：在同步动作启动后，检测到传输目的地的机器人因为诸如程序终止等原因而不能同步。
解决方法：程序暂时停止。重新启动主机器人和从机器人程序。
- MOTN--179 Robot link internal error
可能原因：内部错误。
解决方法：联系你的 FANUC 客服代表，告知其显示的警告信息。
- MOTN--180 Robot link Calib--data not found
可能原因：没有找到校准数据。
解决方法：校准机器人连接。
- MOTN--181 Robot link Version mismatch
可能原因：主机器人和从机器人的机器人连接软件版本不一致。
解决方法：把主机器人和从机器人的机器人连接软件版本调整为一致。
- MOTN--182 Failed to get data from master
可能原因：不能从主机器人那里得到传输数据。
解决方法：检查网线，电线连接，集线器，主板和机器人连接设定。
- MOTN--184 Invalid MNUTOOL data array
可能原因：系统变量值 \$MNUTOOL 无效。
解决方法：检查系统变量值 \$MNUTOOL 。
- MOTN--185 Protect of ACK BF to be sent
可能原因：用于从从机器人到主机器人间的传输的存储器被保护。
解决方法：不用特别处理。
- MOTN--186 Protect of BCST BF to be sent
可能原因：用于从主机器人到从机器人间的传输的存储器被保护。
解决方法：不用特别处理。
- MOTN--187 Protect of ACK BF to be read

-
- 可能原因：用于从从机器人到主机器人间的传输的存储器被保护。
解决方法：不用特别处理。
- MOTN--188 Protect of BCST BF to be read
可能原因：用于从主机器人到从机器人间的传输的存储器被保护。
解决方法：不用特别处理。
- MOTN--189 Slave motion remained
可能原因：在从机器人中，之前动作行进的数量在从程序启动前被保留。
解决方法：在之前动作完成后重新启动。
- MOTN--190 Slave cannot use JOINT pos
可能原因：从机器人的动作指令数据是连接格式。
解决方法：把数据改为正交格式。
- MOTN--191 Slave cannot JOINT motion
可能原因：从程序不能执行一个连接动作。
解决方法：把指令改为正交格式。
- MOTN--192 UT of MASTER was changed
可能原因：在主状态下，主机器人的工具坐标系被改变。
解决方法：在主状态下，不要改变主机器人的工具坐标系。
- MOTN--193 UT of SLAVE was changed
可能原因：在从状态下，主机器人的工具坐标系被改变。
解决方法：在从状态下，不要改变主机器人的工具坐标系。
- MOTN--194 Machine Lock is ENABLED
可能原因：在主机器人锁定状态下，同步动作被关闭。
解决方法：取消主机器人锁定状态。
- MOTN--195 RLINK internal error %d^5
可能原因：内部错误。
解决方法：联系你的 FANUC 客服代表，告知其显示的警告信息。
- MOTN--198 CRC Start--Via too close(L:%d^5)
可能原因：一道弧线的起点和中心点太过接近。
解决方法：重新校正机器人。一道弧线的校正点必须在同一平面内。否则，校正过程中的一个小调整会导致动作发生一个较大的改变。
- MOTN--199 CRC Via--Dest too close(L:%d^5)
可能原因：一道弧线的中间点和终点太过接近。
解决方法：重新校正机器人。一道弧线的校正点必须在同一平面内。否则，校正过程中的一个小调整会导致动作发生一个较大的改变。
- MOTN--200 (%s^4, %d^5) Too long anticipate time
可能原因：提前处理时间 (TIMEBEFORE) 值过大。
解决方法：- 重新校正之前校正过的点以增大动作的距离。
- 降低提前处理时间。
- MOTN--230 T1 rotspeed limit (G:%d^2)
可能原因：T1 模式中的幅值改变速度被夹制。
解决方法：降低校正速度。或者，使用单位为度 /秒或秒的动作指令。
- MOTN--231 T1 Speed restriction (G:%d^2)
可能原因：当 T1 模式中的校正速度为 250mm/sec 或是更低时，会执行速度限制处理。
解决方法：因为工具幅值发生改变，边缘除的速度会超过 250mm/sec 。该警告只是条

警示，不会使工作失效。但是，需要检查在 T2 模式中这部分的实际动作。

MOTN--240 J4 is not zero

可能原因：J4 轴不处在 0 位置。

解决方法：作出一个动作，使其处在 0 位置。

MOTN--241 OFIX stroke limit

可能原因：在幅值固定动作中，检测到一个行程限度。

解决方法：检查动作范围，重新校正机器人使得该动作不会超过其正常范围。

MOTN--242 OFIX is disabled

可能原因：幅值固定动作失效。

解决方法：查看机器人是否支持幅值固定动作。

MOTN--243 OFIX error

可能原因：幅值固定动作指令因为其他原因而不能被执行。

解决方法：检查警告记录看是否发生了其他警告。

MOTN--244 OFIX Detect J4 is not 0

可能原因：J4 的动作开始位置或是目标位置不在 0 位置。

解决方法：检查 J4 在每个位置上的值，做出调整。

MOTN--245 OFIX Wrist config mismatch

可能原因：动作起点位置和终点位置的配置文件不一致。

解决方法：检查幅值，做出调整。如果动作还是不正常，使用连接动作。

MOTN--246 OFIX Invalid rail vector

可能原因：幅值固定动作指令失效。

解决方法：查看机器人是否支持幅值固定动作指令。

MOTN--247 E--Effector is not vertical to rail

可能原因：边缘面和 J1 轴不平行。

解决方法：调整机器人，使得其边缘面和 J1 轴平行。

MOTN--248 OFIX Too large tool rotation

可能原因：在幅值固定动作中，在起点和终点的边缘旋转角度超过了动作的允许范围。

解决方法：分解动作，对动作的每个分解部分进行校正。

MOTN--249 OFIX Too large tool spin

可能原因：在幅值固定动作中，在起点和终点的 J6 旋转角度超过了动作的允许范围。

解决方法：分解动作，对动作的每个分解部分进行校正。

MOTN--250 Use CNT0/FINE for L/C before OFIX

可能原因：在一个幅值固定动作后通过平滑过渡动作继续一个圆型动作或是直线型动作，而不是继续一个幅值固定动作。

解决方法：改变圆型动作或是直线型动作的位置模式来平滑过渡。

MOTN--251 Can ' t use OFIX with this motion

可能原因：指定了一个不能幅值固定动作同时使用的动作语句， 比如一个增益动作指令或是遥控 TCP。

解决方法：修改指令。

MOTN--252 OFIX: No plan data

可能原因：内部错误。

解决方法：联系你的 FANUC 客服代表，告知其显示的警告信息。

MOTN--253 OFIX: Motion type mismatch

可能原因：内部错误。

解决方法：联系你的 FANUC 客服代表，告知其显示的警告信息。

MOTN--254 OFIX: Detect large spin

可能原因：每个动作的工具幅值改变过大。

解决方法：分解动作，对动作的每个分解部分进行校正。

MOTN--255 OFIX: Detect J4 is not 0

可能原因：在动作过程中，检查到 J4 未处在 0 位置。

如果 J4 从动作的起点或终点的 0 位置有微小移动，或是每个动作的边缘角度变化过大，则会发出该警告。

解决方法：检查 J4 起点和终点的值。

如果 J4 的所有点的值都已校正到 0 位置，依然发出这个警告，则分解动作语句。

MOTN--256 OFIX: TCP config limit

可能原因：到达了直线型动作范围极限。

解决方法：关闭目标位置，或是转换到连接动作。

MOTN--257Wrist start angle mismatch

可能原因：腕部轴线的动作启动角度和幅值固定动作的内部计算值不匹配。

解决方法：调整校正，使得 J4 轴完全移到 0 度。

还有，检查是否使用了诸如动作跟踪或动作补偿等应用。

MOTN--258 Not reached to dest rotation

可能原因：在幅值固定动作停止时，工具到达幅值和幅值固定动作的内部计算值不匹配。

解决方法：调整校正，使得 J4 轴完全移到 0 度。

还有，检查是否使用了诸如动作跟踪或动作补偿等应用。

MOTN--259 Not reached to dest spin

可能原因：在幅值固定动作停止时，工具到达幅值和幅值固定动作的内部计算值不匹配。

解决方法：调整校正，使得 J4 轴完全移到 0 度。

还有，检查是否使用了诸如动作跟踪或动作补偿等应用。

MOTN--300 CD not support:Use CNT L:%d^5

可能原因：不支持 CD 类型的项目。

解决方法：关闭其类型未 FINE 或是 CNT。

MOTN--301 Path to resume is changed(G:%d^2)

可能原因：不能恢复动作。

解决方法：取消之，然后再运行程序。

MOTN--302 Corner speed slowdown L:%d^5

可能原因：由于机器人约束，拐角速度自动降低。

解决方法：如果速度降低到不能接受的地步，重新校正路径。

MOTN--303 Can ' t maintain CDist L:%d^5

可能原因：由于路径过短或是速度过快，不能保持拐角距离。

解决方法：加长路径，或是降低速度。

MOTN--304 CS:Prog speed achieved L:%d^5

可能原因：SPD 不再对拐角速度造成影响。

解决方法：这只是一个提示。无需为其做什么特别的处理。

MOTN--305 Can ' t maintain speed L:%d^5

可能原因：由于机器人约束，不能保持路径上的程序速度。

解决方法：这只是一个提示。无需为其做什么特别的处理。

MOTN--306 Can ' t replan (G:%d^2, A:%x^3 Hex)

可能原因：恢复动作不能达到停止位置。

不能恢复原来路径。

解决方法：取消程序，然后重新运行。

MOTN--307 Mismatch MMR (G:%d^2)

可能原因：内部错误。

解决方法：联系你的 FANUC 客服代表，告知其显示的警告信息。

MOTN--308 FINE termtype used L:%d^5

可能原因：由于动作指令在两个动作之间不能产生拐角。

而且 CNT 或是 CD 被忽略。

解决方法：当使用了 PR[] 来定位或是使用了 OFFSET 指令时，使用 LOCK PREG 指令。

MOTN--309 Circular speed reduced L:%d^5

可能原因：由于机器人约束，圆型速度降低。

解决方法：降低程序速度从而避免再产生此警告。

MOTN--310 Pos. Cfg. change 2 (G:%d^2)

可能原因：配置文件不匹配。

解决方法：字符串要和起始位置配置文件字符串匹配。

MOTN--311 Path to resume is changed(G:%d^2)

可能原因：不能恢复原来路径上的动作。

解决方法：取消程序，然后重新运行。

被恢复的动作可能不在原来的路径上。

MOTN--312 Can ' t resume in single step CJ

可能原因：在单步模式中不能恢复动作。

解决方法：取消程序，然后重新运行。

MOTN--313 Can ' t resume motion CJ(2)

可能原因：不能恢复原来路径上的动作。

解决方法：取消程序，然后重新运行。

被恢复的动作可能不在原来的路径上。

MOTN--314 Can ' t resume motion CJ(3)

可能原因：不能恢复原来路径上的动作。

解决方法：取消程序，然后重新运行。

被恢复的动作可能不在原来的路径上。

MOTN--315 Command speed is changed CJ

可能原因：不能恢复原来路径上的动作。

解决方法：取消程序，然后重新运行。

被恢复的动作可能不在原来的路径上。

MOTN--316 Override change not allowed

可能原因：当 CJP 关闭，程序重启时，执行了超行程改变。

解决方法：在重启程序前执行超行程改变。不要在程序重启后，立即执行超行程改变。

MOTN--319 CRC large orient change (G:%d^2)

可能原因：小圆导致了大的幅值改变。

解决方法：重新校正机器人。

MOTN--320 Adj out of limit at line %s

可能原因：在微调检查过程中，检测到一个不能达到的位置。

解决方法：对于这条警告信息，确定产生改警告的命令行号。使用 CLR-ADj 来清除调整值。

MOTN--321 Posn unreachable at line %s

可能原因：在微调检查过程中，检测到一个不能达到的位置。

解决方法：对于这条警告信息，确定产生改警告的命令行号。使用 CLR-ADj 来清除调整值。

MOTN--340 Fast fault recovery

可能原因：表明当找到警告位置时，在快速错误恢复中打开应用处理。

解决方法：N/A。

MOTN--341 NO Z offset for INC motion

可能原因：不能对增益动作施加 Z 向偏移值。

解决方法：不要使用增益动作。

MOTN--342 Override change not allowed

可能原因：当程序运行时，改变教导盒的超行程设定。

解决方法：把教导盒的超行程设定为所需值，恢复程序。

PALT Error Codes (ID = 26)

PALT--001 ABORT.G Inadequate register value

可能原因：行 / 列 / 层 编号非法。

解决方法：请确认装托寄存器。

PALT--002 ABORT.G Computing shift vector

可能原因：指定的行 / 列 / 层的位置数据不能被计算。

解决方法：校正一个正确的堆栈点。

PALT--003 ABORT.G Computing rotation matrix

可能原因：指定的行 / 列 / 层的位置数据不能被计算。

解决方法：校正一个正确的堆栈点。

PALT--004 ABORT.G Increment value is ill

可能原因：装托配置界面的增益值非法。

解决方法：请纠正增益值。

PALT--005 ABORT.G Application item unfound

可能原因：软件内部错误。

解决方法：再次校正装托指令。

PALT--006 ABORT.G Amr number is differnet

可能原因：软件内部错误。

解决方法：再次校正装托指令。

PALT--007 ABORT.G Configuration not decided

可能原因：装托初始数据的行 / 列 / 层数组错误。

解决方法：再次设定行 / 列 / 层数组。

PALT--008 ABORT.G Route pattern duplicated

可能原因：进程模型环境设定重叠。

解决方法：重新设定进程模型环境。

PALT--009 ABORT.G Bottom point unfound

可能原因：相应的堆栈点不存在。

解决方法：再次校正堆栈点。

PALT--010 ABORT.G Route pattern unfound

可能原因：找不到进程模型。
解决方法：在装托进程模型界面检查进程模型。

PALT--011 ABORT.G Route point unfound
可能原因：相应的进程点不存在。
解决方法：再次校正进程点。

PALT--012 ABORT.G Route Bottom point unfound
可能原因：找不到当前进程模型的堆栈点。
解决方法：再次校正当前进程模型的堆栈点。

PALT--013 ABORT.G Memory id error
可能原因：装托数据的设定不完全。
解决方法：和我们当地的客服中心联系。

PALT--014 ABORT.G Illegal bottom number
可能原因：软件内部错误。
解决方法：和我们当地的客服中心联系。

PALT--015 ABORT.G Illegal pattern number
可能原因：软件内部错误。
解决方法：和我们当地的客服中心联系。

PALT--016 ABORT.G Illegal rout number
可能原因：软件内部错误。
解决方法：和我们当地的客服中心联系。

PALT--017 ABORT.G Illegal current number
可能原因：软件内部错误。
解决方法：和我们当地的客服中心联系。

PALT--018 ABORT.G Illegal key input
可能原因：软件内部错误。
解决方法：和我们当地的客服中心联系。

PALT--019 ABORT.G Illegal point data
可能原因：软件内部错误。
解决方法：和我们当地的客服中心联系。

PALT--020 ABORT.G Function code unfound
可能原因：软件内部错误。
解决方法：和我们当地的客服中心联系。

PALT--021 ABORT.G Register index ill value
可能原因：软件内部错误。
解决方法：和我们当地的客服中心联系。

PALT--022 ABORT.G Item code cannot be found
可能原因：软件内部错误。
解决方法：和我们当地的客服中心联系。

PALT--023 ABORT.G Illegal element value
可能原因：软件内部错误。
解决方法：和我们当地的客服中心联系。

PALT--024 ABORT.G Calculation error occured
可能原因：装托数据不完整。
解决方法：校正所有的底部点？

校正所有的进程点？

PALT--025 ABORT.G OS error occurred

可能原因：软件内部错误。

PALT--026 ABORT.G Cannot read/write to PL[]

可能原因：软件内部错误。

解决方法：和我们当地的客服中心联系。

PALT--027 ABORT.G Failed program close

可能原因：软件内部错误。

PALT--028 ABORT.G Failed program open

可能原因：软件内部错误。

PALT--029 ABORT.G Not exist application data

可能原因：软件内部错误。

PALT--030 WARN Pallet number is over max

可能原因：不要校正装托指令超过 16。

解决方法：在这个程序中装托指令不要校正超过 16。请校正其他程序。

PALT--031 WARN Can not be set FREE or INTER

可能原因：在 FREE 的配置文件里，不能在超过两个方向上设置 INTER。

解决方法：在 FREE 的配置文件里，只能在一个方向上（行，列或层）设置 INTER。

PALT--033 This speed type isn't supported

可能原因：装托选项不支持这种速度类型。

解决方法：请选择其他动作语句。

PROG Error Codes

PROG--001 to 004 ABORT.L Invalid pointer is specified

可能原因：系统内部错误。

解决方法：和我们当地的客服中心联系。

PROG--005WARN Program is not found

可能原因：找不到指定的程序。

解决方法：检查程序名称。

PROG--006WARN Line is not found

可能原因：找不到指定的命令行编号。

解决方法：检查命令行编号。

PROG--007WARN Program is already running

可能原因：指定的程序已经正在被执行。

解决方法：检查程序名称。

PROG--008WARN In a rtn when creating a task

可能原因：执行不能在子程序中启动。

解决方法：检查命令行编号。

PROG--009WARN Line not same rtn as paused at

可能原因：程序试图在一个和之前暂停的命名行不同的命令行处恢复。

解决方法：检查命令行编号。

PROG--010WARN Not same prg as paused

可能原因：试图恢复一个不同于之前暂停的程序。

解决方法：检查程序名称。

PROG--011 PAUSE.L Cannot get the motion control

可能原因：不能获取动作控制。

解决方法：查看教导盒开启开关和其他决定谁拥有动作控制的正在运行的程序。

PROG--012WARN All groups not on the top

可能原因：程序试图恢复一个和之前暂停的动作不同的动作。

解决方法：恢复之前暂停的动作。

PROG--013WARN Motion is stopped by program

可能原因：动作被 MOTION PAUSE 指令暂停。只有 RESUME MOTION 程序指令能恢复该动作。

解决方法：使用 RESUME MOTION 程序指令恢复。

PROG--014WARN Max task number exceed

可能原因：你试图启动的程序的数目超过了最大允许限度。

解决方法：取消一些不必要的程序。

PROG--015WARN Cannot execute backwards

可能原因：不能使用反向执行。

解决方法：在这个点上，不使用反向执行。

PROG--016WARN Task is not found

可能原因：指定的任务没有运行或是被暂停。

解决方法：检查任务名称。

PROG--017WARN Task is not running

可能原因：指定的任务没有运行。

解决方法：检查任务名称。

PROG--018 ABORTG Motion stack overflowed

可能原因：过多的程序被暂停。

解决方法：恢复或取消某些程序。

PROG--019WARN Ignore pause request

可能原因：暂停程序的请求被忽略。

PROG--020WARN Task is already aborted

可能原因：指定程序已经被取消。

解决方法：检查程序名称。

PROG--021WARN Ignore abort request

可能原因：取消程序的请求被忽略。

PROG--022WARN Invalid request type

可能原因：系统内部错误。

解决方法：和我们当地的客服中心联系。

PROG--023WARN Task is not paused

可能原因：指定的程序未被暂停。

解决方法：暂停该程序。

PROG--024WARN Not have motion history

可能原因：动作路径记录丢失。

解决方法：此时不要试图使用反向执行。

PROG--025WARN Cannot execute backwards

可能原因：不能使用反向执行。

解决方法：在这里不要使用反向执行。

PROG--026WARN No more motion history

可能原因：不要再使用更多的反向执行。当前命令行位于存储路径的顶部。

PROG--027 to 033 WARN Invalid task number

可能原因：系统内部错误。

解决方法：和我们当地的客服中心联系。

PROG--034WARN Routine not found

可能原因：找不到指定事务。

解决方法：检查事务名称，确认是否加载。

PROG--035WARN Not locked the specified group

可能原因：指定组的动作控制不能被锁定。

解决方法：查看教导盒开启开关和其他决定谁拥有动作控制的正在运行的程序。

PROG--036WARN The length of trace array is 0

可能原因：可能内存不足，也可能任务属性设置不正确。

解决方法：使用 `KCL SET TASK TRACELEN` 命令，设定跟踪缓冲长度。

PROG--037WARN No data in the trace array

可能原因：内存中没有执行记录。

解决方法：使用 `KCL SET TASK TRACELEN` 命令打开跟踪。

PROG--038 Inconsistency in task status

可能原因：系统内部错误。

解决方法：咨询我们的客服代表。

PROG--039WARN locked, but not get mctl

可能原因：对指定组的动作控制被预定，但是不能被获取。

解决方法：查看教导盒开启开关和其他决定谁拥有动作控制的正在运行的程序。

PROG--040 PAUSE.L Already locked by other task

可能原因：对指定组的动作控制已经被其他程序预定。

解决方法：检查其他拥有动作控制的正在运行的程序。

PROG--041WARN mctl denied because released

可能原因：动作控制被释放。教导盒当前已有动作控制。直到动作控制被获取才能启动机器人。

解决方法：关闭教导盒。

PROG--042WARN Already released

可能原因：动作控制已被释放。

解决方法：如果原本预期到任务可能已经释放了该组，这可能就不是错误。否则，查看 `UNLOCK-GROUP` 使用情况。

PROG--043WARN Already released by you

可能原因：动作控制已经被此程序的请求释放。

解决方法：如果原本预期到任务可能已经释放了该组，这可能就不是错误。否则，查看 `UNLOCK-GROUP` 使用情况。

PROG--044WARN Arm has not been released yet

可能原因：动作控制尚未被释放。

解决方法：如果原本预期到任务可能已经锁定了该组，这可能就不是错误。否则，查看 `UNLOCK-GROUP` 使用情况。

PROG--045WARN Other than requestor released

可能原因：动作控制已经被其他程序的请求释放。

解决方法：如果原本预期到任务可能已经释放了该组，这可能就不是错误。否则，查看 UNLOCK-GROUP 使用情况。

PROG--046 PAUSE.L TP is enabled while running (%s^7)

可能原因：当此程序执行时，教导盒开启。

解决方法：关闭教导盒，恢复此程序。

PROG--047 PAUSE.L TP is disabled while running (%s^7)

可能原因：当此程序执行时，教导盒关闭。

解决方法：开启教导盒，使用 SHIFT-FWD 恢复执行。

PROG--048 PAUSE.L Shift released while running (%s^7)

可能原因：当此程序执行时， shift 键松开。

解决方法：按住 shift 键，并按下 FWD 键恢复执行。

PROG--049WARN Cannot release, robot moving

可能原因：当机器人正在移动时，不能释放动作控制。

解决方法：查看机器人动作状态。

PROG--050WARN Abort still in progress

可能原因：该程序处于被取消的处理过程中。

解决方法：等待数秒。

PROG--051WARN Cannot skip the return stmt

可能原因：想要试图移动到的指定命令行超过了程序中命令行的编号。

解决方法：不要求用户做出特别的处理。

PROG--053 ABORT.L User AX is not running

可能原因：用户应用任务未被执行。

解决方法：再执行应用前，启动用户应用任务。

PROG--054 FWD released while running (%s^7)

可能原因：程序执行过程中， FWD 键被松开。

解决方法：按住 SHIFT 和 FWD 键，恢复执行。

PROG--055 BWD released while running (%s^7)

可能原因：程序执行过程中， FWD 键被松开。

解决方法：按住 SHIFT 和 FWD 键，恢复执行。

PROG--056 Motion data out is enable

可能原因：机器锁定功能关闭，动作数据输出功能开启。

解决方法：再测试执行界面，关闭动作数据输出功能。

MACR Error Codes (ID = 57)

MACR--001WARN Can't assign to MACRO command

可能原因：指派宏单元的环境条件不正确。

1. 分配定义被复制。
2. 索引超出设定范围。

解决方法：调整设备分配。

MACR--003WARN Can't assign motn_prog to UK

可能原因：不能将带有动作锁定组的程序指派给 User Key(UK) 按钮。

解决方法：把动作锁定组从程序中移去。

MACR--004WARN Can't execute motn_prog by UK

可能原因：不能将带有动作锁定组的程序指派给 User Key(UK) 按钮。

解决方法：1. 将所有的动作组从详细程序信息的组屏蔽中移除。

2. 把此程序指派给其他设备 (SU,SP 和 MF)。

MACR--005WARN Please enable teach pendant

可能原因：当教导盒关闭时，不能执行程序。

解决方法：开启教导盒。

MACR--006WARN Please disable teach pendant

可能原因：当教导盒开启时，不能执行程序。

解决方法：关闭教导盒。

MACR--007WARN The same macro type exists

可能原因：宏分配类型已经存在。

解决方法：换一种分配类型。

MACR--008WARN Remote--cond isn't satisfied

可能原因：该分配类型只有在 REMOTE(遥控)环境条件下有效。

解决方法：创建一个 REMOTE(遥控)环境条件。

MACR--009WARN The index is out of range

可能原因：分配的索引超过范围。

解决方法：改变分配索引以使之处于有效范围内。

MACR--010WARN This SOP button is disabled

可能原因：对于宏执行， SOP 按钮无效。

解决方法：改变系统变量 \$MACRSOPENBL 的值。

MACR--011 WARN This UOP button is disabled

可能原因：对于宏执行， UOP 信号无效。

解决方法：改变系统变量 \$MACRSOPENBL 的值。

MACR--012WARN Number of DI+RI is over

可能原因： RI+DI 的编号超过最大编号数。

解决方法：首先分配其他 RI或DI。然后把新宏单元分配为 DI或RI。

MACR--013WARN MACRO execution failed

可能原因：不能执行该 MACRO (宏)。

解决方法：参看错误发生代码。

MACR--016WARN Themacro is not completed

可能原因：宏在执行过程中取消。

解决方法：此宏会在下一执行的第一行开始执行。

MEMO Error Codes (ID = 7)

MEMO--001WARN System error

可能原因：系统内部错误。

解决方法：和我们当地的客服中心联系。

MEMO--002WARN Specified program is in use

可能原因：指定程序正在编辑或执行。

解决方法：取消指定程序，或在选择其他程序后再选择一次该程序。

MEMO--003WARN Specified program is in use

可能原因：指定程序正在编辑或执行。

解决方法：取消指定程序，或在选择其他程序后再选择一次该程序。

MEMO--004WARN Specified program is in use

可能原因：指定程序正在编辑或执行。

解决方法：取消指定程序，或在选择其他程序后再选择一次该程序。

MEMO--006WARN Protection error occurred
可能原因：指定程序被用户保护。
解决方法：取消指定程序保护。

MEMO--007WARN Invalid break number
可能原因：系统内部错误。
解决方法：和我们当地的客服中心联系。

MEMO--008WARN Specified line no. not exist
可能原因：系统内部错误。
解决方法：和我们当地的客服中心联系。

MEMO--009WARN System error
可能原因：系统内部错误。
解决方法：和我们当地的客服中心联系。

MEMO--010WARN Program name error
可能原因：指定程序名称和 P- 代码文件中的名称不一致。
解决方法：指定相同的程序名称。

MEMO--011 WARN System error
可能原因：系统内部错误。
解决方法：和我们当地的客服中心联系。

MEMO--012WARN System error
可能原因：系统内部错误。
解决方法：和我们当地的客服中心联系。

MEMO--013WARN Program type is different
可能原因：指定程序类型和待处理的目标类型不一致。
解决方法：指定相同的程序类型。

MEMO--014WARN Specified label already exists
可能原因：指定的标号在该程序中已经存在。
解决方法：另指一个标号。

MEMO--015WARN Program already exists
可能原因：指定的程序在该系统中已经存在。
解决方法：另指一个程序名称或删除已寄存在系统中的程序。

MEMO--019WARN Too many programs
可能原因：程序和进程的数量超过了最大允许值 (3200)。
解决方法：删除一些不必要的程序或进程。

MEMO--020 to 024 WARN System error
可能原因：系统内部错误。
解决方法：和我们当地的客服中心联系。

MEMO--025WARN Label does not exist
可能原因：指定的标号不存在。
解决方法：将索引设置给一个存在的标号。

MEMO--026WARN Line data is full
可能原因：命令行数据的数量超过了最大可能行数 (65535)。
解决方法：删除一些不必要的行数据。

MEMO--027WARN Specified line does not exist
可能原因：指定的命令行数据不存在。

解决方法：另指定一个行编号。

MEMO--028WARN System error
可能原因：系统内部错误。
解决方法：和我们当地的客服中心联系。

MEMO--029WARN The line data can ' t be changed
可能原因：指定的命令行数据不能更改。被修改数据的大小和被更换的原始数据大小不一致。
解决方法：另指定一个命令行编号或具有相同大小的数据。

MEMO--030 and 031 WARN System error
可能原因：系统内部错误。
解决方法：和我们当地的客服中心联系。

MEMO--032WARN Specified program is in use
可能原因：指定程序正在编辑或执行。
解决方法：取消指定程序，或在选择其他程序后再选择一次该程序。

MEMO--034WARN The item can ' t be changed
可能原因：指定项目被系统锁定不得更改。
解决方法：另指定项目。

MEMO--035 to 037 WARN System error
可能原因：系统内部错误。
解决方法：和我们当地的客服中心联系。

MEMO--038WARN Too many programs
可能原因：程序的数量超过了最大允许值。
解决方法：删除一些不必要的程序。

MEMO--039 to 047 WARN System error
可能原因：系统内部错误。
解决方法：和我们当地的客服中心联系。

MEMO--048WARN Break point data doesn ' t exist
可能原因：指定的断点数据不存在。
解决方法：另指定一个断点。

MEMO--049WARN System error
可能原因：系统内部错误。
解决方法：和我们当地的客服中心联系。

MEMO--050WARN Program does not exist
可能原因：指定程序在系统中不存在。
解决方法：另指定程序或创建新程序。

MEMO--051 to 055 WARN System error
可能原因：系统内部错误。
解决方法：和我们当地的客服中心联系。

MEMO--056WARN Program does not exist
可能原因：指定程序在系统中不存在。
解决方法：另指定程序或创建新程序。

MEMO--057 to 064 WARN System error
可能原因：系统内部错误。
解决方法：和我们当地的客服中心联系。

MEMO--065WARN Too many opened programs

可能原因：使用了过多的 CALL（调用）指令。打开的程序数量超过了最大允许值（100）。

解决方法：取消一些不必要的程序或是移去一些不必要的 CALL（调用）指令。

MEMO--066 and 067 WARN System error

可能原因：系统内部错误。

解决方法：和我们当地的客服中心联系。

MEMO--068WARN Specified program is in use

可能原因：1. 指定程序正在编辑或执行。

2. 指定程序绑在一个宏单元上。

解决方法：1. 取消指定程序，或在选择其他程序后再选择一次该程序。

2. 从宏单元条目中移去该程序。

MEMO--069 and 070 WARN System error

可能原因：系统内部错误。

解决方法：和我们当地的客服中心联系。

MEMO--071WARN Position does not exist

可能原因：指定的位置数据不存在。

解决方法：指定另外的位置。

MEMO--072WARN Position data already exists

可能原因：在想要移入的位置已经存在了位置数据。

解决方法：另指定位置，或是删除在指定位置上的数据。

MEMO--073WARN Program does not exist

可能原因：指定程序在系统中不存在。

解决方法：另指定程序或创建新程序。

MEMO--074WARN Program type is not TPE

可能原因：该操作只能应用在教导盒程序上。

解决方法：选择一个教导盒程序。

MEMO--075WARN Program can't be used

可能原因：在试图进行读或写操作前，必须打开程序。

解决方法：在进行读或写操作前，打开程序。

MEMO--076 to 077 WARN System error

可能原因：系统内部错误。

解决方法：和我们当地的客服中心联系。

MEMO--078WARN Program can't be used

可能原因：指定操作不支持程序类型。

解决方法：指定一个程序其程序类型和操作匹配。

MEMO--079WARN System error

可能原因：系统内部错误。

解决方法：和我们当地的客服中心联系。

MEMO--080WARN Protection error occurred

可能原因：指定程序被用户保护。

解决方法：取消指定程序保护。

MEMO--081WARN Specified program is in use

可能原因：指定程序正在编辑或执行。

解决方法：取消指定程序，或在选择其他程序后再选择一次该程序。

MEMO--082 to 087 WARN System error

可能原因：系统内部错误。

解决方法：和我们当地的客服中心联系。

MEMO--088 WARN Program does not exist

可能原因：指定位置数据不存在。

解决方法：另指定位置。

MEMO--089 to 092 WARN System error

可能原因：系统内部错误。

解决方法：和我们当地的客服中心联系。

MEMO--093 WARN Specified program is in use

可能原因：指定程序正在编辑或执行。

解决方法：取消指定程序，或在选择其他程序后再选择一次该程序。

MEMO--094 to 097 WARN System error

可能原因：系统内部错误。

解决方法：和我们当地的客服中心联系。

MEMO--098 WARN EOF occurs in file access

可能原因：在文件访问处出现了 EOF。当 P-代码文件被扫描到时，出现 EOF。

解决方法：该 P-代码数据可能被破坏。再次转化指定 KAREL 程序。然后重新加载 P-代码。

MEMO--099 WARN Program name is wrong

可能原因：程序名称的长度和 P-代码中不一致。

解决方法：检查指定程序的名称。

MEMO--100 to 102 WARN System error

可能原因：系统内部错误。

解决方法：和我们当地的客服中心联系。

MEMO--103 WARN Check sum error occurred

可能原因：指定数据遭到破坏。这是内部错误。

解决方法：和我们当地的客服中心联系。

MEMO--104 WARN Program already exists

可能原因：指定的程序在该系统中已经存在。

解决方法：另指一个程序名称或删除已寄存在系统中的程序。

MEMO--105 to 111 WARN System error

可能原因：指定数据遭到破坏。这是内部错误。

解决方法：和我们当地的客服中心联系。

MEMO--112 WARN Break data already exists

可能原因：指定断点数据在系统中已经存在。

解决方法：另指定一个断点。

MEMO--113 WARN File access error

可能原因：拥有你想要载入的程序的断口未被连接。

解决方法：检查端口设置和待连接的设备。

MEMO--114 WARN Break point can't be removed

可能原因：断点数据不能被覆盖，因为该程序被用户保护或正在运行。

解决方法：取消该程序的保护或是取消该程序。

MEMO--115 WARN Break point can't be removed

可能原因：断点数据不能被移除，因为该程序被用户保护或正在运行。

-
- 解决方法：取消该程序的保护或是取消该程序。
- MEMO--116 to 118 WARN System error
可能原因：系统内部错误。
解决方法：和我们当地的客服中心联系。
- MEMO--119 WARN Application data doesn't exist
可能原因：指定应用数据不存在，因为程序不是按照设定应用运行。
解决方法：另指定应用数据。然后在当前系统中创建程序。
- MEMO--120 WARN Application data doesn't exist
可能原因：指定应用数据不存在，因为程序不是按照设定应用运行。
解决方法：另指定应用数据。在当前系统中创建程序。
- MEMO--121 to 122 WARN System error
可能原因：系统内部错误。
解决方法：和我们当地的客服中心联系。
- MEMO--123 WARN Application data doesn't exist
可能原因：指定应用数据不存在，因为程序不是按照设定应用运行。
解决方法：另指定应用数据。在当前系统中创建程序。
- MEMO--124 WARN Program version is too new
可能原因：KAREL 程序版本编号比当前系统版本新。
解决方法：用转化器将程序转化为老版本。
- MEMO--125 WARN Program version is too old
可能原因：KAREL 程序版本编号比当前系统老版本。
解决方法：用转化器将程序转化为新版本。
- MEMO--126 WARN No more available memory
可能原因：可使用内存不足。
解决方法：删除一些不必要的程序。
- MEMO--127 WARN Pos reference over 255 times
可能原因：同一位置的参考数超过最大数目（256）。
解决方法：为参考位置建立新的位置 ID。
- MEMO--128 WARN %s parameters are different
可能原因：在内存中的线程的参数定义和加载的 PC 文件中的参数定义不一致。
解决方法：更新被加载的 KAREL 程序的调用惯例或删除系统内存中的旧的线程。
- MEMO--129 WARN System error
可能原因：系统内部错误。
解决方法：和我们当地的客服中心联系。
- MEMO--130 SYSTEM Please power up again
可能原因：CMOS 中的系统数据被破坏。
解决方法：关闭电源，再打开。
- MEMO--131 SYSTEM Please power up again
可能原因：CMOS 中的系统数据被破坏。
解决方法：关闭电源，再打开。
- MEMO--132 WARN %s has been broken
可能原因：电源失败恢复中，程序数据被破坏。
解决方法：删除该程序再重新创建。和我们当地的客服中心联系。
- MEMO--133 SYSTEM Please power up again

-
- 可能原因：CMOS 中的系统数据被破坏。
解决方法：关闭电源，再打开。
- MEMO--134WARN TPE program %s already exists
可能原因：一个带有相同名称的教导盒程序已经存在。
解决方法：删除此教导盒程序。然后重新载入指定 KAREL 程序。
- MEMO--135WARN Cannot create TPE program here
可能原因：在这种启动模式下，不能创建教导盒程序。
解决方法：在辅助菜单上，将启动模式开关设为冷启动或是控制启动 2。
- MEMO--136WARN Cannot load P--code here
可能原因：在这种启动模式下，不能载入 KAREL 程序。
解决方法：选择函数功能菜单以改变启动模式，或是再次打开电源。
- MEMO--137WARN Load at Control Start Only
可能原因：在这种启动模式下，不能载入 KAREL 程序。因为在控制启动中已经载入了相同名称的程序。
解决方法：在控制启动中，载入该程序。
- MEMO--138WARN Delete at Control Start Only
可能原因：在这种启动模式下，不能载入 KAREL 程序。因为在控制启动中已经载入了相同名称的程序。
解决方法：在控制启动中，载入该程序。
- MEMO--139 to 143 WARN System error
可能原因：系统内部错误。
解决方法：和我们当地的客服中心联系。
- MEMO--144WARN Header size too big
可能原因：教导盒头文件尺寸过大。必要小于 256。
解决方法：把尺寸改在 1到256范围内。如果必要的华，使用多个头文件记录。
- MEMO--145 TPE cannot have KAREL routine
可能原因：一个带有相同名称的 KAREL 程序已经存在，因此带有指定名称的程序不能被创建。
解决方法；另换一个名称。
- MEMO--146 Invalid variable is used
可能原因：KAREL 程序包含了一个无效变量。
解决方法；检查该 KAREL 程序变量。
- MEMO--147 Flash File access error(write)
可能原因：试图向 F-ROM 写入失败。
解决方法：F-ROM 可能发生故障。
- MEMO--148 Flash File access error(read)
可能原因：试图从 F-ROM 读入失败。
解决方法：F-ROM 可能发生故障。
- MEMO--149 Specified program is broken
可能原因：程序数据被毁坏。
解决方法：检查程序内容说明。
- MEMO--151 No more available memory(TEMP)
可能原因：暂时内存不足。
解决方法：删除一些不必要的程序。

CMND Error Codes

CMND--001WARN Directory not found

可能原因：找不到指定目录。

解决方法：检查你所输入的设备 and 路径。

CMND--002WARN File not found

可能原因：找不到指定文件。

解决方法：检查以确保文件正确拼写和确实存在。还要确认设备和路径名称是否正确。

CMND--003WARN File already exists

可能原因：文件已经存在，且不能被覆盖。

解决方法：确认覆盖选项已经被指定。

CMND--006WARN Self copy not allowed

可能原因：文件不能被复制到它本身。

解决方法：更改目标文件的名称使其和源文件中不同。

CMND--009WARN Position types are the same

可能原因：内部错误。

CMND--010WARN Source type code is invalid

可能原因：内部错误。

CMND--011 WARN Destination type code is invalid

可能原因：内部错误。

CMND--012WARN Type codes do not match

可能原因：内部错误。

CMND--013WARN Representation mismatch

可能原因：内部错误。

CMND--014WARN Positions are not the same

可能原因：内部错误。

CMND--015WARN Both arguments are zero

可能原因：内部错误。

CMND--016WARN Division by zero

可能原因：内部错误。

CMND--017WARN Angle is out of range

可能原因：内部错误。

解决方法：确认旋转角度没超过 PI 值的 100 倍，或大约为 314.15926 ...。

CMND--018WARN Invalid device or path

可能原因：指定了一个无效设备或路径。

解决方法：检查你所输入的设备 and 路径。

CMND--019WARN Operation cancelled

可能原因：因为按下了 CTRL-C 或 CTRL-Y 致使操作被取消。

解决方法：重复该操作。

CMND--020WARN End of directory

可能原因：目录罗列完毕。

解决方法：这只是个提示。无需为其做出特别处理。

CMND--021WARN Cannot rename file

可能原因：目标文件名同时包含了文字数字式字符和全局字符 [*]。

解决方法：在重命名一个文件时，只能使用文字数字式字符或一个单一的全局字符。

CMND--022 STOP.G Time motion with dist before

可能原因：之前和距离一块指定了一个基于时间的动作。

解决方法：不要复合选定这些选项。

COND Error Codes

COND--001WARN Condition does not exist

可能原因：指定了一个开启，关闭或是删除监视器编号，但是未被找到。

解决方法：检查存在的监视器编号，指定其中一个。

COND--002WARN Condition handler superseded

可能原因：指定的环境条件编号在系统中已经存在，且已经被新的环境条件所取代。

解决方法：这只是一个提示。无需为其做出特别处理。

COND--003WARN Already enabled, no change

可能原因：指定的环境条件已经打开。没有做出什么更改。

解决方法：这只是一个提示。无需为其做出特别处理。

COND--004WARN Already disabled, no change

可能原因：指定的环境条件已经关闭。没有做出什么更改。

解决方法：这只是一个提示。无需为其做出特别处理。

COND--009WARN Break point encountered

可能原因：遇到断点。

解决方法：不需任何动作。

COND--010WARN Cond exists, not superseded

可能原因：指定的环境条件在系统中已经存在，且已经被新的环境条件所取代。

解决方法：对环境条件操作重新编号，或者避免重新定义相同的环境条件操作。

COND--011 ABORT.G Scan time took too long

可能原因：定义了过多的环境条件。全部扫描它们花费时间过长。

解决方法：减少环境条件的数目。

DICT Error Codes

DICT--001 WARN Dictionary already loaded

可能原因：如果一个词典被载入到 FROM ，则其不能被重新载入。

解决方法：载入一个不同的语言，使用 KCL SET LANG 来设定语言。

DICT--002 WARN Not enough memory to load dict

可能原因：系统中没有更多的永久内存来载入另一部词典。

解决方法：删除所有不必要的程序，词典或变量。

DICT--003 WARN No dict found for language

可能原因：没有找到指定词典。

解决方法：使用 KCL SET LANG 将词典载入为 DEFAULT（缺省）词典，或当前词典。

DICT--005 WARN Dictionary element not found

可能原因：没有找到词典元素。

解决方法：检查词典或元素编号以确认其被正确指定。

DICT--006 WARN Nested level too deep

可能原因：只能嵌套词典元素的 5 个级别。

解决方法：修复词典文本文件以包含更少的嵌套。

DICT--007 WARN Dictionary not opened by task

可能原因：词典不曾打开过。

解决方法：移去关闭操作。

-
- DICT--008 WARN Dictionary element truncated
可能原因：词典元素被截短，因为 KAREL 字符串不够长，不能包含所有的数据。
解决方法：增加字符串的长度，或者增加数组中字符串的数量。
- DICT--009 WARN End of language list
可能原因：语言列表完成。
解决方法：这只是一个提示。无需为其做出特别处理。
- DICT--010 WARN End of dictionary list
可能原因：词典列表完成。
解决方法：这只是一个提示。无需为其做出特别处理。
- DICT--011 WARN Dict opened by too many tasks
可能原因：一个任务一次最多只能打开 5 个词典。
解决方法：把词典文件载入到 F-ROM 或 C-MOS 内存里，那里不要求文件打开处理。
关闭其他不用的词典文件。
- DICT--012 WARN Low on FROM, loaded to memory
可能原因：F-ROM 中内存不够，所以词典被载入到 CMOS 里。
解决方法：把词典载入到 CMOS 里。
- DICT--013 WARN Cannot open dictionary file
可能原因：在指定设备或目录内不存在词典文件。
解决方法：选择正确的设备 /目录，重试一遍。
- DICT--014 WARN Expecting \$ in dictionary file
可能原因：词典文本错误的指向了一个不带有 \$ 的元素。
解决方法：确认所有的词典元素都是以 \$ 打头。
- DICT--015 WARN Reserved word not recognized
可能原因：一个保留字在词典中不能被识别。
解决方法：检查是否拼写错误或是在 KAREL 参考手册中查找正确的单词。
- DICT--016 WARN Ending quote expected
可能原因：词典文本错误的指向了一个不带有引用语的元素。
解决方法：确认所有的词典文本都带有双引用语。如果想要在文本上显示实际引用语时，使用反斜线符号。例如， \ " This is an example\ 会生成 " This is an example ."
- DICT--017 WARN Expecting element name or num
可能原因：会得到一个其他元素的参考说明。
解决方法：使用元素编号来参考说明元素。
- DICT--018 WARN Invalid cursor position
可能原因：指针位置指定不正确或是其值超出范围。
解决方法：确认指针位置有效。比如，使用 @1,1 分别表示第一行和第一列。
- DICT--019 WARN ASCII character code expected
可能原因：会在 # 号后出现一系列的阿拉伯数字来指定一个 ASCII 符号代码。
解决方法：移去 # 号或者在 KAREL 参考手册中查找 ASCII 符号代码。
- DICT--020 WARN Reserved word expected
可能原因：会在 & 号后出现一个标识符来指定一个保留字。
解决方法：移去 & 号或者在 KAREL 参考手册中查找保留。
- DICT--021 WARN Invalid character
可能原因：在词典文本文件中发现了一个未预料到的字符。

解决方法：确认所有的词典文本是否正确。

022 WARN Dict already opened by task

可能原因：词典文本已经被任务打开。

解决方法：这只是一个提示。无需为其做出特别处理。

DICT--023 WARN Dict does not need to be opened

可能原因：加载入内存的词典不需要被打开。

解决方法：不要试图去打开词典文件。

DICT--024 WARN Cannot remove dictionary file

可能原因：加载入 FROM 的词典不能被移除或是如果另外的任务指令打开一个词典，该词典不能被移除。

解决方法：不要试图移除一个已经载入到 FROM 里的词典。从载入其的任务中来移除该词典。

DICT--025 Invalid state -- internal error

可能原因：扫描不正确。

解决方法：纠正词典文本。

DICT--028 WARN No FROM write, loaded to memory

可能原因：FROM 中内存不够，以致词典被载入 R-J的COMS。

解决方法：这只是一个提示。无需为其做出特别处理。

DICT--029 WARN Help element not found

可能原因：找不到词典帮助元素。

解决方法：检查词典确认词典帮助元素被正确指定。词典帮助元素必要使用 ?号加上元素编号来加以指定。

DICT--030 WARN Function key element not found

可能原因：找不到函数关键词典元素。

解决方法：检查词典确认函数关键词典元素被正确指定。函数关键词典元素必要使用 (^) 号加上元素编号来加以指定。

LANG Error Codes

LANG--004 WARN File is not open

可能原因：1. 拥有相同名称的文件已经存在。
2. 指定文件已经被打开。
3. 文件被写保护。
4. 如果是使用软盘的话，软盘可能没有可用空间。

解决方法：1. 删除不必要的文件，或是重命名该文件。
2. 关闭该文件。
3. 取消写保护。
4. 使用一张新的软盘。或者，删去现有软盘上一些不必要的文件以释放足够的空间来保存该文件。

LANG--005 WARN Program type is different

可能原因：只能处理教导盒初选。

解决方法：请选用一个教导盒程序。

LANG--006 Invalid or corrupted TP file

可能原因：程序文件的数据不能被正确读取。

解决方法：检查断开设置。

检查 Handy File 设置。

检查软盘或内存卡连接。

如果上述检查不能纠正该错误，该文件的数据可能遭到毁坏。

LANG--007 System Error

可能原因：程序文件的数据不能被正确读取。

解决方法：检查断开设置。

检查 Handy File 设置。

检查软盘或内存卡连接。

如果上述检查不能纠正该错误，该文件的数据可能遭到毁坏。

LANG--014WARN Program already exists

可能原因：准备载入的程序在系统内已经存在。

解决方法：载入此程序前，删除已经存在系统内的程序。

LANG--015WARN Can not write file

可能原因：1. 文件被写保护。

2. 指定大小的数据不能被写入。

解决方法：1. 取消写保护。

2. 盘可能有故障。更换之。

LANG--016WARN Can not read file

可能原因：指定大小的数据不能被读取。数据传输失败。

解决方法：检查设备连接。

LANG--017WARN File format is incorrect

可能原因：想要储存到文件的数据异常或被破坏，因此不能载入该文件。

解决方法：不能载入数据异常或被破坏的文件。数据必须正常以载入该文件。

LANG--018WARN Group mask value is incorrect

可能原因：在打印该程序时，出现和程序组屏蔽不匹配的非合法位置。

解决方法：重新校正该位置数据，使得其和程序组屏蔽匹配。

LANG--050WARN %s contains %s, program/file names must match

可能原因：文件名和程序名不同。这两者的名称必须匹配。

解决方法：程序命名文件使得其和程序名称相同。

LANG--094WARN File already exists

可能原因：指定文件已经存在软盘里。

解决方法：在向软盘写入新文件前，删除软盘里已经存在的文件。

LANG--095WARN File does not exist

可能原因：软盘里不存在指定文件。

解决方法：检查文件名称或软盘目录内容。

LANG--096WARN Disk is full

可能原因：软盘已满。

解决方法：使用一张新的软盘，或是删除软盘上一些不必要的文件以腾出存储空间。

LANG--098WARN Disk timeout

可能原因：不能访问该盘。

解决方法：检查是否端口设置了正确的设备，并把其打开。

LANG--099WARN Write protection violation

可能原因：该盘已写保护。

解决方法：取消写保护。

LANG--100WARN Device error

可能原因：不能访问该设备。

解决方法：连接正确的设备到正确的端口。

MCTL Error Codes

MCTL--001 NONE TP is enabled

可能原因：教导盒被打开，且动作控制未被准予。

解决方法：关闭教导盒然后重试操作。

MCTL--002 NONE TP is disabled

可能原因：教导盒被关闭，且动作控制未被准予。

解决方法：打开教导盒然后重试操作。

MCTL--003 NONE system is in error status

可能原因：动作控制未被准予因为系统处于错误状态。

解决方法：清除错误，然后重试操作。

MCTL--004 NONE motion is in progress

可能原因：动作还在进行中，且动作控制未被准予。

解决方法：等待，直到机器人完全停止。

MCTL--005 NONE not in control of motion

可能原因：因为某些未知原因，且动作控制未被准予。

解决方法：清除该原因，然后重试操作。

MCTL--006 NONE TP has motion control

可能原因：因为教导盒当前有动作控制，动作控制未被准予。

解决方法：关闭教导盒，然后重试操作。

MCTL--007 NONE PROG has motion control

可能原因：因为程序有动作控制，动作控制未被准予。

解决方法：暂停或是取消该程序，然后重试操作。

MCTL--008 NONE Operator panel has motion control

可能原因：因为操作面板有动作控制，动作控制未被准予。

解决方法：正确设置系统变量 `$RMT_MASTER`，然后重试操作。

MCTL--009 NONE Other has motion control

可能原因：其他的设备有动作控制，动作控制未被准予。

解决方法：正确设置系统变量 `$RMT_MASTER`，然后重试操作。

MCTL--010 Other than msrc is rel 'ing

可能原因：内部错误。

解决方法：和你的 FANUC 客服代表联系，告知所显示的警告信息。

MCTL--011 Due to error processing

可能原因：内部错误。

解决方法：和你的 FANUC 客服代表联系，告知所显示的警告信息。

MCTL--012 subsystem code unknown

可能原因：内部错误。

解决方法：和你的 FANUC 客服代表联系，告知所显示的警告信息。

MCTL--013 NONE ENBL input is off

可能原因：UOP 上的 ENBL 输入为关。

解决方法：将 ENBL 输入设置为开。

MCTL--014 NONE Waiting for Servo ready

可能原因：因为伺服未开，动作控制未被准予。

解决方法：等待伺服开启就位。

MCTL--015 NONE Manual brake enabled

可能原因：因为开启了手动刹闸控制，动作控制未被准予。

解决方法：关闭手动刹闸控制。

PRIO Error Codes

PRIO--001 WARN Illegal iotype

可能原因：指定的端口类型无效。

解决方法：使用 IOSETUP.KL 中的端口类型。

PRIO--002 WARN Illegal index

可能原因：端口编号无效或当前未被分配。

解决方法：查看端口编号。

PRIO--003 SYST No memory available

可能原因：此项操作所需内存无效。

解决方法：删除 KAREL 程序和 /或变量以是否内存。

PRIO--004 WARN Too few ports on mod too few ports on mod

可能原因：用于执行被指定分配的指定板或模块内没有足够的端口。

解决方法：纠正第一个端口编号或所有端口的编号。

PRIO--005 WARN bad logical port no

可能原因：指定端口的分配编号无效。其值必须在 1 - 32767 范围内。

解决方法：纠正逻辑端口编号，使其在有效范围内。

PRIO--006 WARN bad log port number in asgt

可能原因：指定端口的分配编号无效。其值必须在 1 - 32767 范围内。

解决方法：纠正逻辑端口编号，使其在有效范围内。

PRIO--007 WARN no match in deassign call

可能原因：被取消分配的端口当前未被分配。

解决方法：纠正端口编号。

PRIO--008 WARN phys ports not found

可能原因：被分配的物理端口不存在。

解决方法：纠正架编号，插槽编号或是端口编号。

PRIO--009 WARN n_ports invalid

可能原因：分配的端口编号无效。其值必须在 1 - 128 范围内。

解决方法：纠正逻辑端口编号，使其在有效范围内。

PRIO--010 WARN bad phys port number is asgt

可能原因：在分配请求中出现了无效的物理端口编号。其值必须大于 1。

解决方法：纠正物理端口编号，使其大于 1。

PRIO--011 WARN asgt overlaps existing asgt

可能原因：待分配的逻辑端口编号和存在的分配重叠。

解决方法：纠正第一个端口编号或所有端口的编号。

PRIO--012 WARN bad board num

可能原因：指定的架和 /或插槽编号无效，或是指向一个不用的架和 /或插槽编号。

解决方法：纠正架和 /或插槽编号。

PRIO--013 WARN no aiseq for bd

可能原因：试图删除未被定义的模拟输入序列。

解决方法：检查架和 /或插槽编号。

PRI0--014 WARN ai seq too long

可能原因：指定的模拟输入序列过长。序列有从 1 到 15 端口编号。

解决方法：提供一个具有正确长度的序列。

PRI0--016 WARN log port already asgnd

可能原因：指定的逻辑编号已经被占用。

解决方法：使用另外的逻辑编号。

PRI0--017 WARN I/O point not sim I/O point not sim

可能原因：试图设置一个未被模拟的输入端口。

解决方法：使用 I/O 菜单来设定被模拟的端口或者表明设定端口。

PRI0--020 SYST SLC communications error %d %d %d %d

可能原因：和处理 I/O 板传输时，检测到一个不能被恢复的错误。

解决方法：检查主控 CPU 板和 I/O 设备间的联系。

检查装配在主控 CPU 板或 I/O 设备上的 SLC2。

PRI0--021 Unknown I/O hardware

可能原因：一个位置设备连接到了 I/O 连接器上。

解决方法：更换一个和当前软件兼容的设备或是安装可以识别该设备的软件版本。

PRI0--022 Too much I/O data on I/O link

可能原因：连接到 I/O 接连的设备超过了 I/O 接连容量。

解决方法：断开一些设备。

PRI0--023 WARN no ports of this type

可能原因：没有指定类型的端口。

解决方法：改变端口类型，或是定义指定类型的端口（比如，GIN 或 GOUT）。

PRI0--032 WARN too many DIO modules

可能原因：超过 31 个 I/O 设备被连接到了 I/O 连接上。

解决方法：断开一些 I/O 设备使得连接数不超过 31 个。

PRI0--063 WARN Bad IO asg: rack% d^1 slot %d^2

可能原因：1. 没有找到信号被指派的 I/O 设备。没有和警告信息上的架和插槽编号对应的 I/O 设备。可能原因如下：

- (1) 该 I/O 设备被其他类型的 I/O 设备所替换。
- (2) 该 I/O 设备的保险丝被烧断。
- (3) 未给该 I/O 设备供电。
- (4) I/O 连接线断开或未被妥善接好。
- (5) I/O 连接线损坏。
- (6) I/O 设备发生故障。

解决方法：(1) 如果 I/O 设备被替换，采取下列流程来清除 I/O 指派。

1. 按下 MENU ,选择 I/O。然后按下 F1(TYPE 类型) ,选择 I/O LINK 显示 I/O LINK 界面。
2. 安溪 F5(INTER CONNECT).
3. 在提示“ RECOVER ALL ”后，按下 F4 (YES 是)。
4. 关闭电源，再打开。

在这种情况下，即使电源恢复有效，所有的输出信号会被关闭。

- (2) 更换该 I/O 设备保险丝。
- (3) 检查供应给该 I/O 设备的电源。
- (4) 确认所有的 I/O 连接线被妥善连接。

(5) 更换该 I/O 连接线。

(6) 更换该 I/O 设备。

PRIO--072 WARN Pulse output is full

可能原因：同一脉冲输出的极值为 255。

解决方法：检查脉冲输出的数量。

PRIO--081 I/O is not initialized

可能原因：表明在控制器电源开启的 I/O 初始化过程中出现了一个严重错误。

解决方法：查看在 TP 警告界面上所显示的其他错误信息。

PRIO--083 Digital I/O is not recovered

可能原因：因为 I/O 设备的配置文件或分配被改变，当半热启动启用时，数字输出端口状态不能被复原。

解决方法：初始化 I/O。

PRIO--085 BUSY in SLC2 does not turn off

可能原因：SLC2 上的 BUSY 位被关闭。

解决方法：检查主控 CPU 板上的 SLC2 或 I/O 设备和 I/O 连接线。

PRIO--100 Model B comm fault %srack:%d slot:%d

可能原因：模型 B 设备和 DI/DO 设备间的传输，或 DI/DO 设备间的传输，丢失。

解决方法：检查模型 B 设备和 DI/DO 设备间的传输，或 DI/DO 设备间的电源和连线。

PRIO--119 Too many DIGITAL I/O ports

可能原因：过多的 DIGITAL (数字) I/O 端口。

解决方法：断开一些 DIGITAL (数字) I/O 端口。

PRIO--125 SLC2 initialization error

可能原因：初始化结束时，SLC2 处于错误状态。

解决方法：检查其他 PCB 的 SYSFAIL，也要检查主 PCB。

ROUT Error Codes

ROUT--022 PAUSE.G Bad index in ORD

可能原因：软件内部错误。

解决方法：和我们当地的客服中心联系。

ROUT--023 PAUSE.G Bad index in SUBSTR

可能原因：软件内部错误。

解决方法：和我们当地的客服中心联系。

ROUT--024 PAUSE.G SUBSTR length less than 0

可能原因：软件内部错误。

解决方法：和我们当地的客服中心联系。

ROUT--025 ABORT.G Illegal semaphore number

可能原因：为臂板 ID 指定了一个不正确的编号。

解决方法：指定一个 1 到 255 间的数值。

ROUT--026 WARN Illegal group number

可能原因：指定了无效的组编号。

解决方法：指定当前存在的组编号。

ROUT--027 WARN String size not big enough

可能原因：指定的字符串变量没有足够的大小来接受返回值。

解决方法：指定一个更大的字符串变量。

ROUT--028 ABORT.G Illegal file attribute number

可能原因：指定了无效的文件属性。

解决方法：指定一个正确的文件属性 ID。

ROUT--029 ABORT.G Illegal file attribute value

可能原因：指定了无效的属性值。

解决方法：指定一个正确的属性值。

ROUT--030 WARN Non existent register number

可能原因：指定了一个当前不存在的寄存器编号。

解决方法：指定正确的寄存器编号。

ROUT--031 WARN Illegal register type

可能原因：指定了错误的寄存器类型。

解决方法：为待执行的操作指定正确的寄存器类型。

ROUT--032 ABORT.G Position type mismatch

可能原因：对于该操作位置类型不正确。

解决方法：指定正确的位置类型。

ROUT--033 ABORT.G Illegal attribute type

可能原因：指定了非法了属性 ID。

解决方法：指定正确的属性 ID。

ROUT--034 WARN Not a TPE program

可能原因：指定了非教导盒程序。

解决方法：指定除 KAREL 程序外的程序名称。

ROUT--035 WARN Value is out of range

可能原因：软件内部错误。

解决方法：和我们当地的客服中心联系。

ROUT--037 ABORT.G Bad TPE header size

可能原因：bfr-size 的 SET-HEAD-TPE 值无效。

解决方法：使用范围在 1 到 255 的缓冲大小。

ROUT--038 PAUSE.G Uninitialized TPE position

可能原因：表明指定 TP 程序中的指定行的位置数据未被记录。

解决方法：确认位置数据的内容。

ROUT--039 WARN Executing motion exists

可能原因：当动作正在执行时，不能解锁组。

解决方法：等待动作执行完毕。

ROUT--040 WARN Stopped motion exists

可能原因：当存在被停止的动作时，不能解锁组。

解决方法：恢复被停止的动作，等待动作执行完毕。或取消被停止的动作。

ROUT--041 Dym. disp. var. not static

可能原因：软件内部错误。

解决方法：和我们当地的客服中心联系。

ROUT--042 TPE parameters do not exist

可能原因：param-no 指派的参数不存在。

解决方法：确认 param-no 和主 TPE 程序中的 CALL/MACRO 命令参数。

SCIO Error Codes

SCIO--001 System Error

可能原因：内部错误。
解决方法：联系你的 FANUC 客服代表，告知代表显示的警告信息。

SCIO--002 System Error
可能原因：内部错误。
解决方法：联系你的 FANUC 客服代表，告知代表显示的警告信息。

SCIO--003 out buffer size is not enough
可能原因：内部错误。

SCIO--004 System Error
可能原因：内部错误。
解决方法：联系你的 FANUC 客服代表，告知代表显示的警告信息。

SCIO--005 System Error
可能原因：内部错误。
解决方法：联系你的 FANUC 客服代表，告知代表显示的警告信息。

SCIO--006 System Error
可能原因：内部错误。
解决方法：联系你的 FANUC 客服代表，告知代表显示的警告信息。

SCIO--007 System Error
可能原因：内部错误。
解决方法：联系你的 FANUC 客服代表，告知代表显示的警告信息。

SCIO--008 System Error
可能原因：内部错误。
解决方法：联系你的 FANUC 客服代表，告知代表显示的警告信息。

SCIO--009 System Error
可能原因：内部错误。
解决方法：联系你的 FANUC 客服代表，告知代表显示的警告信息。

SCIO--010 System Error
可能原因：内部错误。
解决方法：联系你的 FANUC 客服代表，告知代表显示的警告信息。

SCIO--011 System Error
可能原因：内部错误。
解决方法：联系你的 FANUC 客服代表，告知代表显示的警告信息。

SCIO--012 System Error
可能原因：内部错误。
解决方法：联系你的 FANUC 客服代表，告知代表显示的警告信息。

SCIO--013 System Error
可能原因：内部错误。
解决方法：联系你的 FANUC 客服代表，告知代表显示的警告信息。

SCIO--014 System Error
可能原因：内部错误。
解决方法：联系你的 FANUC 客服代表，告知代表显示的警告信息。

SCIO--015 System Error
可能原因：内部错误。
解决方法：联系你的 FANUC 客服代表，告知代表显示的警告信息。

SCIO--016 WARN This option does not exist

可能原因：该选项不存在。

解决方法：确认被选用选项。

SCIO--017 System Error

可能原因：内部错误。

解决方法：联系你的 FANUC 客服代表，告知代表显示的警告信息。

SCIO--018 System Error

可能原因：内部错误。

解决方法：联系你的 FANUC 客服代表，告知代表显示的警告信息。

SCIO--019 System Error

可能原因：内部错误。

解决方法：联系你的 FANUC 客服代表，告知代表显示的警告信息。

SCIO--020 WARN LBL[%d] exists in line %d:

可能原因：该标签编号另一行中已存在。

解决方法：另选一个标签编号。

SCIO--021 System Error

可能原因：内部错误。

解决方法：联系你的 FANUC 客服代表，告知代表显示的警告信息。

SCIO--022 System Error

可能原因：内部错误。

解决方法：联系你的 FANUC 客服代表，告知代表显示的警告信息。

SCIO--023 System Error

可能原因：内部错误。

解决方法：联系你的 FANUC 客服代表，告知代表显示的警告信息。

SCIO--024 System Error

可能原因：内部错误。

解决方法：联系你的 FANUC 客服代表，告知代表显示的警告信息。

SCIO--030 JOINT motion in slave program

可能原因：单个从执行程序 and 机器人连接的从程序不能使用连接动作指令。

解决方法：为了校正，使用直线型或圆型动作指令。

SCIO--031 JOINT position in slave program

可能原因：单个从执行程序 and 机器人连接的从程序不能使用连接动作指令。

解决方法：使用正交位置格式。

SCIO--032 Master UT mismatch

可能原因：主机器人的当前工具坐标系编号和程序细节界面指定的工具坐标系编号不匹配。

解决方法：调整主机器人的工具坐标系编号。或者，调整主机器人在程序细节界面指定的工具坐标系编号。

SCIO--033 Slave can have only one motion line

可能原因：机器人连接从程序只允许校正一行动作指令。

解决方法：确认机器人连接从程序只包含一行动作指令。

SRIO Error Codes

SRIO--002 SERIAL PORT NOT OPEN

可能原因：串行端口未被打开。

解决方法：在使用串行端口前，先要把其打开。

SRIO--003 SERIAL PORT ALREADY OPEN

可能原因：串行端口已经被打开，但试图被再次打开。

解决方法：对于已经打开的串行端口，不要试图再试打开。

SRIO--004 SERIAL PORT NOT INITIALIZE

可能原因：串行端口未被初始化。

解决方法：在使用串行端口前，先要将其初始化。

SRIO--005 SERIAL PORT DSR OFF

可能原因：串行端口 DSR 关闭。

解决方法：查看串行端口设置是否正确。

查看是否连线坏了。查看在控制器附近是否存在噪声源。

查看目标设备状态。

SRIO--006 SERIAL PORT PARITY ERROR

可能原因：发生串行端口奇偶错误。

解决方法：查看串行端口设置是否正确。

查看是否连线坏了。查看在控制器附近是否存在噪声源。

SRIO--007 SERIAL PORT OVERRUN ERROR

可能原因：发生串行端口溢出错误。

解决方法：查看串行端口设置是否正确。

查看是否连线坏了。查看在控制器附近是否存在噪声源。

SRIO--008 SERIAL PORT FRAME ERROR

可能原因：发生串行端口结构错误。

解决方法：查看串行端口设置是否正确。

查看是否连线坏了。查看在控制器附近是否存在噪声源。

SRIO--009 S. PORT PARITY & OVERRUN

可能原因：发生串行端口溢出错误和奇偶错误。

解决方法：查看串行端口设置是否正确。

查看是否连线坏了。查看在控制器附近是否存在噪声源。

SRIO--010 S. PORT PARITY & FRAME

可能原因：发生串行端口结构错误和奇偶错误。

解决方法：查看串行端口设置是否正确。

查看是否连线坏了。查看在控制器附近是否存在噪声源。

SRIO--011 S. PORT OVERRUN & FRAME

可能原因：发生串行端口结构错误和溢出错误。

解决方法：查看串行端口设置是否正确。

查看是否连线坏了。查看在控制器附近是否存在噪声源。

SRIO--012 S. PORT PRY & OVRRN & FRM

可能原因：发生串行端口结构错误，奇偶错误和溢出错误。

解决方法：查看串行端口设置是否正确。

查看是否连线坏了。查看在控制器附近是否存在噪声源。

SRIO--013 S. PORT DSR OFF & HARDWARE ERR

可能原因：串行端口 DSR 关闭，发生硬件错误。

解决方法：查看串行端口设置是否正确。

查看是否连线坏了。查看在控制器附近是否存在噪声源。

查看目标设备状态。

查看硬件。

FLPY Error Codes

FLPY--001 End of directory reached

可能原因：你的清单已经到达目录底部。

解决方法：这只是一个提示。无需为其做出特别处理。

FLPY--002 File already exists

可能原因：你试图创建的文件名称在该设备中已经存在。

解决方法：删除该名称的文件或选择另外的文件名称。

FLPY--003 File does not exist

可能原因：你试图打开的文件在该设备中不存在。

解决方法：打开该设备中存在的文件。

FLPY--004 Unsupported command

可能原因：软盘不支持该操作。

解决方法：使用软盘支持的操作。

FLPY--005 Disk is full

可能原因：已经达到磁盘的文件容量。

解决方法：删除一些不需要的文件或使用具有足够容量的磁盘。

FLPY--006 End of file reached

可能原因：读取时已经到达文件末尾。

解决方法：不要试图超过文件末尾读取。

FLPY--008 Only one file may be opened

可能原因：试图打开多个文件。

解决方法：不要一次打开多个文件。

FLPY--009 Communications error

可能原因：协议格式无效。

解决方法：重试操作。

FLPY--015 Write protection violation

可能原因：磁盘被写保护。

解决方法：移去磁盘的写保护，或使用一个未被写保护的磁盘。

FLPY--100 Directory read error

可能原因：目录信息损坏或不可读。

解决方法：换张盘，或重新格式化磁盘。

FLPY--101 Block check error

可能原因：求和校验数据损坏。

磁盘上数据损坏，不可读取。

解决方法：换张盘，或重新格式化磁盘。

FLPY--103 Seek error

可能原因：磁盘里有坏道。

解决方法：清理磁盘。换张盘，或重新格式化磁盘。

FLPY--104 Disk timeout

可能原因：驱动器不响应命令。

解决方法：检查驱动器连线，确认电源开启。

FLP--105 Write protection violation

可能原因：磁盘被写保护。

解决方法：移去磁盘的写保护，或使用一个未被写保护的磁盘。

FLPY--106 Memory Card hardware error

可能原因：检查道记忆卡硬件错误。

解决方法：检查记忆卡 I/F 设备连接或记忆卡电池。

FLPY--107 Not formatted card

可能原因：记忆卡未被格式化。

解决方法：使用 FILE（文件）界面里的 UTILITY 菜单来格式化记忆卡。

FILE Error Codes

FILE--001 Device not ready

可能原因：指定文件设备还未准备好。

解决方法：检查设备是否安装且准备好被使用。

FILE--002 Device is Full

可能原因：设备满了。设备上没有空间来储存数据。

解决方法：删除一些不必要的文件或使用一个新的设备。

FILE--003 Device is protected

可能原因：设备被保护。所以，不能写入设备。

解决方法：解除设备保护。

FILE--005 Device not mounted

可能原因：设备未被安装。在使用该设备前，先得安装。

解决方法：安装正确的文件设备。

FILE--006 Device is already mounted

可能原因：你试图安装已经安装了的设备。

解决方法：只需安装一次即可。

FILE--008 Illegal device name

可能原因：设备名称包含非法字符。

解决方法：检查设备名称的拼写和有效性。

FILE--009 Illegal logical unit number

可能原因：使用了非法 LUN。

解决方法：这是个内部错误。查看逻辑设备编号的有效性。

FILE--010 Directory not found

可能原因：指定目录不存在。

解决方法：查看目录名称的有效性。

FILE--011 Directory full

可能原因：目录已满。你试图在已超过最大文件数的设备的根目录下创建文件。

解决方法：删除根目录中的不必要的文件。

FILE--012 Directory is protected

可能原因：试图写入一个写保护了的目录。

解决方法：取消该目录的写保护。

FILE--013 Illegal directory name

可能原因：目录名称包含非法字符。

解决方法：检查目录名称的拼写。

FILE--014 File not found

可能原因：找不到指定文件。

解决方法：查看文件是否存在，文件名称是否拼写正确。

FILE--015 File is protected

可能原因：试图访问被保护的文件。

解决方法：取消该文件的保护。

FILE--017 File not open

可能原因：试图访问未被打开的文件。

解决方法：访问前，打开该文件。

FILE--018 File is already opened

可能原因：试图创建 / 删除 / 重命名一个已经被打开的文件。

解决方法：在执行上述操作前，先关闭文件。

FILE--019 File is locked

可能原因：试图访问被锁定的文件。

解决方法：取消该文件的锁定。

FILE--020 Illegal file size

可能原因：文件大小无效。

解决方法：纠正文件大小。

FILE--021 End of file

可能原因：检测到文件末尾。

FILE--022 Illegal file name

可能原因：文件名称包含非法字符。

解决方法：检查文件名称的拼写。

FILE--023 Illegal file number

可能原因：文件编号非法。

解决方法：使用一个从打开请求返回的 ID 作为有效的文件编号。

FILE--024 Illegal file type

可能原因：文件类型包含非法字符。

解决方法：检查文件类型的拼写和有效性。

FILE--025 Illegal protection code

可能原因：文件保护代码非法。

解决方法：查看保护代码是否正确。

FILE--026 Illegal access mode

可能原因：文件访问模式非法。

解决方法：查看访问模式是否正确。

FILE--027 Illegal attribute

可能原因：SET-ATTRIBUTE 请求中的文件属性非法。

解决方法：查看指定属性是否有效。

FILE--028 Illegal data block

可能原因：FIND-NEXT 请求所使用的数据块损坏。

解决方法：应请保存从之前 FIND-FIRST 或 FIND-NEXT 请求所返回的数据块。

FILE--029 Command is not supported

可能原因：指定了非法请求命令。

解决方法：查看请求代码是否正确。

FILE--030 Device lun table is full

可能原因：设备管理表已满。

解决方法：卸载一些不必要的设备。

FILE--031 Illegal path name

可能原因：路径名称包含非法字符。

解决方法：查看路径名称是否正确。

FILE--032 Illegal parameter

可能原因：检测到非法参数。

解决方法：查看请求的所有参数是否正确。

FILE--033 System file buffer full

可能原因：文件惯例缓冲已满。

解决方法：关闭一些不必要的文件。

FILE--034 Illegal file position

可能原因：指定文件位置非法。

解决方法：查看 SEEK 请求的文件位置参数是否有效且不能超过文件结尾。

FILE--035 Device not formatted

可能原因：试图访问未被格式化的设备。

解决方法：使用前先格式化该设备。

FILE--036 File already exist

可能原因：试图把文件重命名为一个已经存在的文件名称。

解决方法：命名一个不同名称的新文件名或删除已存在的文件。

FILE--037 Directory not empty

可能原因：试图移去一个包含文件或目录的子目录。

解决方法：在移去子目录前，要移去这个子目录中的所有文件和目录。

FILE--038 File locked by too many tasks

可能原因：对同一文件存在过多的锁定请求。

解决方法：删除一些不必要的文件锁定请求。

FILE--039 Directory already exists

可能原因：试图创建一个已经存在的子目录。

解决方法：为新创建的子目录选取一个不同的名称。

FILE--040 Illegal file access mode

可能原因：试图读取一个只能写入的文件，或试图写入一个只能读取的文件。

解决方法：打开具有正确访问模式的文件。

FILE--041 File not locked

可能原因：试图解锁一个之前并没有锁定的文件。

解决方法：不要对没有锁定的文件解锁。

只能解锁你锁定过的文件。

SSPC Error Codes

SSPC--001 Waiting until space gets clear

可能原因：特殊检测空间未被清除。

解决方法：无需操作。

SSPC--002 Occer dead lock condition

可能原因：空间的优先级无效。

解决方法：设定优先级有效。

SSPC--003 AccuPath not allowed

可能原因：空间检测函数和 AccuPath 不兼容。不允许 AccuPath。

解决方法：不要使用 AccuPath。或关闭空间检测函数。

SSPC--004 CTV option not allowed

可能原因：空间检测函数和 Continuous Turn CTV 选项不兼容。不允许 CTV 动作选项。

解决方法：移去 CTV 动作选项。或关闭空间检测函数。

SSPC--011 APDT error (i)

可能原因：内部错误。

解决方法：和你的 FANUC 客服代表联系。告知显示的警告信息中指示的字符串 (i)。

SSPC--012 Invalid element (s:i j)

可能原因：模型元素设定不正确。

例如显示 “ Invalid element(G:1 6) ” 表示第 1 组的第 6 个模型元素设置不正确。

解决方法：查看模型元素设定。查看连接编号和连接类型设定是否正确。

SSPC--013 Invalid hand num (G:i UT:j)

可能原因：指派给工具坐标系组 (G:i) 的编号 (UT:j) 的把手编号无效。

解决方法：在模型设置界面，查看把手编号分配。

SSPC--014 Common frame setting (G:i)

可能原因：组 (G:i) 的交互机器人的校准尚未完成。

解决方法：执行交互机器人的校准。

SSPC--015 Not calibrated (G:i)

可能原因：组 (G:i) 的校准尚未完成。

解决方法：执行校准。

SSPC--016 Invalid comb type (C:i s)

可能原因：组合设定 (C:i) 的 (s) 方位 (L[左], R[右]) 的模型类型无效。

解决方法：在模型组合设定界面，查看模型类型。

SSPC--017 Invalid comb index (C:i s)

可能原因：组合设定 (C:i) 的 (s) 方位 (L[左], R[右]) 的模型编号无效。

解决方法：在模型组合设定界面，查看模型编号。

SSPC--018 APDT is not supported (G:i)

可能原因：组 (G:i) 中的机器人不支持接近停止函数。

解决方法：在模型组合设定界面，查看模型类型和模型编号。

SSPC--019 (G:i) is close to target

可能原因：检测到一个干预。

解决方法：一般的重启操作会产生这条警告。

SSPC--020 Invalid fixture obj (F:i)

可能原因：钻模型 (F:i) 的校正组编号无效。

解决方法：在钻模型设置界面里，查看校正组编号。

SSPC--021 Too many settings

可能原因：存在过多的模型设定或组合设定。

解决方法：减少设定数目。

SSPC--101 (G:i) is close to target

可能原因：检测到接近。(i: 组编号)

解决方法：一般的重启操作会产生这条警告。

SSPC--101 SSPC--102 (G:i) is close to target(qstop)

可能原因：检测到接近。(i: 组编号)

-
- 解决方法：一般的重启操作会产生这条警告。
- SSPC--103 (G:i) is near to target
- 可能原因：发生了一个渐止。（ i：组编号）
- 解决方法：一般的重启操作会产生这条警告。
- SSPC--104 APDT error (i)
- 可能原因：内部错误。（ i：错误编号）
- 解决方法：通常不会发出该警告。和你的 FANUC 客服代表联系。告知显示的警告信息中指示的数值 (i)。。
- SSPC--105 Too many settings
- 可能原因：存在过多的模型设定或组合设定。
- 解决方法：减少设定数目。
- SSPC--106 Failed to get dist (j,C:i)
- 可能原因：不能计算模型元素间的距离。
- 解决方法：参考 SSPC - 111。通常不会发出该警告。和你的 FANUC 客服代表联系。告知显示的警告信息中指示的数值 (j,C:i)。
- SSPC--111 Invalid comb type (ST,C:i,s)
- 可能原因：接近停止的组合编号（ C:i）的（ s）方位（ L[左]，R[右]）的模型类型无效。
- 解决方法：在接近停止组合设定界面，查看模型类型。
- SSPC--112 Invalid comb index(ST,C:i,s)
- 可能原因：组合设定（ C:i）的（ s）方位（ L[左]，R[右]）的模型类型无效。
- 解决方法：在模型组合设定界面，查看模型类型。
- SSPC--113 APDT isn't supported (ST,G:i)
- 可能原因：组（ G:i）中的机器人不支持接近停止函数。
- 解决方法：在模型组合设定界面，查看模型类型和模型编号。
- SSPC--114 Not calibrated (ST,G:i)
- 可能原因：组（ G:i）的校准尚未完成。
- 解决方法：执行校准。
- SSPC--115 Invalid utool number (ST,G:i)
- 可能原因：组（ G:i）的工具坐标系编号无效。
- 解决方法：查看工具坐标系编号。
- SSPC--116 Invalid hand num(ST,G:i,UT:j)
- 可能原因：指派给工具坐标系组（ G:i）的编号（ UT:j）的把手编号无效。
- 解决方法：在模型设置界面，查看把手编号分配。
- SSPC--117 Common frame setting (ST,G:i)
- 可能原因：组（ G:i）的交互机器人的校准尚未完成。
- 解决方法：参考 SSPC-111，执行交互机器人的校准。
- SSPC--118 Invalid element (ST,s:i,j)
- 可能原因：模式元素设置不正确。
- 例如显示：“ Invalid element(ST,G:1 6)”表示第 1 组的第 6 个模型元素设置不正确。
- “ Invalid element(ST,H:2 1)”表示第 2 组的第 1 个模型元素设置不正确。
- 解决方法：查看模型元素设定。查看连接编号和连接类型设定是否正确。
- SSPC--119 Can't get elem pos(ST,G:i,j)

-
- 可能原因：不能计算模型元素的当前位置。
解决方法：参考 SSPC - 111。通常不会发出该警告。和你的 FANUC 客服代表联系。
告知显示的警告信息中指示的数值 (ST,G:l,j)。
- SSPC--120 Invalid fixture obj (ST,F:i)
可能原因：钻模型 (F:i) 的校正组编号无效。
解决方法：在钻模型设置界面里，查看校正组编号。
- SSPC--131 Invalid comb type (WT,C:i,s)
可能原因：接近等待的组合编号 (C:i) 的 (s) 方位 (L[左], R[右]) 的模型类型无效。
解决方法：在接近等待组合设定界面，查看模型类型。
- SSPC--132 Invalid comb index(WT,C: i,s)
可能原因：接近等待的组合编号 (C:i) 的 (s) 方位 (L[左], R[右]) 的模型编号无效。
解决方法：在接近等待组合设定界面，查看模型编号。
- SSPC--133 APDT isn ' t supported (WT,G:i)
可能原因：组 (G:i) 中的机器人不支持接近等待函数。
解决方法：在模型组合设定界面，查看模型类型和模型编号。
- SSPC--134 Not calibrated (WT,G:i)
可能原因：组 (G:i) 的校准尚未完成。
解决方法：执行校准。
- SSPC--135 Invalid utool number (WT,G:i)
可能原因：组 (G:i) 的工具坐标系编号无效。
解决方法：查看工具坐标系编号。
- SSPC--136 Invalid hand num(WT,G:i,UT:j)
可能原因：指派给工具坐标系组 (G:i) 的编号 (UT:j) 的把手编号无效。
解决方法：在模型设置界面，查看把手编号分配。
- SSPC--137 Common frame setting (WT,G:i)
可能原因：组 (G:i) 的交互机器人的校准尚未完成。
解决方法：执行交互机器人的校准。
- SSPC--138 Invalid element (WT,s:i,j)
可能原因：模式元素设置不正确。
例如显示：“ Invalid element(ST,G:1 6)”表示第 1 组的第 6 个模型元素设置不正确。
“ Invalid element(ST,H:2 1)”表示第 2 组的第 1 个模型元素设置不正确。
解决方法：查看模型元素设定。查看连接编号和连接类型设定是否正确。
- SSPC--139 Can ' t get elem pos(WT,G:i,j)
可能原因：不能计算模型元素的当前位置。
解决方法：参考 SSPC - 111。通常不会发出该警告。和你的 FANUC 客服代表联系。
告知显示的警告信息中指示的数值 (WT,G:l,j)。
- SSPC--140 Invalid fixture obj (WT,F:i)
可能原因：钻模型 (F:i) 的校正组编号无效。
解决方法：在钻模型设置界面里，查看校正组编号。
- SSPC--151 App_STOP (ST,C:i) is disabled
可能原因：试图在设置界面用一条程序指令来暂时关闭无效的接近停止组合 (C:i)。
解决方法：使用前，在设置界面打开接近停止组合。

SSPC--152 App_STOP (ST,C:i) is disabled

可能原因：试图在设置界面用一条程序指令来暂时关闭无效的接近停止组合 (C:i)。

解决方法：使用前，在设置界面打开接近停止组合。

SSPC--153 (WT,C:i) is enabled by other

可能原因：试图打开 /关闭已经由其他任务开启的接近等待环境条件编号 (C:i)。

解决方法：接近等待环境条件编号目前被其他程序使用，等其被释放后再使用。

SSPC--154 (ST,C:i) is disabled by other

可能原因：试图打开 /关闭已经由其他任务开启的接近停止环境条件编号 (C:i)。

解决方法：接近停止环境条件编号目前被其他程序使用，等其被释放后再使用。

SSPC--155 Invalid host name (ST,C:i)

可能原因：对指定的接近停止组合设置了一个无效的主机名。

解决方法：在设置界面的主机传输界面里，检查主机名。

设定正确的主机名。

SSPC--156 Invalid host name (WT,C:i)

可能原因：对指定的接近等待组合设置了一个无效的主机名。

解决方法：在设置界面的主机传输界面里，检查主机名。

设定正确的主机名。

SSPC--157 Inrupt signal (WT,C:i)

可能原因：在接近等待状态，输入了接近等待中断信号。

解决方法：如果中断是意外发生的，检查接近等待中断信号。检查信号是否是为其他目的服务。

SSPC--158 App_WAIT timeout (WT,C:i)

可能原因：在接近等待状态，设定的时间用光。

解决方法：调整等待时间。

如果想要等待时间为无穷大，将接近等待组合设定界面的 “ time-out ” 设为 0。

SSPC--159 App_WAIT can ' t be used(WT,G:i)

可能原因：在下列操作中，基于接近等待函数的自动停止 /重启不能被执行。

1. 当从机器人跟随操作是基于机器人连接同步被执行时。
2. 当使用持续旋转函数时。

解决方法：不要在自动停止 /重启时使用上述的函数。

SSPC--160 App_STOP is TMP_DISed(ST,C:i)

可能原因：当组合 (C:i) 被解决停止指令暂时关闭时，输出该信息。

SSPC--161 App_STOP is enabled (ST,C:i)

可能原因：当下列情况出现时，会产生该警告。

1. 当程序被接近停止指令暂时关闭的组合暂时停止，然后通过改变命令行被重新启动。
2. 当程序被接近停止指令暂时关闭的组合暂时停止，回缩后再被执行。

解决方法：当通过改变命令行重新启动程序，在确认信息中选 ' NQ防止执行被关闭。

SSPC--162 App_WAIT is enabled (WT,C:i)

可能原因：当组合 (C:i) 被解决停止指令开启时，输出该信息。

SSPC--163 App_WAIT is disabled (WT,C:i)

可能原因：当下列情况出现时，会产生该警告。

1. 当程序被接近等待指令暂时关闭的组合暂时停止，然后通过改变命令行被重新启动。
2. 当程序被接近等待指令暂时关闭的组合暂时停止，回缩后再被执行。

解决方法：当通过改变命令行重新启动程序，在确认信息中选 ' NQ防止执行被关闭。

SSPC--168 (s,i) invalid group number

可能原因：用接近停止敏感指令指定了一个无效组编号。

解决方法：指定一个正确的组编号。（ s;程序名称； i: 命令行编号）

SSPC--169 PAUSE.G (s, i) invalid rate value

可能原因：用接近停止敏感指令指定了一个无效敏感。（ s;程序名称； i: 命令行编号）

解决方法：输入一个正确的值（ 0 到 100 ）。

SSPC--181 Comm init error i s

可能原因：在传输初始化中发生错误。（ i: 错误引发代码； s: 控制设备名称）

解决方法：对于错误信息显示的控制单元名称，查看地址设定，主机名称和传输行状态。

SSPC--182 Invalid hostname (s)

可能原因：在使用接近停止或接近等待组合设定一个新的控制单元名称后，想在电源关闭然后打开前开启设定。

解决方法：当指定一个新的控制单元名称时，电源必须关闭然后再打开，使得设定生效。

再有，在主机传输设定界面查看控制单元名称。

SSPC--183 Invalid address (s)

可能原因：对于引发警告的控制单元名称，传输地址设定不正确。（ s: 控制单元名称）

解决方法：控制单元名称及其地址必须按所要求的那样被校正。然后，为使设定生效，需关闭电源再开启。

SSPC--184 Number of host exceed limit

可能原因：对于一个控制单元的接近停止设定和接近等待设定的控制单元编号超过限度。

解决方法：如果有的话，从接近停止设定和接近等待设定界面里删除不使用的控制单元。

或者，减少指定控制单元的数量。

SSPC--185 Number of element exceed limit

可能原因：一个控制单元上能被开启的元素的数目超过限度。

解决方法：查看元素设定，关闭那些可能不被使用的元素的设置。或者，减少那些设置为开的元素的数目。

SSPC--186 Invalid element (s,i,j)

可能原因：警告信息除显示的控制单元名称显示的控制单元的元素设定无效。

（ s: 控制单元名称； i: 元素类型； j: 元素编号）

元素类型 1 代表机器人； 2 代表把手； 3 代表钻子。

解决方法：检查调整元素设定。

SSPC--187 Receive invalid data i s

可能原因：从其他控制单元接收的数据包含错误。

解决方法：检查是否在源控制单元或集线器上发生错误。

SSPC--188 Invalid data for send i

可能原因：送给其他控制单元的数据包含错误。

解决方法：参考 SSPC-111。打开元素设定界面，查看设定是否正确，还要查看所有数据是否显示正确。如果所有元素都正确设定，此警告依然发生，联系你的 FANUC 客服代表。

SSPC--189 Timeout element (s,i,j)

可能原因：遥控元素从其他控制单元接收的位置信息作废。
和此控制单元的传输可以断开。

(s：控制单元名称； i：元素类型； j：元素编号)

解决方法：如果传输断开，则通常会引发无回应警告。
关闭电源，然后再打开。

SSPC--190 No communication (s)

可能原因：如果没有从另外的控制单元中得到回应，则引发该警告。 (s：控制单元名称)

这个函数不和没被指定为接近停止或接近等待目标的控制单元传输数据。
因此，当警告中显示的控制单元没有为目标控制单元做出接近停止或接近等待设定的话，警告发生。

解决方法：检查传输线，地址，主机名称，和集线器设定。

再有，在遥控控制单元上，为目标控制单元做出接近停止或接近等待设定。

SSPC--191 Target elem not exist(ST,C:i,s)

可能原因：接近停止的组合 C:i) 的 (s) 方位 (L[左], R[右]) 的元素包含错误。
可能为下列错误：

1. 制定了一个不存在的元素类型或编号。
2. 指定了一个不存在的组。
3. 所有目标 \$IA_GRP.\$ROBOT, \$IA_HAND, or \$IA_FOBJ 的元素都被关闭。
4. 传输目的地控制单元因为上述的原因或因为未执行校准而没有正确目标设定。

解决方法：检查上述的原因。

SSPC--192 Target elem not exist(PA,C:i,s)

可能原因：接近等待的组合 C:i) 的 (s) 方位 (L[左], R[右]) 的元素包含错误。
可能为下列错误：

5. 制定了一个不存在的元素类型或编号。
6. 指定了一个不存在的组。
7. 所有目标 \$IA_GRP.\$ROBOT, \$IA_HAND, or \$IA_FOBJ 的元素都被关闭。
8. 传输目的地控制单元因为上述的原因或因为未执行校准而没有正确目标设定。

解决方法：检查上述的原因。

SSPC--193 IAL detect overload (i)

可能原因：控制单元中的操作，传输处理，接近停止处理，接近等待处理引发过载。
对于当前的机器人设定，插值时间可能太短。

解决方法：通常不会发出该警告。和你的 FANUC 客服代表联系。

CNTR Error Codes

可能原因：软件内部错误。

解决方法：和你的 FANUC 客服中心联系。

CNTR--005 WARN Wrong CN Axis/N1 or N2 (G:i)

可能原因：指定了一个不能使用持续旋转函数的操作选项。

解决方法：检查操作选项。

CNTR--009 WARN Warn--Cont Vel too high (G:i)

可能原因：持续旋转相对过快。

解决方法：不代表任何问题。忽略该信息。

CNTR--010 STOP.G Ind.EV option not allowed

可能原因：既使用了附加轴速度指令，又使用了持续旋转指令。

解决方法：删除其中一条指令。

CNTR--011 STOP.G Axis speed exceeds lim (G:i)

可能原因：持续旋转速度超出上限。

解决方法：降低持续旋转速度。

CNTR--012 STOP.G Ending Cont Rot on Rel Motion

可能原因：持续旋转速度指令和一条相对操作一起停止。

解决方法：查看和持续旋转指令一起使用的操作附加指令。

RTCP Error Codes

RTCP--001 Wrist Joint is not allow

可能原因：腕部连接使用在恢复动作。

解决方法：RTCP 不能和腕部连接共存。一般来说，当腕部连接和恢复动作一起使用，总会引发一个错误。改变恢复动作的设置，不要使用腕部连接。

D. SYSTEM VARIABLES (系统变量)

手册的这部分描述了系统变量的名称，函数，标准设置和有效范围。

j 附录的目录

D.1 系统变量表的格式

D.2 系统变量

D.1 系统变量表的格式

System variable name	Whether the power must be turned off then on again	Standard value
<code>\$PARAM_GROUP [group] . \$PP .BN_ENBL</code>		TRUE
Variable type	Changeable/unchangeable	Valid range
BOOLEAN	RW PU	TRUE / FALSE

其中：system variable name 表示系统变量名； whether the power must be turned off then on again 表示电源是否要关闭再打开； standard value 表示标准值； variable type 表示变量类型； changeable/unchangeable 表示可变 /不可变； valid range 表示有效范围。

表 D-1 系统变量表的格式

系统变量名称